Tarea 3

Matrices de Rotación

**Alumno: Zepeda Rosales Ana Yadira**

**Carrera: Mecatronica**

**Grado/Grupo: 8°A**

**Profesor: Moran Garabito Carlos Enrique**

**Asignatura: Cinemática de Robots**

**1. X=90° Y=30° Z=70°**

**2. Y= 75° X=60° Y=7°**

**3.**  **Z= 45° X=35° Z=15°**

Z(x)=

**4. Z= 15° X=35° Z=45°**

Z(x)=