

Integración
A4

```
graph TD; A4[Integración A4] --- A4.1[Utilización de puntos del mapa para la deformación de trayectorias A4.1]; A4 --- A4.2[Uso de la posición corregida en el módulo de control A4.2]; A4 --- A4.3[Construcción de mapas durante el movimiento controlado del robot A4.3];
```

Utilización de
puntos del mapa
para la deformación
de trayectorias
A4.1

Uso de la posición
corregida en el
módulo de control
A4.2

Construcción de
mapas durante el
movimiento
controlado del
robot
A4.3