Apéndices y anexos

1. **Apéndice A: Cálculo de parámetros de inercia del modelo dinámico.**
2. **Apéndice B: Especificación de mensajes del software de control implementado en ROS.**
3. **Apéndice C: Código del paquete de ROS comunicación\_serial.**
4. **Apéndice D: Código del paquete de ROS logitech\_gamepad\_ii.**
5. **Apéndice E: Código del paquete de ROS exportador\_estado\_csv.**
6. **Apéndice F: Código del paquete de ROS exportador\_telemetria\_csv.**
7. **Apéndice G: Código del script de MATLAB para análisis de respuesta en frecuencia a partir de la interfaz de telemetría.**
8. **Apéndice G: Código del script de MATLAB para realizar la simulación de la arquitectura de control propuesta.**