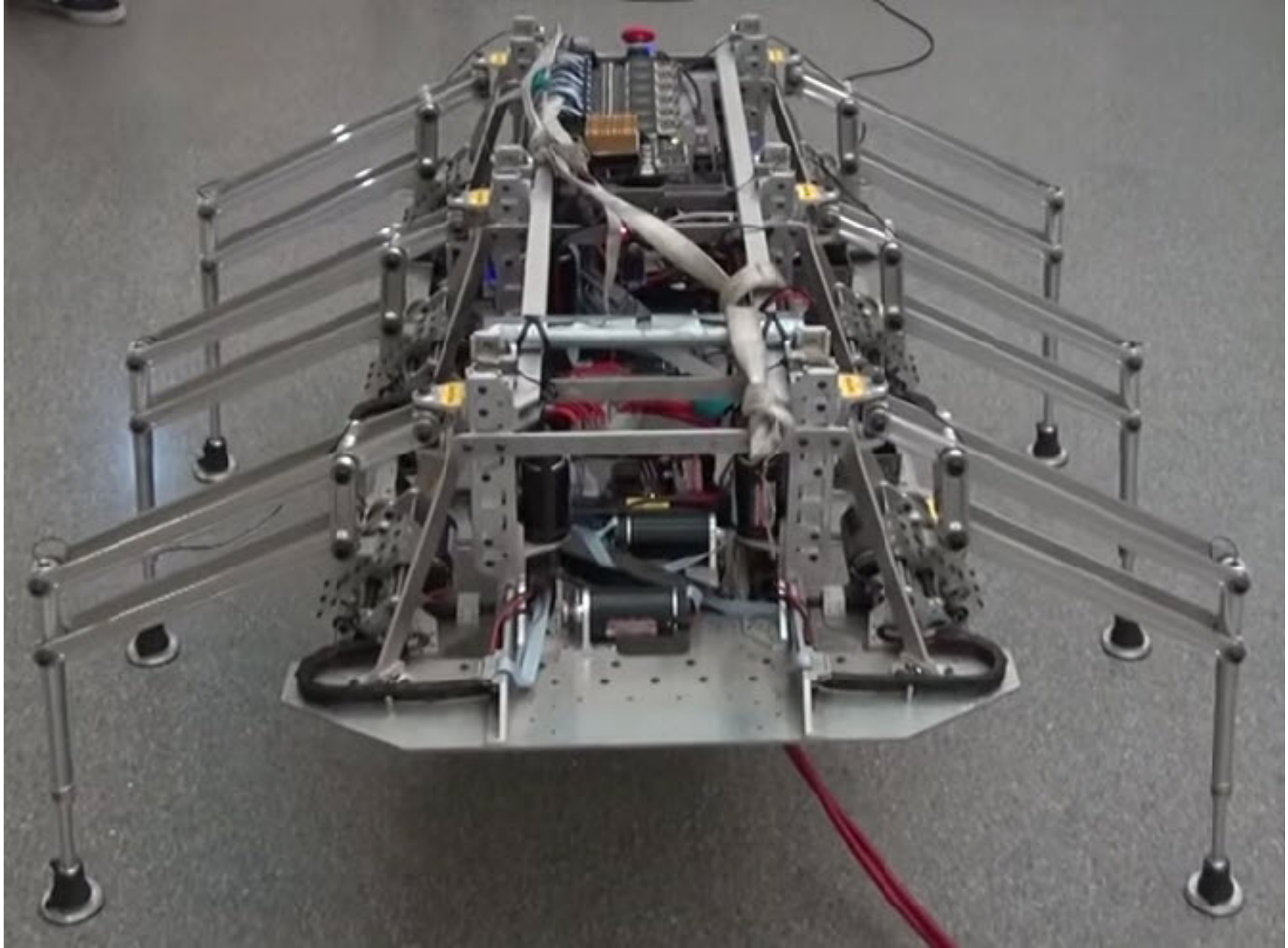


Esta ACTIVIDAD DE CLASE deberá realizarse descargando los documentos XLSX incompletos disponibles en esta página web, *completando las casillas que aparecen en verde, e incorporando, si así se indicara, la imagen del DC elaborado por ti*. La mayoría de los modelos considerados están resueltos en la Guía Kindle denominada: "[Configuración Cinemática de Mecanismos en Máquinas \(DcM\)](#)".

S

**13-C12-Bionic Robots**

Una vez completados, deberán subirse adecuadamente denominados a la cuenta de entrega común, utilizando el comando *FTP* que aparece en el siguiente panel.

Universidad Politécnica Valencia (UPV)  
Comando *FTP* para entrega de actividades de clase

<ftp://2014a|mn-m13:mn-m13@axeh100:21/>