

UNIVERSIDAD NACIONAL AUTÓNOMA DE MÉXICO



FACULTAD DE INGENIERÍA

**CONTROL DE UN BRAZO ROBOT DE CINCO GRADOS DE
LIBERTAD MEDIANTE UN PLC**

T E S I S

**PARA OBTENER EL TÍTULO DE:
INGENIERO ELÉCTRICO ELECTRÓNICO**

P R E S E N T A N:

GABRIEL TORRES MIRANDA

MARIO ALBERTO MATUS PÉREZ

DIRECTOR DE TESIS

M.F. GABRIEL HURTADO CHONG

Ciudad Universitaria, México, Mayo 2010



JURADO ASIGNADO:

PRESIDENTE: **Profesor:** M.I. RICARDO GARIBAY JIMÉNEZ

VOCAL: **Profesor:** M.F. GABRIEL HURTADO CHONG

SECRETARIO: **Profesor:** ING. GLORIA MATA HERNÁNDEZ

1er. SUPLENTE: **Profesor:** DR. JESÚS MANUEL DORADOR GONZÁLEZ

2° SUPLENTE: **Profesor:** ING. SERAFIN CASTAÑEDA CEDEÑO

SITIO DONDE SE DESARROLLÓ EL TEMA:

FACULTAD DE INGENIERÍA, UNAM

ASESOR DEL TEMA:

M.F. GABRIEL HURTADO CHONG
(nombre y firma)

SUPERVISOR TÉCNICO:

(nombre y firma)

SUSTENTANTE:

GABRIEL TORRES MIRANDA
(nombre y firma)

MARIO ALBERTO MATUS PÉREZ
(nombre y firma)