



UNIVERSIDAD POLITÉCNICA  
DE LA ZONA METROPOLITANA DE GUADALAJARA

Materia: Cinemática de robots  
Profesor: Morán Garabito Carlos Enrique

## TAREA 4



# PARAMETRIZACION PARA ROBOTS: TEORIA, VIDEO Y NUEVA APLICACIÓN LIBRE..

**T/M 8`B**  
**UPZMG**

Alumno: CHRISTIAN SALVADOR GOMEZ CARRILLO,



