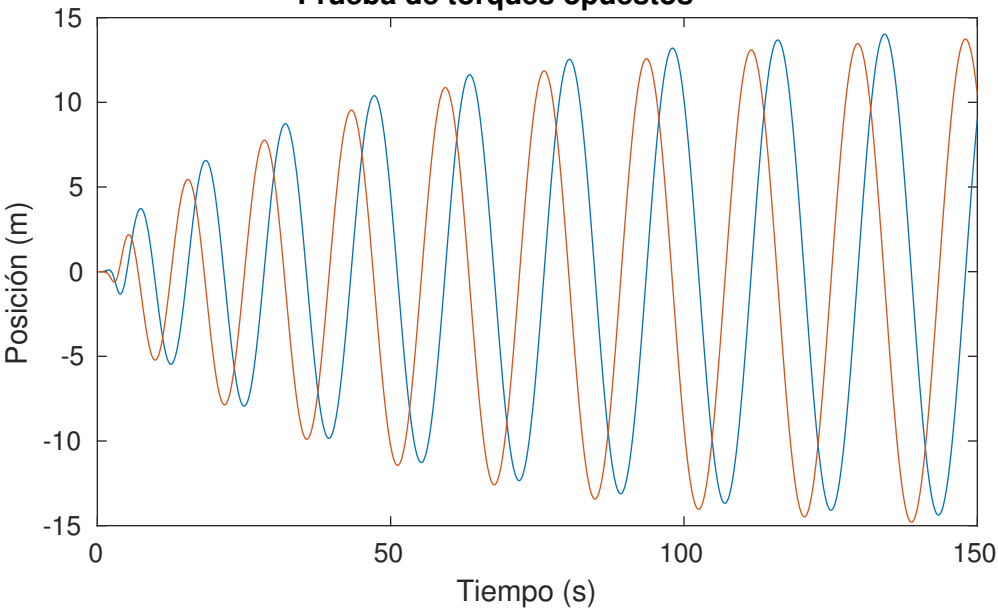


# Posición del robot en función del tiempo: Prueba de torques opuestos



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