





























































































































































































































[23] RODRIGUEZ, Jorge

2009 *Diseño de Uniones Soldadas*. Lima. Publicaciones para la docencia PUCP.

[24] SCHMIDT, Henning; WERNER, Cordula; BERNHARDT, Rolf; HESSE, Stefan y KRÜGER, Jörg

2007 "Gait rehabilitation machines based on programmable footplates". *Journal of Neuroengineering and Rehabilitation* Londres, 2007. Consulta el 14 de noviembre del 2014.

<http://jneuroengrehab.com/content/4/1/2>

[25] WHITTLE, Michael

1996 *Gait Analysis: An introduction*. Segunda edición. Oxford: Butterworth-Heinemann.

[26] WINTER, David

2009 *Biomechanics and Motor Control of Human Movement*. Cuarta edición. New Jersey. John Wiley & Sons.

[27] YAÑEZ, Ricardo

2007 *Resolución de mecanismo planar 3RRR impulsado por actuadores eléctricos*. Tesis para obtener el grado de Maestro en Tecnología Avanzada. Querétaro: Centro de Investigación en Ciencia Aplicada y Tecnología Avanzada.

<https://docs.google.com/viewer?url=http://itzamna.bnct.ipn.mx:8080/dspace/bitstream/123456789/124/1/Resolucionyanezvaldez.pdf>

[28] YOON, J.; NOVANDY, B.; YOON, C. y PARK, Y.

2010 *A 6-DOF Gait Rehabilitation Robot with Upper and Lower-Limb Connections that Allows Walking Velocity Updates on Various Terrains*. Abril 2010. ISSN 1083-4435.

[29] YOUNG, W. y BUDYNAS, R.

2002 *Roark's Formulas for Stress and Strain*. Sétima Edición. New York. McGraw-Hill.