

Determinación
de trayectoria

Cálculo de
maniobras
necesarias

Determinación
de velocidad,
posición y
orientación

Aplicación de
acciones
correctivas para
mantener la
trayectoria

Algoritmos
avanzados de
estimación, control y
detección de fallos

Transformador de
modelos

Código C

Sistemas GNC

Validación del
sistema

Enfoque de este proyecto