



ING. MECATRÓNICA

**Tesis previa a la obtención del título de
Ingeniero en Mecatrónica.**

AUTOR: Ing. Jordi Fernando
Sánchez Muquinche

TUTOR: Ing. Andrea Estefanía
Pilco Ati Msc.

Seguimiento de objetos para un brazo robótico de cuatro grados
mediante visión por ordenador basada en marcadores Aruco

Object Tracking For Four-Degree Robotic Arm Through Aruco
Marker-Based Computer Vision