



UNIVERSIDAD NACIONAL AUTÓNOMA DE MÉXICO

FACULTAD DE INGENIERÍA

**Control para estabilidad
estática de un robot bípedo
de 10 GDL**

TESIS

Que para obtener el título de
Ingeniero Mecatrónico



Ing. Claudia Ivette González Hernández
Coordinación de Titulación
titulacion@mat@ingenieria.unam.mx

26/05/2021

P R E S E N T A

Luis Ulises García Aguilera

DIRECTOR DE TESIS

M. en I. Serafín Castañeda Cedeño



Ciudad Universitaria, Cd. Mx., 2020