



**UNIVERSIDAD NACIONAL AUTÓNOMA DE MÉXICO**

**FACULTAD DE INGENIERÍA**

# **A Six Bar Link Kinematic Analysis for a Semi Active Hand Orthosis**

**ARTÍCULO ACADÉMICO**

Que para obtener el título de

**Ingeniero Mecatrónico**

**P R E S E N T A**

Jorge Pablo Gómez Sánchez



**ASESORA DE ARTÍCULO ACADÉMICO**

M.I. Rosa Itzel Flores Luna



Ciudad Universitaria, Cd. Mx., 2021