

Torques



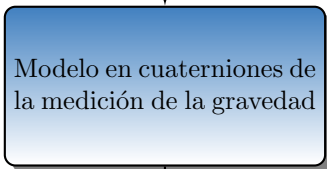
ω^B



ω_s^B

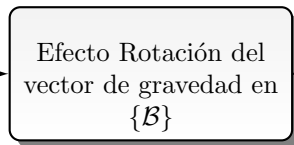
Modelo en
cuaterniones de la
rotación

\check{q}



$-\hat{a}_s(\check{q})$

Θ



g^B



a_s^B



Error del
modelo