PRÁCTICA 2

**Pedro Ignacio Ibarra Mercado**

**8ºA T/M**

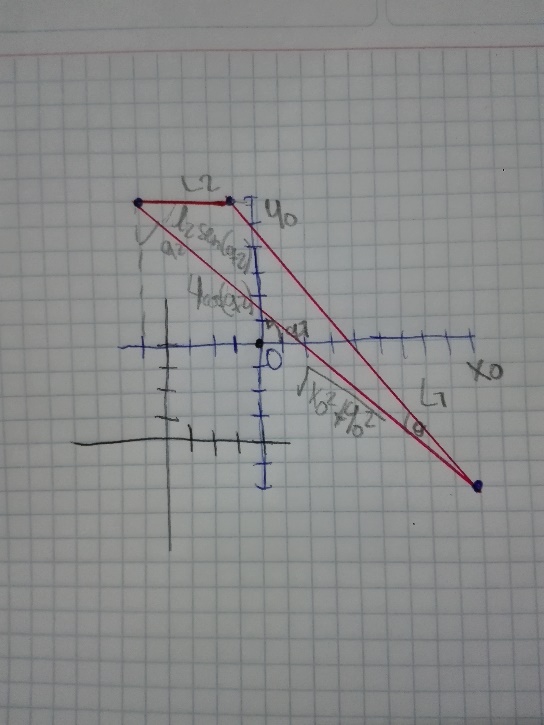
**Carlos Enrique Morán Garabito**

**Cinemática de Robots**

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

**El plano de los datos serían los siguientes:**

**1.- (-1,6) (9,-6) (-5,6) con origen en (4,4)**

****

**Para el primero sustituimos nuestras primeras variables: (-1,6)**

**En este caso no es posible obtener el valor de q2, debido a que los parámetros que te arrojan son mayores a los que se puede desplazar. También por ello el q1 no se puede obtener debido a que depende de los resultados de q2.**

**Para el segundo sustituimos las variables: (9,-6)**

**Para el tercero sustituimos las variables: (-5,6)**

**En esta ultima situación fue similar al caso 1 donde los parámetros no concuerdan con los desplazamientos que se dieron. Como resultado no se obtuvo tampoco la ecuación q1.**