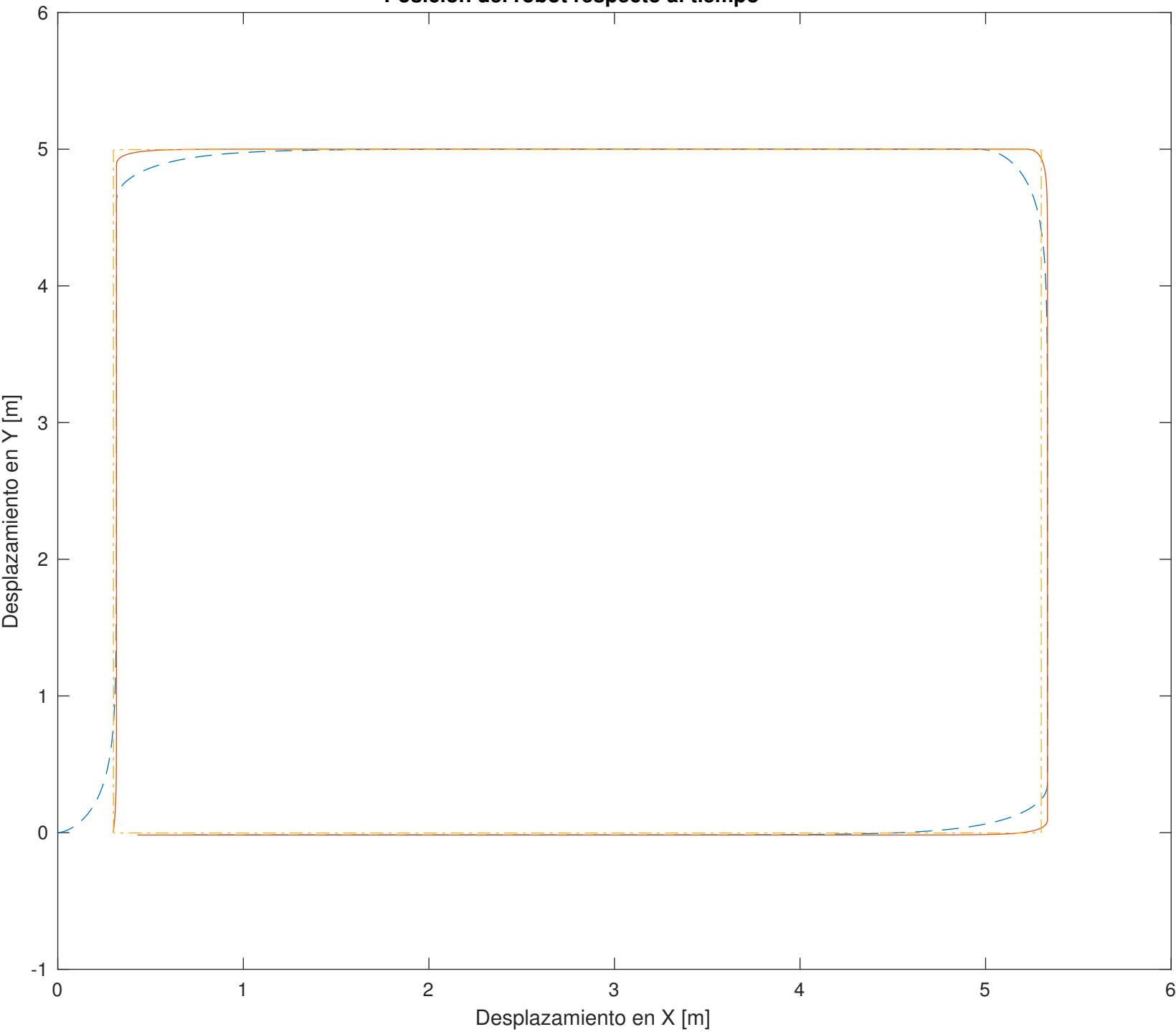


Posicion del robot respecto al tiempo



— Posicion del centro — Posicion punto descentralizado — Posicion punto descentralizado ideal