

# ROBOTherapy

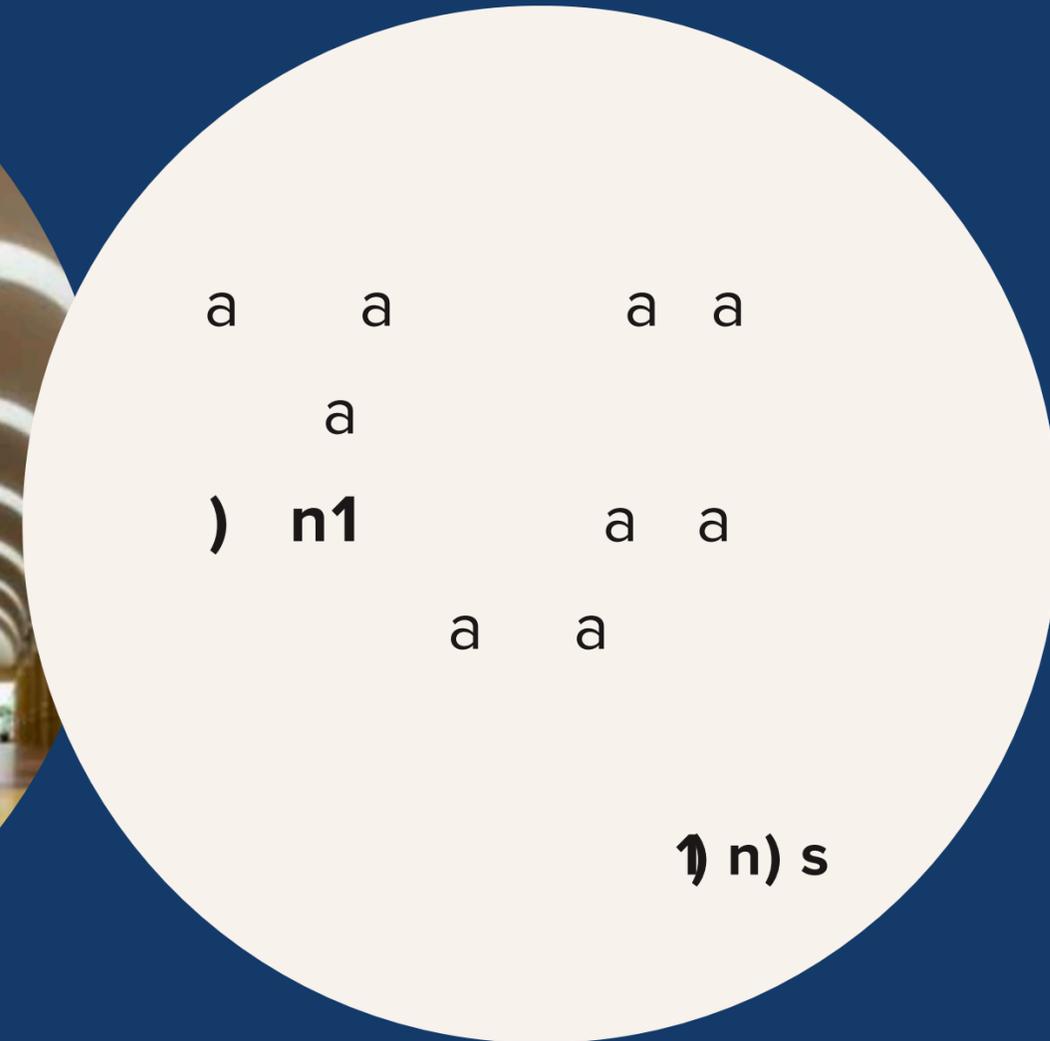
BEYOND MOTION



T T T T T T  
T T T T T T



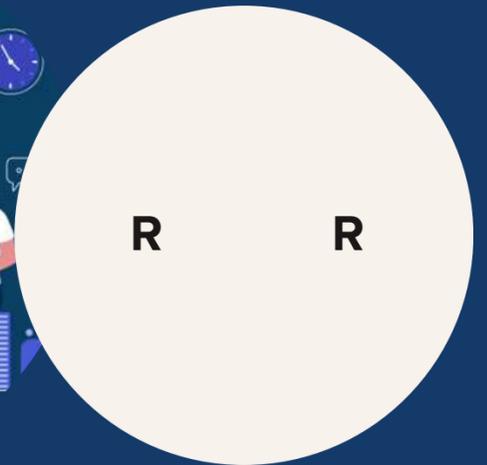
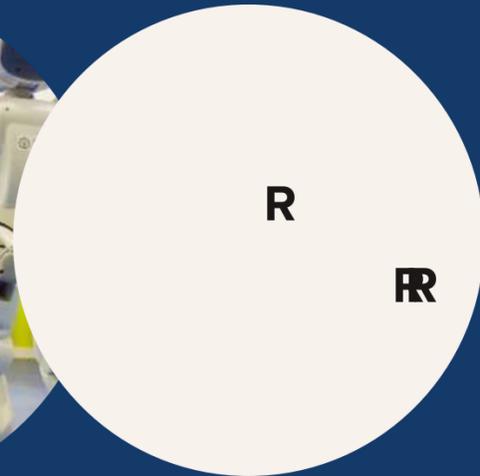
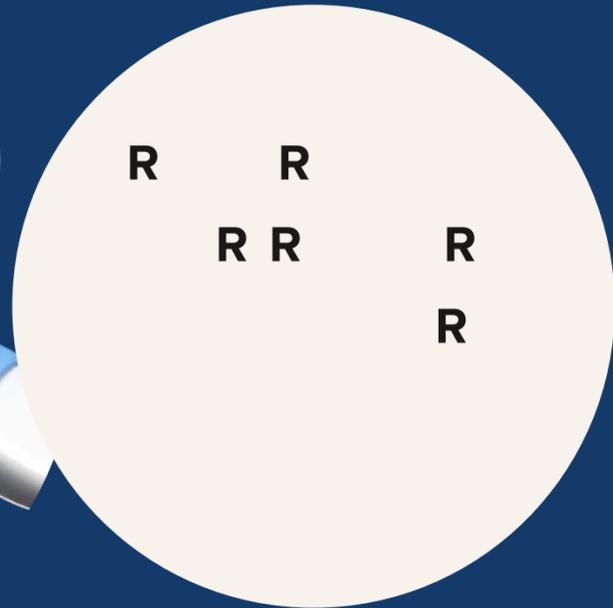
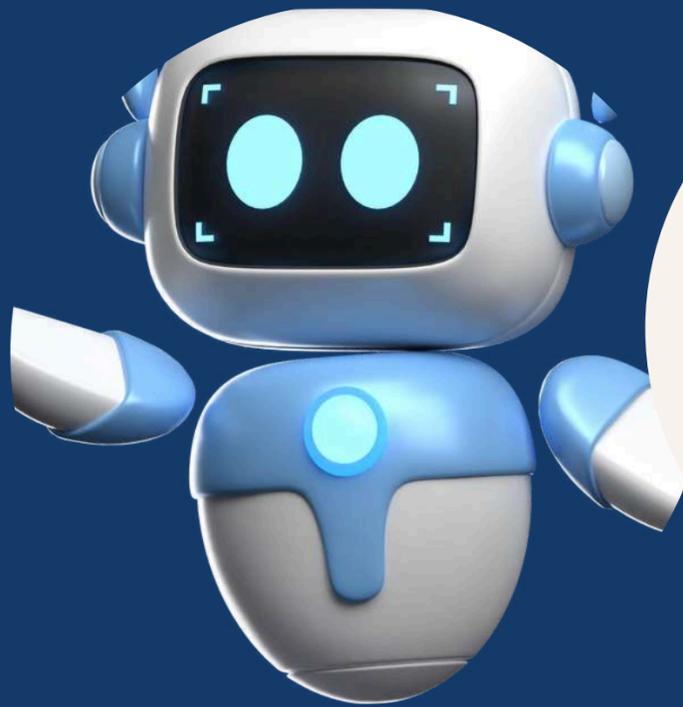
# Problemática



RoboTherapy



# Solución



RoboTherapy

# Propuesta de valor

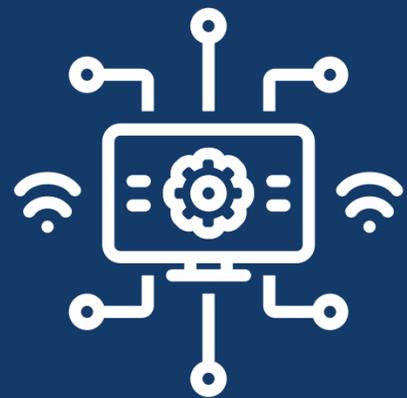


MM



ROBOTherapi  
BEYOND MOTION

MM



M



T T T T T T T T T T



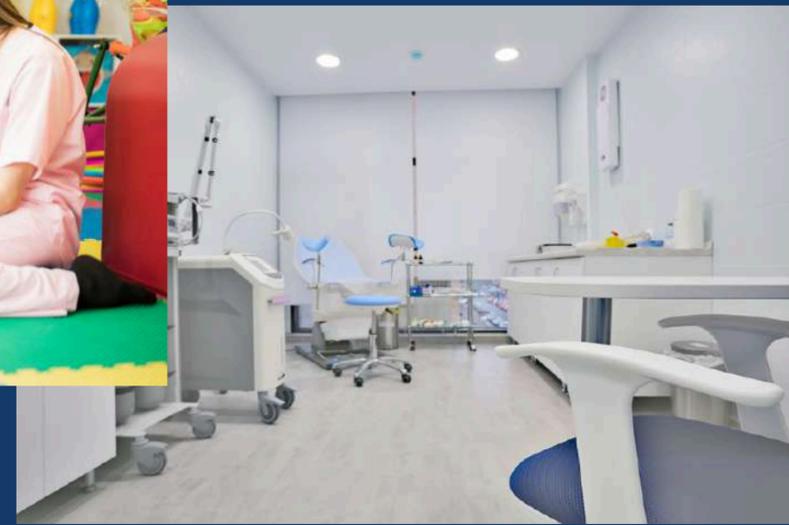
# Mercado Oportunidad

## Centros de Rehabilitación

## Consultorios de Fisioterapia

Ejemplos...

- CC C
- CC C C
- CC C C  
CC



RoboTherapy





# Competencia

01

H H  
US \$2 999.99



2

02

H H  
US \$1,299.90



2

03

H H H  
2 \$pp2



2

RoboTherapy



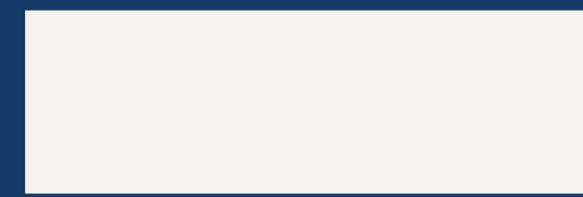


# Diferenciación



## Gino T

- c                   c c
  - cc
  - c c                   c
- 
- c   c                   cc                   cc
  - c c c



RoboTherapy



# Modelo de Negocios

## Socios clave

- Proveedores de filamento de impresión 3D.
- Proveedores de componentes electrónicos.
- Profesionales de la salud.

## Canales de distribución

- Ventas por internet.
- Asistencia personal.

## Relación con el cliente

- Soporte técnico.
- Programa de fidelidad.

## Recursos clave

- Personal técnico.
- Componentes electrónicos.

## Estructura de costos

- Costo total: \$8, 774
- Margen de ganancia: 35%
- Precio de venta:\$13,456

## Ingresos

- Venta directa del robot.
- Renta del uso del software.
- Servicio de mantenimiento.



# Equipo de trabajo



**Gabriela Jerez**

Ingeniero de  
Robótica y Control



**Ana Castro**

Diseño de  
experiencia de  
Usuario



**Jesús Sarao**

Gerente de proyecto



**Haydeé Vázquez**

Especialista en  
terapia infantil



**Samantha  
Escalante**

Marketing y  
Relaciones



# Finanzas

Inversión inicial: \$396,230



## MARGEN DE CONTRIBUCIÓN

Costo total: \$8,774

Margen de ganancia:  
35%

Precio de venta: \$13,456

## PUNTO DE EQUILIBRIO

Ventas: \$43,867

Unidades: 3

## CAPACIDAD DE PRODUCCIÓN

8 UNIDADES



# Contáctanos



+52 938 182 3269



[jesus.sarao.2705@gmail.com](mailto:jesus.sarao.2705@gmail.com)



Universidad Modelo



RoboTherapy

