

Práctica 6

Generación de Trayectorias de Caminado

Robots Bípedos Autónomos

Facultad de Ingeniería, UNAM

Objetivos

- Introducir las diferentes técnicas para generación de trayectorias de caminado.
- Escribir un programa que genere trayectorias para ambas piernas usando alguno de los métodos vistos.
- Probar las trayectorias tanto en el simulador como en el robot real.

1. Introducción

2. Desarrollo

3. Evaluación