



**Título:** Control combinado posición/fuerza de un robot con dos eslabones flexibles y tres grados de libertad  
Microforma] Andrés García Higuera ; [director Vicente Feliu Batlle]

**Editorial:** Cuenca Universidad de Castilla-La Mancha 2001

**Descripción física:** 2 microfichas (227 fotogramas) + 1 folleto

**Mención de serie:** Tesis doctorales (Universidad de Castilla-La Mancha) 117

**Tesis:** Tesis Univ. Politécnica de Madrid

**Bibliografía:** P. 207

**Copyright/Depósito Legal:** CU 190-2001

**ISBN:** 8484271021

**Materia:** Robots Control automático

**Autores:** Feliú Batllé, Vicente, dir

**Entidades:** Universidad de Castilla-La Mancha otr

**Punto acceso adicional serie-Título:** Tesis doctorales (Universidad Politécnica de Madrid)

---

### **Baratz Innovación Documental**

- Gran Vía, 59 28013 Madrid
- (+34) 91 456 03 60
- informa@baratz.es