



Instituto Tecnológico de Estudios Superiores de Monterrey

Campus Puebla

Implementación de robótica inteligente (Gpo 501)

Actividad 1.8 (Seguimiento de Trayectorias)

Alumno

José Diego Tomé Guardado A01733345
Victor Manuel Vázquez Morales A01736352
Pamela Hernández Montero A01736368
Fernando Estrada Silva A01736094

Fecha de entrega

Sábado 27 de Abril de 2024

Implementación Código de matlab

Primeramente vamos a tener la limpieza de la pantalla y también del command window para poder mostrar de mejor forma el funcionamiento, por eso se hace la limpieza del entorno antes de ejecutar el código por eso se hace esto. Después definimos los parámetros para el tiempo, se establece el de simulación en segundos para poder seguir cada una de las trayectorias, el tiempo de muestreo que es pequeño para que pueda seguir las trayectorias de la mejor forma sobre todo cada cuando se va a ir tomando la muestra.

```
%Limpieza de pantalla
clear all
close all
clc
%1 TIEMPO %%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%
tf=40;           % Tiempo de simulación en segundos (s)
ts=0.05;         % Tiempo de muestreo en segundos (s)
t=0:ts:tf;       % Vector de tiempo
```

También vamos a definir el tiempo para el hexagono debido a que se necesita normalizar el intervalo de tiempo ya que al normalizar podemos de esta forma tener un trazado del hexagono ya que si no lo hacemos se hace un trazado de un círculo. La normalización del tiempo es importante para poder formar el hexagono ya que controla cómo se van a distribuir los puntos en el plano xy a lo largo de un intervalo de tiempo. Con este incremento de 1 podemos ver como los puntos generados van a estar más cerca entre sí a lo largo de toda la trayectoria significando que la figura pueda tener más lados y se considere más compleja como en este caso un hexágono

```
%%% PARA PODER DIBUJAR EL HEXAGONO %%%%%%%%%%
%Se define el parámetro "t" para la proyección de trayectoria
tiempo=[1:1:13];
%Se normaliza el intervalo de tiempo al intervalo de variación del ángulo
t2= normalize(tiempo,"range",[pi,5*pi]);

%CAMBIAR POR t2 CUANDO SEA EL HEXAGONO
N= length(t);      % Muestras
```

Para las condiciones iniciales tenemos los valores de las posiciones iniciales del eje para el robot y también la orientación, es necesario igualar el punto de control con las proyecciones para seguir la trayectoria deseada y porque al inicio del movimiento el punto de control y el robot coinciden para calcular los errores de seguimiento.

```
%2 CONDICIONES INICIALES %%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%
%Damos valores a nuestro punto inicial de posición y orientación
x1(1)=0; %Posición inicial eje x
y1(1)=0; %Posición inicial eje y
phi(1)=0; %Orientación inicial del robot
%Igualamos el punto de control con las proyecciones X1 y Y1 por su
%coincidencia
```

```

hx(1)= x1(1);           % Posición del punto de control en el eje (X) metros
(m)
hy(1)= y1(1);           % Posición del punto de control en el eje (Y) metros
(m)

```

Tenemos el seguimiento de las trayectorias con las ecuaciones paramétricas y se puede ver que también tenemos las velocidades de la trayectoria deseada donde tenemos la derivada de las ecuaciones de h_x y h_y para poder tener el seguimiento de las coordenadas tanto de x como de y porque se calcula la derivada de la función de la trayectoria deseada respecto al tiempo.

1. Seguimiento de las trayectorias

Para el seguimiento de las trayectorias definimos los siguientes parámetros para ajustar de forma correcta cada una de las trayectorias.

```

tf=47;                   % Tiempo de simulación en segundos (s)
ts=0.04;                 % Tiempo de muestreo en segundos (s)
t=0:ts:tf;               % Vector de tiempo

%c)Matriz de Ganancias
K=[18 0;...
  0 18];

```

Para cada una de las siguientes ecuaciones

a) $x = 2\cos(0.2*t)$, $y = 2\sin(0.4*t)$,

%Inciso a

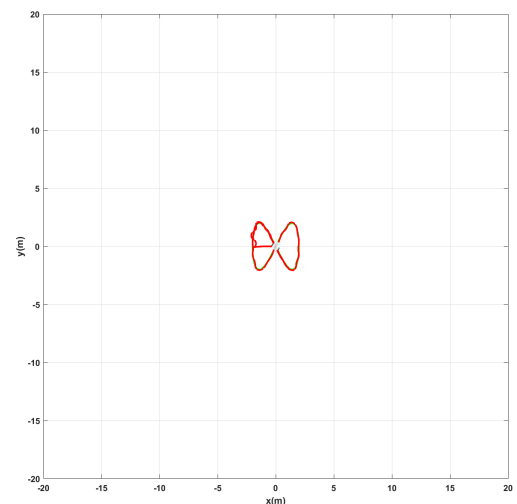
```
hxd=-2*cos(0.2*t);
```

```
hyd=2*sin(0.4*t);
```

%Velocidades de la trayectoria deseada

```
hxdp=0.2*2*cos(0.2*t);
```

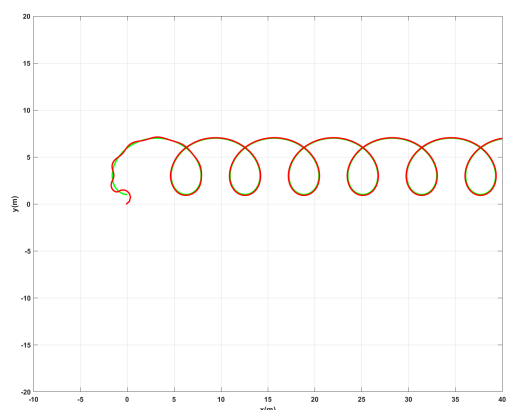
```
hydp=0.4*2*cos(0.4*t);
```



b) $x = t - 3\sin(t)$, $y = 4 - 3\cos(t)$

%Inciso b

```
hxd = t-3*sin(t)
```



```
hyd = 4-3*cos(t)
```

```
%Velocidades de la trayectoria deseada
```

```
hxdp = 1 - 3*cos(t)
```

```
hydp = 3*sin(t)
```

c) $x = 3\cos(t) - \cos(3t)$, $y = 4\sin(3t)$,

```
%Inciso c
```

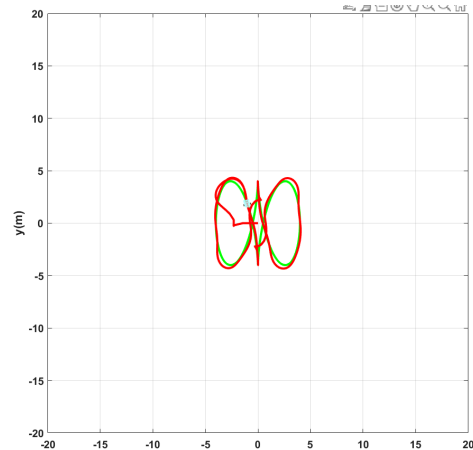
```
hxd = -3*cos(t) - cos(3*t) ;
```

```
hyd = 4*sin(3*t) ;
```

```
%Velocidades de la trayectoria deseada
```

```
hxdp = 3*sin(t) + 3*sin(3*t) ;
```

```
hydp = 3*4*cos(3*t) ;
```



d) $x = \cos(t) + 1/2\cos(7t) + 1/3\sin(17t)$, $y = \sin(t) + 1/2\sin(7t) + 1/3\cos(17t)$

```
%Inciso d
```

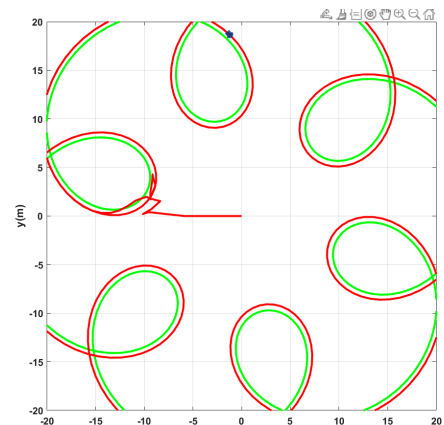
```
hxd = cos(t) + 1/2*cos(7*t) + 1/3*sin(17*t) ;
```

```
hyd = sin(t) + 1/2*sin(7*t) + 1/3*cos(17*t) ;
```

```
%Velocidades de la trayectoria deseada
```

```
hxdp = -sin(t) - 7*1/2*sin(7*t) + 17*1/3*cos(17*t) ;
```

```
hydp = cos(t) - 7*1/2*cos(7*t) - 17*1/3*sin(17*t) ;
```



e) $x = 17\cos(t) + 7\cos(17+7t)$, $y = 17\sin(t) - 7\sin(17+7t)$,

```
%Inciso e
```

```
hxd = -17*cos(t) + 7*cos(17+7*t) ;
```

```
hyd = 17*sin(t) - 7*sin(17+7*t) ;
```

```
%Velocidades de la trayectoria deseada
```

```
hxdp = 17*sin(t) - 49*sin(17+7*t) ;
```

```
hydp = 17*cos(t) - 49*cos(17+7*t) ;
```

f) $x = 2\cos(t)$, $y = 2\sin(t)$

%Inciso f

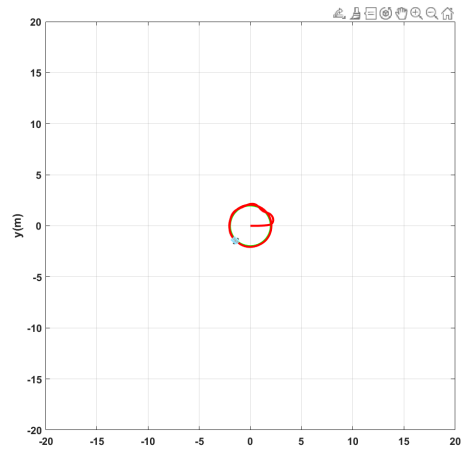
`hxd=2*cos(t)`

`hyd=2*sin(t)`

%Velocidades de la trayectoria deseada

`hxdp= -2*sin(t)`

`hydp= 2*cos(t)`



g) $x = 5t - 4\sin(t)$, $y = 5t - 4\cos(t)$

%Inciso g

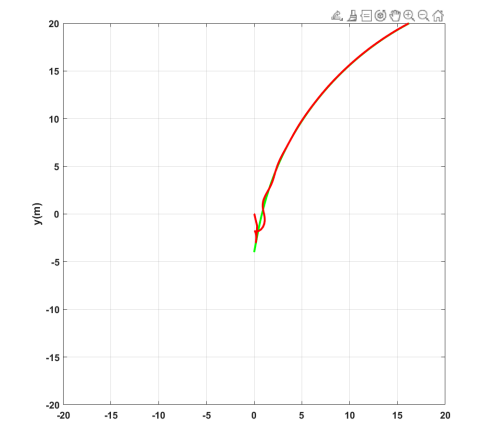
`hxd=5*t-4*sin(t)`

`hyd=5*t-4*cos(t)`

%Velocidades de la trayectoria deseada

`hxdp=5-4*cos(t)`

`hydp=5+4*sin(t)`



h) $x = 4\cos(t) + \cos(4t)$, $y = 4\sin(t) - \sin(4t)$

%Inciso h

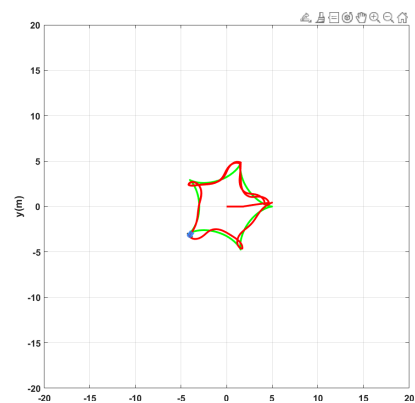
`hxd=4*cos(t)+cos(4*t)`

`hyd=4*sin(t)-sin(4*t)`

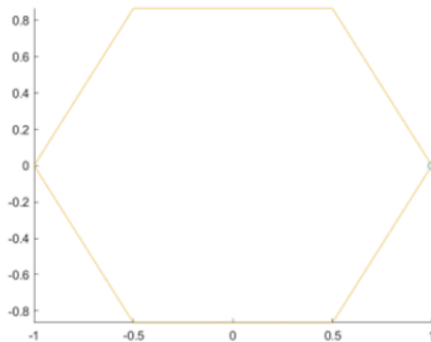
%Velocidades de la trayectoria deseada

`hxdp=-4*sin(t)-4*sin(4*t)`

`hydp= 4*cos(t)+4*cos(4*t)`

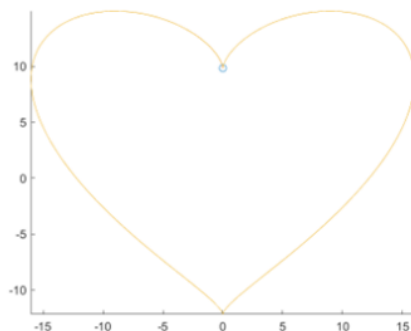
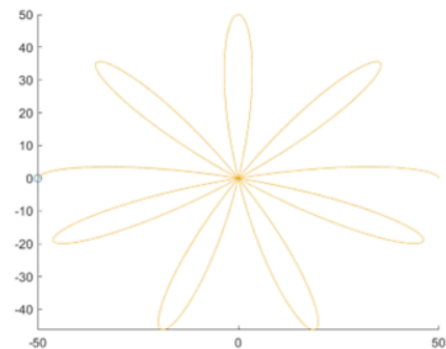


2. Trayectorias en específico



```
%FIGURA HEXAGONO
hxd = cos(t2)
hyd = sin(t2)
%Velocidades de la trayectoria deseada
hxdp= sin(t2)
hydp= cos(t2)
```

```
%FIGURA FLOR
hxd = 5*cos(9*t).*cos(t)
hyd = 5*cos(9*t).*sin(t)
%Velocidades de la trayectoria deseada
hxdp=-45*sin(9*t).*cos(t)-5*cos(9*t).*sin(t)
hydp=-45*sin(9*t).*sin(t)+5*cos(9*t).*cos(t)
```



```
%FIGURA CORAZON
hxd=12*sin(t)-4*sin(3*t)
hyd=13*cos(t)-5*cos(2*t)-2*cos(3*t)-4*cos(16)
%Velocidades de la trayectoria deseada
hxdp= 12*cos(t)-12*cos(3*t)
hydp= -13*sin(t)+10*sin(2*t)+6*sin(3*t)
```

Aquí es donde realizamos un control para el bucle de la simulación del control de robot, en cada iteración del bucle se están calculando los errores de control y se determina la matriz jacobiana donde se establecen las ganancias de control. Se calculan las velocidades deseadas y también aplicamos la ley de control para poder obtener las velocidades que son de entrada del robot, después se actualizan las posiciones y la orientación del robot con el modelo cinemático.

```
%4 CONTROL, BUCLE DE SIMULACION %%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%
for k=1:N
    %a)Errores de control (Aqui la posición deseada ya no es constante,
    % varia con el tiempo)
```

```

hxe(k)=hxd(k)-hx(k);
hye(k)=hyd(k)-hy(k);

%Matriz de error
he= [hxe(k);hye(k)];
%Magnitud del error de posición
Error(k)= sqrt(hxe(k)^2 +hye(k)^2);
%b)Matriz Jacobiana
J=[cos(phi(k)) -sin(phi(k));... %Matriz de rotación en 2D
   sin(phi(k)) cos(phi(k))];
%c)Matriz de Ganancias
K=[15 0;...
   0 15];

%d)Velocidades deseadas
hdp=[hxdp(k);hydp(k)];
%e)Ley de Control:Agregamos las velocidades deseadas
qpRef= pinv(J)*(hdp + K*he);
v(k)= qpRef(1); %Velocidad lineal de entrada al robot
w(k)= qpRef(2); %Velocidad angular de entrada al robot

```

Se van a ir calculando las componentes de la velocidad lineal del robot en las direcciones que se tiene en x e y, además de la velocidad lineal del robot y la orientación en ese momento. Se integran las velocidades lineales para obtener las coordenadas y posición, con el método Euler para la integración numérica donde $x1(k)$ y $y1(k)$ son las coordenadas de posición en el tiempo de k. Finalmente se van a ir actualizando las coordenadas del punto de control con las coordenadas de posición del robot.

```

%5 APLICACIÓN DE CONTROL AL ROBOT %%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%
%Aplico la integral a la velocidad angular para obtener el angulo "phi"
de la orientación
phi(k+1)=phi(k)+w(k)*ts; % Integral numérica (método de Euler)

%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%% MODELO CINEMATICO %%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%

xp1=v(k)*cos(phi(k));
yp1=v(k)*sin(phi(k));
%Aplico la integral a la velocidad lineal para obtener las cordenadas
%"x1" y "y1" de la posición
x1(k+1)=x1(k)+ ts*xp1; % Integral numérica (método de Euler)
y1(k+1)=y1(k)+ ts*yp1; % Integral numérica (método de Euler)
% Posicion del robot con respecto al punto de control
hx(k+1)=x1(k+1);
hy(k+1)=y1(k+1);

end

```