

DEFENSA ROBOTICA MOVIL



Autores: Lozano Romero, Daniel
Mérida Floriano, Javier
Montes Grova, Marco Antonio

INDICE DE LA PRESENTACION

1. Análisis Cinemático

- Verificación modelo cinemático Directo
- Verificación modelo cinemático Inverso

2. Control dinámico

- Algoritmos de control
- Ley de control persecución pura

INDICE DE LA PRESENTACION

1. Análisis Cinemático

- Verificación modelo cinemático Directo
- Verificación modelo cinemático Inverso

2. Control dinámico

- Algoritmos de control
- Ley de control persecución pura

ANÁLISIS CINEMÁTICO

ANÁLISIS CINEMÁTICO

INDICE DE LA PRESENTACION

1. Análisis Cinemático

- Verificación modelo cinemático Directo
- Verificación modelo cinemático Inverso

2. Control dinámico

- Algoritmos de control
- Ley de control persecución pura

CONTROL DINÁMICO

CONTROL DINÁMICO