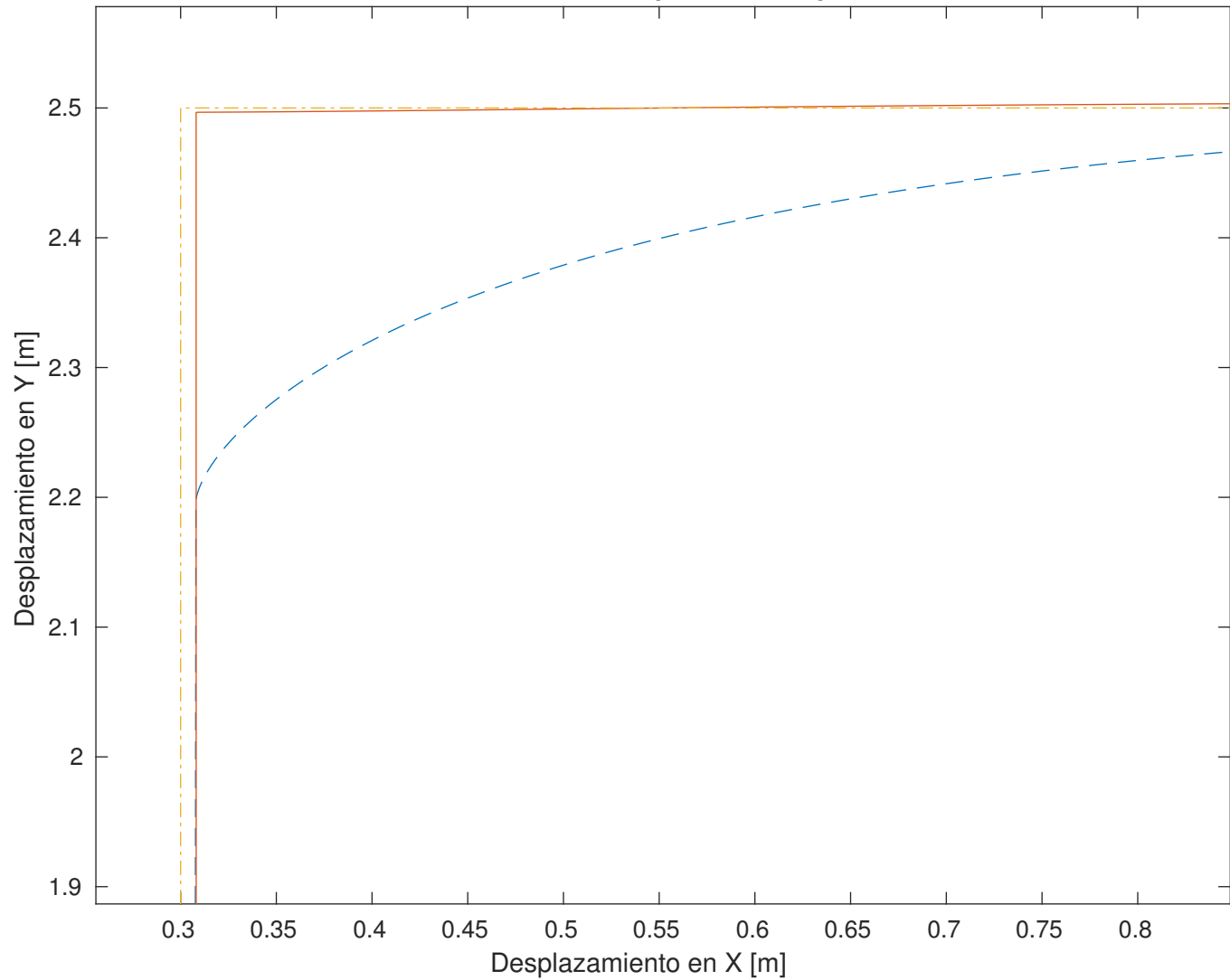


Posicion del robot respecto al tiempo



— Posicion del centro    — Posicion punto descentralizado    - · - Posicion punto descentralizado ideal