**Centro universitario de Ciencias Exactas e Ingenierías**



**INRO**

**Robótica Móvil**

**Actividad 1 – Monociclo**

**Julio Alexis González Villa**

**220839961**

**Objetivo:** Implementa una simulación del modelo monociclo a lazo abierto.

**Resultados**

* **v, w ← 0.3, −0.9**

Gráfico, Gráfico de dispersión

Descripción generada automáticamente

Gráfico, Gráfico de líneas

Descripción generada automáticamente

Gráfico, Gráfico de líneas

Descripción generada automáticamente

* **v, w ← 0.3,0.9**

Gráfico, Gráfico de dispersión

Descripción generada automáticamente

Gráfico, Gráfico de líneas

Descripción generada automáticamente

Gráfico, Gráfico de líneas

Descripción generada automáticamente

* **v, w ← 0.3,0.0**

Gráfico, Gráfico de líneas

Descripción generada automáticamente

Interfaz de usuario gráfica

Descripción generada automáticamente

Gráfico, Gráfico de líneas

Descripción generada automáticamente

* **v, w ← −0.3,0.0**

Gráfico, Gráfico de dispersión

Descripción generada automáticamente

Interfaz de usuario gráfica

Descripción generada automáticamente

Interfaz de usuario gráfica, Gráfico, Gráfico de líneas

Descripción generada automáticamente

* **v, w ← 0.0,0.8**

Gráfico, Gráfico de dispersión

Descripción generada automáticamente

Interfaz de usuario gráfica, Tabla, Excel

Descripción generada automáticamente

Gráfico, Gráfico de líneas

Descripción generada automáticamente

* **v, w ← 0.0, −0.8**

Gráfico, Gráfico de dispersión

Descripción generada automáticamente

Interfaz de usuario gráfica, Tabla, Excel

Descripción generada automáticamente

Gráfico, Gráfico de líneas

Descripción generada automáticamente

**Conclusión**

Aprendimos el funcionamiento del monociclo y como modelarlo utilizando su modelo cinemático. Además de como interpretar sus gráficas de posición y velocidad