



Universidad
Carlos III de Madrid

DEPARTAMENTO DE INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA

TESIS DE MÁSTER

LOCOMOCIÓN BASADA EN OSCILADORES PARA ROBOTS CON PATAS

Autor: Javier Isabel Hernández
Tutor: Juan Carlos González Víctores
Director: Juan González Gómez

MÁSTER OFICIAL EN
ROBÓTICA Y AUTOMATIZACIÓN

Leganés, Madrid
Julio 2016