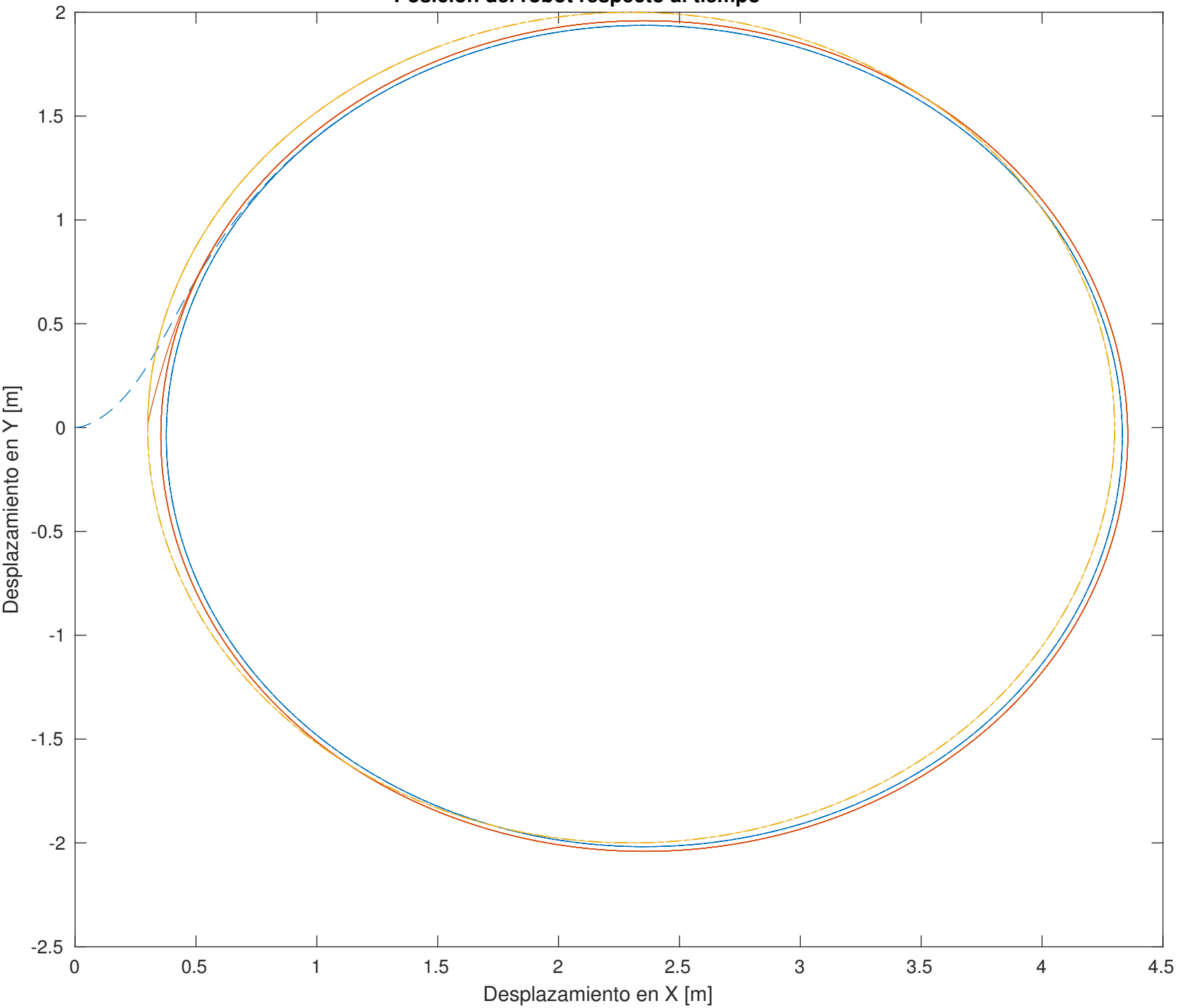


Posicion del robot respecto al tiempo



Posicion del centro   Posicion punto descentralizado   Posicion punto descentralizado ideal