



# Reporte de analisis de Tesis



## Reporte de Texto

### Introducción

Comúnmente, cada unión posee s  
eis parámetros independientes,  
tres para su posicionamiento  
90%

### Análisis

Para definir la longitud de lo  
s eslabones del manipulador se  
deben de tomar en cuenta las  
92%

## Reporte de Bibliografía

CITA IEEE  
CITA APA  
CITA IEEE  
CITA APA  
CITA IEEE  
CITA IEEE  
CITA IEEE  
CITA APA  
CITA IEEE  
CITA IEEE  
CITA IEEE  
CITA IEEE  
CITA IEEE  
CITA IEEE  
CITA APA  
CITA IEEE  
CITA APA  
CITA IEEE  
CITA IEEE  
CITA IEEE  
CITA IEEE

Para mayor información  
revisa el archivo JSON  
que hemos anexado

Total: