

## **Bibliografía Consultada**

[1] **Guía de laboratorio de brazo robótico**, disponible en web:  
<http://www.dspace.espol.edu.ec/bitstream/123456789/6906/1/Guía%20de%20Laboratorio%20del%20Brazo%20Robot%20Scorbot%20ER%204u.pdf>

[2] **matrices de rotación**, disponible en web:  
[http://es.wikipedia.org/wiki/Matriz\\_de\\_rotación](http://es.wikipedia.org/wiki/Matriz_de_rotación)

**Algoritmo de Denavit-Hartenberg**, disponible en web:  
<http://proton.ucting.udg.mx/materias/robotica/r166/r81/r81.htm>

**Matriz Jacobiana**, disponible en web:

<http://es.scribd.com/jjge13173110/d/25489232-Matriz-Jacobiana>

**Modelado mediante la formulación de Lagrange-Euler**, disponible en web:  
<http://proton.ucting.udg.mx/materias/robotica/r166/r94/r94.htm>

[3] **Manual de usuario del scorbot er 4u**, disponible en web:  
[http://www.great-lakes-training.com/documents/users\\_guides/Robocell\\_Manual\\_ER4u.pdf](http://www.great-lakes-training.com/documents/users_guides/Robocell_Manual_ER4u.pdf)

[4] **Solución Tecnológicas Integradas S.L.:** disponible en web:  
[http://www.stieducacion.com/pdf/intelitek/STI-scorbot\\_er4u.pdf](http://www.stieducacion.com/pdf/intelitek/STI-scorbot_er4u.pdf)

[5] **UML para sistemas de tiempo real – Marcelo Folleco:** disponible en web  
<http://www.slideshare.net/2008PA2Info3/uml-para-sistemas-de-tiempo-real-marcela-folleco>

[6] **Estabilidad en sistemas de tiempo real:** disponible en web:

Link1:

[http://www.google.com.bo/url?sa=t&rct=j&q=&esrc=s&source=web&cd=2&cad=rja&ved=0CDsQFjAB&url=http%3A%2F%2Fciteseerx.ist.psu.edu%2Fviewdoc%2Fdownload%3Fdoi%3D10.1.1.30.5733%26rep%3Drep1%26type%3Dpdf&ei=QcyeUYjLBNCr0AH2noCYCg&usq=AFQjCNEk3vstUldu\\_KMENiehLD\\_F6Z1DUg&sig2=W4qMHg2ID\\_HANj2SB0O0Kg&bvm=bv.47008514,d.dmQ](http://www.google.com.bo/url?sa=t&rct=j&q=&esrc=s&source=web&cd=2&cad=rja&ved=0CDsQFjAB&url=http%3A%2F%2Fciteseerx.ist.psu.edu%2Fviewdoc%2Fdownload%3Fdoi%3D10.1.1.30.5733%26rep%3Drep1%26type%3Dpdf&ei=QcyeUYjLBNCr0AH2noCYCg&usq=AFQjCNEk3vstUldu_KMENiehLD_F6Z1DUg&sig2=W4qMHg2ID_HANj2SB0O0Kg&bvm=bv.47008514,d.dmQ)

Link2:

[http://www.google.com.bo/url?sa=t&rct=j&q=&esrc=s&source=web&cd=4&cad=rja&ved=0CFEQFjAD&url=http%3A%2F%2Fwww.researchgate.net%2Fpublication%2F228567319\\_Stability\\_test\\_for\\_real-time\\_control\\_systems\\_using\\_interval\\_algebra%2Ffile%2Fd912f5095997d1633f.pdf&ei=QcyeUYjLBNCr0AH2noCYCg&usg=AFQjCNEzV06FYjbgIGlnt5tOIJUXH8DjFA&sig2=\\_nTd9ABJyKbbWuTEURWv7Q&bvm=bv.47008514,d.dmQ](http://www.google.com.bo/url?sa=t&rct=j&q=&esrc=s&source=web&cd=4&cad=rja&ved=0CFEQFjAD&url=http%3A%2F%2Fwww.researchgate.net%2Fpublication%2F228567319_Stability_test_for_real-time_control_systems_using_interval_algebra%2Ffile%2Fd912f5095997d1633f.pdf&ei=QcyeUYjLBNCr0AH2noCYCg&usg=AFQjCNEzV06FYjbgIGlnt5tOIJUXH8DjFA&sig2=_nTd9ABJyKbbWuTEURWv7Q&bvm=bv.47008514,d.dmQ)

Link3:

<http://www.philadelphia.edu.jo/academics/kaubaidy/uploads/RTS-lec7.pdf>

[7] **SOFTWARE**, disponible en web: <http://www.caballano.com/software.htm>

[8] **Redes de Petri para el análisis de la alcanzabilidad**, disponible en web: [http://pdf.aminer.org/000/212/733/forward\\_reachability\\_analysis\\_of\\_timed\\_petri\\_nets.pdf](http://pdf.aminer.org/000/212/733/forward_reachability_analysis_of_timed_petri_nets.pdf)

[9] **Diagramas de clase**, disponible en web: [http://www.ecured.cu/index.php/Diagrama\\_de\\_Clase](http://www.ecured.cu/index.php/Diagrama_de_Clase)

[10] **UML Análisis y Diseño de Sistemas**, disponible en web: <http://www.oocities.org/es/monsalvelaura/fase2/analisis.html>

[11] **Hoja técnica del modelo de brazo robot UR10**, disponible en web:

[http://media1.limitless.dk/UR\\_Tech\\_Spec/UR10\\_ES.pdf](http://media1.limitless.dk/UR_Tech_Spec/UR10_ES.pdf)

[12] **Especificaciones técnicas del brazo Scorbote er 4u.**

<http://repositorio.espe.edu.ec/bitstream/21000/4064/1/T-ESPEL-0687.pdf>