



**UNIVERSIDAD NACIONAL AUTÓNOMA DE MÉXICO**

**FACULTAD DE INGENIERÍA**

**Localización y seguimiento  
de objetos para un robot  
bípedo autónomo**

**TESIS**

Que para obtener el título de  
**Ingeniero Eléctrico Electrónico**

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

Andrés López Esquivel

**DIRECTOR DE TESIS**

Dr. Marco Antonio Negrete Villanueva



Ciudad Universitaria, Cd. Mx., 2024