

Referencias

[Agui98]

Aguilera Ramcrez Antonio(1998). Tesis Doctoral. Polihedros Ortogonales: Estudio y Aplicación.UPC, España.

[Cass99]

Boux_de_Casson Francois, Laugier Christian(1999). Modeling the Dynamics of a Human Liver for a Minimally Invasive Surgery Simulator. En MICCAI'99 INRIA .Rhone-Alpes, Francia.

[Coll87]

Collado Sanchez-Capuchino Vicente (1987). Geometría Gráfica. Editorial Tebar Flores. Madrid,ES.

[Deit98]

Deitel y Deitel (1998). Como programar en Java. Editorial Prentice Hall. México

[Gilb88]

Gilbert E. , Johnson D. (1988) A fast procedure for Computing the Distance Between objects in a three-dimensional space. En Proc. of the IEEE Conf. on Robotics and Automation.

[Gupt97]

Gupta Kamal, Jung Derek.(1997) Octree-based Hierarchical Distance Maps for Collision Detection. En Journal of Robotics Systems. v.14 n.11 Nov. 1997. pág. 789-806.

[Hanr80]

Hanrahan Pat.(1980) Ray Tracing.

[Held96]

Held Martin, Klosowski J., Mitchell J. (1996) Evaluation of Collision Detection Methods for Virtual Reality Fly-Throughs.

[Jouk96]

Joukhadar A., Wabbi A., Laugier C.(1996) Fast Contact Localisation Between Deformable Polyhedra in motion. En Proc. of the IEEE Computer Animation Conf.

[Klos96]

Klosowski J., Held M., Mitchell J.(1996) Efficient Collision Detection Using Bounding Volume Hierarchies of k-DOPs . En Proceedings of SIGGRAPH'96. New Orleans. USA. August.

[Koiv89]

Koivo Antti J.(1989). Fundamentals for Control of Robotics Manipulators.Editorial Wiley. USA.

[Linc91]

Lin Ming C., Canny John F.(1991) A Fast Algorithm for Incremental Distance Calculation. En Proceedings of the 1991 IEEE International Conference on Robotics and Automation. Sacramento, CA. April.

[Mart98]

Martínez-Salvador B., del Pobil A. (1998)A Hierarchy of Detail for General Object Representation. En Practical Motion Planing in Robotics: Current Approaches and Future Directions. Editado por Kamal Gupta , Angel del Pobil. pág. 225-241

[Mirt98]

Mirtich Brian.(1998) Efficient Algorithms for Two-Phase Collision Detection. En Practical Motion Planing in Robotics: Current Approaches and Future Directions Editado por Kamal Gupta , Angel del Pobil. pág. 203-223

[Pere98]

Pérez-Francisco M., del Pobil A(1998). Efficient Collision Detection for Real World Motion Planing. En Practical Motion Planing in Robotics: Current Approaches and Future Directions. Editado por Kamal Gupta , Angel del Pobil. pág. 243-257

[Port99]

Portilla Flores Alberto(1999). Tesis de Maestría. Planificación de Trayectorias para un brazo robot en un ambiente desconocido. UDLAP.

[Quin94]

Quinlan Sean. Tesis Doctoral. Real Time Modification of Collision Free Paths. Tesis Doctoral, Stanford University. USA.

[Ryan94]

Ryan Daniel L.(1994). Robotic Simulation. Editorial CRC Press.USA.

[Sato96]

Sato Y., Hirata M., Maruyama T., Arita Y (1996). Efficient Collision Detection using Fast Distance-Calculation Algorithms for Convex and Non-Convex Objects. En Proceedings of the 1996 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Minneapolis, Minesota. pág. 771-778

[Wils99]

Wilson Robert S. Analytic Foundations of Geometry.
<http://www.sonoma.edu/people/SWilson/Papers/Geometry/circles/default.html>

Gómez Barrios, M. L. 2000. **Uso de cilindros generalizados para la detección de colisiones en robótica**. Tesis Maestría. Ciencias con Especialidad en Ingeniería en Sistemas Computacionales. Departamento de Ingeniería en Sistemas Computacionales, Escuela de Ingeniería, Universidad de las Américas Puebla. Enero. Derechos Reservados © 2000.