



**UNIVERSIDAD NACIONAL AUTÓNOMA DE MÉXICO**

**FACULTAD DE INGENIERÍA**

**Desarrollo de un sistema de  
visión para un robot industrial  
KUKA KR 5-2 (Reconocimiento  
y simulación)**

**TESIS**

Que para obtener el título de  
**Ingeniero Mecatrónico**



Ing. Celsidia Ivette González Hernández  
Coordinación de Titulación  
titulacion@fi.ingenieria.unam.mx

12/01/2021

**P R E S E N T A**

Diego Alberto Nava Arsola

**DIRECTOR DE TESIS**

Ing. Román Victoriano Osorio Comparán



Ciudad Universitaria, Cd. Mx., 2022