

Control dinámico

Se realizó el control dinámico del robot utilizando Simscape. El modelo completo puede observarse en la Figura 1. Los bloques trayectorias definen los perfiles de posiciones que debe seguir cada pata del robot. Cada uno de los elementos (muslo, pierna y cuerpo del robot) poseen una masa y momento de inercia determinado por las dimensiones de la estructura y ubicaciones de las masas involucradas. Se utilizan lazos PID como método de control de posición que pueden ser fácilmente observados en la Figura 2.

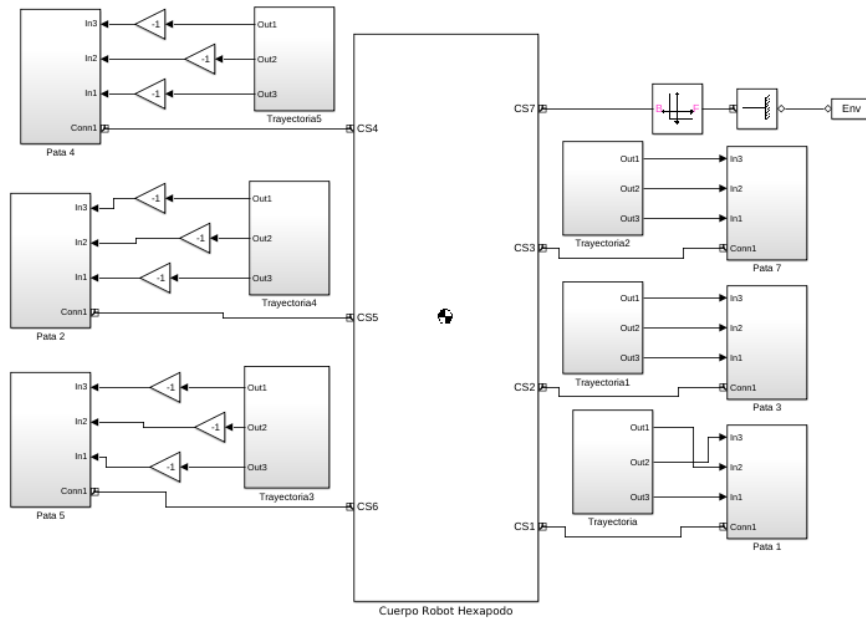


Figure 1: Modelo dinámico total

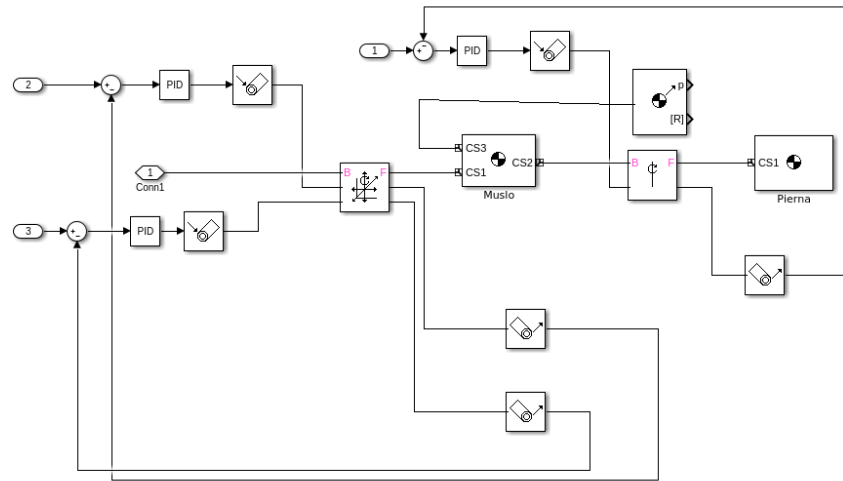


Figure 2: Modelo dinámico de una pierna