Revisar ecuación (5) en dominio del tiempo. Sería una nueva pero que pereza cambiar todas las eqs. Otra vez. Aprender a numerarlas bien.

En bloqueo, Qp(t) es cte.

Cambiar Qp por Qp(0).

Las direcciones de la articulación en la fig. 4 están al revés.

L de inductancia y L de longitud se llaman igual, cambiarlo.

Torque mal dimensionalmente, falta multiplicar por la longitud del brazo.

## Modelado en Laplace

### Punto de trabajo

Una vez disponemos de las ecuaciones que describen el comportamiento del sistema en el dominio del tiempo, es decir, las ecuaciones (12)-(18), se procede a linealizar en torno a un punto de trabajo deseado.

Dado que el recorrido del dedo son aproximadamente 90º, tomaremos el punto intermedio como punto de trabajo de la articulación del exoesqueleto, es decir, **Ѳp(0) =45º**

### Linealización

### Diferenciación

### Modelo en el dominio de Laplace

### Diagrama de bloques

### FdT