l

**Practica 2**

**Alumno: Zepeda Rosales Ana Yadira**

**Carrera: Mecatronica**

**Grado/Grupo: 8 °A**

**Profesor: Moran Garabito Carlos Enrique**

**Asignatura: Cinemática de Robots**

**Periodo Cuatrimestral:** enero-abril 2019

Obtener del robot de 2 GDL con con un punto en el origen

Para los puntos (1,6) (9,-6) (-5,6)

**Para (-1,6)**

**Para (9,-6)**

°

**Para (-5,6)**