

Bibliografía

- [1] Rodrigo Ventura: *Diapositivas Introduction to ROS*. Willow Garage, Julio 2011. http://mediawiki.isr.ist.utl.pt/images/3/3d/Intro_to_ros.pdf. Citado en las páginas [x](#), [x](#), [x](#), [73](#), [75](#) y [78](#).
- [2] Tommaso Bresciani: *Modelling, Identification and Control of a Quadroptor Helicopter*. Department of Automatic Control. Lund University, October 2008. ISSN 0280-5316. ISRN LUTFD2/TFRT-5823-SE. Citado en la página [5](#).
- [3] *AseTec Pelican Quadroptor*. Ascending Technologies, 2012. <http://www.asctec.de/asctec-pelican-3/>. Citado en la página [13](#).
- [4] *Motor AXI 2217/16 Gold Line*. Model motors, 2006. <http://www.modelmotors.cz/index.php?page=61&product=2217&serie=16&line=GOLD>. Citado en la página [14](#).
- [5] Rafael Gutiérrez Pérez y Esther Pascual Albarracín: *Solid Edge v20 - Guía de referencia*. Universidad Politécnica de Madrid (UPM). E.T.S.I. Aeronáuticos, Febrero 2009. Citado en la página [16](#).
- [6] Antonio Barrientos y Rafael Aracil: *Fundamentos de robótica, 2ª Edición*. Mc Graw Hill, Febrero 2007. ISBN: 8448156366. Citado en las páginas [29](#) y [33](#).
- [7] Francisco Rodríguez Rubio: *Apuntes de clase: Control y programación de robots*. Febrero 2010. Citado en la página [32](#).
- [8] *Servomotores Hitec para el manipulador*. ServoCity, 2012. http://www.servocity.com/html/hitec_servos.html. Citado en la página [35](#).
- [9] Willow Garage: *Página principal de ROS*. ROS community, Marzo 2010. <http://www.ros.org/wiki/>. Citado en la página [65](#).
- [10] Radu Bogdan Rusu: *Diapositivas CoTeSys-ROS-School*. Willow Garage, Noviembre 2010. http://www.ros.org/wiki/Events/CoTeSys-ROS-School?action=AttachFile&do=view&target=ros_overview.pdf. Citado en las páginas [66](#) y [67](#).
- [11] Willow Garage: *ROS Cheat Sheet*. ROS-Wiki, 2010. <http://www.ros.org/wiki/Documentation?action=AttachFile&do=get&target=ROScheatsheet.pdf>. Citado en la página [82](#).

- [12] Herman Bruyninckx: *Página principal The Orocos Project - KDL*. Orocos, Diciembre 2000. <http://www.orocos.org/kdl>. Citado en la página 100.
- [13] Jesse Liberty: *Aprendiendo C++ para Linux en 21 días*. Pearson Education, 2000. ISBN: 970260012X. Citado en la página 101.
- [14] Dr. Andrew Howard and Dr. Nate Koenig: *Página principal de Gazebo*. University of Southern California, 2002. <http://gazebo-sim.org/>. Citado en la página 107.
- [15] Daniel Rodríguez Ramírez: *Apuntes de clase: Ingeniería de Control. Tema: Discretización de controladores continuos*. 2009/2010. Citado en la página 121.
- [16] Daniel Rodríguez Ramírez: *Apuntes de clase: Ingeniería de Control. Tema: PIDs industriales, autoajuste y consideraciones prácticas*. 2009/2010. Citado en la página 122.
- [17] Katsuhiko Ogata: *Ingeniería de Control Moderna, 3ª Edición*. Pearson Education, Febrero 2007. ISBN: 0-13-227307-1. Citado en la página 234.