

**Centro Universitario de Ciencias Exactas e Ingenierías**



**INRO**

**Robótica Móvil**

**Actividad 8 – Control en CoppeliaSim**

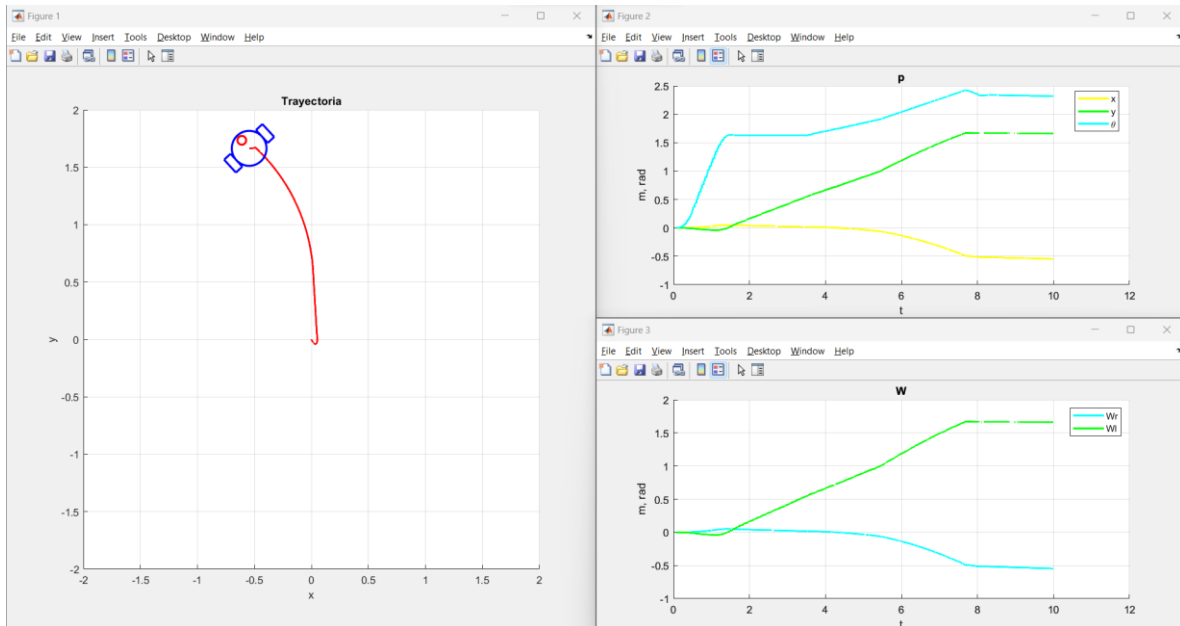
**Julio Alexis González Villa**

**220839961**

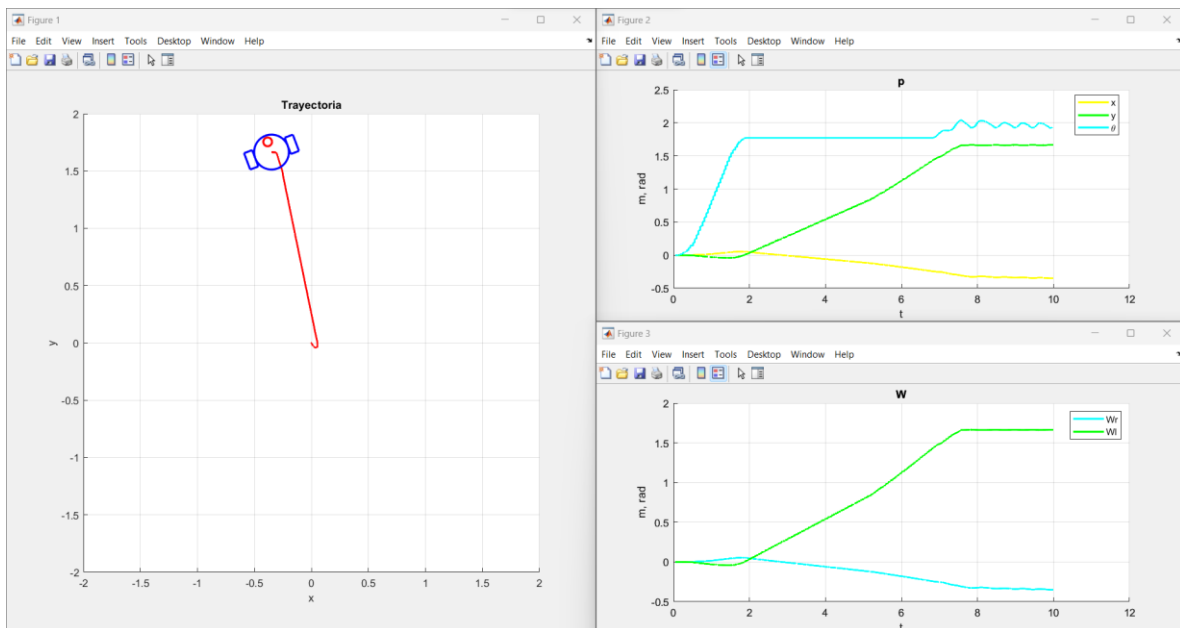
**Objetivo:** Comparar dos estrategias de control para el modelo del robot diferencial en CoppeliaSim y Matlab

## Resultados

- Control 1



- Control 2



## **Conclusión**

Estudiamos el comportamiento de un robot diferencial con dos estrategias de control a través de CoppeliaSim, gracias a las gráficas de posición, velocidad y posiciones finales y deseadas. Pudimos apreciar como para la posición final deseada que fue " $t_d = [-1 \ 2]$ " la primera estrategia parece adaptarse mejor ya que no tiene tantas irregularidades.