PRÁCTICAS DE AMPLIACION DE ROBÓTICA

MARTA ROSA FLORES

DANIEL TRIANO MORENO

Índice:

[EJERCICIO 1 3](#_Toc65138959)

[Solución 1.1: 3](#_Toc65138960)

# EJERCICIO 1

Se desea simular el movimiento de un vehículo con tracción diferencial con los siguientes parámetros: distancia entre ruedas 0.8 m, radio de las ruedas 0.1 m, velocidad máxima de las ruedas 15 rad/s. Para ello se tendrán que implantar las ecuaciones de movimiento así como el modelo dinámico simplificado de los dos actuadores. Se considerará una constante de tiempo de 0.12 s, ganancia unidad. Se pide:

1. Simular el movimiento en tiempo discreto con periodo de T = 25 ms partiendo desde parado y aplicando actuaciones constantes. Considerar las siguientes situaciones: trayectoria recta, giro a la izquierda, giro a la derecha y velocidad lineal nula.

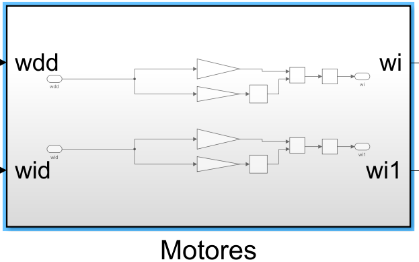
## Solución 1.1:

Antes de realizar alguna explicación de la solución obtenida, se van a enumerar las fórmulas necesarias para una correcta explicación:

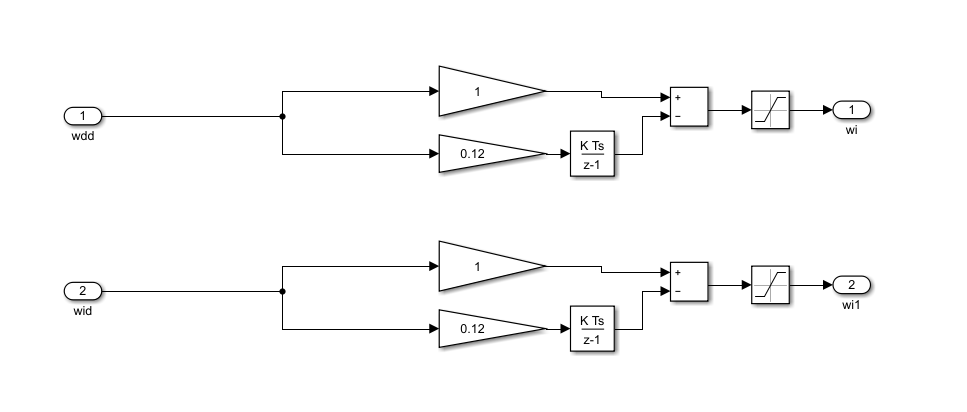
|  |  |
| --- | --- |
|  | () |
|  | () |
|  | () |

|  |  |
| --- | --- |
|  | () |
| 𝛥𝑠 = 𝑣 ⋅ 𝛥𝑡 | () |
| 𝛥𝜙 = 𝜔 ⋅ 𝛥𝑡 | () |
| 𝛥𝑥 = −𝑠𝑖𝑛(𝜙) ∙ 𝛥𝑠 | () |

Para poder resolver este apartado se han realizado distintos bloques. El primer de ellos serían los motores (ver **Figura 1**) y para ello se tratará de implementar las ecuaciones (3) y (4), tal y como muestra la **Figura 2**.



**Figura 1: Imagen del sub sistema “motores”**



**Figura 2: Interior del sub sistema “motores”**

Tras una inspección superficial de las ecuaciones (3) y (4) se puede ver que son simétricas, donde simplemente varían las velocidades, izquierda para la primera y derecha para la segunda.

Para el caso de la rueda derecha se multiplica por una ganancia unitaria y se resta a la constante de tiempo discretizada. Se realiza el mismo procedimiento para ambos casos si bien al final del recorrido se le añade una saturación en 15 rad/s.

# EJERCICIO 2

1. Completar la fase de predicción (función predict) con las matrices jacobianas correspondientes al modelo de conducción anterior.

2. Calcular el error cuadrático medio en la distancia y ángulo de orientación a lo largo de la trayectoria, según la ecuación:

3. Realizar simulaciones para distintos valores de incertidumbre en el control del vehículo y de la observación (al menos un cambio en cada uno de ellos). Modificar dichas incertidumbres en el fichero de parámetros (configfile). Estudiar su influencia en el resultado calculando el error cuadrático medio en cada caso y comentar las conclusiones.

# EJERCICIO 3

**1. Completar el script denominado plantilla para conseguir la navegación reactiva del robot según el método de campos potenciales.**

- Hemos hecho una función que se encarga de detectar los obstáculos del mapa, para ello hemos hecho dos bucles for de una amplitud X e Y, que serán las proporciones del mapa seleccionado.

- Atracción (fórmula en página 19)

- Repulsión (fórmula en la página 20)

- Hacemos dos nuevas funciones para calcular las fuerzas de atracción y repulsión

- Creamos una función que se llama distancia que calcula la distancia entre dos puntos

- La función Frepulsión

**2. Modificar adecuadamente el programa de Matlab anterior para permitir poder elegir cualquier origen y destino sobre el mapa, empleando para ello la función ginput().**

- dentro del apartado configuración inicial desactivamos la i y la d para poder indicarlas manualmente

- creamos una función llamada iniciofinal que sirve para seleccionar los nuevos puntos de inicio y final

3. Realizar varios experimentos con diferentes orígenes y destinos. Cambiar los parámetros del método, como α y β, o cualquier otro, para tratar de mejorar la situación. Poner el destino y origen en una situación de mínimo local (situación de trampa local), ¿es posible que el método pueda encontrar la solución sin modificarlo y cambiando solo los parámetros anteriormente mencionados?.