



UNIVERSIDAD NACIONAL AUTÓNOMA DE MÉXICO

FACULTAD DE INGENIERÍA

**Estabilización de bicicleta
autónoma mediante técnicas
avanzadas de control**

TESIS

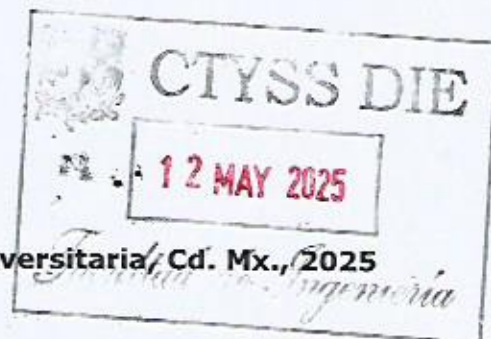
Que para obtener el título de
Ingeniero Eléctrico Electrónico

P R E S E N T A

Rodrigo Yael Rubio Ortiz

DIRECTOR DE TESIS

Dr. Saúl de la Rosa Nieves



Ciudad Universitaria, Cd. Mx., 2025