



**UNIVERSIDAD NACIONAL AUTÓNOMA DE MÉXICO**  
**FACULTAD DE INGENIERÍA**

**Diseño del Control de Crucero  
Adaptativo de un Vehículo Terrestre  
Autónomo Mediante un Ambiente  
Simulado**

**TESIS**

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

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

Ricardo Alberto Miranda Martínez

**DIRECTOR DE TESIS**

Dr. Octavio Díaz Hernández



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

24/02/2022



Ciudad Universitaria, Cd. Mx., 2022