

## Las citas en el texto

...[1] ...[2]

# Bibliografía

- [1] CONEJO, C. D.; GALINDO, R. y CARRAZCO, L.: “Control lineal estabilizante para sistemas subactuados aplicado al Pendubot”. En: *Congreso Nacional de la Asociación de México de Control Automático 2011*, pp. 219–224. Asociación de México de Control Automático, 2011.
- [2] GALINDO, R. y CARRAZCO, L.: “Analytic Expressions for the Parametrization of All Controllers Stabilizing Euler-Lagrange Systems”. En: *Multi-Conference on Systemics, Cybernetics and Informatics*, International Institute of Informatics and Systemics, 2009.