

Centro Universitario de Ciencias Exactas e Ingenierías



INRO

Robótica Móvil

Actividad 9 – Control Omnidireccional en CoppeliaSim

Julio Alexis González Villa

220839961

Objetivo: Implementar un controlador para el robot omnidireccional en CoppeliaSim y Matlab

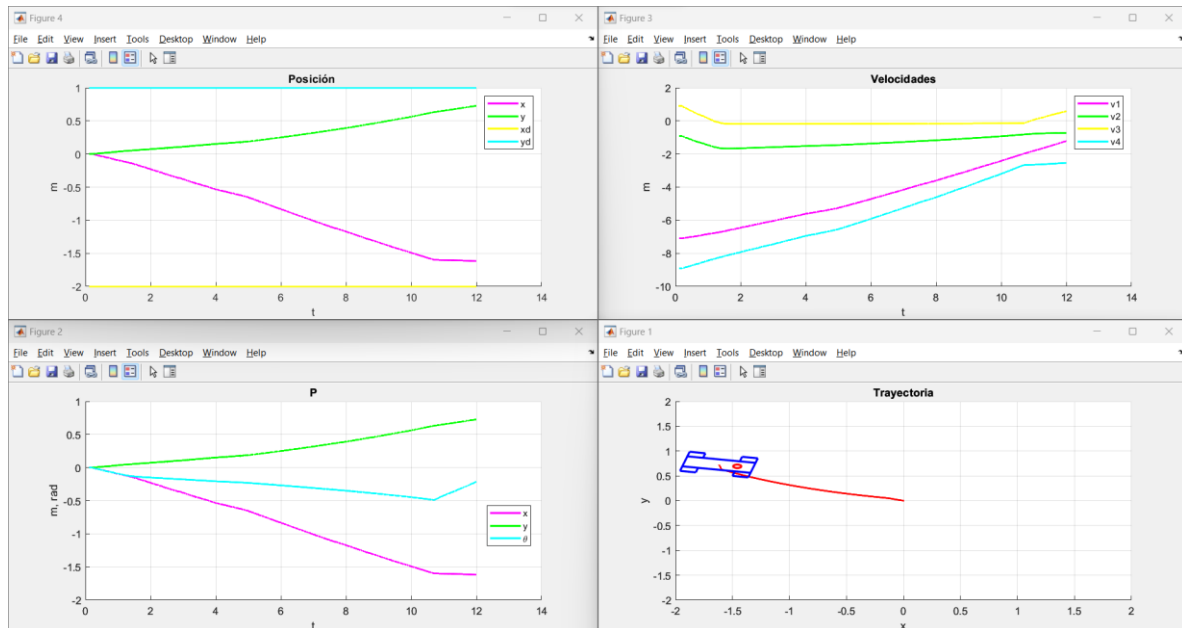
Resultados

Posición deseada:

-2.0000
1.0000
-0.7854

Posición obtenida:

-1.6176
0.7384
-0.2238



Conclusión

Estudiamos el comportamiento de un robot omnidireccional con una estrategia de control a través de CoppeliaSim, gracias a las gráficas de posición, velocidad, trayectoria, posiciones finales y deseadas. A mi parecer el error que tiene este control es muy grande pero para simulaciones creo que es una buena herramienta que nos ayuda a ver su implementación.