



UNIVERSIDAD NACIONAL AUTÓNOMA DE
MÉXICO

FACULTAD DE INGENIERÍA

Diseño e instrumentación de manipuladores para un
robot de servicio de propósito general

TESIS

Que para obtener el título de
Ingeniero Mecatrónico

P R E S E N T A N

Rafael Cuéllar Ramírez
Marco Elian Soriano Pimentel

DIRECTOR(A) DE TESIS

Dr. Jesús Savage Carmona



Ciudad Universitaria, Cd. Mx., 2026

Índice general

1. Introducción	3
1.1. Definición del problema	3
1.2. Justificación	3
1.3. Alcance y limitaciones	3
2. Antecedentes	4

Capítulo 1

Introducción

Aquí empieza la introducción del trabajo de tesis.

1.1. Definición del problema

Aquí se define el problema.

1.2. Justificación

Por qué es necesario el trabajo.

1.3. Alcance y limitaciones

Hasta dónde va a llegar el trabajo.

Capítulo 2

Antecedentes

Aquí van a ir los antecedentes. :)