

@MASTERSTHESIS{Pradas2008,

```
author = {Pablo Lanillos Pradas},
title = {Sistema de identificación y seguimiento de superficies geográficas
basadas en UAV con visión artificial},
school = {Universidad Complutense de Madrid. Facultad de Informática.
Departamento
de Arquitectura de Computadores y Automática},
year = {2008},
address = {Madrid},
file = {:PDF\\TrabajoInvestigacion[Master2008]PabloLanillos.pdf:PDF},
owner = {Abelardo},
timestamp = {2013.11.24},
url =
{http://eprints.ucm.es/10037/1/TrabajoInvestigacion%5BMaster2008%5DPabloLani
llos.pdf}
```

}

@BOOK{,

```
title = {Los Sistemas No Tripulados},
publisher = {DOCUMENTOS DE SEGURIDAD Y DEFENSA},
year = {2012},
editor = {MINISTERIO DE DEFENSA de España},
author = {CENTRO SUPERIOR DE ESTUDIOS DE LA DEFENSA NACIONAL CESEDEN},
number = {47},
pages = {134},
series = {DOCUMENTOS DE SEGURIDAD Y DEFENSA},
month = {Marzo},
file = {:PDF\\047_LOS_SISTEMAS_NO_TRIPULADOS.pdf:PDF},
owner = {Abelardo},
timestamp = {2013.11.24},
url =
{http://www.defensa.gob.es/ceseden/Galerias/destacados/publicaciones/docSegy
Def/ficheros/047_LOS_SISTEMAS_NO_TRIPULADOS.pdf}
```

}

@BOOK{CESEDEN,

```
title = {Tecnologías Asociadas a Sistemas de Enjambres de  $\mu$ UAV},
publisher = {DOCUMENTOS DE SEGURIDAD Y DEFENSA},
year = {2012},
editor = {MINISTERIO DE DEFENSA, España},
author = {CENTRO SUPERIOR DE ESTUDIOS DE LA DEFENSA NACIONAL - CESEDEN},
number = {49},
pages = {150},
series = {DOCUMENTOS DE SEGURIDAD Y DEFENSA},
month = {Abril},
file =
```

```
{:PDF\\049_TECNOLOGIAS_ASOCIADAS_A_SISTEMAS_DE_ENJAMBRES_DE_uUAV.pdf:PDF},  
owner = {Abelardo},  
timestamp = {2013.11.24},  
url =  
{http://www.defensa.gob.es/ceseden/Galerias/destacados/publicaciones/docSegy  
Def/ficheros/049_TECNOLOGIAS_ASOCIADAS_A_SISTEMAS_DE_ENJAMBRES_DE_uUAV.pdf}  
}
```

From:

<https://rpas.skeye2k.org/> - **Tecnología, Usos y Aplicaciones de Sistemas
Aéreos Pilotados Remotamente (RPAS)**

Permanent link:

<https://rpas.skeye2k.org/doku.php?id=refnotes:uav>

Last update: **2016/01/11 18:28**

