<u>Materia:</u> Cinemática de robots <u>Profesor</u>: Morán Garabito Carlos Enrique

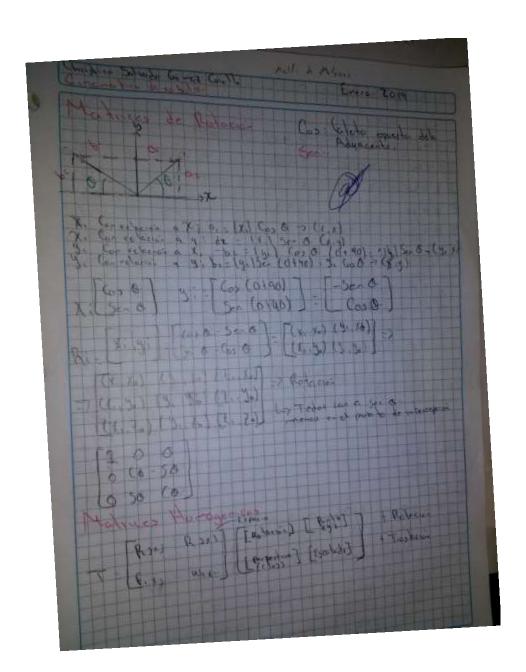
TAREA 3

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & T_x \\ 0 & 1 & T_y \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix}$$

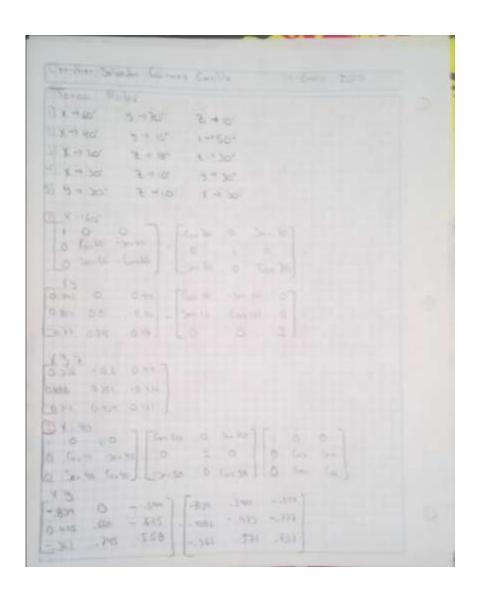
MATRICES DE ROTACION.

T/M 8'B UPZMG

<u>Materia:</u> Cinemática de robots <u>Profesor:</u> Morán Garabito Carlos Enrique









<u>Materia:</u> Cinemática de robots <u>Profesor</u>: Morán Garabito Carlos Enrique

