PARAMETRO D-H Y T-H DE BRAZO ROBÓTICO CILÍNDRICO

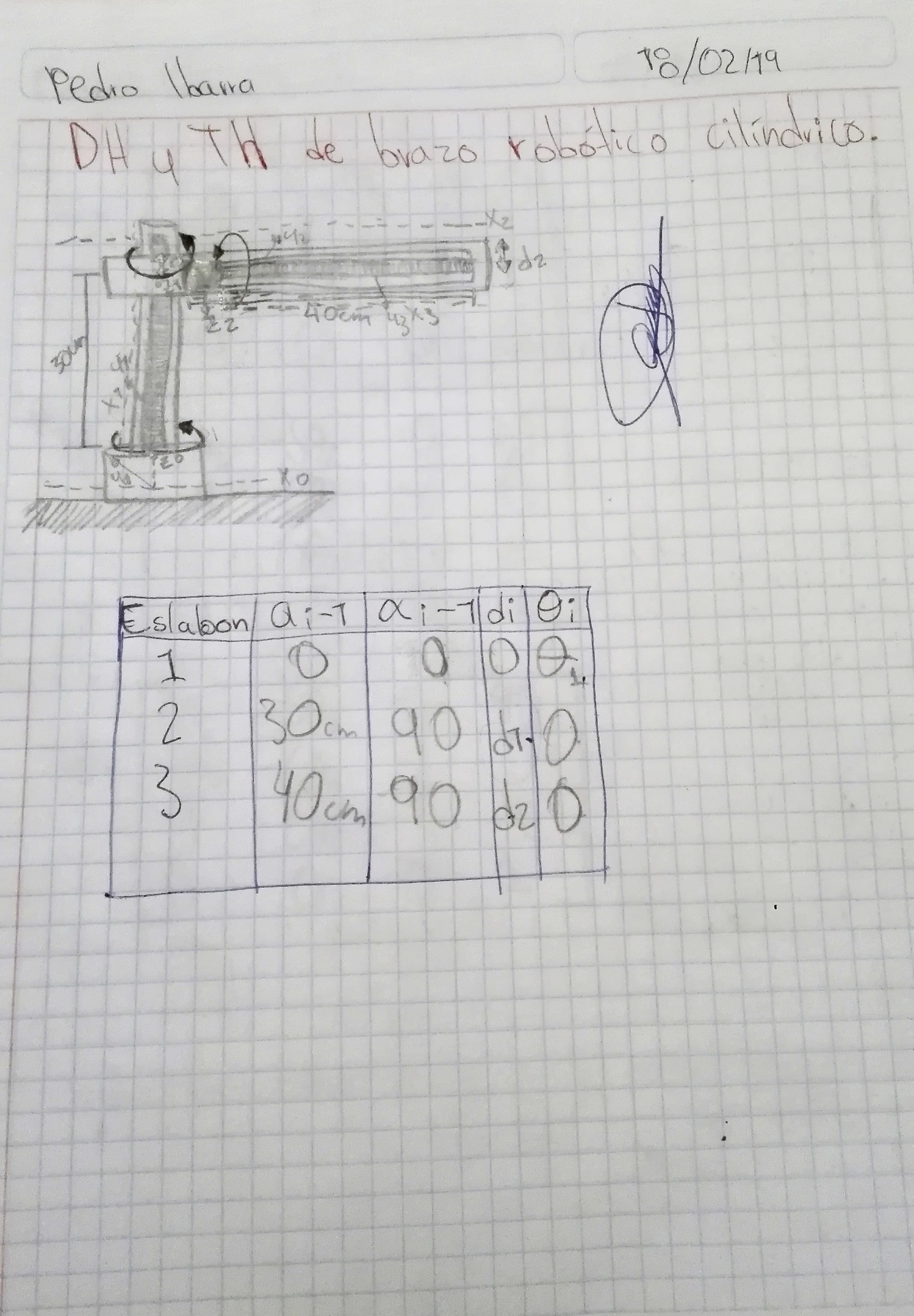
**Pedro Ignacio Ibarra Mercado**

**8ºA T/M**

**Carlos Enrique Morán Garabito**

**Cinemática de Robots**

**Universidad Politécnica De La Zona Metropolitana De Guadalajara**

****