



DEPARTAMENTO
DE COMPUTACION

Facultad de Ciencias Exactas y Naturales - UBA

Robotica Movil

Trabajo práctico Final

Resumen

Robotica: Trabajo Final

Integrante	LU	Correo electrónico
Negri, Franco	893/13	franconegri2004@hotmail.com
Schmit, Matías	714/11	matias.schmit@gmail.com

Palabras claves:

Odometría, EKF, Modelo Cinematico, Trabajo Final

Índice

1. Introduccion	3
2. Desarrollo	3
2.1. Adaptacion del modelo cinemático	3
2.1.1. Experimentación	4
2.2. Adaptación del control a lazo cerrado	6
2.2.1. Experimentación	7
2.3. Modelado de EKF	8
2.3.1. Experimentación	9
3. Seguimiento de trayectorias a lazo cerrado utilizando localización basada en EKF	11
4. Conclusiones	12

1. Introduccion
2. Desarrollo
3. Conclusiones