**TEMA: PRACTICA 2**

**ALUMNO: DAVID RAMOS SANCHEZ**

**CARRERA: INGENIERIA MECATRONICA**

**GRADO Y GRUPO: 8 “A”**

**MATERIA: CINEMATICA DE ROBOTS**

**DOCENTE: ING. CARLOS ENRIQUE MORAN GARABITO**

***PRACTICA #2***

**Obtener de robot 2GDL con , con punto en (4,4) para sus puntos:**

**(4-4):**

***(6-9)***

***(2-9)***

