



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,



