

Referencias

[Allen '87] ALLEN Peter K. "Robotic Object Recognition using vision and touch" Kluwer Academic Publishers. Estados Unidos 1987

[Amador '01] AMADOR González José Antonio. "Sistema de Detección por ultrasonido de proximidad de un obstáculo". Universidad Iberoamericana, Puebla, México 2001.

[Baxes '94] BAXES Gregory A. "Digital Image Processing" Cascade Press. Colorado, Estados Unidos 1984

[Birchfield '96] <http://robotics.stanford.edu/~birch/p2p/>

[Boyle '88] BOYLE, Thomas "Computer Vision a First Course" Blackwell Scientific Publications. Gran Bretaña 1988

[Cambridge '01] <http://svr-www.eng.cam.ac.uk/overview.html>

[Castellanos '99] CASTELLANOS Velasco Ernesto "Visión Bidimensional para desplazamiento de objetos" Tesis Universidad Iberoamericana. Puebla, México 1999

[Chavez '01] CHAVEZ Aragon José Alberto "Análisis y desarrollo de técnicas para la exploración de un ambiente desconocido por un robot móvil" Tesis UDLA Puebla, México 2001

[FU '89] FU, González, Lee. "Robótica: Control, detección, visión e inteligencia" Edit. Mc. Graw Hill. New York, Estados Unidos 1989

[Groover '86] GROOVER, Weiss, Nagel, Odrey. "Industrial Robotics" Edit. Mc. Graw Hill. Estados Unidos 1986

[Honda '02] <http://glendhu.com/ai/robots/honda.html>

[Ibanes '98] <http://perso-iti.enst-bretagne.fr/~ibanez/software/node24.html>

[Jain '95] JAIN, Katsuri, Schunck. "Machine Vision" Edit. Mc. Graw Hill, Estados Unidos 1995

[MIT '98] <http://www.ai.mit.edu/projects/mobile-robots/veterans.html>

[MIT '97] <http://www.ai.mit.edu/people/holly/wheellesley/>

[Purdue '02] <http://rvl.www.ecn.purdue.edu/RVL/mrnframe.htm>

[Rochester] <http://www.cs.rochester.edu/research/robotics.html>

[Schmitt '02] <http://www.engineeringtalk.com/news/stt/stt100.html>

[Sussex '94] <http://www.cogs.susx.ac.uk/users/davidy/teachvision/vision5.html>

[Taylor '90] TAYLOR P. M. "Control Robótico" Ediciones ceac. Estados Unidos 1990

[Utah '94]<http://www.cs.utah.edu/vision/mobile.html>

[Vasquez '01] VASQUEZ Sánchez Nestor "Desarrollo de un sistema de predicción y seguimiento de las rutas de objetos móviles en un ambiente desconocido con obstáculos geométricos" Tesis UDLA Puebla, Mexico 2001