



7 BIBLIOGRAFÍA

REDES NEURONALES ARTIFICIALES : FUNDAMENTOS, MODELOS Y APLICACIONES

José Ramón Hilera González

Departamento de Matemáticas

Universidad de Alcalá de Henares, Madrid

Víctor José Martínez Hernando

Departamento de Arquitectura y Tecnología de Computadores

Universidad Politécnica de Madrid

Editorial : RA-MA Editorial

POSSIBILITY OF NEURAL NETWORK CONTROLLER FOR ROBOT MANIPULATORS

Tetsuro YABUTA and Takayuki YAMADA

NNT Transnission System Laboratories, Tokai, Ibaraki 319-11,Japan

AN IMPROVED SCHEME FOR DIRECT ADAPTATIVE CONTROL OF DINAMICALSYSTEMS USING BACKPROGATION NEURONAL NETWORK

K.P Nenugopal ,R. Sudhakar:, A.S Pandya

Department of Electrical Engineering

Center for Advanced Marine Systems

Department of Computer Science and Engineering

Florida Atlantic Univarsity

Boca Raton FL 33431

Autora :Carmen García Olloqui	Departamento de Sistemas y Automática	
Tutor : Manuel Ruiz Arahal	Universidad de Sevilla	Página 113



**APUNTES DE LA ASIGNATURA LABORATORIO DE CONTROL
AUTOMÁTICO**

Manuel Berenguel y Teodoro Álamo

Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática.

Universidad de Sevilla

Autora :Carmen García Olloqui	Departamento de Sistemas y Automática	
Tutor : Manuel Ruiz Arahal	Universidad de Sevilla	Página 114