



UNIVERSIDAD NACIONAL AUTÓNOMA DE MÉXICO

FACULTAD DE INGENIERÍA

**Desarrollo de un mecanismo paralelo de un robot
de dos grados de libertad para rehabilitación de
extremidades superiores**

TESIS

Que para obtener el título de
Ingeniero Mecánico

P R E S E N T A

Luis Arturo Morales Bautista

DIRECTOR DE TESIS

Dr. Miguel Ángel Padilla Castañeda



Ciudad Universitaria, Cd. Mx., 2021