Índice

1. Introducción
   1. Motivaciones y origen del proyecto
   2. Objetivo
   3. Marco regulador
   4. Entorno socio-económico

**Jueves 31 de mayo**

1. Estado del arte
   1. Origen de la robótica
      1. Tipos de robots
   2. Evolución de los Robots Humanoides
   3. Locomoción bípeda
   4. Zero Moment Point (ZMP)

**Jueves 14 de junio**

1. Descripción del sistema
   1. Robot humanoide TEO
   2. Sensores fuerza-par
   3. Unidad de medida inercial (IMU)
   4. Adquisición de datos

**Jueves 28 de junio**

1. Estudio de la estabilidad
   1. Modelo péndulo invertido
   2. Modelo cart-table
   3. Modelo combinado

**Jueves 19 de julio**

1. Estudio de respuesta del sistema inercial del robot humanoide
   1. Estudio del sensor inercial (IMU)
   2. Aplicación de la información inercial al control del equilibrio
2. Estudio de la respuesta fuerza/par del robot humanoide
   1. Estudio de los sensores F/T
   2. Aplicación de la información F/T al control del equilibrio

**Jueves 30 de agosto**

1. Resultados experimentales
   1. Experimentos de respuesta del sistema inercial del robot humanoide
   2. Experimentos de la respuesta fuerza/par del robot humanoide
2. Conclusiones y trabajos futuros

**Finales de septiembre**