



**UNIVERSIDAD NACIONAL AUTÓNOMA DE MÉXICO**

**FACULTAD DE INGENIERÍA**

**Diseño y manufactura de un  
amortiguador electromagnético  
implementado en robots  
cableados**

**TESIS**

Que para obtener el título de  
**Ingeniera mecánica**

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

Mercedes Ximena Zepeda Fuentes

**DIRECTOR DE TESIS**

Dr. Diego Armando Zamora García



22/04/2022



Ciudad Universitaria, Cd. Mx., 2021