



UNIVERSIDAD
RICARDO PALMA

ESCUELA DE INGENIERIA
PROGRAMA INGENIERÍA
MECATRÓNICA



ESCUELA PROFESIONAL DE INGENIERIA MECATRONICA

PROYECTOS Y ACTIVIDADES DESARROLLADAS

MARZO 2025



UNIVERSIDAD
RICARDO PALMA

Facultad de Ingeniería

PROGRAMA INGENIERÍA MECATRÓNICA

Contact Information

MSc. Ing. Jorge Luis López Córdova
Director of the Professional School of Mechatronics Engineering,
Universidad Ricardo Palma.

Telephone Number: 51 956 375 034
e-mail: jorge.lopezc@urp.edu.pe

Ing. Victor Manuel Gonzales Blanco
Universidad Ricardo Palma.

Telephone Number: 51 997452717
e-mail: vgonzales1250@gmail.com



HISTORY OF THE PROGRAM

The Mechatronics Engineering Program was created on October 16, 2006, according to University Assembly Resolution No. 730025 AU-R-SG, as one of the five engineering programs offered by the School of Engineering of the Ricardo Palma University.

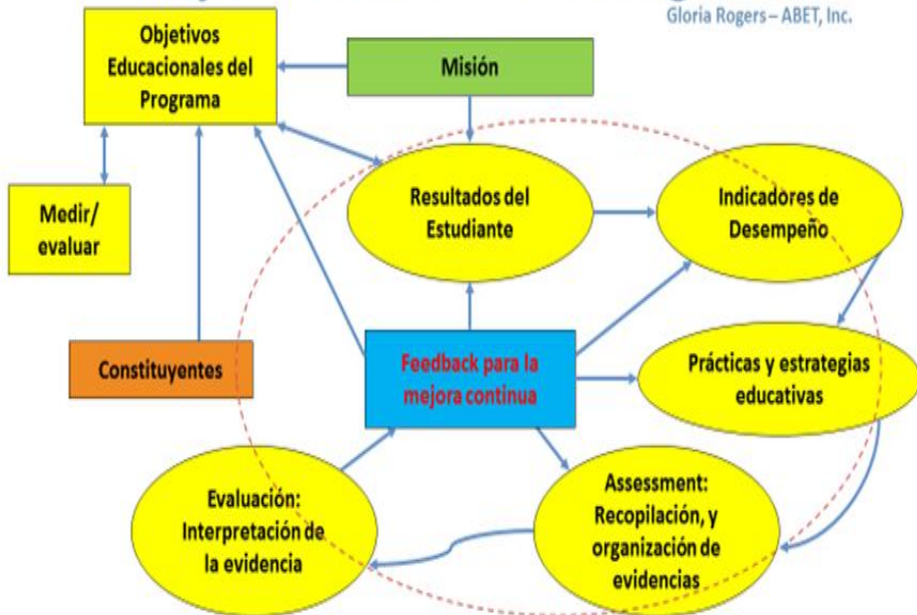
The Academic Program of Mechatronics Engineering has:

ABET Accreditation	: 2024 - 2030 period.
ICACIT Accreditation	: 2024 - 2030 period.
SINEACE Accreditation	: 2024 - 2030 period.

Improvement actions (AM)

Mejora Continua del Programa

Gloria Rogers – ABET, Inc.



Relate the
improvement action

Educational
Objectives

Student Outcomes

Other Program
Element

Improvement
action

Improvement Actions 2024

Robotics Competitions and Conferences

Item	Name of improvement action
1	Purchase of AMATROL Module for Mechatronics
2	Repowering of Robotic Arm and Conveyor Belt
3	Acquisition of Robotino Mobile Robot
4	Teacher training: Programming in Python
5	Teacher training: Pedagogical Topics - ODACA
6	Participation in robotics competitions:
	Arequipa
	Trujillo
	UNMSM
10	Teacher training: Digital Tools - ODACA
11	Technical Visits
	FUERZA AEREA DEL PERU - IEEE
	LECHE GLORIA
	HIDROSTAL
	COCA COLA
12	Specialized Conferences:
	Educational Quality and Continuous Improvement
	Mini Humanoids
	Industrial Robotics





UNIVERSIDAD
RICARDO PALMA

Facultad de Ingeniería

PROGRAMA INGENIERÍA MECATRÓNICA

Participacion Grupo Estudiantil Mecatronico - 2024



Proyectos presentados en Mall bellavista Callao



Participación en INTERCON XXXI - 2024



Evento STEAM – Colegio FAP



Exposición de proyectos en UPC - SteelRoyal



Presentación de Proyectos
HR Fest – San Marcos



Evento de robótica RAGNABOT URP - 2024



UNIVERSIDAD
RICARDO PALMA

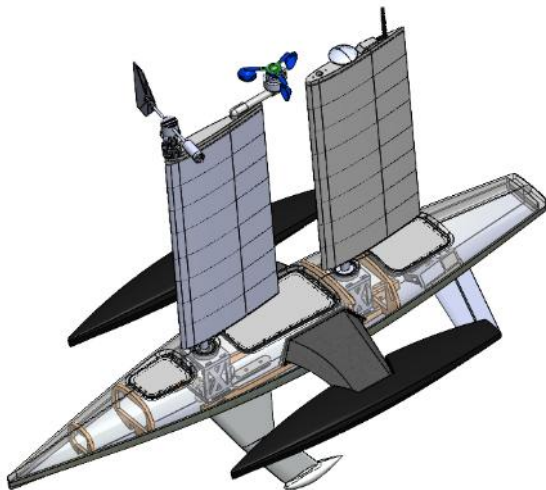
Facultad de Ingeniería

PROGRAMA INGENIERÍA MECATRÓNICA

Proyecto Velero Autónomo Pathfinder (Agosto 2022)



SOCIEDAD
NACIONAL DE
INDUSTRIAS





UNIVERSIDAD
RICARDO PALMA

Facultad de Ingeniería

PROGRAMA INGENIERÍA MECATRÓNICA



Equipo de trabajo del proyecto velero autónomo



Exposición del proyecto en el centro naval
Fuente: Latina



Nota informativa de la participación en la competencia
Fuente: El Comercio



Prueba de navegación en mar
Playa La punta



Prueba de navegación en lago
Laguna La encantada



Prueba de navegación en mar
Playa Ancón

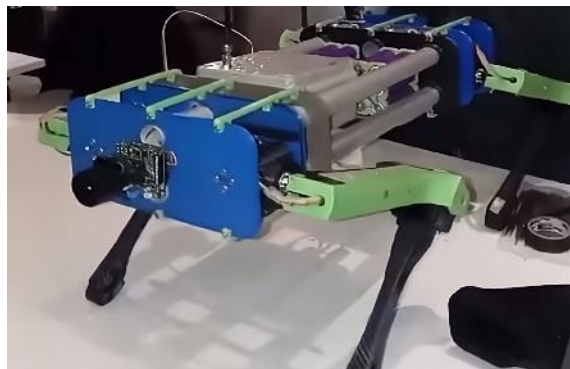


UNIVERSIDAD
RICARDO PALMA

Facultad de Ingeniería

PROGRAMA INGENIERÍA MECATRÓNICA

Proyecto Robot Cuadripedo RoboDog



Primera versión RoboDog presentado en feria de Ingeniería Mecatrónica



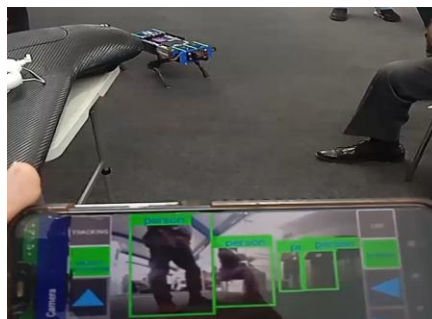
Segunda versión RoboDog presentado en HR Fest - San Marcos



Tercera versión RoboDog presentado en INTERCON XXXI - USIL



Nota informativa exposición de RoboDog en SITDRONE 2024
Fuente : TvPeru



Prueba de video con sistema de reconocimiento de objetos usando YOLO V3



Nota informativa programa Contracorriente
Fuente : TvPeru

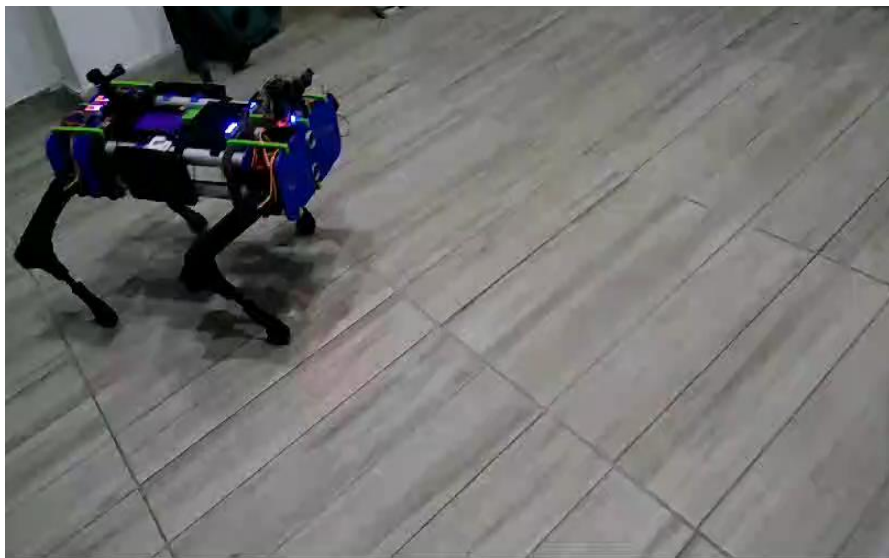


UNIVERSIDAD
RICARDO PALMA

Facultad de Ingeniería

PROGRAMA INGENIERÍA MECATRÓNICA

Proyecto Robot Humanoide Bipedo



**Cuarta versión RoboDog con cinemática inversa
mejorada para mejor desplazamiento**



**Cuarta versión RoboDog con accionamiento digital de
módulos**



UNIVERSIDAD
RICARDO PALMA

Facultad de Ingeniería

PROGRAMA INGENIERÍA MECATRÓNICA

Proyecto Robot Humanoide Bipedo



Noviembre 2024



Diciembre 2024



Diciembre 2024



Enero 2025



Febrero 2025



UNIVERSIDAD
RICARDO PALMA

Facultad de Ingeniería

PROGRAMA INGENIERÍA MECATRÓNICA

Proyecto Robot Humanoide Bipedo



**Locomoción simple de brazos
por telemando**



**Accionamiento de miembros inferiores
y prueba de resistencia estructural**



**Sujeción de objetos y control
coordinado de brazos**



UNIVERSIDAD
RICARDO PALMA

Facultad de Ingeniería
PROGRAMA INGENIERÍA MECATRÓNICA

Thank you!