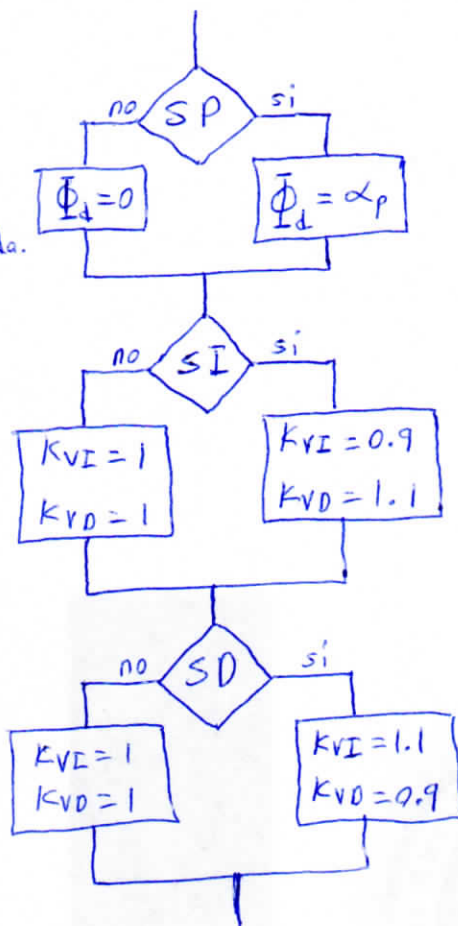
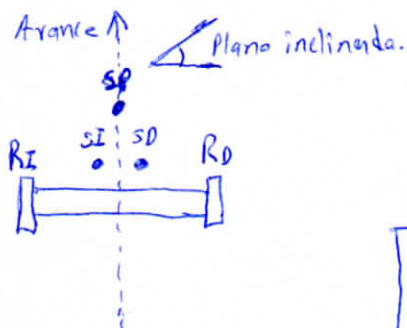
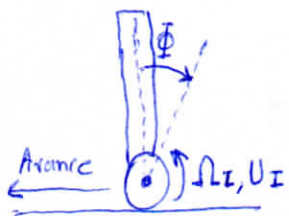


Estrategia base robot balancin:



Glosario:

- SP: Sensor del plano inclinado.
- SI: Sensor línea Izquierda.
- SD: Sensor línea Derecha.
- α_p : Φ_d en Plano inclinado.
- Ω_A : Velocidad de avance.
- MI: Motor Izquierdo.
- RI: Rueda Izquierda.
- MD: Motor Derecho.
- RD: Rueda Derecha.
- Ω_I : Velocidad rueda izquierda.
- Ω_{dI} : Velocidad deseada rueda izquierda.
- U_I : Voltaje aplicado a motor izquierdo.
- Ω_D : Velocidad rueda derecha.
- Ω_{dD} : Velocidad deseada rueda derecha.
- U_D : Voltaje aplicado a motor derecho.
- Φ : Ángulo del balancin.
- Φ_d : Ángulo deseado del balancin.
- E: Error maestro.
- EI: Error esclavo izquierdo.
- ED: Error esclavo derecho.
- Ω_d : Esfuerzo de control maestro.

