



UNIVERSITAT
POLITÈCNICA
DE VALÈNCIA

CAMPUS D'ALCOI

Modelado y control cinemático

Carlos Mira López

Nicolás Miró Mira

Vittorio Alessandro Esposito Ceballos

Modelado y Control de Robots

4.º curso - Grado en Ingeniería ...

Diciembre de 2025

Índice general

1	Introducción	1
2	Integración del sensor RP-C10-LT	1
3	Algoritmo de control	1
4	Resultados experimentales	1
5	limitaciones y posibles mejoras	1

- 1 Introducción
- 2 Integración del sensor RP-C10-LT
- 3 Algoritmo de control
- 4 Resultados experimentales
- 5 limitaciones y posibles mejoras