*Definición del tema (Proyecto Materia)*

Dinámica y control de Robots

Ing. Mecatrónica 9º A

UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE LA ZONA METROPOLITANA DE GUADALAJARA

*INTEGRANTES:*

Salguero Hernández Juan Pablo

Martínez Jacinto Ricardo

Avalos Lupercio Jesús Jail

García Barajas Raúl Israel

Rubio García Rodrigo

*NOMBRE DEL PROYECTO:*

Robot antropomórfico.

*OBJETIVO GENERAL:*

Desarrollar un robot antropomórfico que sea funcional, el cual debe llevar a cabo tareas específicas y que sea programado en ROS.

*JUSTIFICACION:*

El proyecto es factible ya que por lo general son altamente costosos y en esta ocasión se elaboró con materiales reciclados y tiene una buena funcionalidad