

BIBLIOGRAFÍA

[ASME 94] ASME, Robotics: kinematics, Ed. Prentice Hall, Minnesota, EUA1994

[Chávez 1999] Chávez Aragón J. Alberto, Diseño y Construcción de un Brazo Robótico Pedagógico Jugador de Gato, dotado de un Sistema Básico de Visión Artificial, Tesis de Licenciatura, UTM, (1999)

[Chávez 2001] Chávez Aragón José Alberto. “Análisis y desarrollo de Técnicas para la exploración de un ambiente desconocido por un robot móvil”, Tesis de Maestría, Universidad de la América Puebla, México, 2001.

[Cormen 2001] Cormen Thomas, Leiserson Charles, Rivest Ronald, Stein Clifford. “Introduction to Algorithms second Edition” MIT Press, McGraw-Hill EU, 2001

[Escalera 01] De la Escalera Hueso Arturo, “Visión por Computadora: Fundamentos y Métodos”, Universidad Carlos III de Madrid, Ed. Prentice Hall, España, 2001.

[Faúndez 01] Faúndez Zanuy Marcos, “Tratamiento Digital de Voz e imagen y Aplicación a la Multimedia”, Ed. Alfaomega – Marcombo, España, 2001.

[Ferrate 86] Ferrate G., “Robótica Industrial”, Ed. Marcombo, España, 1986.

[Fu, González y lee 87] Fu K. S., González R. C., Lee C. S. G., “Robotics: Control, Sensing, Vision and Intelligence”, Mc Grawn Hill EUA, 1987.

[Gómez 94] Gómez Allende Darío Maravall, Reconocimiento de Formas y Visión Artificial, Ed. Addison Wesley Ibero-América, España, 1994.

[Gonzalez y Woods 92] Gonzalez Rafael C, Richard E. Woods, “Digital Image Processing”, Addison Wesley Publishing Company, 1992.

[Infaimon 03] Infaimon, Especialistas en Visión Artificial, Software Fundamentos Teóricos, 2003.

<http://www.infaimon.com/catalogo/industria/software/index.htm>

[Khoros 03] Khoral Inc., Khoros, Empresa dedicada al desarrollo proyectos de procesamiento de imágenes, 2003.

<http://www.khoral.com/>

[MindStorms 03] Lego MindStorms, Página oficial del Robot Lego MindStorms 2003

<http://www.lego.com>

[Nasa 01] Nasa, Página de Noticias de la Nasa, 2001.

www.aig.jpl.nasa.gov/public/mls/home/wfink/3DvisualFieldTest.html

[Newton 2003] Newton Research Labs, The Cognachrome Vision System, Pagina del laboratorio de Newton Research, Desarrollo de Hardware y software de procesamiento de imagines, 2003.

<http://www.newtonlabs.com/cognachrome/index.html>

[Martinez 2001] Martinez Barberá Humberto, A Distributed Architecture for Intelligent Control In Autonomous Mobile Robots: An applied Approach to the Developed of the Quaky- Ant Platform. , Ph. D. Thesis. University of Murcia, España, 2001.

[MIT 02] Página oficial del MIT, Artificial Intelligence Laboratory Massachusetts Institute of Technology, Cambridge Massachusetts, 2002.

<http://www.ai.mit.edu>

[William 91] Pratt William K., Digital image processing, A Wiley Interscience publication, USA, 1991.

[Starostenko 2003] Starostenko Oleg, Fundamentals of Image Processing, Centro de Investigación en Tecnologías de Información y Automatización CENTIA, Universidad de las Américas Puebla UDLAP México, 2003.

<http://mailweb.udlap.mx/%7Eoldwall/docencia/IMAGENES/curso.html>

[Sucar 03] Sucar Luis Enrique y Gómez Giovanni, Procesamiento de imágenes y Visión Computacional: Libro de Texto, Laboratorio de Sistemas Inteligente, Instituto Tecnológico y de Estudios Superiores de Monterrey Campus Cuernavaca México, 2003.

<http://w3.mor.itesm.mx/~vision/notas.html>

[NeatVision 03] Vision Systems Group at Dublin City University, NeatVision, Empresa dedicada al desarrollo de una herramienta de Procesamiento de imágenes en Java, 2003.

<http://www.neatvision.com/>

[Wint 03] Coreco Imaging's, Wit 8.0. Empresa dedicada al desarrollo proyectos de procesamiento de imágenes, 2003.

<http://www.imaging.com>