

CERTIFICATION

MQR® editorial certifies, that this article:

Inverse Kinematic Model Gradient Method of a 4 g.d.l. manipulator robot

Modelo Cinemático Inverso Método Gradiente de un robot manipulador de 4 g.d.l

PEER REVIEW - "Aceptada para su publicación después de superar un proceso de doble revisión ciega externa"

Fechas de recepción: 03-ABR-2024 aceptación: 20-MAY-2024 publicación: 15-JUN-2024

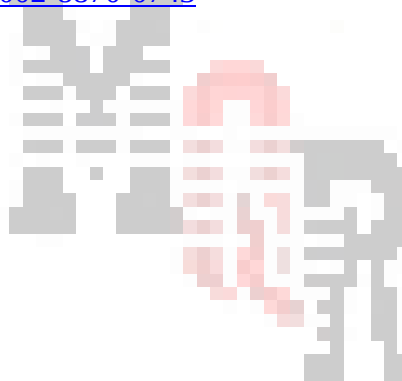
Authors:

Mendoza-Salazar, María José
ESCUELA SUPERIOR POLITÉCNICA DE
CHIMBORAZO
Riobamba - Ecuador

 mmendoza@esepoch.edu.ec
 <https://orcid.org/0000-0002-8870-0743>

Morales-Gordon, Cecilia Beatriz
ESCUELA DE EDUCACIÓN BÁSICA 12 DE
OCTUBRE
Riobamba - Ecuador

 ceciliabeatrizmorales@yahoo.es
 <https://orcid.org/0009-0008-4934-3457>



Published:

Vol. 8 Núm. 2 (2024): Revista Científica MQRinvestigar: pag. 2372-2382.

DOI: <https://doi.org/10.56048/MQR20225.8.2.2024.2372-2382>

Indexado en **Latindex 2.0** ISSN-L **2588-0659**



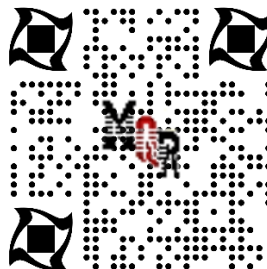
<http://www.investigarmqr.com/>

Cordially yours,

MQRInvestigar - Director



Firmado electrónicamente por:
MARCO ANTONIO
QUINTANILLA
ROMERO




Dr. Marco Quintanilla R.
Director