

UNIVERSIDAD DEL VALLE DE GUATEMALA  
Facultad de Ingeniería



**Desarrollo e implementación de algoritmos de control para un  
enjambre de drones crazyfly 2.0 mediante un sistema de  
visión de cámaras Optitrack.**

Protocolo de trabajo de graduación presentado por Kenneth Aldana,  
estudiante de Ingeniería Mecatrónica

Guatemala,

2022

## Resumen

## Antecedentes

El Crazyflie 2.0 es un cuadricóptero de código abierto de tamaño reducido [1]. Este dron ha sido utilizado por distintas instituciones educativas y de investigación. Gracias a la versatilidad del dispositivo, se han realizado distintas variaciones en sus aplicaciones de trabajo.



Figura 1: Cuadricóptero Crazyflie 2.0 [1].

Varias instituciones e individuos que trabajar con estos drones, han implementado sistemas de control para su funcionamiento. Por ello se trabajan distintas simulaciones y pruebas para poder minimizar las pérdidas al momento de realizar las pruebas físicas. El uso de drones tiene un potencial para ejecución de tareas específicas en el mundo, por ello el poder darle instrucciones y que estos las ejecuten sin mayor percance es de suma importancia.

Se han trabajado distintos software que permite su control, tanto como dron individual como enjambre. Estos software han probado ser efectivos pero contienen deficiencias como la coordinación de distintos drones en ambientes con obstáculos.

### **Crazyswarm: software de código abierto para control de múltiples drones**

En 2017, Preiss, Wolfgang [2] y colaboradores trabajaron este software que permitía el control de múltiples drones. Este software utilizaba la información del entorno a partir de 14 cámaras VICON. La obtención de estos datos se realizaba a través de VICON Tracker. El desarrollo de esta plataforma se basa en la utilización de herramientas y librerías ROS, con lenguaje C++ en Ubuntu.

Durante la experimentación monitorearon el comportamiento del enjambre según la cantidad de drones. Como resultado se obtuvo que, entré más drones realizaban la tarea, el error de posición aumentaba. Esto se debe a que la aerodinámica del entorno cambiaba debido a los demás drones. En la Figura 2 se observa una formación de cuarenta drones y el sistema de cámaras VICON.



Figura 2: Formacion de cuarenta crazyflies en forma de piramide [2].

**Uso de distintos crazyflies como UAV's** Raúl Zahínos presentó resultados experimentales para el control de 9 Crazyflies 2.0 [3], comunicadas a partir de una computadora por medio de crazyradio PA con un alcance de hasta 1km. Para poder obtener información del entorno se trabajó en un banco de pruebas de CATEC que les proporciona datos a partir de la convención ENU (East - North - Up). A pesar que el sistema controlado no es lineal, se utilizaron técnicas de control clásico, controlador PID, para poder trabajar con el sistema.

Inicialmente, la implementación del control de estos drones utilizaba el feedback del sistema VICON por medio de la libreria crazyflie-lib-python, software que proporciona bitcraze para el control de distintos drones por antena. El problema que surgió de esta libreria es que no es viable utilizarla para trabajos a alta frecuencia. Por estos y demás problemas se migró a trabajar con el proyecto Crazyswarm, con éste, aún presentaba un aumento en el error euclidiano al momento de trabajar a una mayor frecuencia y con varios drones pero era menor que con el software anterior. El resultado de este trabajo se puede ver en la Figura 3 y Figura 4.

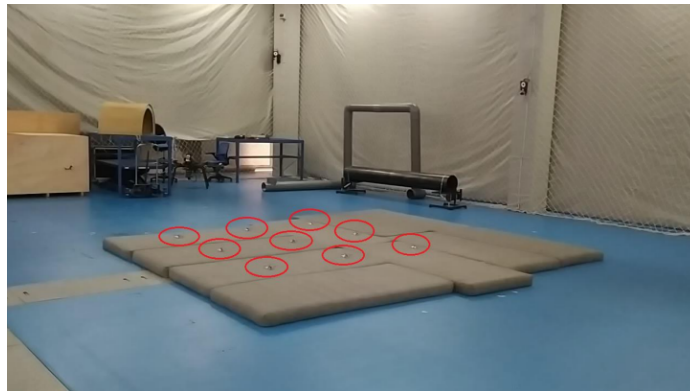


Figura 3: Nueve crazyflies antes del despegue [3].



Figura 4: Nueve Crazyflies después del despegue [3].

**Simulación de formación de drones** Luka, en mayo del 2021, desarrolló un conjunto de simulaciones de enjambre de UAVs [4]. Para estas simulaciones, encontró que al trabajar con varios UAVs, se debía considerar que estos deben tener cooperación entre si. Estas pruebas buscaban evitar colisiones entre ellos y las colisiones con el entorno.

Las simulaciones fueron desarrolladas en Unreal Engine 4 y AirSim, herramientas que permitían el uso del sensor que proporciona la pose del dron (orientación y posición). Estos parámetros pueden ser modificados en AirSim. Los drones cuentan con sensores que permite la lectura de objetos en un rango de 4 metros a la redonda. Luego de 15 iteraciones, obtuvo datos sobre la desviación estándar, el tiempo promedio en completar la formación y la cantidad de colisiones que sufrieron durante la formación.

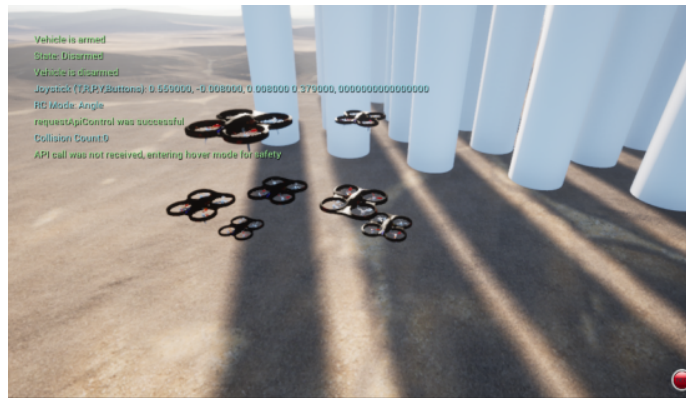


Figura 5: Pruebas de formación inicial con 6 drones [4]

### Algoritmo para trayectorias de UAVs

En el 2020, Hao Zhuo y su equipo trabajaron un algoritmo de planificación de trayectorias para UAVs, este algoritmo se basa en restricciones exactas de posicionamiento para el sistema [5]. Este trabajo garantiza que el UAV pueda llegar a una posición indicada a través de la trayectoria mas corta desde el punto de salida hasta el punto final. Para esto se utilizan múltiples restricciones y la menor cantidad de correcciones de errores. La limitante de este trabajo es que no se tiene la retroalimentación del entorno por medio de un sistema

de captura de movimiento, por lo que el algoritmo se basa en considerar el error de posicionamiento durante su vuelo debido a los factores presentes en el entorno. Esto lo trabajan a partir de puntos de corrección en el espacio de vuelo y así corregir el error, como se puede ver en la Figura 6. Con esto en mente, planifican la mejor trayectoria de forma que el UAV sea corregido por los puntos que se definieron como correctos para que el vuelo sea lo más corto y rápido posible.

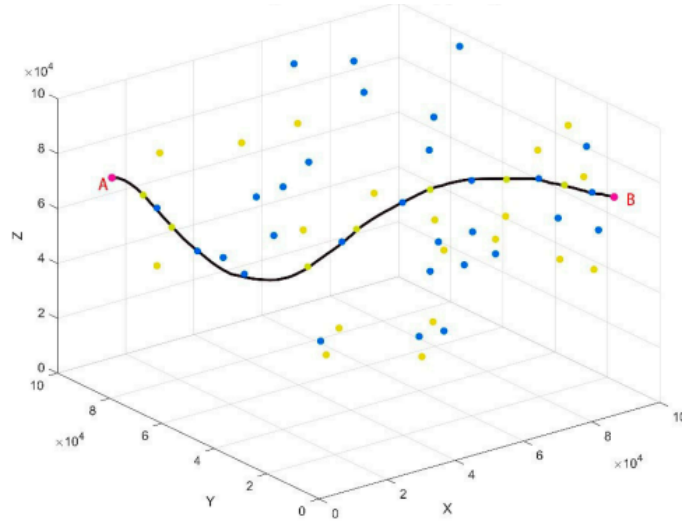


Figura 6: Algoritmo de trayectoria por medio de puntos [5]

### Trabajos previos en UVG

Los trabajos realizados en UVG, permiten tener una base y ver los comportamientos del Crazyflie 2.0 en distintos escenarios. Los trabajos nos otorgan la ventaja de poder modificar y estudiar los controladores de los drones.

En el 2019, Gabriel Martinez realizó el diseño e implementación de una plataforma para el Crazyflie 2.0 con el propósito de tener un sistema controlado para poder configurar y realizar pruebas de algoritmos de control de actitud para el dron. Este trabajo sirvió para que en el 2021, Francis Sanabria trabajara en la implementación del cuadricóptero a esta plataforma. El diseño de la plataforma con el dron se puede ver en la Figura 7.

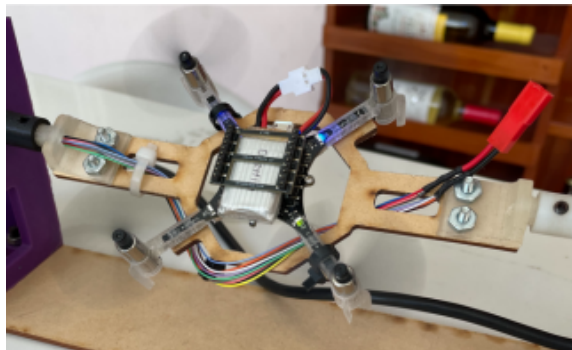


Figura 7: Plataforma con Crazyflie 2.0 montado [6].

El trabajo de Sanabria permite configurar y estudiar el sistema de control del dron para entender cómo se orienta [6]. Esto lo logró trabajando con el control de actitud del Crazyflie 2.0. Para poder cumplir este objetivo, redactó una guía básica de cómo se utiliza el dron, en esta se indicaba qué pasos seguir para poder modificar el firmware del dron. Además, desarrolló una interfaz gráfica para poder controlar el dron de manera sencilla. La interfaz permite al usuario leer en tiempo real el ángulo de banqueo, modificar los parámetros del controlador PID y reiniciarlo a valores predeterminados del mismo y modificar el ángulo pitch al que se desea orientar el dron. En esta interfaz, también permite conectar, desconectar y tarar el dron. Como el objetivo de este proyecto era el estudio y análisis del comportamiento del dron, también cuenta con la función de guardar la data de la iteración. La interfaz se puede ver en la Figura 8. Las limitaciones de este trabajo fueron que no se tiene el comportamiento del dron con todos sus grados de libertad debido al diseño de la plataforma por lo que se tiene información del dron operando en un ambiente completamente controlado.

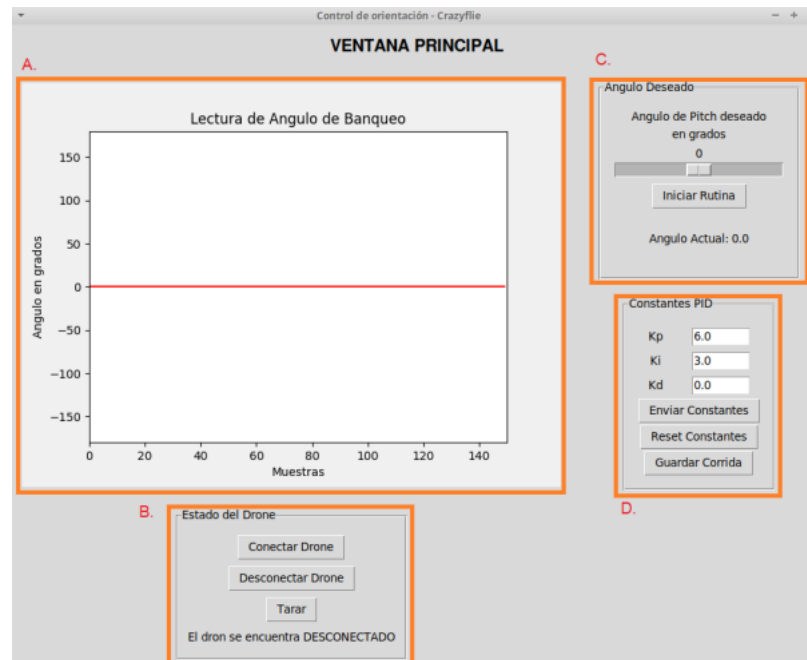


Figura 8: Interfaz gráfica [6].

Castillo, trabajó una plataforma de pruebas en forma de gimball. La ventaja de esta plataforma es que presenta 3 grados de libertad, que son los ángulos de vuelo del dron. Para el control de este dron utilizó el controlador de vuelo automático Pixhawk 1, el cual podía modificar en Matlab/Simulink, aquí modificaba los cambios de velocidad de los motores.

Es importante mencionar que los trabajos previos no permiten su implementación para la realización de enjambres de drones, por lo que se restringue la posibilidad de utilizar los drones para ejecutar formaciones o trayectorias específicas.

## Justificación

El propósito de este proyecto es desarrollar algoritmos de enjambre de drones Crazyflie 2.0 que utilicen un sistema de captura de movimiento Optitrack con el fin de realizar las formaciones que se le soliciten de forma autónoma. Esto permite crear enjambres inteligentes utilizando sistemas de control para la ejecución de trayectorias y evasión de obstáculos, utilizando la realimentación del ecosistema Robotat.

Estos algoritmos evitará colisiones entre los drones del enjambre y con cualquier cuerpo que esté dentro del entorno de trabajo. Los obstáculos pueden estar en cualquier parte del ecosistema, inclusive dentro del área en donde el enjambre ejecutará la formación. El algoritmo permite que los drones sean desplazados por el obstáculo y finalicen la formación una vez éste sea removido.

Por medio de las simulaciones, se obtendrán datos estadísticos que permitan ver cómo reaccionan los drones al algoritmo cuando sea ejecutado, con el fin de ver cuántos drones podrán ser controlados.

## Objetivos

### Objetivo General

Desarrollar algoritmos de coordinación de enjambre de drones Crazyflie 2.0 para la ejecución de formaciones. Tomando la realimentación del sistema de captura de movimiento Optitrack y utilizando sistemas de control para proporcionarles un nivel básico de autonomía al momento de realizar la formación solicitada.

### Objetivos Específicos

- Creación de algoritmo de control para un crazyflie 2.0 por medio de sistemas de control.
- Definir los parámetros que necesita transmitir el sistema optitrack al crazyflie 2.0 para que el dron pueda conocer su entorno.
- Generar un conjunto de simulaciones del enjambre, aplicando los algoritmos desarrollados para su posterior prueba física.
- Obtención de estadísticas de posición y trayectoria del crazyflie 2.0 durante la ejecución de la formación.

## Marco teórico

### Sistema Optitrack

El sistema de captura de movimiento, Optitrack, consiste en múltiples cámaras sincronizadas alrededor de un volumen de captura objetivo, este captura imágenes 2D con cada



cámara. Posteriormente se calculan las posiciones 2D y los datos de posición de cada cámara se comparan para calcular las posiciones en 3D por medio de triangulación. Estas posiciones en 2D se obtienen por medio la detección de la luz reflejada que es emitida por las cámaras, como se puede ver en la figura 9. Por esto se recomienda minimizar la iluminación ambiental para evitar interferencias como luz solar.



Figura 9: Cámara Prime" x 41 del sistema Optitrack en UVG

El conjunto de cámaras se recomienda instalarse alrededor de la periferia del volumen objetivo, las cámaras a distinta altura para obtener distintas perspectivas del volumen. Las cámaras Primex 41 cuentan con las siguientes especificaciones técnicas:

- **Resolución:** 2048x2048
- **Velocidad de fotogramas:** 180 Hz.
- **Precisión 3D:** +/- 0.10 mm.
- **Rango para marcadores pasivos:** 30 mm
- **Rango para marcadores activos:** 45m.



## Crazyflie 2.0

El Crazyflie 2.0 es un dron de 4 motores, cuadricóptero, de bajo costo y ligero. Este permite ser controlado por medio de Bluetooth LE y por radiofrecuencia, utilizando un componente adicional, Crazyradio PA. El Crazyflie 2.0 se carga en 40 minutos y permite un tiempo de vuelo de 7 minutos. Tiene integrado diversos sensores como un giroscopio, acelerómetro y magnetómetro de 3 ejes cada uno, así como un sensor de presión [7].



Figura 10: Cuadricóptero Crazyflie 2.0 [1].

## Algoritmos de consenso

Cuando se tiene una red de agentes dinámicos, es común encontrarse con el problema de consenso. Para poder solucionar, cada agente debe llegar a un consenso, esto se refiere a un estado en el que se consigue un acuerdo para poder alcanzar una meta o valor en común según el interés dependiente del estado de los agentes que conforman la red. Este estado se alcanza cuando se tiene constante comunicación constante entre la red por medio de enlaces de comunicación o sensores. Este intercambio de información se le llama algoritmo de consenso.

Los algoritmos de consenso tienen el propósito de que cada agente actualice su información a partir de la información de los otros agentes [8].

Para estas redes multi-agentes, se trabaja la estructura con grafos para indicar que tipo de comunicación habrá entre la red. Se utilizan dos tipos grafos, figura 11, los dirigidos y no dirigidos. Para el primer caso, cada arista es representada por una flecha, en dónde la cola indica el agente que envía la información, mientras que la punta indica el agente receptor de la información. Para el segundo caso, las aristas son líneas continuas, estos se utilizan en redes en dónde la comunicación entre los agentes es bidireccional [9].

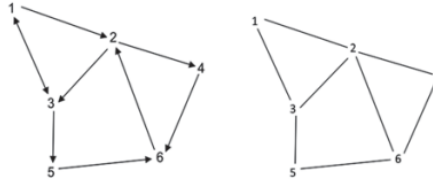


Figura 11: Tipos de grafos [9]

## Metodología

## Cronograma de actividades

## Índice preliminar

## Referencias

- [1] «Crazyflie 2.0.» dirección: <https://store.bitcraze.io/products/crazyflie2>.
- [2] J. A. Preiss, W. Honig, G. S. Sukhatme y N. Ayanian, «Crazyswarm: A large nano-quadcopter swarm,» en *2017 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)*, 2017, págs. 3299-3304.
- [3] R. Zahínos, «Sistema de coordinación y control de múltiples vehículos aéreos no tripulados en testbed de interiores,» Tesis de mtría., Universidad de Sevilla, Sevilla, España, 2020.
- [4] L. Jeronic, «Drone Swarm Simulator,» Tesis de mtría., The Arctic University of Norway, Tromsø, Norway, 2021.
- [5] H. Zhou, H.-L. Xiong, Y. Liu, N.-D. Tan y L. Chen, «Trajectory planning algorithm of UAV Based on System Positioning Accuracy Constraints,» *Electronics*, vol. 9, n.º 2, pág. 250, 2020. DOI: 10.3390/electronics9020250.
- [6] F. Sanabria, «Diseño e implementación de una plataforma de pruebas para sistemas de control para el dron Crazyflie 2.0,» 2021.
- [7] *Crazyflie 2.0*, SKU: 110990440, Rev. 2, Bitcraze, nov. de 2021.
- [8] E. Hernández, «Sistema multi-cámara para la reconstrucción volumétrica de objetos 3D,» Tesis de mtría., Universidad Zaragoza, Zaragoza, España, 2019.
- [9] J. Ávila, «Diseño e implementación de estrategias de consenso líder-seguidor para un sistema multi-agentes,» Tesis de mtría., Universidad autónoma del estado de Hidalgo, Pachuca Hidalgo, México, 2019.