



Modelado y control cinemático

Carlos Mira López

Nicolás Miró Mira

Vittorio Alessandro Esposito Ceballos

Modelado y Control de Robots

4º 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**