



UNIVERSIDAD NACIONAL AUTÓNOMA DE MÉXICO

FACULTAD DE INGENIERÍA

**Estimación de trayectoria a partir
de imágenes RGB-D para un robot
móvil autónomo**

TESIS

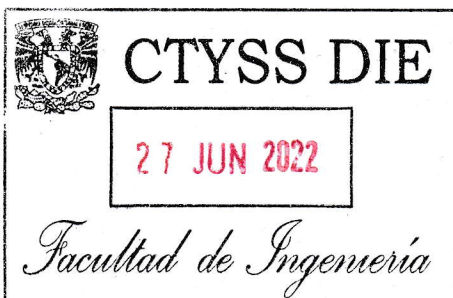
Que para obtener el título de
Ingeniero Eléctrico Electrónico

P R E S E N T A

Sergio Alvarado Ramos

DIRECTOR DE TESIS

Dr. Marco Antonio Negrete
Villanueva



Ciudad Universitaria, Cd. Mx., 2022