



ESCUELA DE INGENIERÍA DE FUENLABRADA

GRADO EN INGENIERÍA DE ROBÓTICA SOFTWARE

## **TRABAJO FIN DE GRADO**

Detección de transmisores radiofrecuencia con drones  
utilizando aprendizaje por refuerzo.

Autor: Cristian Sánchez Rodríguez

Tutor: Dr. Roberto Calvo Palomino

Curso académico 2022/2023

# Agradecimientos

---

ToDo

Madrid, 30 de junio de 2023

*Cristian Sánchez Rodríguez*

# Resumen

---

En la actualidad, la ciencia ha avanzado a pasos agigantados con respecto a las soluciones tecnológicas. Uno de los campos más beneficiados, es la robótica, también gracias a que abarca una inmensa variedad de campos donde se pueden desarrollar soluciones eficientes y robustas.

Por otro lado, ha surgido un nuevo paradigma con el uso de drones, o sistemas aéreos provistos de sensores y actuadores, que amplían el espectro de uso para herramientas tecnológicas, permitiendo abordar los problemas desde nuevas perspectivas. En este proyecto, el foco de estudio se centra en los *Unmanned Air Vehicles* (UAV), ya que se busca automatizar todo el proceso de manejo del mismo.

De este modo, surge la idea de realizar este Trabajo de Fin de Grado (TFG), juntando lo mejor de ambos mundos, soluciones autónomas con dispositivos aéreos tremendamente adaptables a las circunstancias del problema.

Concretamente, el objetivo ha sido robotizar un dron, con el fin de rastrear y navegar hacia una señal de Radio Frecuencia (RF), mediante el uso de distintos algoritmos robóticos, con el fin de compararlos entre sí y determinar cual desempeña mejor su papel.

# Acrónimos

---

**RAE** Real Academia Española

**TFG** Trabajo de Fin de Grado

**UAV** *Unmanned Air Vehicles*

**UAS** *Unmanned Aerial Systems*

**GCS** *Ground Control Station*

**SUAV** *Small Unmanned Air Vehicle*

**LOS** *Line Of Sight*

**IA** Inteligencia Artificial

**RF** Radio Frecuencia

**ROS** *Robot Operating System*

# Índice general

---

<b>1. Introducción</b>	<b>1</b>
1.1. Robots . . . . .	2
1.1.1. Drones . . . . .	3
1.2. Inteligencia artificial . . . . .	5
1.2.1. Aprendizaje por refuerzo . . . . .	6
1.3. Señales . . . . .	7
1.4. Síntesis . . . . .	7
<b>2. Objetivos</b>	<b>8</b>
2.1. Descripción del problema . . . . .	8
2.2. Metodología . . . . .	9
2.3. Plan de trabajo . . . . .	9
<b>3. Plataformas de desarrollo y herramientas utilizadas</b>	<b>11</b>
3.1. Lenguajes de programación . . . . .	11
3.1.1. Python . . . . .	11
3.1.2. C . . . . .	11
3.2. Entornos de programación . . . . .	11
3.2.1. Matlab . . . . .	11
3.2.2. STM32CubeIde . . . . .	11
3.2.3. Visual Studio Code . . . . .	11
3.3. Exoesqueleto . . . . .	11
3.4. Redes Neuronales . . . . .	12
3.4.1. Red neuronal Movenet . . . . .	12
3.4.2. Red neuronal Mediapipe Pose . . . . .	12
3.4.3. Tablas comparativas de ambos modelos . . . . .	12
<b>4. Diseño</b>	<b>13</b>
4.1. Recopilación inicial de datos con el exoesqueleto . . . . .	13

4.2. Desarrollo de la obtención del PID teórico del exoesqueleto . . . . .	13
4.2.1. Concepto de PID . . . . .	13
4.2.2. Método de Ziegler-Nichols . . . . .	13
4.2.3. PidTuner . . . . .	13
4.3. Algoritmo del ejercicio de las sentadillas . . . . .	13
4.4. Comparativa de resultados de redes neuronales de pose y exoesqueleto .	13
4.4.1. Guardado de datos . . . . .	14
4.4.2. Obtención de los ángulos . . . . .	14
4.4.3. Análisis de los resultados obtenidos . . . . .	14
<b>5. Conclusiones</b>	<b>15</b>
5.1. Objetivos cumplidos . . . . .	15
5.2. Requisitos satisfechos . . . . .	15
5.3. Balance global y competencias adquiridas . . . . .	15
5.4. Líneas futuras . . . . .	15
<b>6. Anexo</b>	<b>16</b>
<b>Bibliografía</b>	<b>18</b>

# Índice de figuras

---

1.1. Robótica industrial VS robótica móvil . . . . .	2
1.2. Definición de robot . . . . .	2
1.3. Historia de los drones . . . . .	3
1.4. UAS . . . . .	4
1.5. Clasificación de aprendizaje máquina . . . . .	5
1.6. Aprendizaje por refuerzo . . . . .	6
1.7. Modelo de Friis . . . . .	7

## Listado de códigos

---



# Índice de cuadros

---

6.1. Anexo con las fuentes de donde se han obtenido las imágenes para este  
proyecto . . . . . 17

---

## Capítulo 1

# Introducción

---

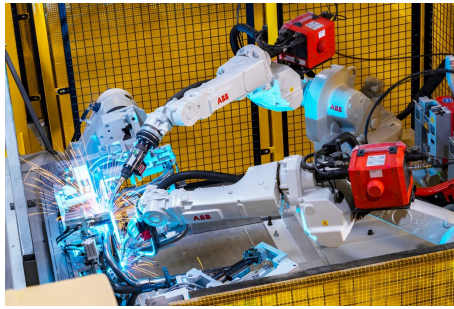
En la actualidad, la tecnología forma parte de nuestro día a día. Prácticamente, constituye un elemento imprescindible para llevar a cabo cualquier actividad, sea profesional o cotidiana. ¿Su función? solucionar problemas para hacernos la vida más sencilla.

Con esto en mente, se presenta la robótica, pero **¿qué es la robótica?**. Según la Real Academia Española (RAE), la robótica se define como *“técnica que aplica la informática al diseño y empleo de aparatos que, en sustitución de personas, realizan operaciones o trabajos, por lo general en instalaciones industriales.”* (Real Academia Española, s.f., definición 2) [1]. Sin embargo, no es precisa, por ello una definición más concreta podría ser, ciencia que engloba diversas ramas tecnológicas, encargada del estudio y diseño de dispositivos mecánicos provistos de sensores y actuadores, capaces de realizar tareas, a través de la extracción y posterior procesamiento de la información, con el fin de generar respuestas adecuadas para resolver determinados problemas [2].

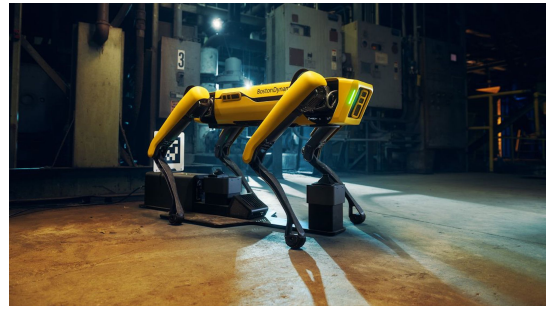
Dentro de la robótica, existen diversas maneras de clasificar, sin embargo, una de las más comunes esta relacionada con la movilidad del dispositivo, esto es, si el mecanismo se puede desplazar por su entorno o no, por tanto se distingue lo siguiente:

1. **Robótica industrial:** que involucra mecanismos fijos, capaces de realizar tareas de manera rápida, precisa y eficiente. Como es el caso de los brazos robóticos [3].
2. **Robótica móvil:** la cual abarca el resto de dispositivos no mencionados, que engloba múltiples entornos y aplicaciones, como pueden ser, robótica aérea, terrestre y submarina [4].

Como tal, la robótica es especialmente buena a la hora de resolver tareas repetitivas, peligrosas, delicadas y en ambientes problemáticos (conocidas como las 4 D's, *dull, dirty, dangerous and dear*) [5]. Sin embargo, uno de los problemas más complicados



(a) Robot industrial ABB



(b) Robot móvil Spot

Figura 1.1: Robótica industrial VS robótica móvil

de abordar, es el **contexto**, es decir, la capacidad de entender y adaptarse a las circunstancias del problema. Es ahí, donde se presenta el segundo gran protagonista, la Inteligencia Artificial (IA) [6].

Pero antes de entrar en materia, primero hay que definir los conceptos básicos uno a uno como, ¿qué es exactamente un robot? ¿qué tipo de robot usaremos? ¿en qué consiste la IA y que emplearemos? ¿cómo funcionan las señales que rastreamos? entre otras cuestiones.

## 1.1. Robots

Un robot es un dispositivo provisto con **sensores**, o elementos capaces de extraer información del entorno (por ejemplo una cámara), **actuadores**, o elementos que permiten al dispositivo realizar acciones (por ejemplo un motor), y una **unidad de procesamiento**, que se encarga de generar acciones a través de la información obtenida con los sensores, todo ello mediante algoritmos [7].

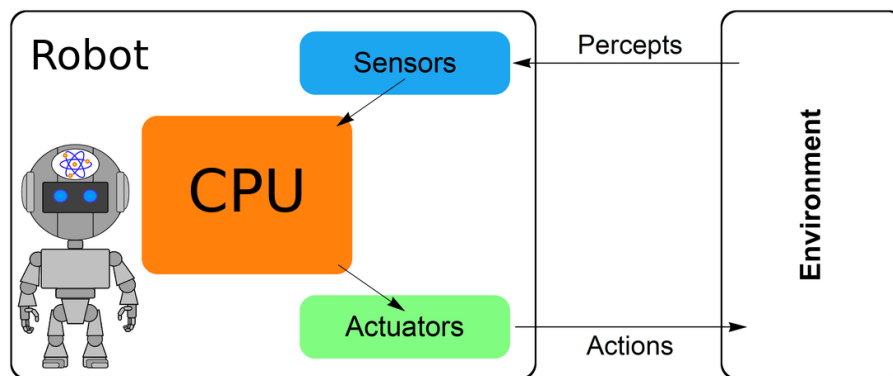


Figura 1.2: Definición de robot

Según el problema que se quiera resolver conviene usar unos y otros. En nuestro caso buscamos un robot con capacidad de navegar, preferiblemente grandes distancias y que pueda tomar medidas de la intensidad de señal. De este modo, para el primer punto se tenían dos opciones, o bien un robot terrestre, o bien un robot aéreo. Para el segundo punto no influye ya que se podía incluir el sensor en cualquier dispositivo.

Finalmente, y dadas las características del problema, se opta por la solución aérea, ya que permite barrer grandes superficies sin depender de la orografía terreno.

### 1.1.1. Drones

Los *Unmanned Aerial Systems* (UAS) tienen origen en la primera guerra mundial, con el biplano llamado **Kettering bug**. Se trataba de un torpedo que era lanzado desde una carretilla, capaz de volar de forma no tripulada, hasta que se liberaba de sus alas y caía sobre el objetivo [8]. Más tarde, entre la primera y segunda guerra mundial (1935), se diseñó el **Queen Bee**, de donde surgió el termino “*drone*”, como abeja macho en busca de la reina, que se trataba de un avión no tripulado, con el fin de servir de objetivo para realizar prácticas de artillería aérea [9]. Sin embargo, no fue hasta **Operation Aphrodite**, en la segunda guerra mundial, donde realmente se vió el primer dron radio tripulado, con el fin de poder volar en entornos “sucios” o dirty, dado el nuevo paradigma de las bombas atómicas [10].



(a) Kettering Bug



(b) Queen Bee



(c) Aphrodite Operation

Figura 1.3: Historia de los drones

Existen múltiples avances y ejemplos posteriores, pero en la actualidad podemos definir un **UAS** teniendo en cuenta lo siguiente:

1. **Ground Control Station (GCS)**: es la estación de tierra o el elemento encargado de controlar la nave.
2. **Comunicación**: conecta y gestiona la transmisión de datos entre el UAV y la GCS, mediante **data links**, o canales de transmisión.
3. **UAV**: hace referencia directamente a la aeronave.

[11] [12] [13]

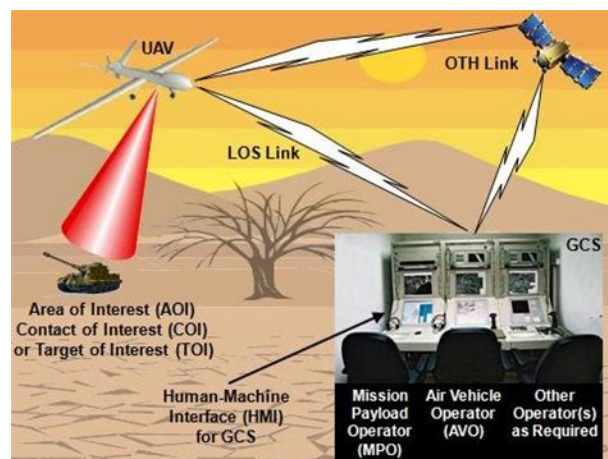


Figura 1.4: UAS

También cabe destacar que hay variedad de drones, según su peso y capacidad de carga de pago, o elementos que sea capaz de cargar, lo cual influye en la **legislación** detras de su uso (de forma general, cuanto mayor sea el peso, más legislación debe cumplir y mayores restricciones de uso tiene) [14]. Por ello, el dispositivo seleccionado es de la categoría más inferior o tambien denominados *Small Unmanned Air Vehicle* (SUAV).

Tal y como fue mencionado, la gran ventaja del uso de vehículos aéreos es poder evitar las irregularidades del terreno, sin embargo, hay ligados al uso de estos dispositivos ciertos problemas, como son el clima, la carga de pago que afecta a la autonomía (peso de las baterías), los interiores (afectan a la señal GPS), entre otros. Esto, se debe tener en cuenta de cara a la resolución del problema.

## 1.2. Inteligencia artificial

El segundo pilar mencionado en este TFG, es el de la IA, pero, ¿de dónde surge esto?. Quizás, la primera pregunta que se buscó responder fue la siguiente **¿Puede una máquina pensar?**, formulada en “*Computing Machinery and Intelligence*” (Alan Turing, 1950), de donde surgió el famoso test de Turing, entre otras ideas [15]. La búsqueda de la IA enfrentó desafíos iniciales debido a la incapacidad de las primeras computadoras para almacenar datos y su elevado precio. Sin embargo, en 1956, se presentó el primer programa de IA llamado **Logic Theorist** en el **Dartmouth Summer Research Project on Artificial Intelligence** [16]. Con el tiempo, la IA progresó con mejores algoritmos y mejoras en la capacidad de las computadoras. A pesar de esto, lograr los objetivos finales de la IA, como comprender el lenguaje humano y el pensamiento abstracto, sigue siendo un desafío a día de hoy [17].

En general, la IA es capaz de abordar los siguientes problemas:

1. **Predicción:** que busca adelantar una respuesta precisa, con ciertos datos de entrada. Por ejemplo, predecir el precio de una vivienda en función de sus metros cuadrados.
2. **Clasificación:** que engloba datos en grupos según sus características. Como puede ser, detectar rostros en imágenes de personas.
3. **Aprendizaje:** Que busca resolver un problema a base de prueba y error, mediante un sistema de recompensas. Como por ejemplo, el juego del ajedrez, donde se busque ganar en el menor número de movimientos posible.

[18]

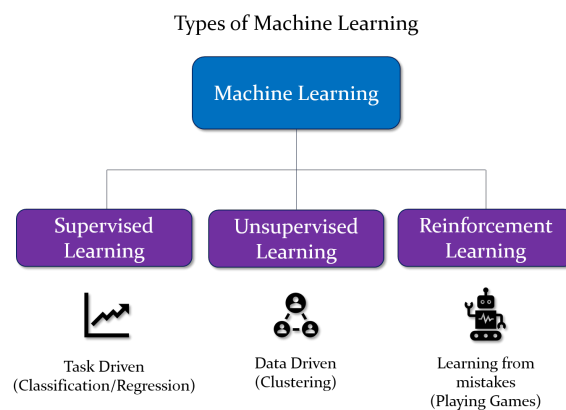


Figura 1.5: Clasificación de aprendizaje máquina

### 1.2.1. Aprendizaje por refuerzo

Dada la naturaleza de nuestro problema, el enfoque se basará en el aprendizaje por refuerzo, donde se planteará un sistema de **recompensas y penalizaciones**, que enseñará al robot a tomar las mejores acciones posibles [19].

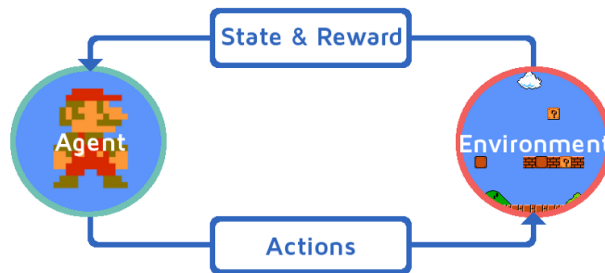


Figura 1.6: Aprendizaje por refuerzo

Cabe destacar que, este enfoque está directamente extraído de la **psicología** y el estudio del comportamiento, donde en función de recompensas y castigos se induce al aprendizaje en distintas tareas, como por ejemplo, enseñar a jugar al ping pong a dos palomas [20] [21].

Concretamente se hará uso de la metodología **Q-Learning**, que busca generar una tabla numérica donde cada fila se interprete como un estado del robot, que puede ser su posición; y cada columna sea una determinada acción, como puede ser moverse hacia algún lugar. De este modo, y una vez construida la tabla (que se rellena con números en función de las recompensas y penalizaciones), el robot solo tiene que identificar en que estado se encuentra y elegir la columna con mayor valor numérico, lo que se traducirá en la mejor acción para dicho estado [22].

### 1.3. Señales

El último elemento presente en el problema, es la fuente de datos que se empleará para construir la inteligencia del robot. En este caso, hablamos de las señales, concretamente de señales **RF**, como son por ejemplo Wi-Fi, radio FM, 4G, 5G, entre otros tipos de señales.

En particular, se usará la aproximación de **Friis**, que ofrece un método para calcular la potencia de la señal de un receptor, en función de la potencia del transmisor, las ganancias del transmisor y el receptor, la longitud de onda (que determina el tipo de señal que es), la distancia entre ambos, el medio en el que se encuentren y un factor de pérdidas asociado al sistema empleado [23] [24] [25].

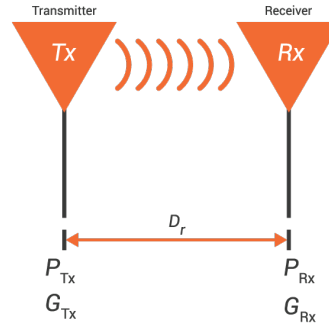


Figura 1.7: Modelo de Friis

### 1.4. Síntesis

Como conclusión de este capítulo, queda unir las piezas que conforman este puzzle, pero no sin antes mencionar algunos proyectos relacionados, donde se destaca el uso conjunto de drones y robótica para la creación de un módulo ROS, donde se engloban las comunicaciones para programar un sigue-persona [26], junto con el uso de estas aeronaves en síntesis con la IA para lograr la navegación en interiores de la misma [27]

En nuestro caso, se usará el mencionado dispositivo del tipo SUAV, provisto de un receptor RF como sensor, y los motores propios como actuadores. Se le agregarán algoritmos sistemáticos para compararlos con soluciones Q-Learning, en la tarea de resolver la detección y posterior navegación al origen de una señal RF, la cual será simulada mediante la aproximación de Friis.



---

## Capítulo 2

# Objetivos

---

Una vez presentado el contexto y el punto de partida del problema, el siguiente paso es definir el fin y los pasos a seguir para su resolución.

### 2.1. Descripción del problema

Tal y como se comentó previamente, los drones son una herramienta tremendamente versátil, ya que permiten solventar los inconvenientes orográficos de forma sencilla, y pueden ser provistos de múltiples sensores, lo que incrementa su adaptabilidad para solucionar un gran abanico de retos ingenieriles.

Dicho esto, el foco de este TFG consistirá en adaptar el funcionamiento de un dron, mediante los medios que nos proporciona la robótica, para detectar una señal RF estática y navegar hasta ella. Todo ello, con el uso exclusivo de un sensor capaz de detectar la intensidad de la señal, lo que permite al dispositivo navegar tanto en exteriores como en interiores. Además, se realizará una comparativa a cerca del rendimiento de diversos algoritmos, donde se incluirán algoritmos de IA, con el fin de determinar el método más óptimo para resolver el problema. Esto puede ser especialmente útil en labores de rastreo e identificación de objetivos.

Para ello, se establece lo siguiente:

1. Uso y comprensión de la herramienta de simulación Gazebo 11, para estudiar el comportamiento de un cuadracóptero. Todo ello a través de *Robot Operating System* (ROS) Noetic, mediante el paquete MavROS, que permite la comunicación con el dron mediante ROS.
2. Desarrollo de una aplicación OpenCV, enfocada a teleoperar el dispositivo, empleando RVIZ para la visualización y el tratamiento del código.

3. Estudio de la propagación de señales y los diferentes parámetros involucrados, con el fin de desarrollar una aplicación responsiva (usando el módulo matplotlib), que simule el comportamiento de una señal, modificando sus características en tiempo real. Todo ello, a través del desarrollo de un módulo personalizado de Python, capaz de generar mapas de señales que siguen la aproximación de Friis.
4. Implementación conjunta de los puntos tratados previamente, con el fin de crear escenarios personalizados, sobre los que probar diversos algoritmos.
5. Desarrollo y testeo de diferentes algoritmos, con el fin de realizar comparativas y concluir que aproximación resuelve mejor.

## 2.2. Metodología

Este trabajo, comenzó oficialmente en Septiembre de 2022, aunque se pusieran en común las ideas a principios del verano, y acabó a finales de Septiembre de 2023. La metodología para llevarlo a cabo fue la siguiente:

1. Reunión de control semanal o cada dos semanas vía Teams con el tutor, donde se realizaba una valoración del estado del proyecto y se establecían los futuros puntos a seguir.
2. Uso de la metodología Kanban, para la organización de los objetivos a corto plazo.
3. Uso y desarrollo guiado del código y otros recursos, a través de un repositorio común, así como publicaciones ocasionales del estado del proyecto en un blog, todo ello mediante Github.

## 2.3. Plan de trabajo

Para concluir este capítulo, los pasos seguidos han sido:

1. Etapa inicial, donde tras establecer los objetivos del proyecto, se empezó por investigar el estado del arte del uso de drones para aplicaciones robóticas. Posteriormente, se realizó una instalación del modelo del dron, para que funcionará mediante ROS y sus herramientas.
2. Primeros pasos en el TFG. Una vez establecidos los objetivos y teniendo el dron funcional en ROS, lo primero fue realizar una serie de aplicaciones sencillas,

que permitieran teleoperar al dron. El punto era realizar movimientos que posteriormente se trasladarían a los algoritmos finales del proyecto, como por ejemplo, desplazarse entre centros de celdas. Para ello:

- Se estudió la comunicación MavROS, y se desarrolló un controlador compatible para enviar ordenes al dron.
  - Se empleó openCV para el desarrollo de una interfaz gráfica intuitiva con la que controlar el dispositivo.
  - Se agregó una cámara al modelo SDF para previsualizar desde la aplicación.
  - Se desarrolló una serie de funciones para observar el funcionamiento del programa, mediante la herramienta RVIZ.
3. El siguiente punto consistió en el estudio de las señales RF a través de la ecuación de Friis, el desarrollo de un módulo python que aplicase la teoría, y la creación de otra aplicación de previsualización mediante matplotlib.
  4. El último punto relacionado con el desarrollo, fué la síntesis de los dos pasos previos, donde a través de ROS y sus herramientas, se desarrollaron diferentes algoritmos que se apoyaban en el módulo previo, para poder resolver el problema de detectar y navegar hasta una señal mediante un dron. Todo ello realizando diversas comparativas para poder extraer conclusiones.
  5. Finalmente, se realizó la redacción de la memoria.

---

## Capítulo 3

# Plataformas de desarrollo y herramientas utilizadas

---

ToDo...

### 3.1. Lenguajes de programación

#### 3.1.1. Python

ToDo...

#### 3.1.2. C

ToDo...

### 3.2. Entornos de programación

#### 3.2.1. Matlab

ToDo...

#### 3.2.2. STM32CubeIde

ToDo...

#### 3.2.3. Visual Studio Code

ToDo...

### 3.3. Exoesqueleto

ToDo...

## **3.4. Redes Neuronales**

ToDo...

### **3.4.1. Red neuronal Movenet**

ToDo...

### **3.4.2. Red neuronal Mediapipe Pose**

ToDo...

### **3.4.3. Tablas comparativas de ambos modelos**

ToDo...

---

## Capítulo 4

# Diseño

---

ToDo...

### 4.1. Recopilación inicial de datos con el exoesqueleto

ToDo...

### 4.2. Desarrollo de la obtención del PID teórico del exoesqueleto

ToDo...

#### 4.2.1. Concepto de PID

ToDo...

#### 4.2.2. Método de Ziegler-Nichols

ToDo...

#### 4.2.3. PidTuner

ToDo...

### 4.3. Algoritmo del ejercicio de las sentadillas

ToDo...

### 4.4. Comparativa de resultados de redes neuronales de pose y exoesqueleto

ToDo...

#### **4.4.1. Guardado de datos**

ToDo...

#### **4.4.2. Obtención de los ángulos**

ToDo...

#### **4.4.3. Análisis de los resultados obtenidos**

ToDo...

---

## Capítulo 5

# Conclusiones

---

ToDo...

### 5.1. Objetivos cumplidos

ToDo...

### 5.2. Requisitos satisfechos

ToDo...

### 5.3. Balance global y competencias adquiridas

ToDo...

### 5.4. Líneas futuras

ToDo...



---

## Capítulo 6

# Anexo

---

A continuación se muestran las referencias a las figuras de este trabajo junto con la fuente de la que han sido obtenidas:

Referencia imágenes	Fuente de la que se ha obtenido
??	1. <a href="https://revistaderobots.com/robots-y-robotica/que-es-la-robotica/?cn-reloaded=1">https://revistaderobots.com/robots-y-robotica/que-es-la-robotica/?cn-reloaded=1</a> 2. <a href="https://www.elindependiente.com/vida-sana/2018/01/22/los-robots-que-nos-cuidaran-en-2050/">https://www.elindependiente.com/vida-sana/2018/01/22/los-robots-que-nos-cuidaran-en-2050/</a> 3. <a href="https://www.iguanarobot.com/wp-content/uploads/2021/03/429190-1.jpg">https://www.iguanarobot.com/wp-content/uploads/2021/03/429190-1.jpg</a> 4. <a href="https://www.robotexplorador.com/">https://www.robotexplorador.com/</a> 5. <a href="https://www.edsrobotics.com/blog/robots-autonomos-que-son/">https://www.edsrobotics.com/blog/robots-autonomos-que-son/</a>
??	1. <a href="https://www.hogarmania.com/hogar/economia/como-elegir-mejor-robot-aspirador.html">https://www.hogarmania.com/hogar/economia/como-elegir-mejor-robot-aspirador.html</a> 2. <a href="http://automata.cps.unizar.es/robotica/Morfologia.pdf">http://automata.cps.unizar.es/robotica/Morfologia.pdf</a> 3. <a href="https://www.aarp.org/espanol/salud/enfermedades-y-tratamientos/info-12-2013/cirugia-robotica-beneficios-riesgos.html">https://www.aarp.org/espanol/salud/enfermedades-y-tratamientos/info-12-2013/cirugia-robotica-beneficios-riesgos.html</a> 4. <a href="https://www.nobbot.com/mars-home-planet-reto-mundial-colonizar-marte/">https://www.nobbot.com/mars-home-planet-reto-mundial-colonizar-marte/</a>
??	<a href="https://elpais.com/eps/2023-05-27/robots-que-sienten-lo-que-tocan.html">https://elpais.com/eps/2023-05-27/robots-que-sienten-lo-que-tocan.html</a>
??	<a href="http://www.technovelgy.com/ct/Science-Fiction-News.asp?NewsNum=455">http://www.technovelgy.com/ct/Science-Fiction-News.asp?NewsNum=455</a>
??	<a href="https://www.medicaexpo.es/prod/hocoma/product-68750-438408.html">https://www.medicaexpo.es/prod/hocoma/product-68750-438408.html</a>
??	<a href="https://exoesqueleto/pediatrico/puede/comercializar">https://exoesqueleto/pediatrico/puede/comercializar</a>

??	1. <a href="https://altertecnia.com/exoesqueletos-mejorar-productividad/">https://altertecnia.com/exoesqueletos-mejorar-productividad/</a> 2. <a href="https://www.eafit.edu.co/innovacion/spinoff/natural-vitro/PublishingImages/banner%20-exoesqueleto.jpg">https://www.eafit.edu.co/innovacion/spinoff/natural-vitro/PublishingImages/banner%20-exoesqueleto.jpg</a> 3. <a href="https://www.marsibionics.com/atlas-pediatric-exo-pacientes/">https://www.marsibionics.com/atlas-pediatric-exo-pacientes/</a> 4. <a href="https://exoesqueleto-militar">https://exoesqueleto-militar</a>
??	1. <a href="https://shop.bihar.coop/es/inicio/34-exoesqueleto-flexible.html">https://shop.bihar.coop/es/inicio/34-exoesqueleto-flexible.html</a> 2. <a href="https://exoesqueleto/rigido/movilidad">https://exoesqueleto/rigido/movilidad</a>
??	<a href="https://person-pose-keypoints">https://person-pose-keypoints</a>
??	<a href="https://www.st.com/content/st_com/en/stm32cubeide.html">https://www.st.com/content/st_com/en/stm32cubeide.html</a>
??	1. <a href="https://journals.sagepub.com/doi/full/10.1177/1687814017735791">https://journals.sagepub.com/doi/full/10.1177/1687814017735791</a> 2. <a href="https://cjme.springeropen.com/articles/10.1186/s10033-020-00465-z">https://cjme.springeropen.com/articles/10.1186/s10033-020-00465-z</a>
??	<a href="https://www.atriainnovation.com/que-son-las-redes-neuronales-y-sus-funciones/">https://www.atriainnovation.com/que-son-las-redes-neuronales-y-sus-funciones/</a>
??	<a href="https://esquema/arbol/decision">https://esquema/arbol/decision</a>
??	<a href="https://movenet/pose/estimation">https://movenet/pose/estimation</a>
??	<a href="https://www.analyticsvidhya.com/blog/2022/03/pose-detection-in-image-usi">https://www.analyticsvidhya.com/blog/2022/03/pose-detection-in-image-usi</a>
??	<a href="https://developers.google.com/mediapipe/solutions/examples">https://developers.google.com/mediapipe/solutions/examples</a>

Cuadro 6.1: Anexo con las fuentes de donde se han obtenido las imágenes para este proyecto

# Bibliografía

---

- [1] Real Academia Española. *robótico*, ca. <https://dle.rae.es/rob%C3%B3tico#WYTncqf>, 2023.
- [2] Revista de Robots. *Robótica. Qué es la robótica y para qué sirve*. <https://revistaderobots.com/robots-y-robotica/que-es-la-robotica/?cn-reloaded=1>, 2023.
- [3] geeksforgeeks. *Industrial Robots*. <https://www.geeksforgeeks.org/industrial-robots/>, 2022.
- [4] geeksforgeeks. *Mobile Robots*. <https://www.geeksforgeeks.org/mobile-robots/>, 2022.
- [5] Bernard Marr. *The 4 Ds Of Robotisation: Dull, Dirty, Dangerous And Dear*. <https://bernardmarr.com/the-4-ds-of-robotisation-dull-dirty-dangerous-and-dear/>, 2021.
- [6] Daniel Dworakowski and Goldie Nejat. Robots understanding contextual information in human-centered environments using weakly supervised mask data distillation, 2020.
- [7] Jiefei Wang and Damith Herath. *What Makes Robots? Sensors, Actuators, and Algorithms*, pages 177–203. Springer Nature Singapore, Singapore, 2022.
- [8] National Museum of the United States Air Force. *Kettering Aerial Torpedo “Bug”*. <https://www.nationalmuseum.af.mil/Visit/Museum-Exhibits/Fact-Sheets/Display/Article/198095/kettering-aerial-torpedo-bug/>, 2023.
- [9] de Havilland Aircraft Museum. *de Havilland DH82B Queen Bee*. <https://www.dehavillandmuseum.co.uk/aircraft/de-havilland-dh82b-queen-bee/>, 2023.

- [10] Mason B. Webb. *Operation Aphrodite*. <https://warfarehistorynetwork.com/article/operation-aphrodite/>, 2014.
- [11] srmconsulting. *¿UAV, UAS, RPA, dron... como llamarlos?* <https://srmconsulting.es/blog/uav-uas-rpa-dron-como-llamarlos.html>, 2021.
- [12] Brett Daniel. *Ground Control Stations: The Lifeblood of Remotely Piloted Aircraft*. <https://www.trentonsystems.com/blog/ground-control-stations>, 2020.
- [13] R. K. Nichols; H.C. Mumm; W.D. Lonstein; C. M. Carter; and J.P. Hood. *Chapter 13: Data Links Functions, Attributes and Latency*. New Prairie Press, 2018.
- [14] SAFEDroneFlying. *drone regulations*. <https://www.safedroneflying.aero/en/drone-guide/drone-regulations>, 2023.
- [15] A. M. Turing. Computing machinery and intelligence. *Mind*, 59(236):433–460, 1950.
- [16] Leo Gugerty. Newell and simon’s logic theorist: Historical background and impact on cognitive modeling. *Proceedings of the Human Factors and Ergonomics Society Annual Meeting*, 50:880–884, 10 2006.
- [17] Rockwell Anyoha. *The History of Artificial Intelligence*. <https://sitn.hms.harvard.edu/flash/2017/history-artificial-intelligence/>, 2017.
- [18] datacamp. *Classification in Machine Learning: An Introduction*. <https://www.datacamp.com/blog/classification-machine-learning>, 2022.
- [19] Prateek Bajaj. *Reinforcement learning*. <https://www.geeksforgeeks.org/what-is-reinforcement-learning/>, 2023.
- [20] Prateek Bajaj. *Reinforcement and Punishment*. <https://pressbooks.online.ucf.edu/lumenpsychology/chapter/operant-conditioning/>, 2023.
- [21] B.F. Skinner. *Operant Conditioning*. <https://pressbooks-dev.oer.hawaii.edu/psychology/chapter/operant-conditioning/>, 2023.
- [22] OpenStax and Lumen Learning. *Reinforcement Learning Explained Visually (Part 4): Q Learning, step-by-step*. <https://towardsdatascience.com/reinforcement-learning-explained-visually-part-4-q-learning-step-by-step-b65> 2023.

- [23] Mathuranathan. *Friis Free Space Propagation Model*. <https://www.gaussianwaves.com/2013/09/friss-free-space-propagation-model/>, 2013.
- [24] ECIT Engineering. *Friis Free Space Propagation Model Example*. [https://www.youtube.com/watch?v=E-\\_oGNF3S-0](https://www.youtube.com/watch?v=E-_oGNF3S-0), 2022.
- [25] antenna theory. *The Friis Equation*. <https://www.antenna-theory.com/basics/friis.php>, 2015.
- [26] Pedro Arias Pérez. *Infraestructura de programación de robots aéreos y aplicaciones visuales con aprendizaje profundo*. [https://gsyc.urjc.es/jmplaza/students/tfm-drones-followperson-pedro\\_arias-2022.pdf](https://gsyc.urjc.es/jmplaza/students/tfm-drones-followperson-pedro_arias-2022.pdf), 2022.
- [27] Md Moin Uddin Chowdhury, Fatih Erden, and Ismail Guvenc. Rss-based q-learning for indoor uav navigation, 2019.