

Cataneo

Alfredo Rivas

TRABAJO FIN DE GRADO

TRABAJO FIN DE GRADO

DESARROLLO E IMPLEMENTACIÓN DEL CONTROL HÁPTICO DE UN BRAZO ROBÓTICO PARA UN SISTEMA DE TELEOPERACIÓN MAESTRO-ESCLAVO

TRABAJO FIN DE GRADO PARA LA OBTENCIÓN DEL TÍTULO DE GRADUADO EN INGENIERÍA EN TECNOLOGÍAS INDUSTRIALES JULIO **2014**

Alfredo Rivas Cataneo

DIRECTOR DEL TRABAJO FIN DE GRADO:

Manuel Ferre







José Gutiérrez Abascal, 2. 28006 Madrid Tel.: 91 336 3060 info.industriales@upm.es

www.industriales.upm.es

