



UNIVERSIDAD NACIONAL AUTÓNOMA DE MÉXICO
FACULTAD DE INGENIERÍA

Estabilización Orbital: Aplicación en el
prototipo Butterfly Robot

TESIS

Que para obtener el título de
Ingeniero Eléctrico-Electrónico

PRESENTA

Luis Eduardo Silva Franco

DIRECTOR DE TESIS

Dr. Rafael Iriarte Vivar-Balderrama

