

Control de movimiento, planificación de trayectorias y control reactivo  
A2

Control movimiento  
A2.1

Planificación trayectorias  
A2.2

Control reactivo  
A2.3

Mejora interfaz usuario  
A2.4

Diseño y ajuste del regulador para llevar el robot de un punto a otro  
A2.1.1

Diseño e implementación del algoritmo de acercamiento a la trayectoria  
A2.1.2

Introducción de nuevas acciones de control  
A2.1.3

Definición puntos de paso iniciales  
A2.2.1

Algoritmo para suavizar ángulos  
A2.2.2

Deformación trayectorias ante los obstáculos cercanos  
A2.2.1