



Centro de Investigación en Matemáticas, A.C.

---

CIMAT

# TESIS

para obtener el grado de

Maestría en Ciencias con Especialidad en  
Computación y Matemáticas Industriales

presentada el 23 de Noviembre de 2013

## **Vision-Based Locomotion for Humanoid Robots**

Mauricio Josafat García Vázquez

Jurado

Dr. Jean-Bernard Hayet

Co-Asesor

Dr. Olivier Stasse

Co-Asesor

Dr. Héctor Becerra

Sinodal

Dr. Claudia Esteves

Sinodal