Cuestiones Importantes:

* Modelado del sistema (cinemático vs dinámico). Robot no holonómico.
* Modelado de los motores. Ensayos con carga y sin carga.
* Sistema de medición de RPM y línea.
* Problema del delay en la medición de los encoders.
* Ziegler-Nichols: para los motores no andaba bien por el delay variable, para el sistema total no lo podíamos implementar.
* PID tuner: una vez estimado el sistema da buenos resultados.
* Discretización del PID: el Tf era FUNDAMENTAL para el sistema completo.
* Identificación del sistema completo.
* Hipótesis simplificativas.
* Controlador final.