Memoria 4 MEC

17/04/2019

Sergi Sanz Carreres Adrian Tendero Lara

# Esquemas control punto descentralizado implementados

# Figuras con la respuesta del robot

## Posición de referencia y real del robot

# Índices integral error cuadrático posición robot

# Opcional:

## Esquemas Simulink:

### Cuadrado:

Imagen que contiene captura de pantalla

Descripción generada automáticamente

### Circulo

Imagen que contiene captura de pantalla, mapa

Descripción generada automáticamente

## Control persecución pura

