

BIBLIOGRAFÍA

1. NISE, Norman S. *Sistemas de Control para Ingeniería*. Romo, Jorge Humberto (traductor). 1ª ed. 3ª reimpresión. México: CECSA, 2006. 970 p. ISBN: 970-24-0254-9.
2. MAUS, Luís Alberto. “Diseño y Construcción de un Robot Manipulador así como la Determinación de la Cinemática Directa e Inversa”. Director: Dr. José Luís Vázquez González. Universidad de las Américas Puebla, Departamento de Electrónica. Puebla, México, 2005.
3. “SimMechanics User’s Guide”. The MathWorks, Inc. © COPYRIGHT 2001–2007.
4. CRAIG, John J. “Introduction to Robotics”. 3ª Edición. USA. Prentice Hall Inc. 2003.
5. OGATA, K. “Ingeniería de Control Moderna”. 3a Edición. Prentice Hall Hispanoamérica, S.A. México D.F. 1998.
6. “Fuzzy Logic Toolbox 2 User’s Guide”. The MathWorks, Inc. © COPYRIGHT 1995–2007.
7. “Control difuso” [en línea]. Universidad Simón Bolívar, Septiembre 2007 [ref. 5 de septiembre de 2007]. Disponible en Web:
<http://prof.usb.ve/montbrun/ps2320/fuzzy/fuzzy.html>

8. KLIR, J. George. "Fuzzy Sets And Fuzzy Logic Theory and Applications". Prentice Hall. Upper Saddle River, New Jersey. 1995.
9. OCHOA, C. "Control Difuso y Construcción de un Mecanismo Capaz de Golpear con Distintos Efectos una Bola de Billar", Tesis de Licenciatura, Universidad de las Américas Puebla, 2003.
10. ALEJOS, R. "Base Matemática de un Modelo Difuso". Copyright 2008. Universidad de las Américas Puebla.
11. NIANZI, RUHUI, MAOJI. "Fuzzy Control Used in Robotic Arm Position Control". Dep. of Automatic control. Shanghai Jiao Tong Universiti. Shanghai, China.
12. NIL, YUZGEC, SONMEZ, CAKIR. "Fuzzy Neural Network Based Intelligent Controller for 3-DOF Robot Manipulators". 5th International Symposium on Intelligent Manufacturing Systems, May 29-31, 2006: 884-895. Sakarya University, Department of Industrial Engineering.
13. NAVARRO, S. "*Simulación de un Sistema de Control PID en SimMechanics para el Robot Manipulador UDLAP*". Tesis de Licenciatura, Universidad de las Américas Puebla, 2008.
14. RODRIGUEZ, F. "*Control Adaptivo y Robusto*". Secretaria de Publicaciones de la Universidad de Sevilla. Sevilla, España. 1996.