

PROPUESTA AVALADA QUE SERÁ POSTULADA EN CONVOCATORIA DE INVESTIGACIÓN

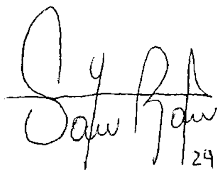
GRUPO/S DE INVESTIGACIÓN	GEAMEC MEM
TÍTULO DE LA PROPUESTA	Implementación de un Sistema de Control para un Brazo Robótico Mediante la Imitación de Movimientos del Operario
OBJETIVO	Desarrollar el sistema de control de movimiento para un prototipo de robot industrial mediante la captura de movimientos de la extremidad superior de una persona.

DOCENTES INVESTIGADORES

NOMBRE DEL DOCENTE	PROGRAMA ACADÉMICO	ROL (marcar con una x)	
		PRINCIPAL	COINVESTIGADOR
Jesús David Villarreal López	Ingeniería Mecánica	X	
Andrés Gerardo Clavijo	Ingeniería Mecánica		X
Carlos Andrés Torres Pinzón	Ingeniería Electrónica		X

La vinculación de los docentes incluidos en la propuesta y que actualmente no están asociados al grupo de investigación se realizará una vez el proyecto cuente con la aprobación institucional y antes de la firma del acta de inicio o su equivalente.

Se suscribe en la ciudad de Bogotá, el día 08 de agosto de 2019



NOMBRE LÍDER GRUPO DE INVESTIGACIÓN: Jesús Ramírez Pastran