

Resultados esperados:

EX01:

Medición de velocidades angulares [rad/s]:

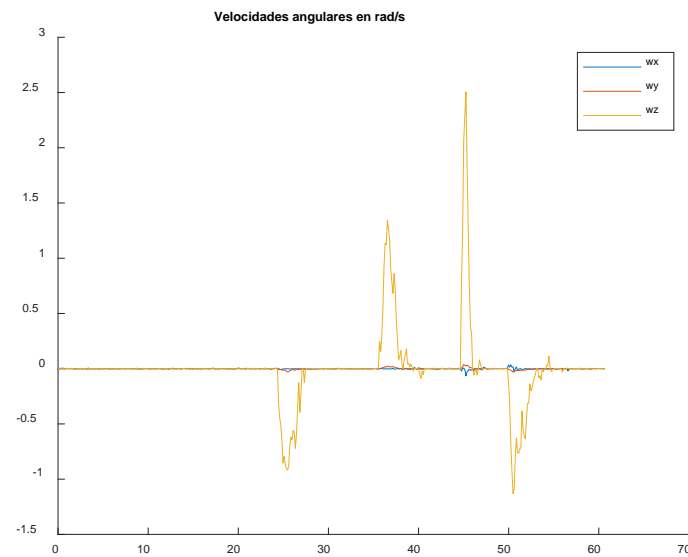
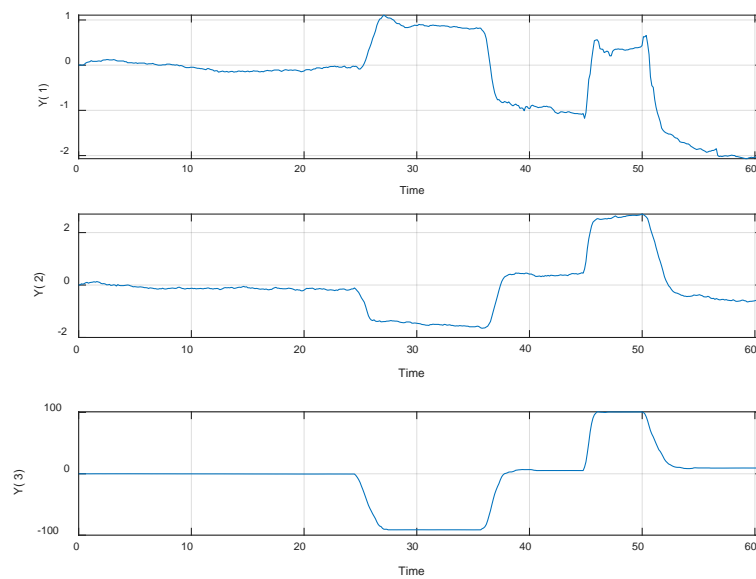


Gráfico de orientación [grados]:



Estimación de orientación inicial [grados]: (puede mejorarse)

titap_deg = -1.0524

titar_deg = -0.5846

est_titay_deg = 38.7889

titay_tn_deg = 49.0889

EX02:

Medición de velocidades angulares:

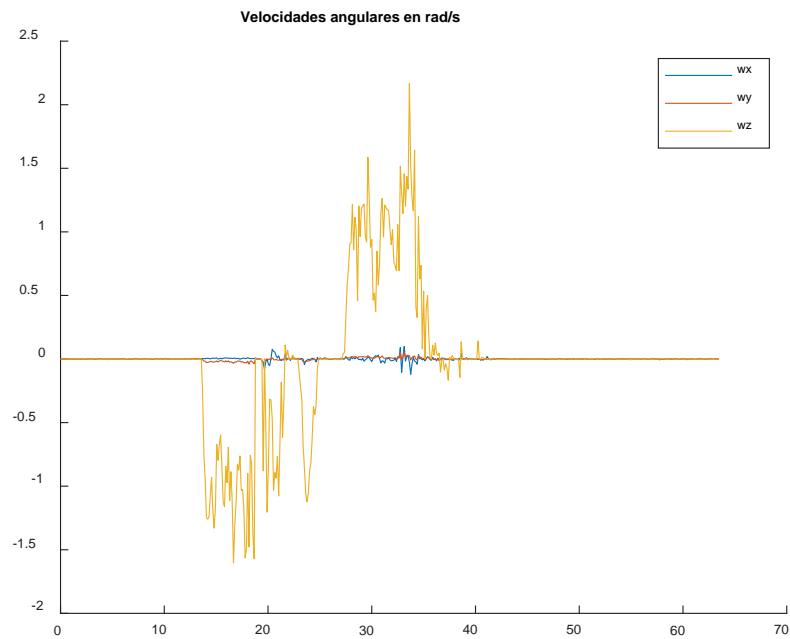
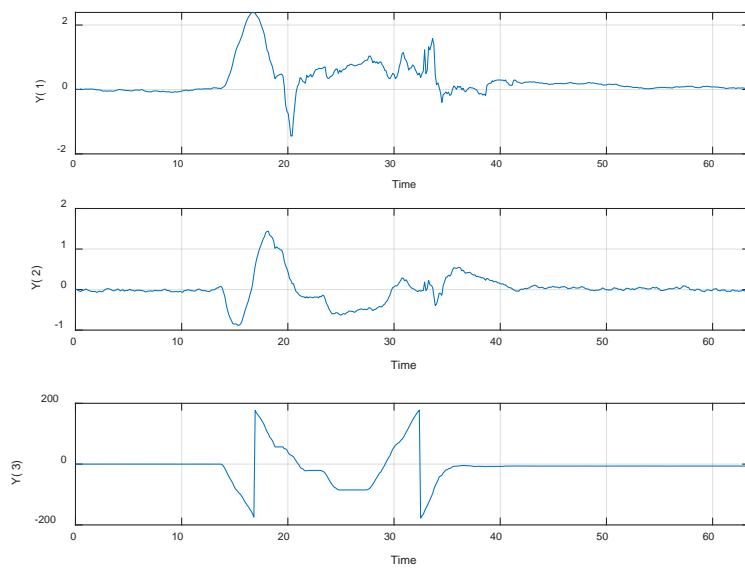


Gráfico de orientación:



Estimación de orientación inicial: (puede mejorarse)

titap_deg = -0.8185

titar_deg = -0.4672

est_titay_deg = 36.0495

titay_tn_deg = 46.3495

EX03:

Medición de velocidades angulares:

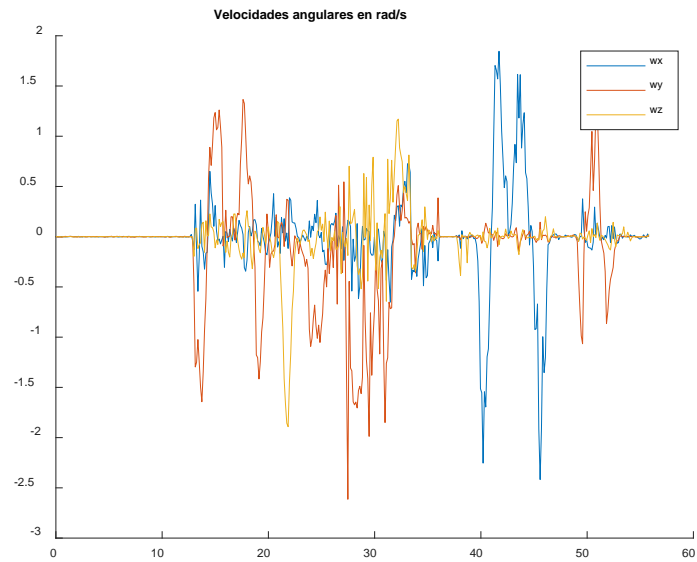
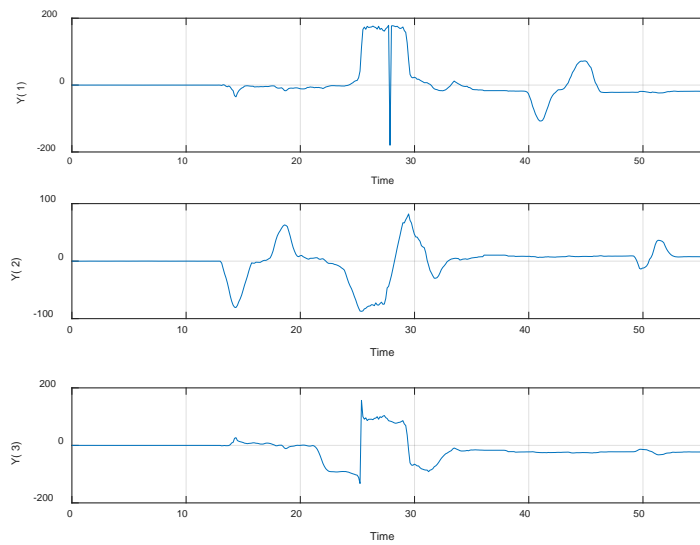


Gráfico de orientación:



Estimación de orientación inicial: (puede mejorarse)

titap_deg = -1.1109

titar_deg = -0.2339

est_titay_deg = 43.2049

titay_tn_deg = 53.5049

EX04:

Medición de velocidades angulares:

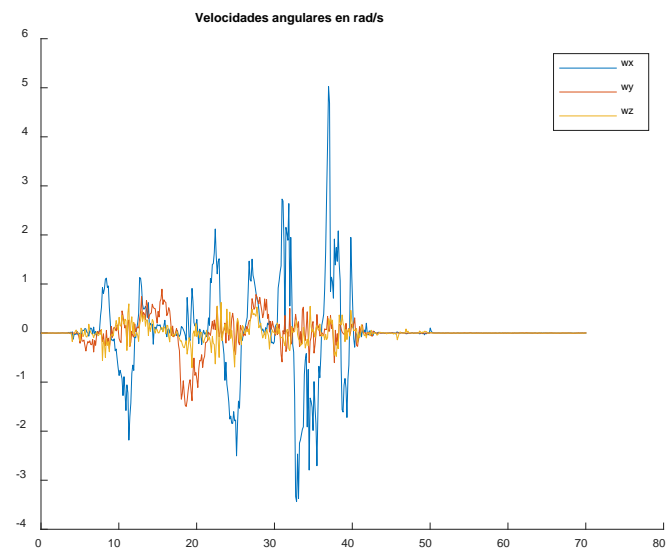
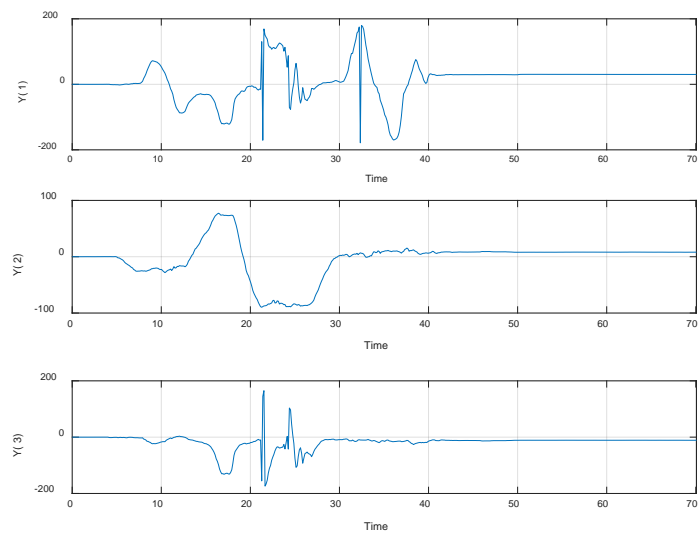


Gráfico de orientación:



Estimación de orientación inicial: (puede mejorarse)

titap_deg = -1.5788

titar_deg = 0.0584

est_titay_deg = -10.4425

titay_tn_deg = -0.1425