Álvaro Calvo Matos

Federico Vaz Fernández

Raúl Zahínos Marín

GIERM

27 de diciembre de 2019

Control y Programación de Robots

Robótica Móvil

**Índice**

[1 Introducción. 2](#_Toc28364199)

[2 Análisis cinemático. 3](#_Toc28364200)

[2.1 Modelo cinemático en su forma Jacobiana. 3](#_Toc28364201)

[2.2 Trayectorias de lazo abierto. 3](#_Toc28364202)

[2.3 Trayectoria parabólica genérica. 3](#_Toc28364203)

[3 Control del robot. 4](#_Toc28364204)

[3.1 Dinámica básica de los actuadores. 4](#_Toc28364205)

[3.2 Control punto a punto. 4](#_Toc28364206)

[3.3 Control en línea recta. 4](#_Toc28364207)

[3.4 Control en postura. 4](#_Toc28364208)

[3.5 Control mediante algoritmo de persecución pura para el seguimiento de una trayectoria senoidal. 4](#_Toc28364209)

[4 Conclusiones generales. 4](#_Toc28364210)

# Introducción.

# Análisis cinemático.

## Modelo cinemático en su forma Jacobiana.

## Trayectorias de lazo abierto.

## Trayectoria parabólica genérica.

# Control del robot.

## Dinámica básica de los actuadores.

## Control punto a punto.

## Control en línea recta.

## Control en postura.

## Control mediante algoritmo de persecución pura para el seguimiento de una trayectoria senoidal.

# Conclusiones generales.