

Localización de productos en entorno comercial mediante códigos de barra usando un robot móvil

Autor: Juan de Dios Herrera Hurtado

Tutor: Miguel Ángel Ridao Carlini

Trabajo Fin de Grado

Grado en Ingeniería Electrónica, Robótica y Mecatrónica

Dpto. de Ingeniería de Sistemas y Automática

Escuela Técnica Superior de Ingeniería

Universidad de Sevilla

Sevilla, 2023

Proyecto Fin de Grado

Grado en Ingeniería Electrónica Robótica y Mecatrónica

**Localización de productos en entorno comercial mediante códigos de barra usando un robot móvil**

Autor:

Juan de Dios Herrera Hurtado

Tutor:

Miguel Ángel Ridao Carlini

Profesor titular

Dpto. de Ingeniería de Sistemas y Automática

Escuela Técnica Superior de Ingeniería

Universidad de Sevilla

Sevilla, 2023

Trabajo Fin de Grado: Localización de productos en entorno comercial mediante códigos de barra usando un robot móvil

|  |  |
| --- | --- |
| Autor: | Juan de Dios Herrera Hurtado |
| Tutor: | Miguel Ángel Ridao Carlini |

El tribunal nombrado para juzgar el Proyecto arriba indicado, compuesto por los siguientes miembros:

Presidente:

Vocal/es:

Secretario:

Acuerdan otorgarle la calificación de:

El Secretario del Tribunal

Fecha:

Agradecimientos

Los estilos adoptados por nuestra Escuela y utilizada en este texto es una versión y adaptación a Word® del la versión LATEX que el Prof. Payán realizó para un libro que desde hace tiempo viene escribiendo para su asignatura. Por ello, la Escuela le está agradecida. Por otro lado, la adaptación se hizo sobre un formato que el prof. Aguilera arregló, basándose en su tesis doctoral. Su aportación ha sido muy relevante para que este formato vea la luz. Esta adaptación la llevamos a cabo el alumno Silvio Fernández, becario del Centro de Cálculo, y yo mismo, sobre un trabajo preliminar del alumno Julián José Pérez Arias.

A esta hoja de estilos se le incluyó unos nuevos diseños de portada. El diseño gráfico de las portadas para proyectos fin de grado, carrera y máster, está basado en el que el prof. Fernando García García, de la Facultad de Bellas Artes de nuestra Universidad, hiciera para los libros, o tesis, de la sección de publicación de nuestra Escuela. Nuestra Escuela le agradece que pusiera su arte y su trabajo a nuestra disposición.

*Juan de Dios Herrera Hurtado*

*Sevilla, 2023*

Resumen

El trabajo que se presenta es una continuación de una serie de Trabajos Fin de Grado ya realizados sobre un proyecto acordado entre la empresa Tier1 y la ETSI.

La idea del proyecto es mediante un robot móvil, realizar un mapeo del comercio identificando pasillos que serán las celdas libres del mapa y estanterías que serán los obstáculos, localizar las coordenadas dentro de ese mapa de cada producto y, finalmente, planificar una ruta de coste mínimo y realizarla pasando por los diferentes productos que el cliente haya indicado que desea comprar.

En este trabajo nos centraremos en la segunda parte, es decir, la localización de los productos en el mapa que es una parte puramente basada en visión por computador, para ello el robot deberá recorrer todas las estanterías del comercio identificando los productos por su código de barras y asignándoles unas coordenadas en el mapa previamente calculado. Tomaremos como referencia [1], el trabajo de Pedro Tito Macías Roselló, que fue el último compañero en intervenir en el trabajo y en modificar esta segunda parte concretamente.

Antes de intervenir en el proyecto, el robot era capaz de identificar códigos de barras sobre una pared de azulejos, pero a veces identificaba falsos positivos, esto significa que el programa indicaba que en un lugar de la imagen existía un código de barras cuando realmente no era así. El otro problema que presentaba la propuesta previa era que estamos trabajando sobre una pared prácticamente lisa, luego en caso de introducir algún elemento más en la imagen, la efectividad del algoritmo se vería drásticamente mermada.

Por ello, los dos objetivos que se proponen cumplir con este trabajo son resolver ambos problemas expuestos en el párrafo anterior. En primer lugar, lograr que el programa identifique códigos de barras en un entorno comercial real, que es donde queremos implementar este proyecto y, en segundo lugar, reducir la posibilidad de obtener falsos positivos.

En la práctica, no se dispone del robot móvil en un entorno comercial, luego se tomarán imágenes con la cámara del móvil y serán estas imágenes las que se procesen.

Abstract

The work presented here is a continuation of a series of Final Degree Projects already carried out on a project agreed between the company Tier1 and the School.

The idea of the project is to use a mobile robot to map the shop, identifying aisles that will be the free cells on the map and shelves that will be the obstacles, locate the coordinates of each product on the map and, finally, plan a minimum cost route and carry it out by passing through the different products that the customer has indicated he wishes to buy.

In this paper we will focus on the second part, i.e. the location of the products on the map, which is a purely computer vision based part., for which the robot will have to go through all the shelves of the shop identifying the products by their barcode and assigning them coordinates on the previously calculated map. We will take as a reference [1], the work of Pedro Tito Macías Roselló, who was the last colleague to intervene in the work and to modify this second part specifically.

Before the project, the robot was able to identify barcodes on a tiled wall, but sometimes it identified false positives, meaning that the programme indicated that there was a barcode in one place in the image when there really wasn't. The other problem with the previous proposal was that we are working on a practically smooth wall, so if we were to introduce any other element in the image, the effectiveness of the algorithm would be drastically reduced.

Therefore, the two objectives of this work are to solve both of the problems outlined in the previous paragraph. Firstly, to get the program to identify barcodes in a real commercial environment, which is where we want to implement this project, and secondly, to reduce the possibility of obtaining false positives.

In practice, the mobile robot is not available in a commercial environment, then images will be taken with the mobile camera and these images will be processed.

Índice

Agradecimientos vii

Resumen ix

Abstract xi

Índice xiii

Índice de Tablas xiv

Índice de Figuras xvi

Notación xix

1 Introducción 11

1.1 Motivación 11

1.2 Descripción del problema 11

1.3 Objetivos del proyecto 11

1.3.1 Posibilidad de aplicar el algoritmo de visión en un entorno real 11

1.3.2 Robustez frente a la detección de falsos positivos 11

1.4 Software utilizado 11

1.5 Hardware utilizado 11

Referencias 21

Índice de Conceptos 23

Glosario 25

# **Índice de Tablas**

Tabla 4–1 Tipos de transmisión y frecuencia central 17

# **Índice de Figuras**

Figura 1‑1. Logo de Visual Studio Code [2] 12

Notación

|  |  |
| --- | --- |
| ETSI | Escuela Técnica Superior de Ingeniería |
| c.t.p. | En casi todos los puntos |
| c.q.d. | Como queríamos demostrar |
| ∎ | Como queríamos demostrar |
| e.o.c. | En cualquier otro caso |
| e | número e |
| IRe | Parte real |
| IIm | Parte imaginaria |
| sen | Función seno |
| tg | Función tangente |
| arctg | Función arco tangente |
| sen | Función seno |
| sin*xy* | Función seno de *x* elevado a *y* |
| cos*xy* | Función coseno de *x* elevado a *y* |
| Sa | Función sampling |
| sgn | Función signo |
| rect | Función rectángulo |
| Sinc | Función sinc |
| ∂y ∂x  *x*◦ | Derivada parcial de *y* respecto  Notación de grado, *x* grados. |
| Pr(*A*) | Probabilidad del suceso *A* |
| SNR | Signal-to-noise ratio |
| MSE | Minimum square error |
| : | Tal que |
| < | Menor o igual |
| > | Mayor o igual |
| \ | Backslash |
| ⇔ | Si y sólo si |

# Introducción

## Motivación

Como se ha introducido en el resumen, este proyecto continúa una serie de trabajos ya realizados sobre una propuesta acordada entre la empresa Tier1 y la ETSI. En concreto, nosotros continuaremos el último trabajo realizado sobre el proyecto perteneciente al alumno Pedro Tito Macías Roselló y que denominaremos como “TFG de referencia” de aquí en adelante.

## Descripción del problema

El trabajo que se presenta es un trabajo puramente de visión por computador, ya que se basa en obtener información, en este caso identificar los posibles códigos de barras presentes en la imagen realizada con la cámara del robot, aunque en nuestro caso al no disponer del mismo en un entorno comercial real, se usará la cámara del móvil para obtener las imágenes.

Dado que para este trabajo no se hace uso del robot real, no se considera oportuno mencionar las características y elementos del robot, aunque si resulta de interés, se puede consultar en el TFG de referencia [1] en el capítulo “Hardware”.

Asimismo, también se puede consultar más en detalle las funcionalidades adicionales previamente mencionadas en el resumen, como la creación del mapa o la creación de trayectorias una vez se recibe el listado de productos que el cliente desean comprar. Todo ello se puede consultar en el capítulo “Marco teórico” en la sección “Alcance” [1].

## Objetivos del proyecto

La meta de este proyecto es mejorar el sistema de visión ya existente haciéndolo más robusto y flexible al entorno en el que se aplique. Es por ello por lo que se marcan dos objetivos claros y que detallaremos a continuación.

### Posibilidad de aplicar el algoritmo de visión en un entorno real

En primer lugar y más importante, la plataforma robótica como producto final es algo que va a estar funcionando en un comercio real, luego debemos de elaborar un algoritmo que sea capaz de atajar todas las dificultades que ello plantea con la mayor efectividad posible.

Por este motivo, desde el comienzo de este trabajo se ha estado trabajando con imágenes tomadas a comercios reales para asegurarnos que este objetivo se cumpliese en mayor o menor medida.

### Robustez frente a la detección de falsos positivos

Por otro lado, se pretende reducir el número de falsos positivos, ya que esto ralentiza directamente el funcionamiento de esta parte de localización de productos como se explicará más adelante.

No obstante, se avanza que este mayor tiempo de ejecución se debe a que una vez identificamos donde se encuentran los potenciales códigos de barras, debemos hacer zoom a dichas zonas de la imagen para que un algoritmo de identificación de códigos de barras sea capaz de decodificarlo y obtener el código numérico correspondiente. Luego si hacemos zoom a un lugar donde no existe ningún código de barras, el algoritmo no será capaz de decodificar nada y se habrá perdido ese tiempo que se podría haber empleado identificando un código de barras que sí existía.

## Software utilizado

En esta sección comentaremos los programas utilizados para llevar a cabo el trabajo.

### Visual Studio Code

[2] Visual Studio Code es un editor de código fuente

|  |
| --- |
| Icono  Descripción generada automáticamente |
| Figura 1‑1. Logo de Visual Studio Code [2] |

## Hardware utilizado

# Referencias

|  |  |
| --- | --- |
| [1] | Autor, «Este es el ejemplo de una cita,» *Tesis Doctoral,* vol. 2, nº 13, 2012. |
| [2] | *Visual Studio Code.* [En línea]. [Último acceso: 2023]. Disponible en https://code.visualstudio.com/ |

# **Índice de Conceptos**

conceptos 9

# **Glosario**

ISO: International Organization for Standardization 4

UNE: Una Norma Española 4