Imagen que contiene Logotipo

Descripción generada automáticamente![Logotipo, nombre de la empresa

Descripción generada automáticamente]()

UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE MADRID

ESCUELA TÉCNICA SUPERIOR DE INGENIEROS INDUSTRIALES

MÁSTER EN AUTOMÁTICA Y ROBÓTICA

GUIADO Y NAVEGACIÓN DE ROBOTS

TRABAJO FIN DE ASIGNATURA

Autores:

Álvaro Benito Oliva

Germán Andrés Di Fonzo Caturegli

Juan José Jurado Camino

Tutores:

Fernando Matía

Miguel Hernando

Paloma de la Puente

Madrid, \_\_ de \_\_\_\_\_ de 2020

Tabla de contenido

[1 Introducción, objetivos y reparto de roles 3](#_Toc57811829)

[2 Planteamiento del problema 3](#_Toc57811830)

[3 Incertidumbre del sistema de locomoción 3](#_Toc57811831)

[4 Sistema de percepción 3](#_Toc57811832)

[5 Algoritmo de localización 3](#_Toc57811833)

[6 Algoritmos de control 3](#_Toc57811834)

[7 Algoritmo de planificación de trayectorias 3](#_Toc57811835)

[8 Demostrador final 3](#_Toc57811836)

[9 Conclusiones y observaciones 3](#_Toc57811837)

# Introducción, objetivos y reparto de roles

# Planteamiento del problema

# Sistema de locomoción

# Sistema de percepción

# Estimación del estado

# Control

## Arquitectura de control jerárquica

## Arquitectura de control reactiva

# Planificación de trayectorias

# Demostrador final

# Conclusiones y observaciones