



UNIVERSIDAD
DE GRANADA



Universidad
Rey Juan Carlos

Sistema de control autónomo en FPGAs libres para robots

Juan Ordóñez Cerezo¹

¹Universidad de Granada

Index

1 Contexto

2 Infraestructura

3 Robot Balancín

- Diseño del sistema
- Implementación del sistema
- Ensamblado y sistema final

4 Cuadricóptero con visión artificial

- Diseño del sistema
- Implementación de la percepción
- Diseño del control

5 Conclusiones y trabajo futuro

Robots Autónomos



(a) Roomba



(b) Boston dynamics

Robótica Educativa





- En este contexto nace IceStudio



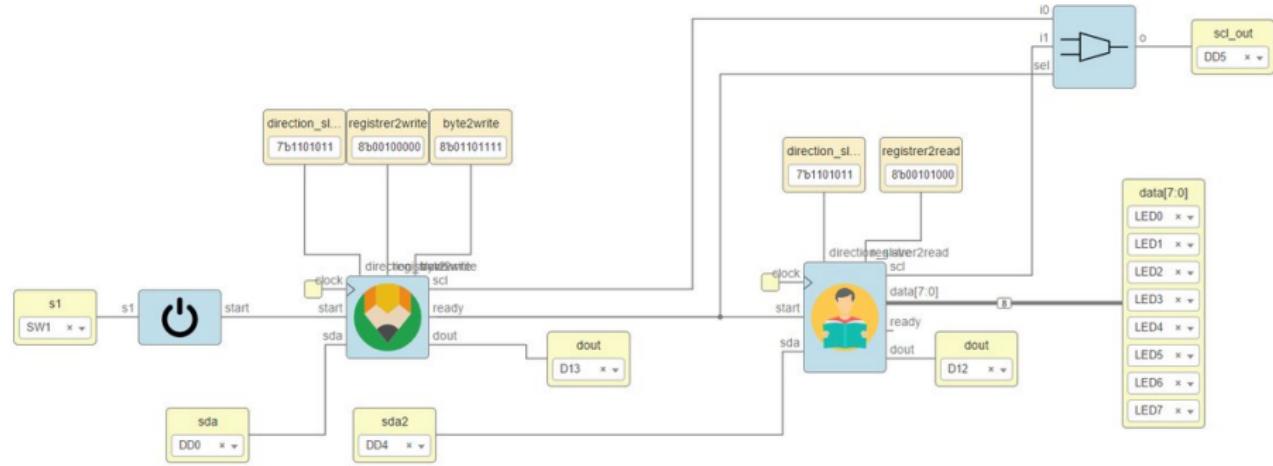
- En este contexto nace IceStudio
- Ensalza el uso de FPGAs incluyendo todas sus ventajas



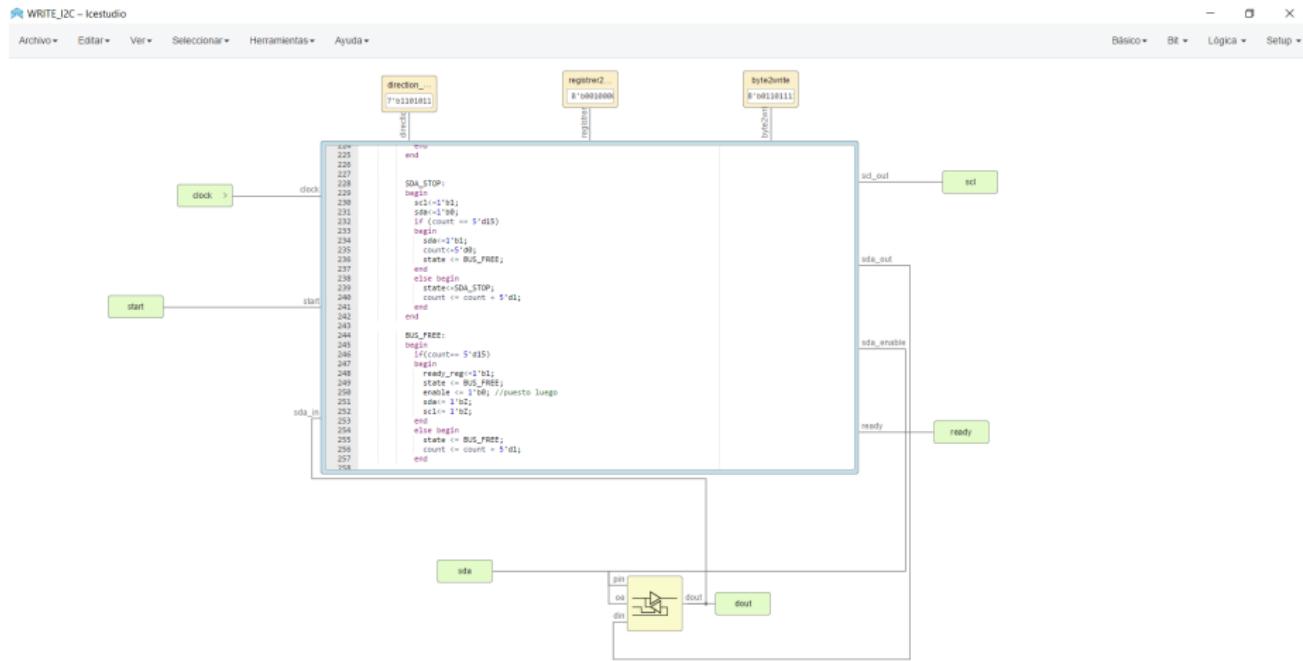
- En este contexto nace IceStudio
- Ensalza el uso de FPGAs incluyendo todas sus ventajas
- Permite implementación hardware de manera gráfica



- En este contexto nace IceStudio
- Ensalza el uso de FPGAs incluyendo todas sus ventajas
- Permite implementación hardware de manera gráfica
- Ventaja: Configuración del nivel de abstracción



IceStudio



- Tarjeta FPGA con Lattice iCE40HK

- Tarjeta FPGA con Lattice iCE40HK
- 4K de memoria

- Tarjeta FPGA con Lattice iCE40HK
- 4K de memoria
- 12 pines digitales

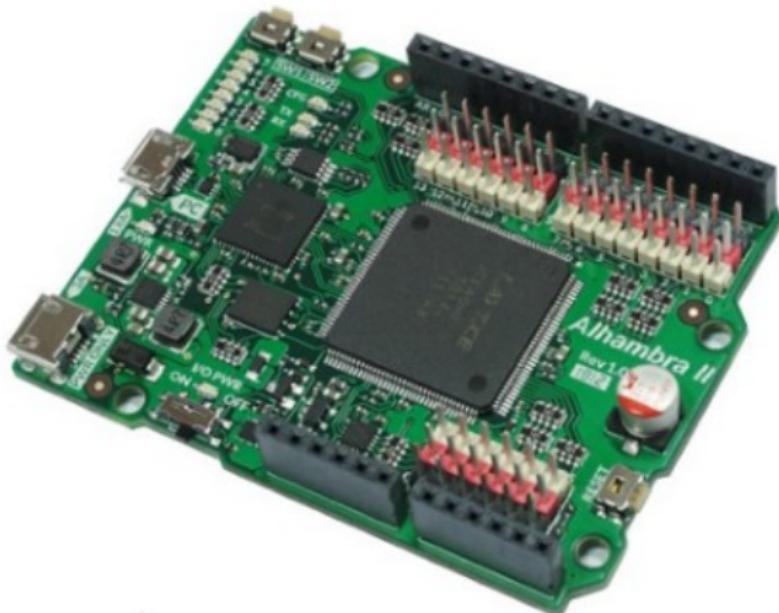
- Tarjeta FPGA con Lattice iCE40HK
- 4K de memoria
- 12 pines digitales
- 3 pines analógicos mediante i2c

- Tarjeta FPGA con Lattice iCE40HK
- 4K de memoria
- 12 pines digitales
- 3 pines analógicos mediante i2c

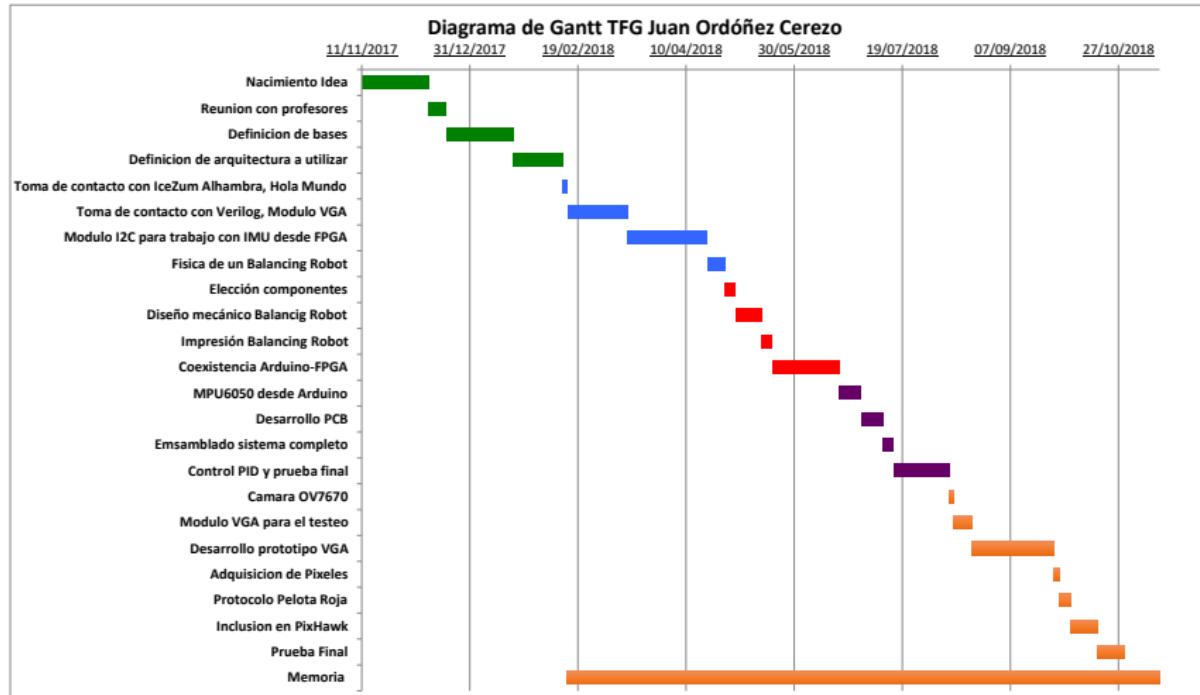
Diseñada y ensamblada en Granada



IceZum Alhambra



Planificación y Metodología de trabajo



Planificación y Metodología de trabajo



(c) GitHub



(d) Appear

Objetivos

Objetivos principales de este trabajo

Outline

1 Contexto

2 Infraestructura

3 Robot Balancín

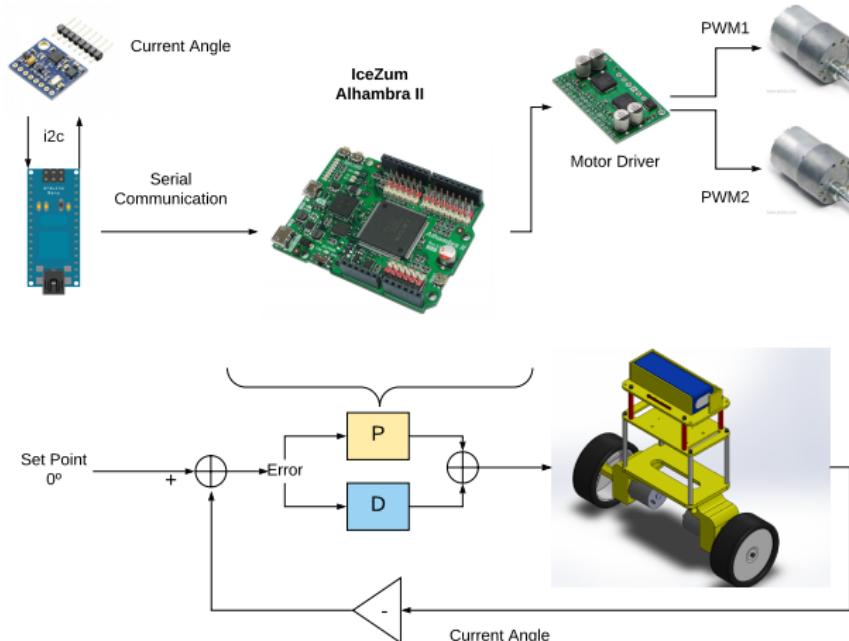
- Diseño del sistema
- Implementación del sistema
- Ensamblado y sistema final

4 Cuadricóptero con visión artificial

- Diseño del sistema
- Implementación de la percepción
- Diseño del control

5 Conclusiones y trabajo futuro

Diseño del sistema



Figure

Outline

1 Contexto

2 Infraestructura

3 Robot Balancín

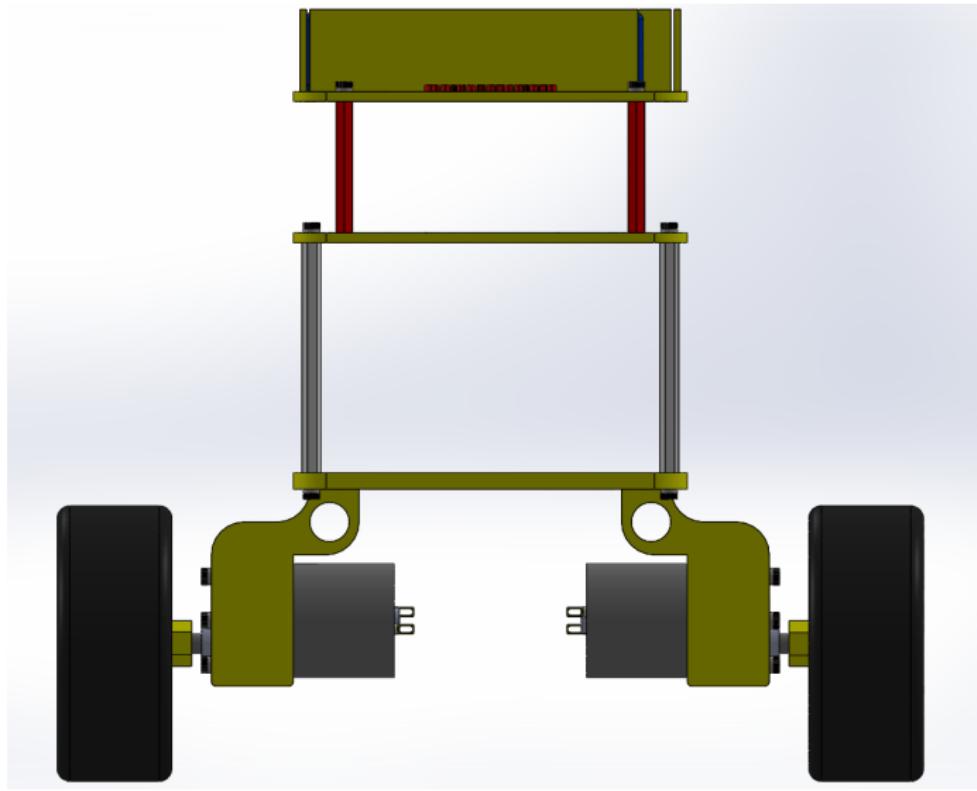
- Diseño del sistema
- **Implementación del sistema**
- Ensamblado y sistema final

4 Cuadricóptero con visión artificial

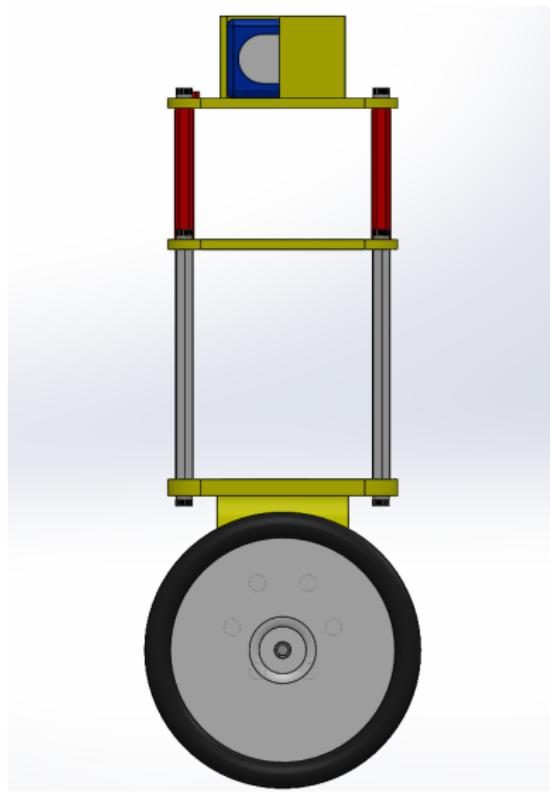
- Diseño del sistema
- Implementación de la percepción
- Diseño del control

5 Conclusiones y trabajo futuro

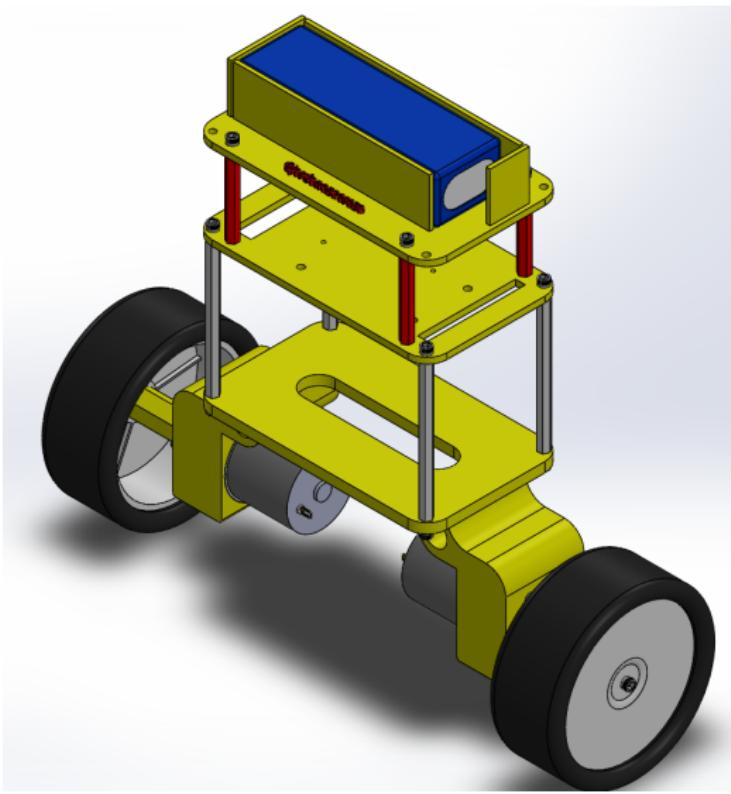
Estructura mecánica



Estructura mecánica



Estructura mecánica



Estructura mecánica

- ¿Cuál es la mejor opción para facilitar la estabilización?

Estructura mecánica

- ¿Cuál es la mejor opción para facilitar la estabilización?
- Caracterización matemática del modelo físico

Estructura mecánica

- ¿Cuál es la mejor opción para facilitar la estabilización?
- Caracterización matemática del modelo físico
- Centro de masas en el centro del eje vertical

Estructura mecánica

- ¿Cuál es la mejor opción para facilitar la estabilización?
- Caracterización matemática del modelo físico
- Centro de masas en el centro del eje vertical

SE HACE USO DE SOLIDWORKS PARA EL DISEÑO DE LAS PIEZAS Y
EL CÁLCULO DEL CENTRO DE MASAS



Estructura mecánica

Propiedades físicas

Reemplazar las propiedades de masa... Recalcular

Incluir sólidos/componentes ocultos

Crear operación de centro de masa

Mostrar masa de cordón de soldadura

Informar de valores de coordenadas relativas a: -- predeterminado --

Propiedades de masa de EmanBalanceCab

Configuración: Predeterminado Sistema de coordenadas: -- predeterminado --

Masa = 844.98 gramos

Volumen = 537110.62 milímetros cúbicos

Área de superficie = 198034.83 milímetros cuadrados

Centro de masa (milímetros):

X = -8.46
Y = 56.93
Z = 169.98

Ejes principales de inercia y momentos principales de inercia: (gramos * milímetros desde el centro de masa)

Medio desde el centro de masa.

	Px = 3978306.17	Py = 6215169.35	Lx = -1001.61
Ix = (-0.07, 1.00, 0.00)			
Iy = (-1.00, -0.07, 0.00)			
Iz = (0.00, 0.00, 1.00)			

Momentos de inercia: (gramos * milímetros cuadrados)

Obligados en el centro de masa y alineados con el sistema de coordenadas

	Lx = 6204379.51	Ly = -154983.04	Lz = -1001.61
Lxx = 6204379.51			
Lyy = -154983.04			
Lzz = -1001.61			

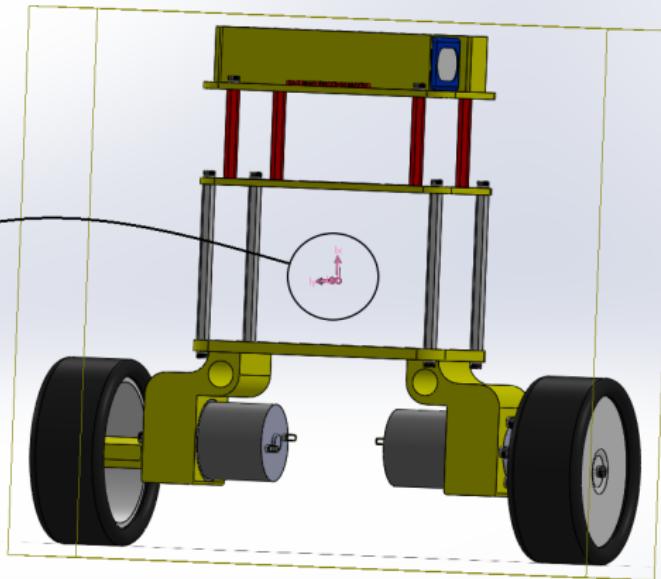
Medios en el sistema de coordenadas de salida.

	lx = 3335944.29	ly = 561.61	lz = -1215702.34
lx = 3335944.29			
ly = 561.61			
lz = -1215702.34			

Medios en el sistema de coordenadas de salida.

	lx = 3335944.29	ly = 561.61	lz = -1215702.34
lx = 3335944.29			
ly = 561.61			
lz = -1215702.34			

Ayuda Imprimir... Copiar al portapapeles



Obtención ángulo

- Para corregir el ángulo es necesario el conocimiento de este en cada instante.

Obtención ángulo

- Para corregir el ángulo es necesario el conocimiento de este en cada instante.
- Unidad de medida incencial (IMU)

Obtención ángulo

- Para corregir el ángulo es necesario el conocimiento de este en cada instante.
- Unidad de medida incencial (IMU)

MPU6050

Obtención ángulo

- Para corregir el ángulo es necesario el conocimiento de este en cada instante.
- Unidad de medida incencial (IMU)

MPU6050



Obtención ángulo

- 6DOF

Obtención ángulo

- 6DOF
- Acelerómetro y giroscopio

Obtención ángulo

- 6DOF
- Acelerómetro y giroscopio
- Comunicación I2C

Obtención ángulo

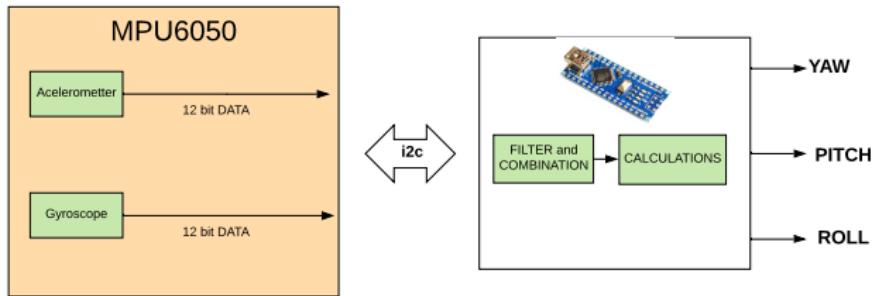
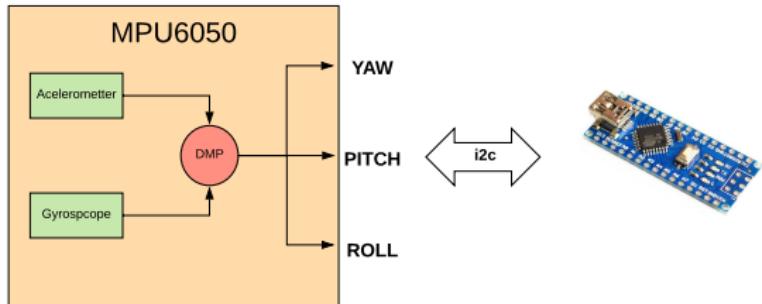
- 6DOF
- Acelerómetro y giroscopio
- Comunicación I2C
- Uso de DMP solo para Arduino

Obtención ángulo

- 6DOF
- Acelerómetro y giroscopio
- Comunicación I2C
- Uso de DMP solo para Arduino

MEJOR OPCIÓN CON ARDUINO

Obtención ángulo



Coexistencia microcontrolador-FPGA

- Ángulo obtenido por Arduino-Nano

Coexistencia microcontrolador-FPGA

- Ángulo obtenido por Arduino-Nano
- FPGA necesita conocer el ángulo

Coexistencia microcontrolador-FPGA

- Ángulo obtenido por Arduino-Nano
- FPGA necesita conocer el ángulo

Coexistencia microcontrador-FPGA

Coexistencia microcontrolador-FPGA

- Ángulo obtenido por Arduino-Nano
- FPGA necesita conocer el ángulo

Coexistencia microcontrador-FPGA

Paralelizar los procesos que pueden ser paralelizados

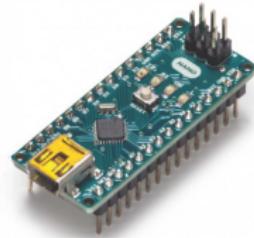
Coexistencia microcontrolador-FPGA

- Ángulo obtenido por Arduino-Nano
- FPGA necesita conocer el ángulo

Coexistencia microcontrador-FPGA

Paralelizar los procesos que pueden ser paralelizados

Coexistencia microcontrolador-FPGA



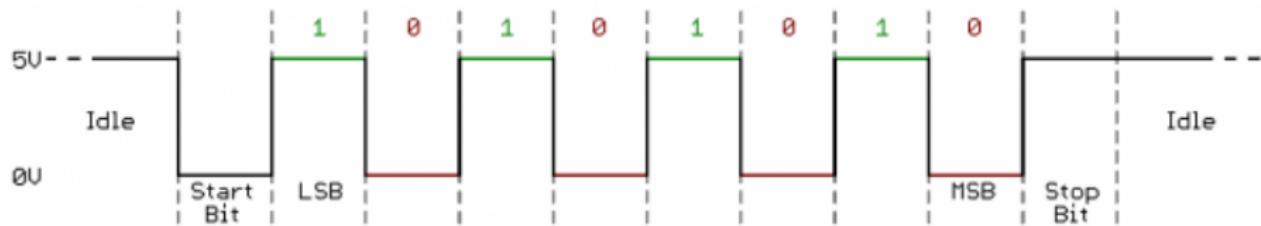
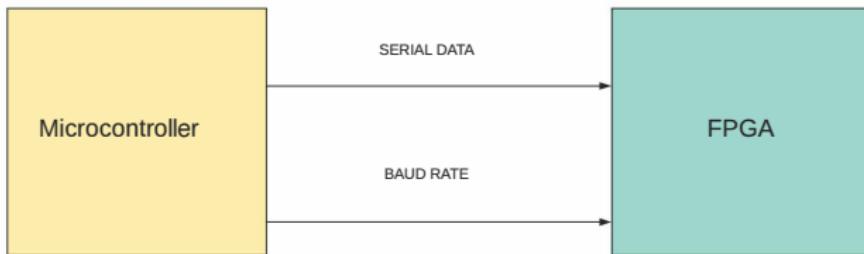
SEQUENTIAL PROCESS

COMUNICATION

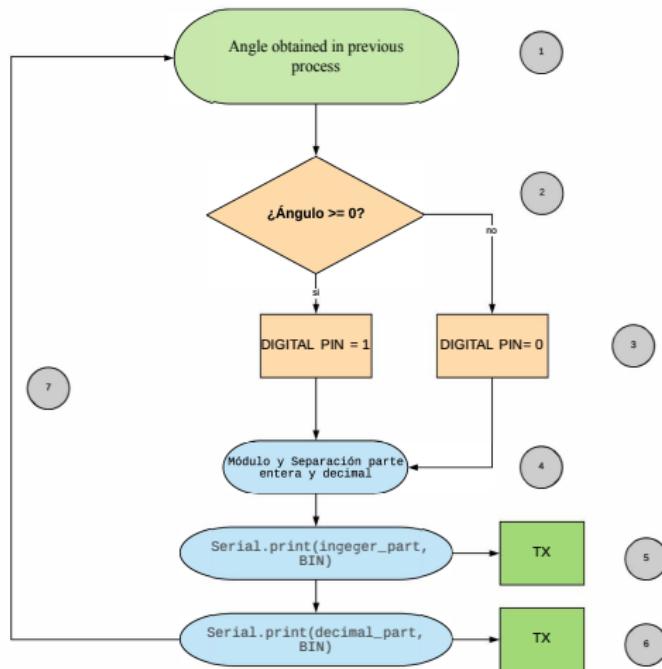


PARALLEL PROCESS

Coexistencia microcontrolador-FPGA

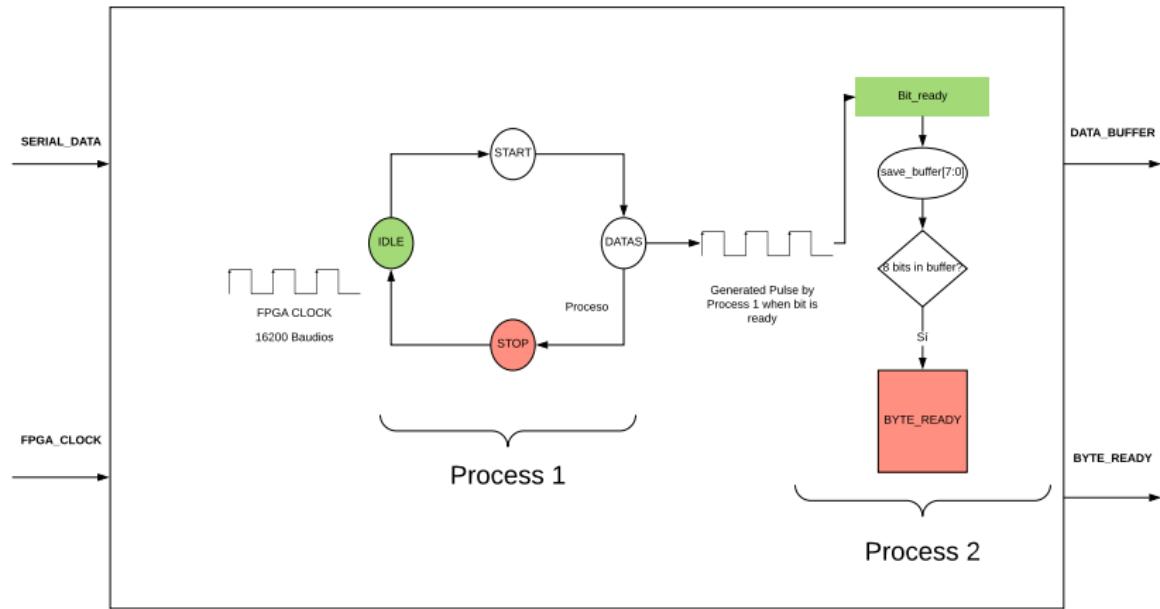


Desde el punto de vista del microcontrolador



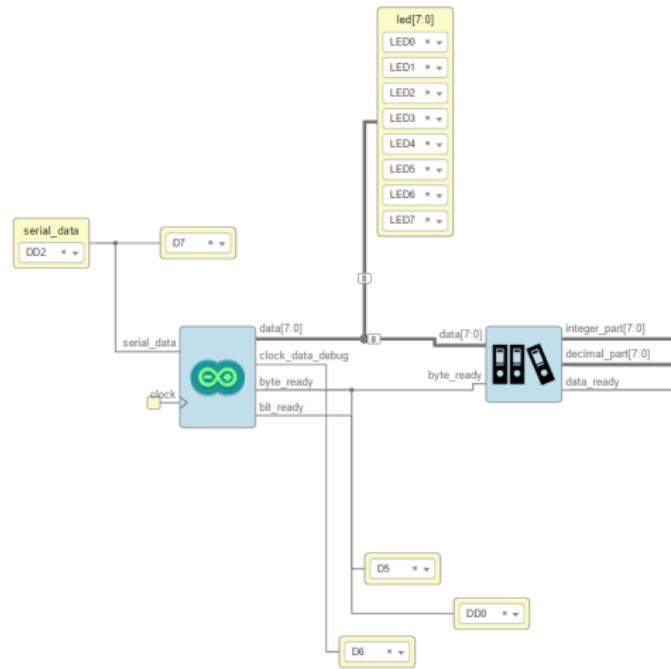
Coexistencia microcontrolador-FPGA

Desde el punto de vista de la FPGA



Coexistencia microcontrolador-FPGA

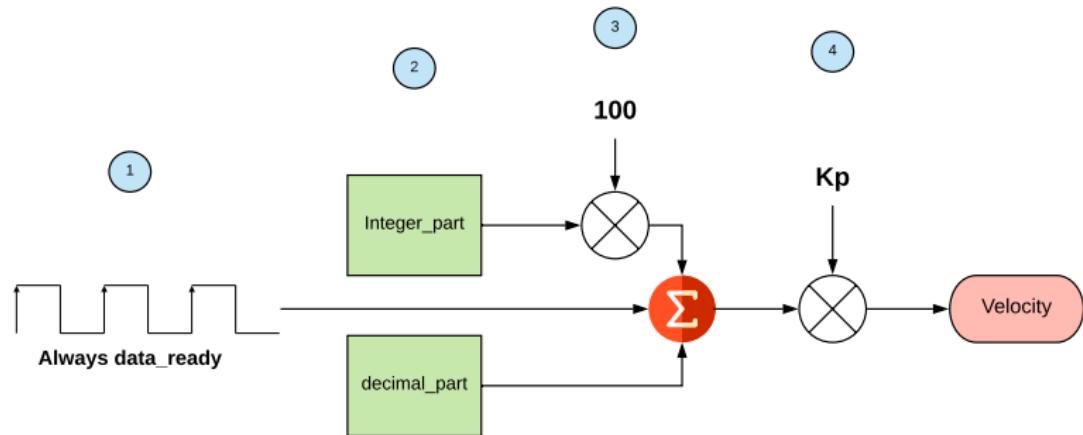
Aspecto en IceStudio de la comunicación



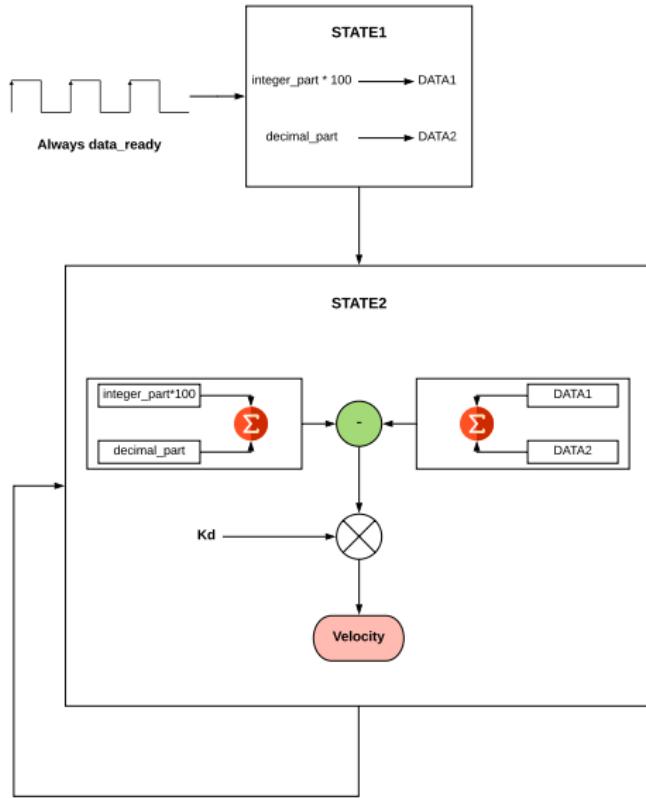
- Necesidad de minimizar el ángulo, en este caso a 0°
- Surgen muchas opciones, lógica fuzzy, algoritmos genéticos, PID
- PID por su fácil implementación y paralelismo

PID por su fácil implementación y paralelismo

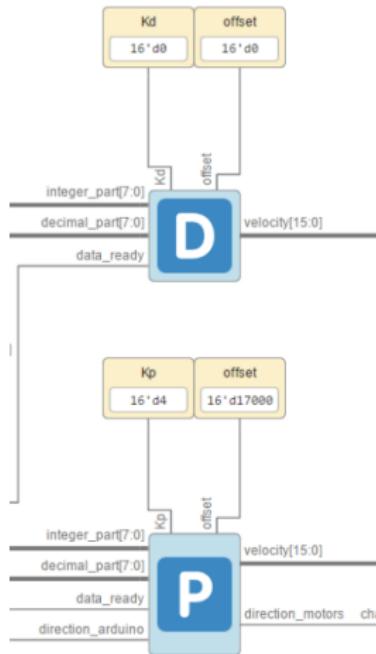
Control P



Control D



Control PD

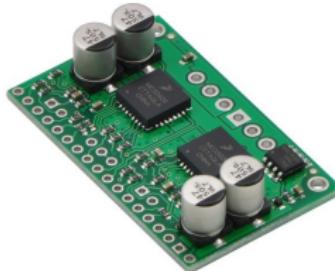


Control de los motores

- Traducción de la salida del PD, velocidad y sentido de motores DC

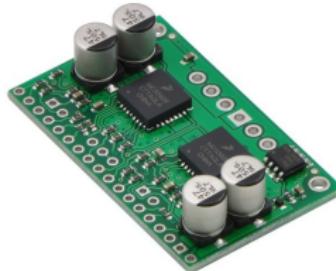
- Traducción de la salida del PD, velocidad y sentido de motores DC

MC33926



- Traducción de la salida del PD, velocidad y sentido de motores DC

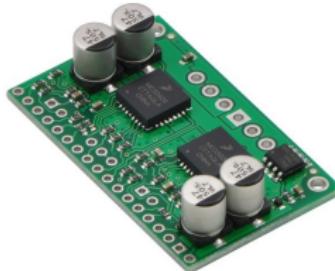
MC33926



- Como entradas:
 - Señal PWM

- Traducción de la salida del PD, velocidad y sentido de motores DC

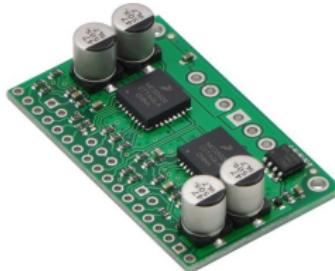
MC33926



- Como entradas:
 - Señal PWM
 - Sentido de giro

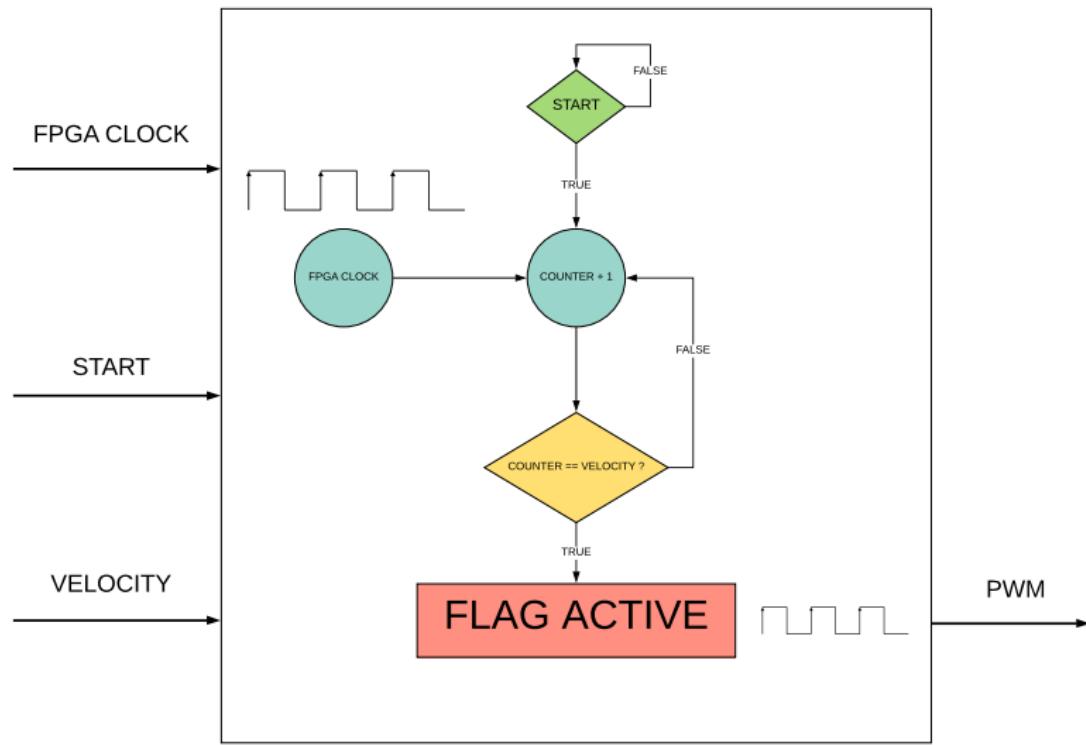
- Traducción de la salida del PD, velocidad y sentido de motores DC

MC33926

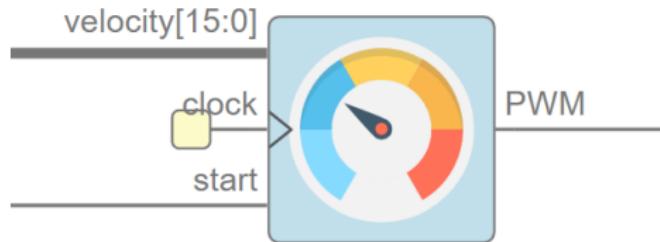


- Como entradas:
 - Señal PWM
 - Sentido de giro
- Como salidas:
 - Movimiento de los motores

Módulo PWM



Módulo PWM



Diseño e Implementación PCB

- Demasiados cables sueltos y puentes en el sistema final

Diseño e Implementación PCB

- Demasiados cables sueltos y puentes en el sistema final
- Necesidad de englobarlo todo en un sistema único y compacto

Diseño e Implementación PCB

- Demasiados cables sueltos y puentes en el sistema final
- Necesidad de englobarlo todo en un sistema único y compacto
- Que resuelva problemas de ruido y referencia de tierra.

- Demasiados cables sueltos y puentes en el sistema final
- Necesidad de englobarlo todo en un sistema único y compacto
- Que resuelva problemas de ruido y referencia de tierra.

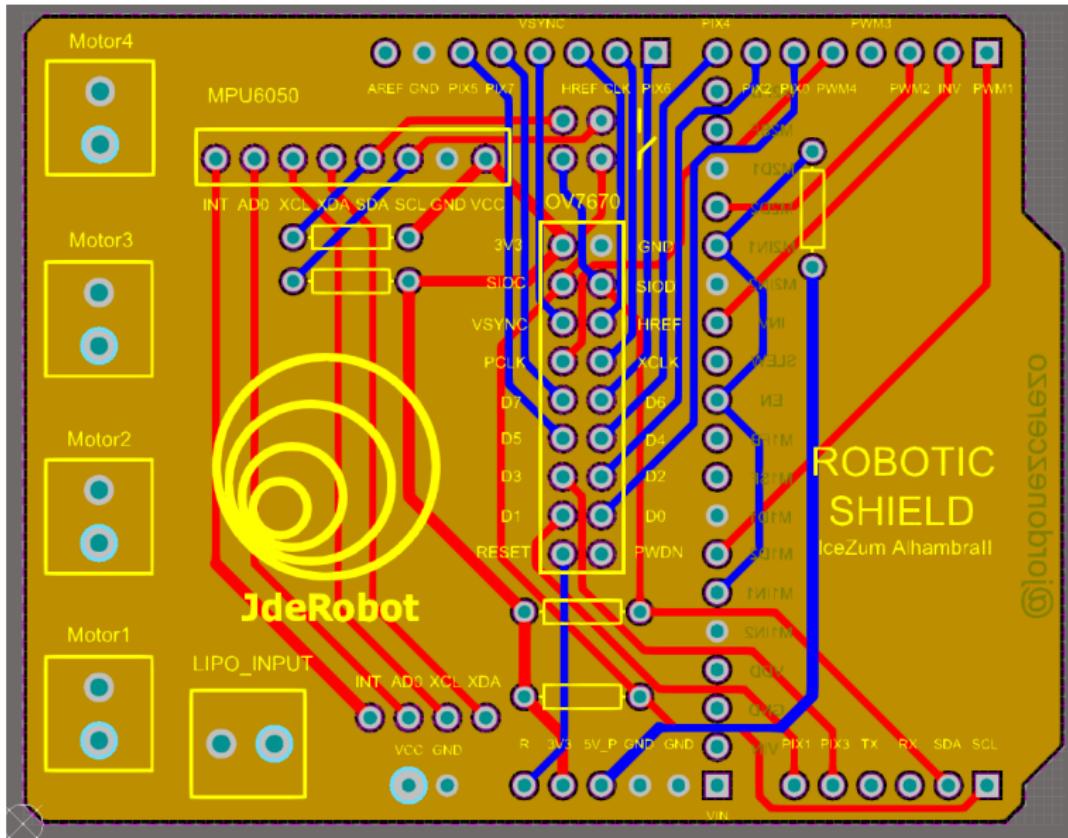
Printed Circuit Board, PCB

- Demasiados cables sueltos y puentes en el sistema final
- Necesidad de englobarlo todo en un sistema único y compacto
- Que resuelva problemas de ruido y referencia de tierra.

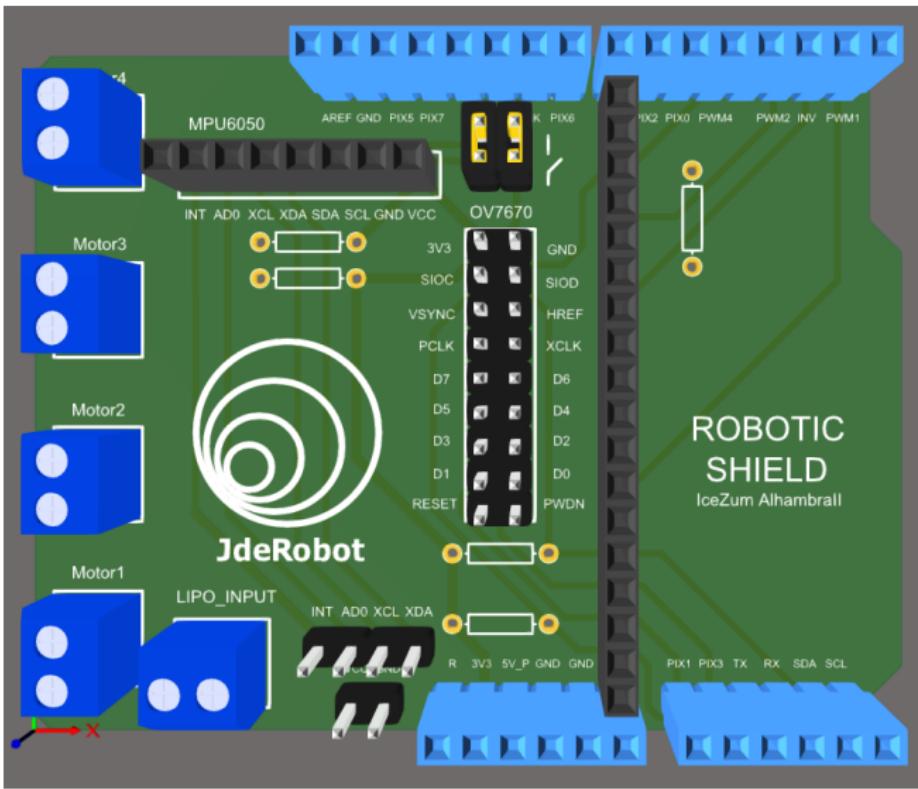
Printed Circuit Board, PCB



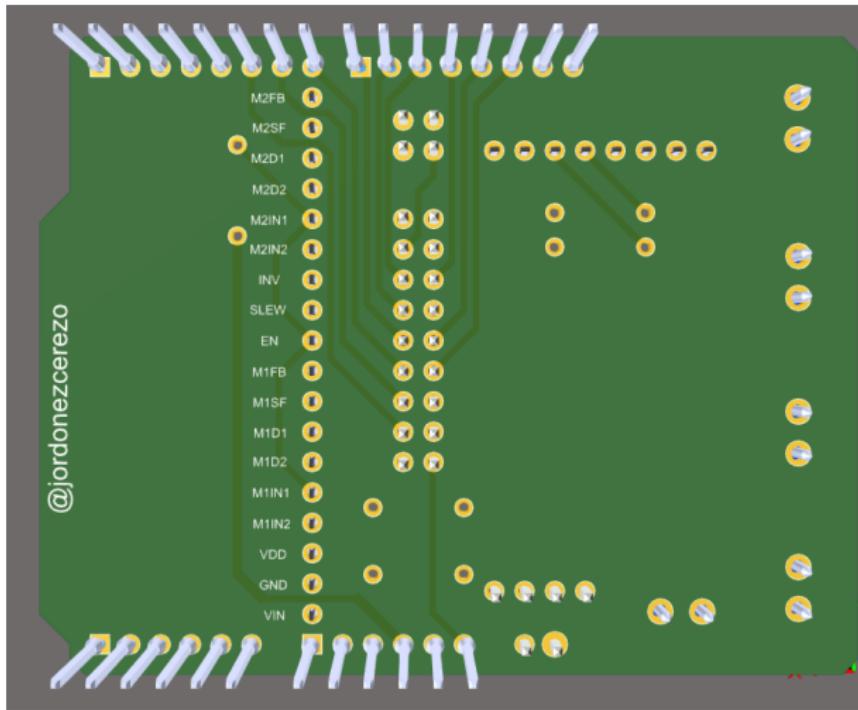
Diseño e Implementación PCB



Diseño e Implementación PCB

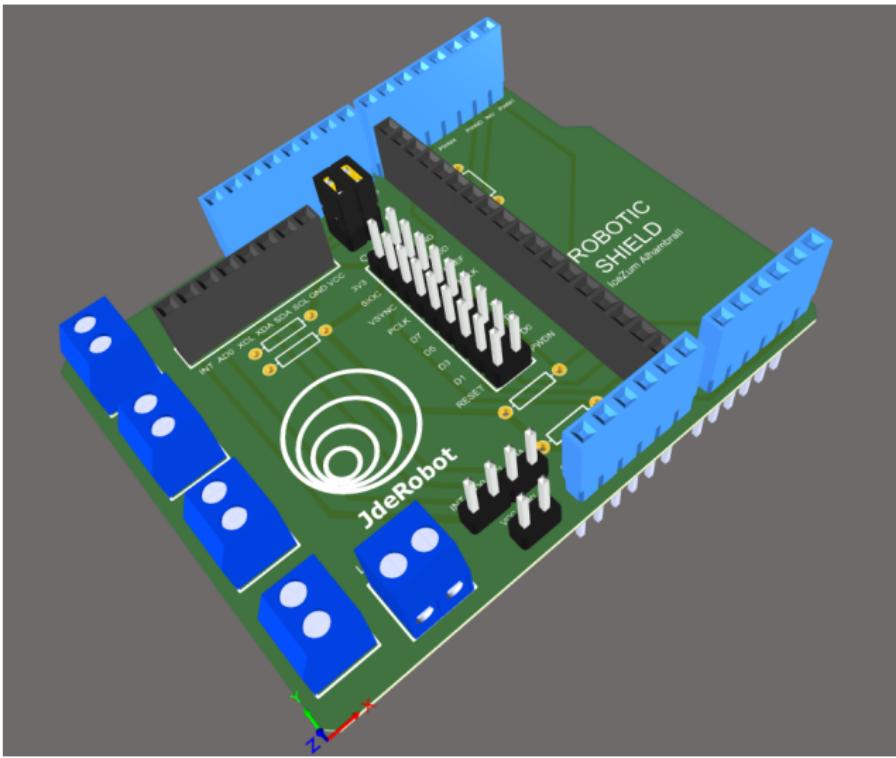


Diseño e Implementación PCB

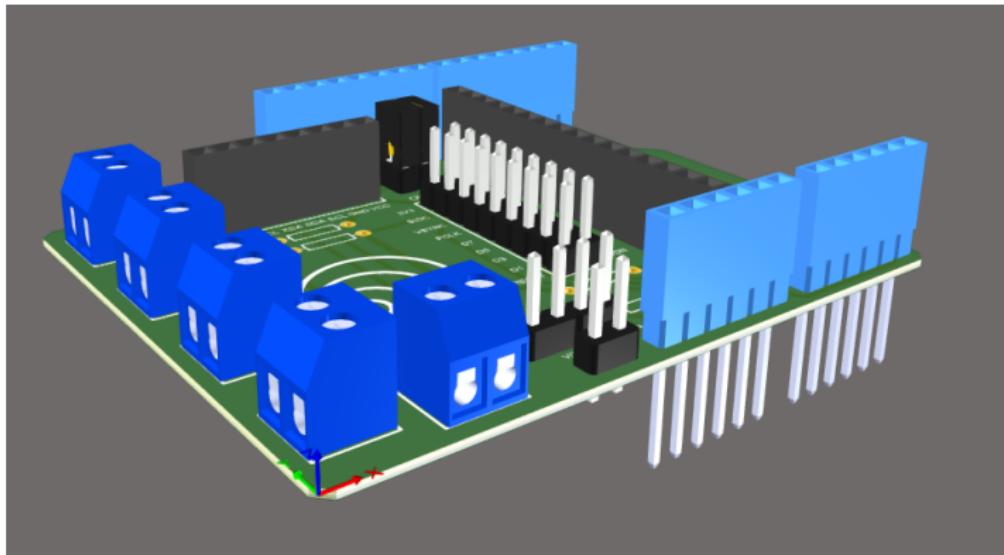


@jordonezcerezo

Diseño e Implementación PCB



Diseño e Implementación PCB



Outline

1 Contexto

2 Infraestructura

3 Robot Balancín

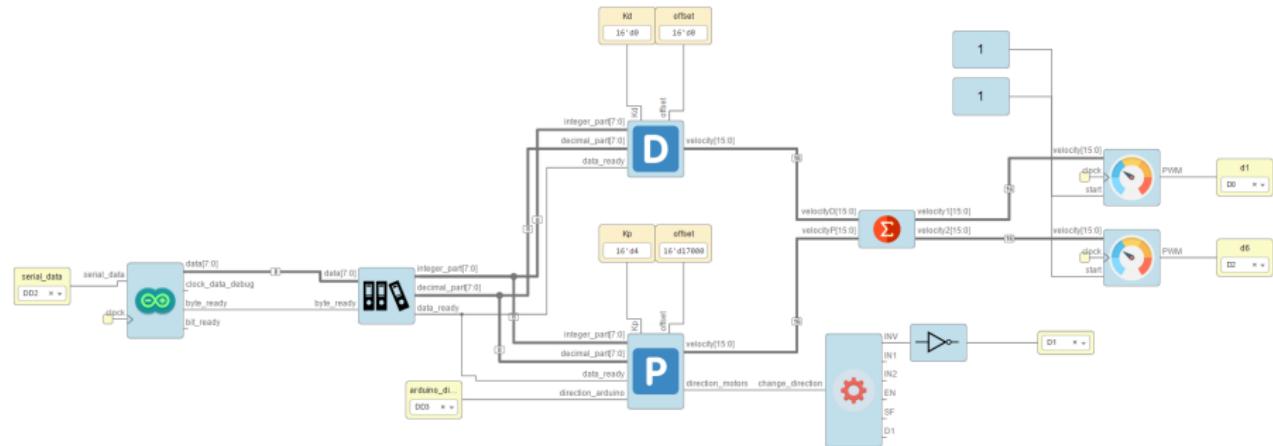
- Diseño del sistema
- Implementación del sistema
- **Ensamblado y sistema final**

4 Cuadricóptero con visión artificial

- Diseño del sistema
- Implementación de la percepción
- Diseño del control

5 Conclusiones y trabajo futuro

Ensamblado y sistema final



Ensamblado y sistema final

Outline

1 Contexto

2 Infraestructura

3 Robot Balancín

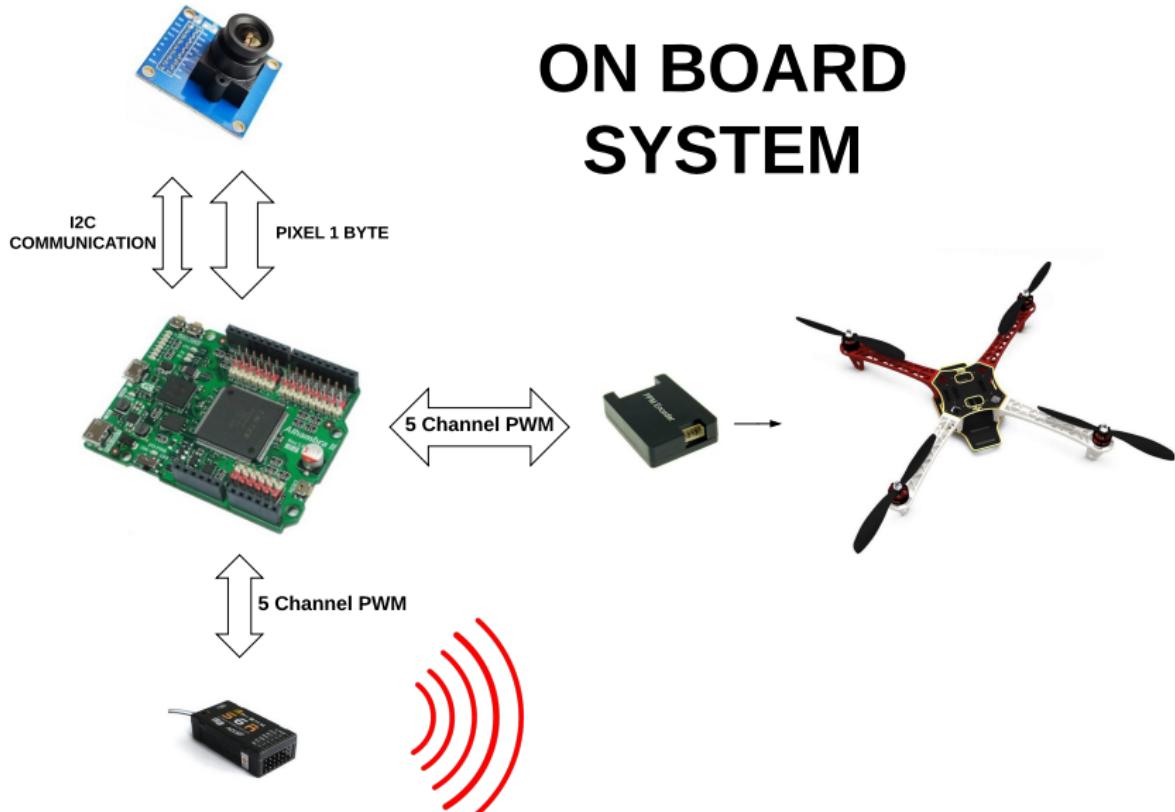
- Diseño del sistema
- Implementación del sistema
- Ensamblado y sistema final

4 Cuadricóptero con visión artificial

- Diseño del sistema
- Implementación de la percepción
- Diseño del control

5 Conclusiones y trabajo futuro

ON BOARD SYSTEM



Outline

1 Contexto

2 Infraestructura

3 Robot Balancín

- Diseño del sistema
- Implementación del sistema
- Ensamblado y sistema final

4 Cuadricóptero con visión artificial

- Diseño del sistema
- Implementación de la percepción**
- Diseño del control

5 Conclusiones y trabajo futuro



- Transmisión de píxeles mediante 8 bits en paralelo
- Comunicación I2C para la configuración necesaria, 640x480, RGB565, frecuencia de píxeles.

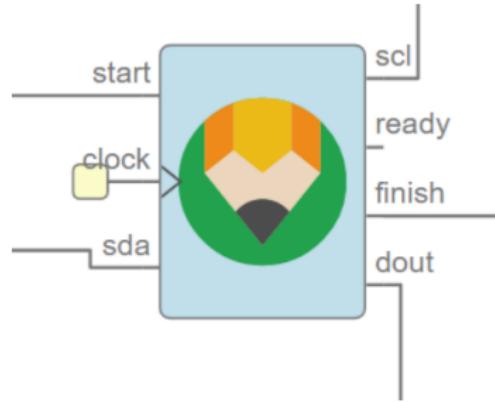
NECESIDAD DE PROTOCOLO I2C



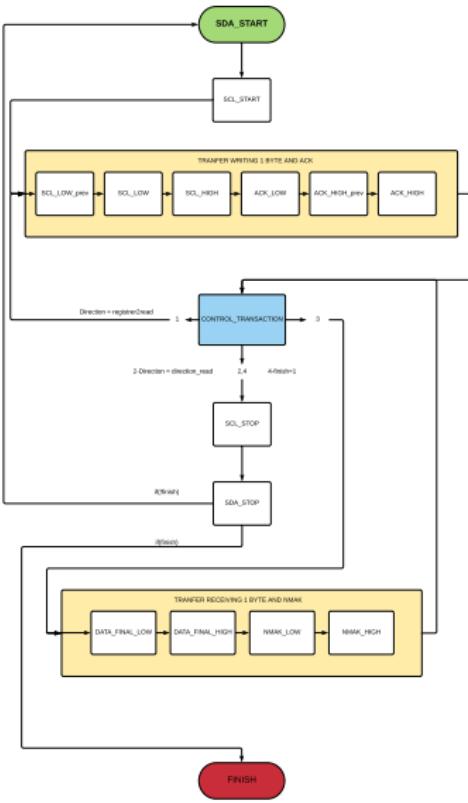
- Transmisión de píxeles mediante 8 bits en paralelo
- Comunicación I2C para la configuración necesaria, 640x480, RGB565, frecuencia de píxeles.

NECESIDAD DE PROTOCOLO I2C

Protocolo I2C



Protocolo I2C



Reconocimiento del volumen y posición

$$Volumen = \text{Num}_{\text{pixeles filtrados}} / \text{Num}_{\text{pixeles totales}}$$

Reconocimiento del volumen y posición

$$Acum_x = \sum \text{columns of filtered pixels}$$

$$X_{media} = \frac{Acum_x}{Num_{\text{filtered pixels}}}$$

$$Error_x = X_{average} - \frac{width}{2}$$

Reconocimiento del volumen y posición

$$Acum_Y = \sum \text{row filtered pixels}$$

$$Y_{average} = \frac{Acum_Y}{Num_{\text{filtered pixels}}}$$

$$Error_Y = Y_{average} - \frac{height}{2}$$

Outline

1 Contexto

2 Infraestructura

3 Robot Balancín

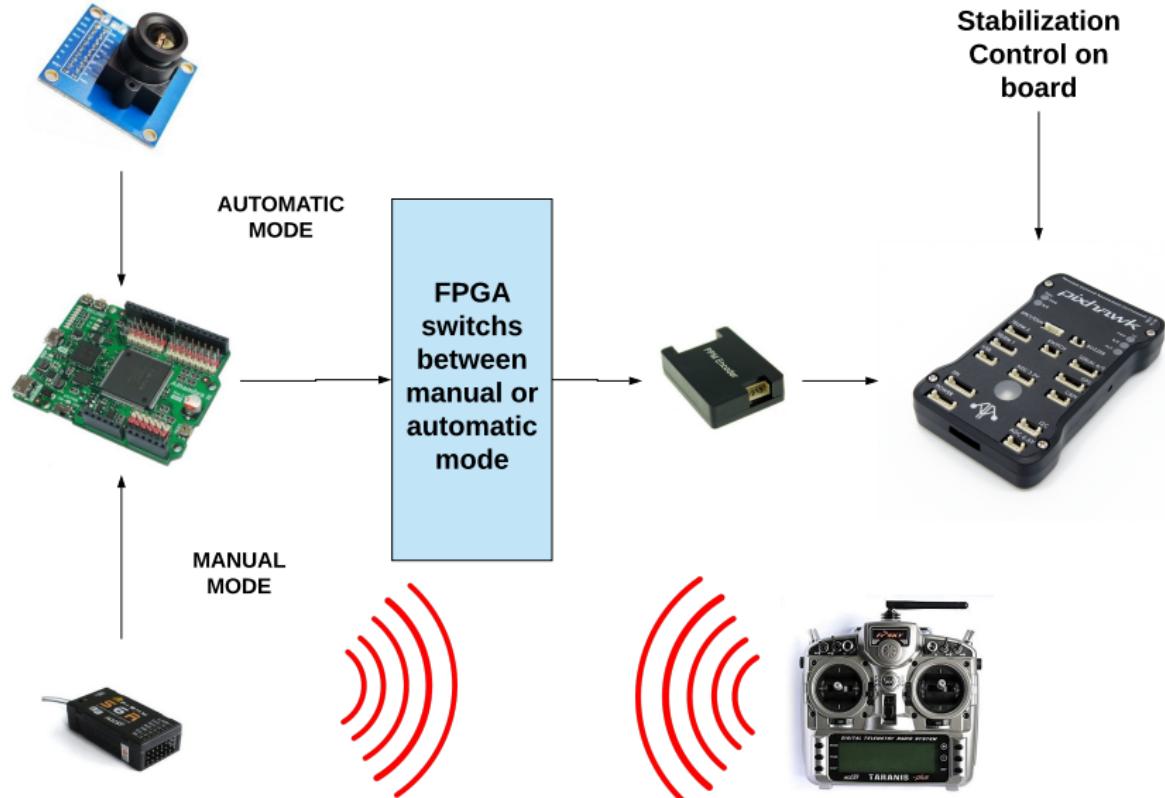
- Diseño del sistema
- Implementación del sistema
- Ensamblado y sistema final

4 Cuadricóptero con visión artificial

- Diseño del sistema
- Implementación de la percepción
- **Diseño del control**

5 Conclusiones y trabajo futuro

Diseño del control



Conclusiones

Conclusiones de este trabajo

Trabajo futuro

Possible trabajo futuro