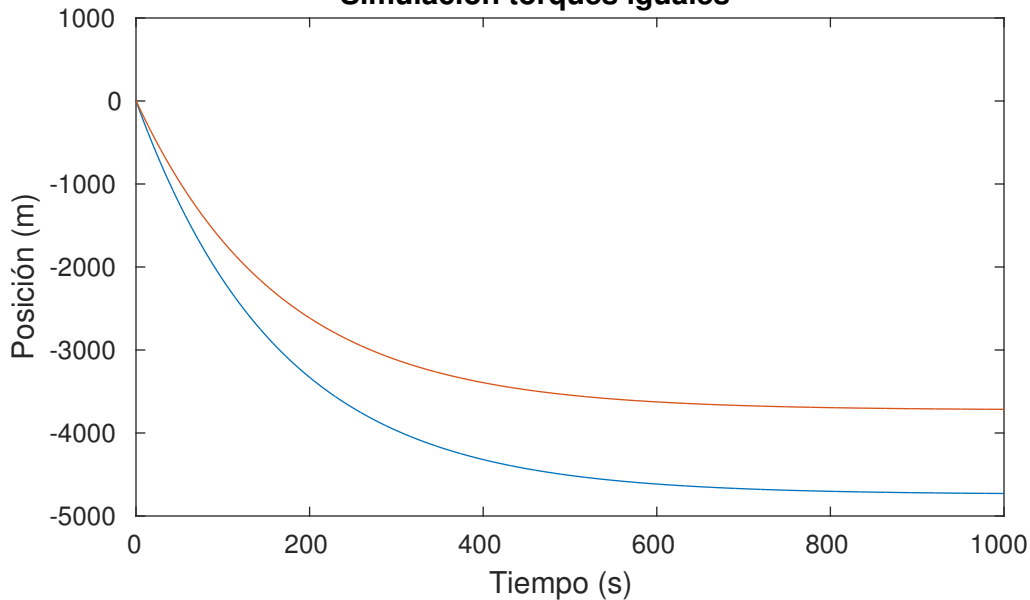


Posición del robot en función del tiempo: Simulación torques iguales



— $x(t)$: Coordenada en X
— $y(t)$: Coordenada en Y