

# فهرست مطالب

۱	فهرست مطالب
۲	۱ فصل اول
۳	۲ فصل دوم

# فصل ۱

## فصل اول

این مرجع [۳] است. این هم مرجع [۲].

## فصل ۲

## فصل دوم

این مرجع [۱] است.

## مراجع

- [1] Lee, D. et al. (2005), “Bilateral Teleoperation of Multiple Cooperative Robots over Delayed Communication Networks: Application,” in *in proceedings of IEEE International Conference on Robotics and Automation*, IEEE, pp. 366–371.
- [2] P. R. Pagilla, M. T. (1994), “Hybrid Force/Motion Control of Two Arms Carrying an Object,” in *in proceedings of IEEE American control conference*, pp. 195–199.
- [3] — (1995), “Adaptive control of two robot arms carrying an unknown object,” in *in proceedings of IEEE conf. on robotics and automation*, pp. 597–602.