

Parámetros de la planta

Selección del tipo de  
escenario de control

¿Lazo abierto o  
Lazo cerrado PID o  
realimentación de  
estados ?

$u(t)$

Integración  
numérica

Parámetros de simulación

Animación

Comportamiento en el tiempo  
de variables del Dron

