



UNIVERSIDAD NACIONAL AUTÓNOMA DE MÉXICO

FACULTAD DE INGENIERÍA

**Desarrollo e implementación de un
modelo cinemático en el
embodiment de un sistema HMI de
alta exactitud para la mano.**

TESIS

Para obtener el título de
Ingeniero Mecatrónico

P R E S E N T A

Isaac Espinosa Zariñán

DIRECTOR DE TESIS

M.I. César Abraham Luna Estrada



Dr. Miriam Graciela Mendoza Cano
Coordinación de Titulación
titulaciondimei@ingenieria.unam.mx
22/08/2024



Ciudad Universitaria, Cd. Mx., 2024