



UNIVERSIDAD NACIONAL AUTÓNOMA DE MÉXICO

FACULTAD DE INGENIERÍA

**Sistema de visión para
estimar posición y velocidad
de objetos para un robot
bípedo**

TESIS

Que para obtener el título de
Ingeniero Mecatrónico

P R E S E N T A

Luis Eduardo González Nava

DIRECTOR DE TESIS

Dr. Marco Antonio Negrete
Villanueva



Ciudad Universitaria, Cd. Mx., 2021