## Bibliografía

[1] Juan González Gómez. *Robótica modular y locomoción: Aplicación a robots ápodos*, 2008

[2] Juan González Gómez. *Diseño de robots ápodos*, 2003

[3] Mark Yim, Paul White, Michael Park, Jimmy Sastra, School of Engineering and Applied Science University of Pennsylvania. Modular Self-Reconfigurable Robots.

[4] Robo-wunderkind. *The Story of Robo-Wunderkind*. Disponible en línea en: <http://robowunderkind.com/>

[5] MIT Media Lab y Stanford University. *LineFORM: Actuated Curve Interfaces for Display, Interaction, and Constraint*, 2015. Disponible en línea en: <http://tangible.media.mit.edu/papers/>

[6] MIT Media Lab y Stanford University. ChainFORM: A Linear Integrated Modular Hardware System for Shape Changing Interfaces, 2015. Disponible en línea en: <http://tangible.media.mit.edu/papers/>

[7] Ivan Grokhotkov. *ESP8266 Arduino Core Documentation*, 2017. Disponible en línea en: <https://arduino-esp8266.readthedocs.io/en/latest/index.html>

[8] Espressif Systems. *ESP8266EX datasheet, versión 5.8*, 2018. Disponible en línea en: <https://www.espressif.com/en>

[9] Espressif Systems. *ESP8266 Technical Reference, versión 1.3*, 2017. Disponible en línea en: <https://www.espressif.com/en>