ÁREAS ZMP

Para Locomoción es para la elección de la estrategia

A mayor perturbación mayor complejidad en la estrategia de compensación

¿Qué nivel de perturbación indica que la distribución de fuerzas haga que sea una circunferencia cerrada, abierta o una línea o un punto?

Para el pie el problema es la rigidez, y con el empujón sólo va a flexionar el límite de la estructura.

* Dibujar la evolución del zmp con fuerzas y los vectores de aceleración
  + Trayectoria del zmp con fuerza-par
  + Trayectoria zmp con inercial
  + Trayectoria del vector aceleración

4.3 EQUIVALENCIA DE MODELOS

En este apartado tengo que sacar los parámetros más importantes de cada modelo(pares y aceleraciones) y sacar una ecuación que indique que ambos modelos tienen la misma salida de ZMP. Acordarme que para sacar Zc (altura del CoM en cart-table)del cart-table hicimos unas pruebas

Por ejemplo, decir que para el modelo cart-table, al tratarse de un modelo dinámico, se necesita que el robot esté en movimiento al contrario que en el modelo de péndulo invertido.