



**GRADO EN INGENIERÍA EN SISTEMAS DE
TELECOMUNICACIÓN**

Curso Académico 2019/2020

Trabajo Fin de Grado

**Motor de físicas mejorado para simulador robótico
basado en tecnologías web**

Autor : Natalia Monforte Rodríguez

Tutor : Dr. José María Cañas Plaza

Índice general

Lista de figuras	5
Lista de tablas	7
1. Introducción	3
1.1. Robótica	3
1.2. Tecnologías web	5
1.2.1. Tecnologías web en el lado del cliente	7
1.2.2. Tecnologías web en el lado del servidor	8
1.3. Docencia robótica	9
2. Objetivos	15
2.1. Objetivos	15
2.2. Metodología	16
2.3. Plan de trabajo	17
3. Herramientas	19
3.1. Lenguaje JavaScript	19
3.2. Lenguaje <i>HTML</i>	20
3.3. Lenguaje JSON	22
3.4. Blender	23
3.5. Entorno <i>A-Frame</i>	24
3.5.1. Sistema de físicas de <i>A-Frame</i>	25
3.6. Plataforma <i>Kibotics</i>	27

4. Mejora de las físicas en WebSim	31
4.1. Estudios previos: motor de físicas por defecto en <i>A-Frame</i>	31
4.1.1. Gravedad	32
4.1.2. Colisiones	32
4.1.3. Fricción	36
4.2. Motor de físicas para robots actual	38
4.3. Nuevo motor de físicas complementario	39
4.3.1. Diseño	39
4.3.2. Modelo de fuerzas	42
4.3.3. Controlador PD	43
4.3.4. Timing	46
4.3.5. Implementación	49
4.4. Validación experimental	54
4.4.1. Motor de físicas complementario para robots terrestres	54
4.4.2. Motor de físicas complementario para drones	58
5. Nuevos ejercicios con físicas realistas	61
5.1. Sigue-líneas con rampa	61
5.2. Laberinto 3D para mBot	65
5.3. Laberinto para drone	68
5.3.1. Sin señalización	69
5.3.2. Con señalización	69
5.4. Fútbol competitivo	71
6. Conclusiones	75
6.1. Conclusiones y valoración de resultados	75
6.2. Mejoras futuras	78
7. Bibliografía	79

Índice de figuras

1.1. Ejemplos de robots en la actualidad	5
1.2. Ejemplos de aplicaciones web	6
7figure.caption.7	
1.4. Aprendizaje de programación robótica con <i>Lenobotics</i>	10
1.5. Aprendizaje de programación robótica con <i>LEGO education</i>	10
1.6. Aprendizaje de programación robótica con <i>OpenRoberta</i>	11
1.7. Aprendizaje de programación robótica con <i>iRobot</i>	12
1.8. Interfaz de programación en <i>Kibotics</i> de un ejercicio en <i>Scratch</i>	13
1.9. Robots soportados en la plataforma <i>Kibotics</i>	13
3.1. Interfaz de trabajo con <i>Blender</i>	24
26figure.caption.15	
3.3. Menú de ejercicios de <i>Kibotics</i>	28
3.4. Editor <i>Scratch</i> en <i>WebSim</i>	28
3.5. Editor <i>Python</i> en <i>WebSim</i>	29
33figure.caption.21	
34figure.caption.23	
4.3. Escenarios de prueba de las colisiones de <i>A-Frame</i>	36
41figure.caption.32	
44figure.caption.34	
45figure.caption.36	
45figure.caption.37	
46figure.caption.38	

46figure.caption.39	
47figure.caption.40	
49figure.caption.41	
4.12. Subida de rampa con una fuerza máxima insuficiente	55
4.13. Giro de 90º hacia la izquierda en una superficie con una fricción muy baja . . .	56
4.14. Relación fricción - aceleración	57
4.15. Tiempo - Velocidad Controlador PD en velocidad del plano horizontal	57
4.16. Despegue con drones de diferentes masas	58
4.17. Tiempo - Posición Controlador PD en posición para la altura	59
4.18. Tiempo - Velocidad Controlador PD en velocidad del eje vertical	59
5.1. Escenario Sigue-líneas con rampa	62
5.2. Fotograma del movimiento del ejercicio Sigue-líneas con rampa	63
5.3. Laberinto 3D para mBot	65
5.4. Fotograma del movimiento del ejercicio Laberinto 3D para mBot	66
5.5. Fotograma del movimiento del ejercicio Laberinto para drone	68
5.6. Laberinto para drone sin señalización	70
5.7. Laberinto para drone con señalización	70
5.8. Fútbol competitivo	71
5.9. Evaluador del ejercicio Fútbol competitivo	72
5.10. Fotograma del movimiento del ejercicio Fútbol competitivo	73

Índice de cuadros

3.1.	Parámetros configurables del sistema de físicas de <i>A-Frame</i>	27
4.1.	Resultados de las colisiones obtenidos con el escenario 1	35
4.2.	Resultados de las colisiones obtenidos con el escenario 2	35
4.3.	Resultados de las colisiones obtenidos con el escenario 3	35
4.4.	Parámetros que caracterizan el movimiento de un robot autónomo	41
5.1.	Parámetros de configuración del modelo de fuerzas y de <i>A-Frame</i>	64
5.2.	Parámetros de configuración del modelo de fuerzas y de <i>A-Frame</i>	67
5.3.	Parámetros de configuración del modelo de fuerzas y de <i>A-Frame</i>	69
5.4.	Parámetros de configuración del modelo de fuerzas y de <i>A-Frame</i>	73

Resumen

Este trabajo de investigación está enfocado en la mejora del entorno *Kibotics* a partir de la introducción de nuevas funcionalidades basadas en tecnologías web. *Kibotics* es una plataforma de robótica educativa destinada a niños y adolescentes de todas las edades. Este entorno utiliza un simulador llamado *WebSim* para representar en tres dimensiones los escenarios de los ejercicios ofrecidos en la plataforma. Los ejercicios pueden solucionarse tanto en *Scratch* como en *Python* y, además, las soluciones que se desarrollan en el simulador pueden utilizarse posteriormente en los robots físicos.

En particular, este proyecto se va a centrar en la mejora de las físicas de *WebSim* para dotar al simulador de un mayor realismo. Para ello, se va a implementar un nuevo motor complementario que se encargue de materializar la fuerza autónoma de los robots de la escena y que coexista con *CANNON*, el motor por defecto de *A-Frame*, ya que *CANNON* deberá materializar la fricción, la gravedad y las colisiones. Además, también se van a añadir varios novedosos ejercicios a la plataforma con los que se puedan explotar las mejoras que ofrece el nuevo motor de físicas implementado.

La implementación del software del motor de físicas se ha realizado en *JavaScript* en su totalidad. Además, también se ha tratado con el lenguaje *JSON* para modificar los ficheros de configuración de los escenarios de los ejercicios, con *A-Frame* para recrear las escenas de realidad virtual y con *CANNON* por ser el motor de físicas por defecto de *A-Frame*.

Capítulo 1

Introducción

En este primer capítulo de la memoria se van a explicar los conceptos clave entorno a los cuales se ha desarrollado este Trabajo de Fin de Grado. Entender qué son la robótica y las tecnologías web y por qué son importantes es fundamental, ya que la combinación de ambos conceptos ofrece nuevas posibilidades para la docencia robótica.

Por otro lado, en este capítulo también se va a introducir el concepto de motor de físicas en los simuladores robóticos, ya que una importante parte del trabajo se ha basado en la generación de un nuevo motor de físicas que permite recrear, con un mayor realismo, los movimientos realizados por los robots en la plataforma web de docencia robótica *Kibotics*.

1.1. Robótica

La robótica es la disciplina que estudia la creación de máquinas automatizadas capaces de recrear comportamientos humanos o animales en función del software que lleven incorporados. Estas máquinas son las que se denominan robots. Un robot presenta dos partes bien diferenciadas: el hardware y el software. En el hardware se encuentran sensores, actuadores y ordenadores y en el software es donde reside la inteligencia.

Haciendo un breve repaso de la historia de los robots, cabe destacar que desde el 85 a.C. ya se empezaron a crear los primeros robots en la Antigua Grecia. En esa época la creación

de robots se basaba en el intento de replicar personas por medio de máquinas. De hecho, esas máquinas ni siquiera se denominaban robots. Este término fue acuñado en 1920 por Karel Čapek como homenaje a su obra teatral *Rossum's Universal Robots*, que trataba de una empresa encargada de fabricar humanos artificiales para facilitar la realización de tareas a los trabajadores de las fábricas. Así, la palabra robot procede de *robbota*, que en checo significa trabajo forzado o servidumbre¹.

Hoy en día, los robots están presentes prácticamente en cualquier ámbito de la vida de cualquier persona. Ya se han creado robots capaces de recrear casi cualquier actividad realizada por el ser humano o que nos facilita la realización de las mismas. Algunos de los robots más populares en la actualidad son los siguientes. En la Figura 1.1 se ofrece una representación gráfica de ellos.

- Robots que se encargan de la limpieza del hogar, como por ejemplo, Roomba. Este tipo de robot ya registra millones de unidades vendidas, provocando una revolución del mercado de electrodomésticos de limpieza.
- Robots de cocina, como por ejemplo, Thermomix. Estos robots son capaces de cocinar cualquier receta que el usuario seleccione. También ha registrado un gran número de unidades vendidas y se considera un avance muy valioso puesto que ayuda al ahorro de tiempo, que está muy valorado hoy en día.
- Drones, como por ejemplo, Tello. Cada vez están surgiendo más y más aplicaciones para los drones como pueden ser la monitorización de cultivos, operaciones de rescate, vigilancia de playas o ayuda en los incendios.
- Coches autónomos, como por ejemplo, Tesla. Este avance ha supuesto una revolución en el mundo automovilístico y, gracias a la llegada del 5G, se van a poder explotar aún más las posibilidades que presenta la conducción autónoma.
- Robots en medicina, como por ejemplo, el Robot DaVinci. Estos robots son capaces de ayudar a los cirujanos durante complicadas intervenciones quirúrgicas con un gran grado de precisión.

¹<https://revistaderobots.com/robots-y-robotica/que-es-la-robotica/>

- Robots en el ámbito educativo y lúdico, como por ejemplo, los Robots LEGO. Estos robots permiten acercar la robótica a los niños desde edades muy tempranas, para que aprendan desde el principio la utilidad e importancia de la robótica.



(a) Roomba



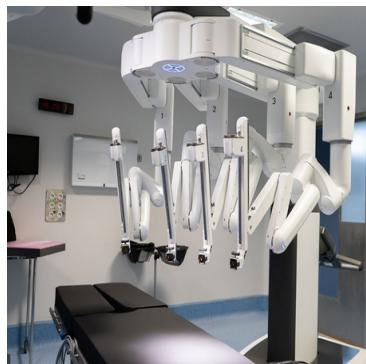
(b) Thermomix



(c) Tello



(d) Tesla



(e) Robot DaVinci



(f) Robots LEGO

Figura 1.1: Ejemplos de robots en la actualidad

1.2. Tecnologías web

Las tecnologías web están en continuo desarrollo. Actualmente, existen tecnologías web tanto en el lado del cliente como en el lado del servidor. La idea de esta separación es marcar las diferentes partes de un sistema software para poder controlarlo de una forma más eficaz. Por este motivo, el *frontend* recoge los datos y el *backend* los procesa.

Hoy en día, son muy comunes las aplicaciones web que se basan en estas tecnologías. Las aplicaciones web basan su funcionamiento en un modelo cliente - servidor en el que el cliente

se encarga de recoger los datos que introduce el usuario y el servidor los procesa. Algunas de las aplicaciones web con más éxito en los últimos años son *Gmail*, *Spotify*, *Netflix*, *Amazon* o *AliExpress*.

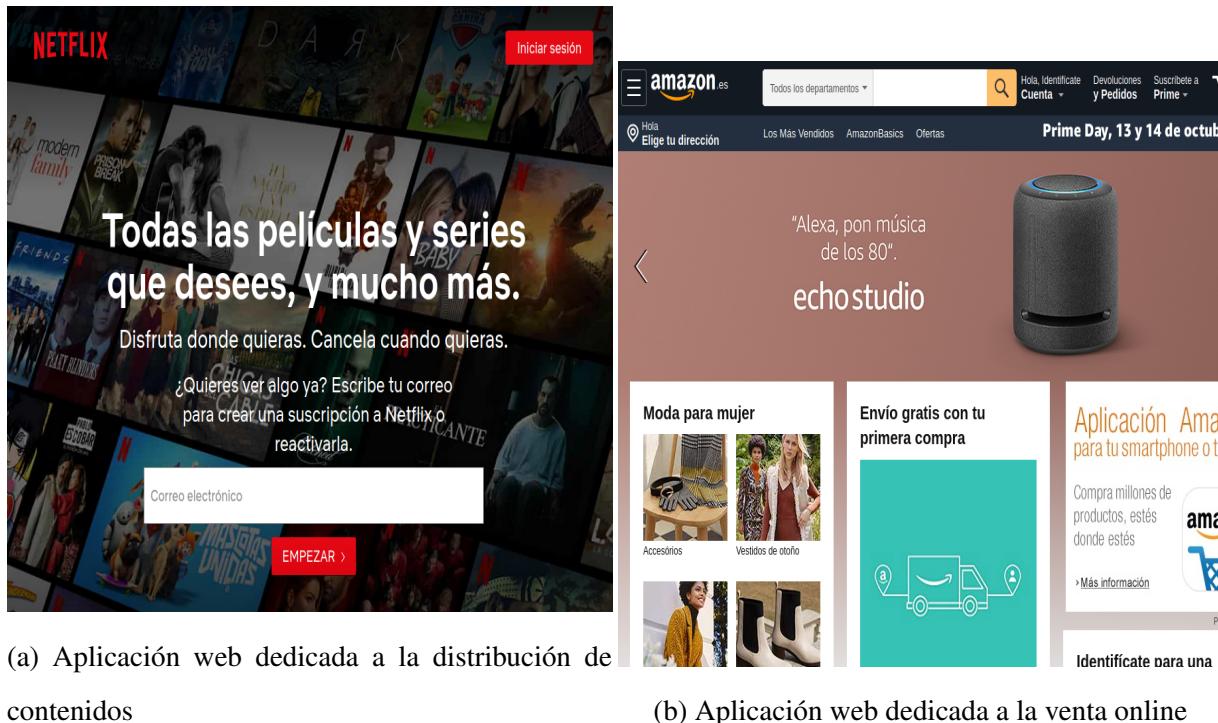


Figura 1.2: Ejemplos de aplicaciones web

Por un lado, el *frontend* engloba todas aquellas tecnologías web del lado del cliente que se encargan de recopilar los datos y mostrárselos al usuario. Principalmente, existen tres tecnologías de *frontend*: *HTML*, *CSS* y *JavaScript*. Estas tres tecnologías permiten al usuario interactuar con el servidor web, utilizando un navegador como intérprete.

Por otro lado, el *backend* se encarga del almacenamiento de información en bases de datos, gestión de servidores y servir las vistas de las páginas web seleccionadas por el desarrollador en el lado del cliente. En el *backend*, el número de tecnologías es mucho más extenso. La programación *backend* incluye lenguajes como *PHP*, *Python*, *.NET* o *Java* y las bases de datos sobre las que se trabaja pueden ser *SQL*, *MongoDB* o *MySQL*.

La comunicación entre cliente y servidor se realiza utilizando el protocolo *HTTP* (protocolo de transferencia de hipertexto). Este protocolo funciona mediante la emisión de una serie de pe-

ticiones y respuestas entre el cliente y el servidor usando diferentes métodos. Existen numerosos métodos *HTTP*, pero los más comunes son los siguientes²:

- **GET**: solicitud de datos de un recurso concreto.
- **PUT**: reemplazo de las representaciones actuales del recurso de la petición.
- **POST**: envío de datos a un recurso concreto, normalmente provocando el cambio de estado del servidor.
- **DELETE**: eliminación de un recurso.
- **HEAD**: solicitud de datos de un recurso concreto tal y como ocurre con el método *GET*, pero la respuesta no incluye cuerpo.

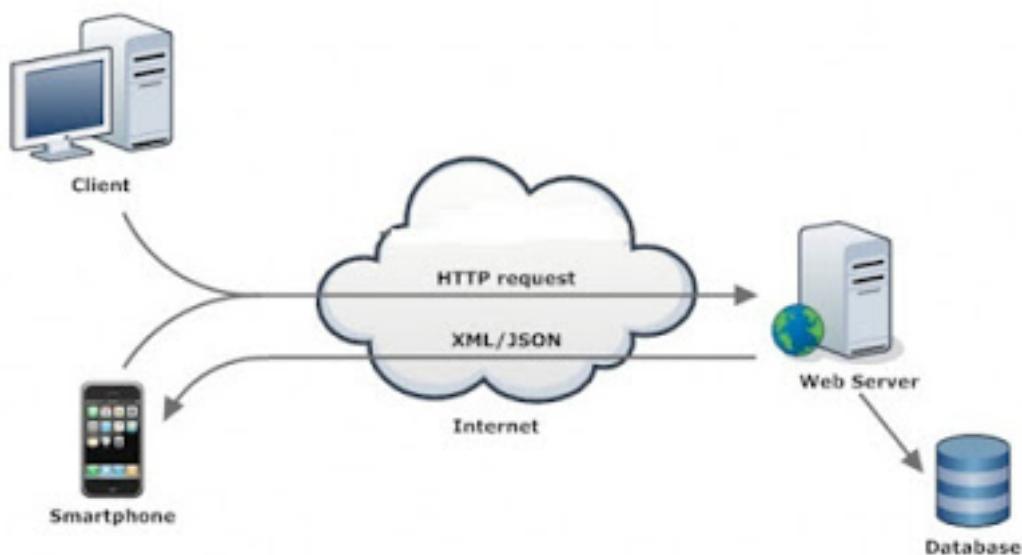


Figura 1.3: Ejemplo de una interacción *HTTP*³

1.2.1. Tecnologías web en el lado del cliente

Las tres tecnologías web del frontend que permiten la interacción entre usuario y servidor web son las siguientes:

²<https://developer.mozilla.org/es/docs/Web/HTTP/Methods>

³<http://dsanchezzz.blogspot.com/2015/10/rest.html>

- **HTML:** es un lenguaje de marcado que permite diferenciar los contenidos y definir la estructura de un sitio web. Permite dividir una página web en diferentes secciones: títulos, texto, imágenes, pie de página, etc. Es la base de toda página web. Sigue el modelo de objetos *Document Object Model (DOM)*, que permite que el contenido de una página esté disponible para los programas en *JavaScript*. Hoy en día, los navegadores emplean la versión *HTML5*, que introduce como mejora las etiquetas de vídeo, de audio, de diálogos entre personas, de secciones y de bloques de contenidos.
- **CSS:** es un lenguaje de hojas de estilo que permite modificar la apariencia de una página web. Gracias a este lenguaje, se puede organizar mejor el código al poder separar los datos (lenguaje *HTML*) del diseño (lenguaje *CSS*). Hoy en día, la versión disponible en los navegadores es *CSS3*.
- **JavaScript:** es un lenguaje de programación interpretado que permite definir el comportamiento de una página web (por ejemplo, al hacer click en un enlace). Por ello, gracias a este lenguaje el usuario puede interaccionar con la página web.

1.2.2. Tecnologías web en el lado del servidor

En el lado del servidor, algunas de las tecnologías que permiten acceder a bases de datos, escalabilidad, gestionar los servidores y servir las páginas web mediante la utilización de plantillas son:

- **Node.js:** uno de los lenguajes frecuentemente utilizado en la programación del *backend* es el lenguaje *JavaScript*. *JavaScript* se creó para su uso en el *frontend* en un principio; sin embargo, gracias al motor *node.js*, este lenguaje puede ser interpretado en el lado del servidor sin necesidad de un navegador.
- **Django:** es un entorno web de alto nivel programado en *Python*. Es muy rápido y fácil de utilizar. Además, dispone de una interfaz para el manejo de las bases de datos *SQL* y se puede acceder a ellas en el código mediante instrucciones *Python*.
- **Java:** es un lenguaje de programación y una plataforma informática empleada en un gran número de aplicaciones y sitios web. Es rápido, fiable y escalable. Su lenguaje deriva del de *C* y *C++*, pero con un nivel de abstracción más alto.

1.3. Docencia robótica

Las tecnologías web ofrecen nuevas posibilidades para la robótica. Una de estas posibilidades es la docencia robótica. La docencia robótica ha estado creciendo en los últimos años gracias a que se trata de un campo de gran utilidad y que es una manera atractiva y divertida de introducir a los niños en la tecnología. Hoy en día existen muchas iniciativas para promover la docencia robótica. De hecho, ya se ha introducido en el currículum oficial de secundaria en muchas comunidades autónomas de España y en otros países del mundo.

En consecuencia, especialmente en los últimos años, han surgido algunas plataformas dedicadas a la docencia robótica que se encargan de impartir cursos de iniciación a la robótica desde edades muy tempranas para conseguir que los niños se sientan atraídos por esta rama desde el principio y aprendan a pensar como verdaderos programadores desde muy pequeños.

La docencia robótica comparte los fundamentos de la educación *STEM* (*Science, Technology, Engineering and Mathematics*). Esta educación promueve el aprendizaje de la ciencia, tecnología, ingeniería y matemáticas y fomenta el desarrollo de un pensamiento crítico y la creatividad.

Un ejemplo de estas plataformas que se comentan es el de *Lenobotics*⁴. *Lenobotics* es un programa que se encarga de impartir cursos de robótica en centros educativos para desarrollar las habilidades cognitivas de los niños que resultan necesarias para la programación.

⁴<https://lenobotics.com/>



Figura 1.4: Aprendizaje de programación robótica con *Lenobotics*

Por su parte, *LEGO education*⁵ también ofrece a los más pequeños la posibilidad de iniciarse en la robótica a través de sus kits. Estos kits permiten aprender unas primeras nociones de electrónica, robótica y programación.



Figura 1.5: Aprendizaje de programación robótica con *LEGO education*

⁵<https://education.lego.com/es-es>

Otro ejemplo es el de *OpenRoberta*⁶, que ofrece una interfaz de programación por medio de bloques de texto para diferentes modelos de robot. También dispone de una sección con ejercicios resueltos de muestra, para que los más inexpertos puedan empezar a familiarizarse con ellos.

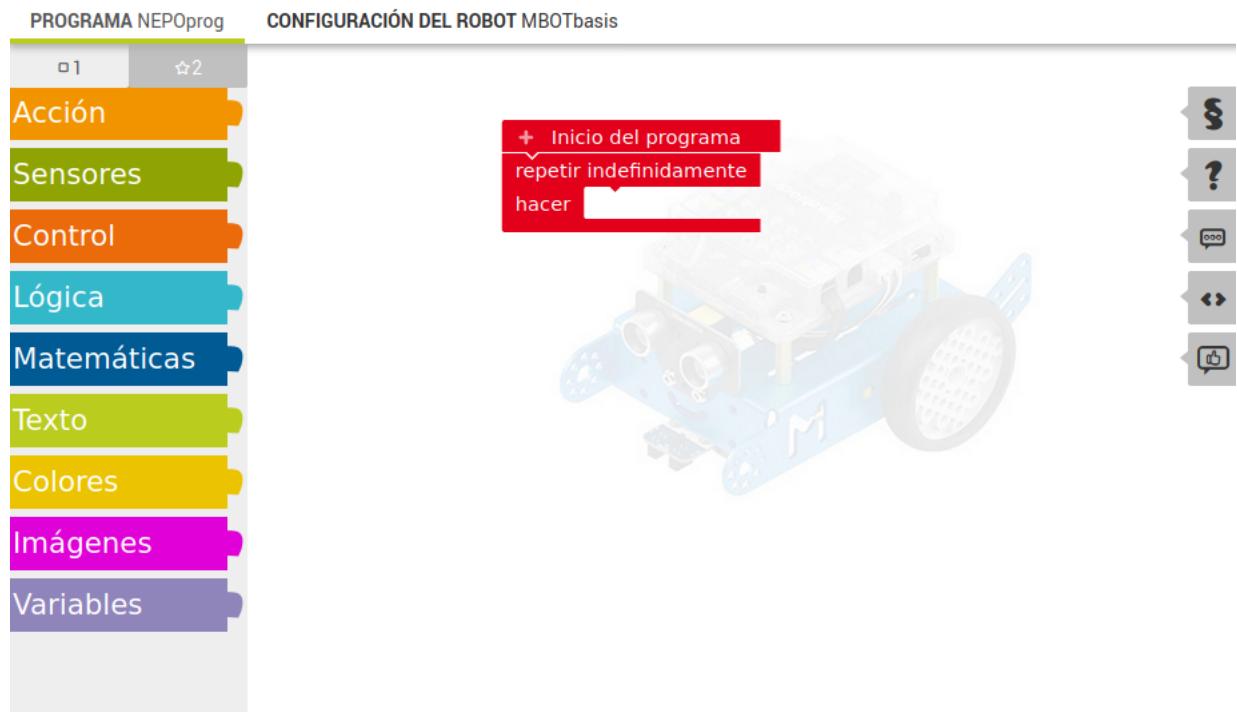


Figura 1.6: Aprendizaje de programación robótica con *OpenRoberta*

*iRobot*⁷ ofrece la posibilidad tanto de crear modelos de robot como de programar el cerebro de esos robots. Este entorno hace especial hincapié en la enseñanza *STEM* como mejor método de aprendizaje de robótica.

⁶<https://lab.open-roberta.org/>

⁷<https://edu.irobot.com/>



Figura 1.7: Aprendizaje de programación robótica con *iRobot*

El presente trabajo se va a centrar en la plataforma *Kibotics*⁸. *Kibotics* es un entorno web para docencia en robótica y programación que permite a niños y adolescentes aprender programando. Esto quiere decir que *Kibotics* apuesta por una enseñanza principalmente práctica, ya que resulta mucho más atractiva tanto la enseñanza como el aprendizaje de este modo que únicamente con clases teóricas.

Kibotics se basa en la utilización del simulador *WebSim* que, a su vez, está basado en la tecnología *A-Frame* para representar los mundos. Este simulador permite la creación de diferentes ejercicios para los robots que tienen soporte en la plataforma: piBot, mBot, fórmula 1 y drone Tello. Estos ejercicios podrán solucionarse tanto en *Scratch* (especialmente indicado para aquellos alumnos que no hayan programado anteriormente) como en *Python* (para aquellos niños que cuenten con nociones previas).

Todos los robots cuentan con cámaras incorporadas en el hardware, lo que permite la creación de ejercicios que se deben solucionar mediante la utilización de la visión artificial además de los ejercicios que se puedan solucionar mediante el uso de los sensores de los robots (sen-

⁸<https://kibotics.org/>

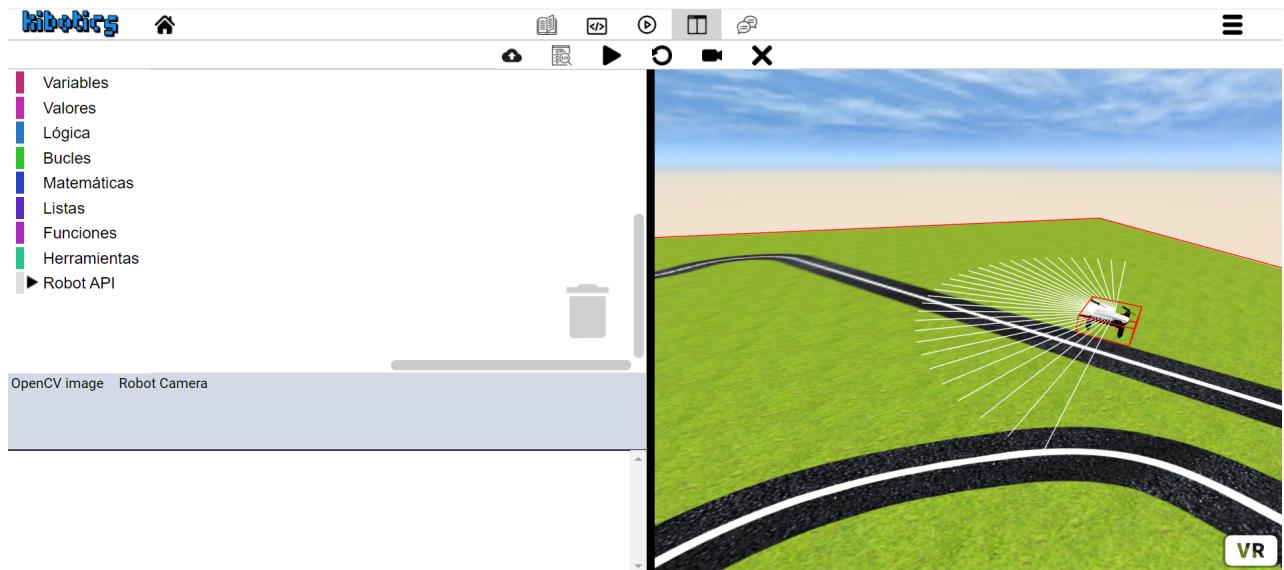


Figura 1.8: Interfaz de programación en *Kibotics* de un ejercicio en *Scratch*

sores infrarrojos, por ejemplo). La Figura 1.9 muestra los robots que soporta actualmente la plataforma.

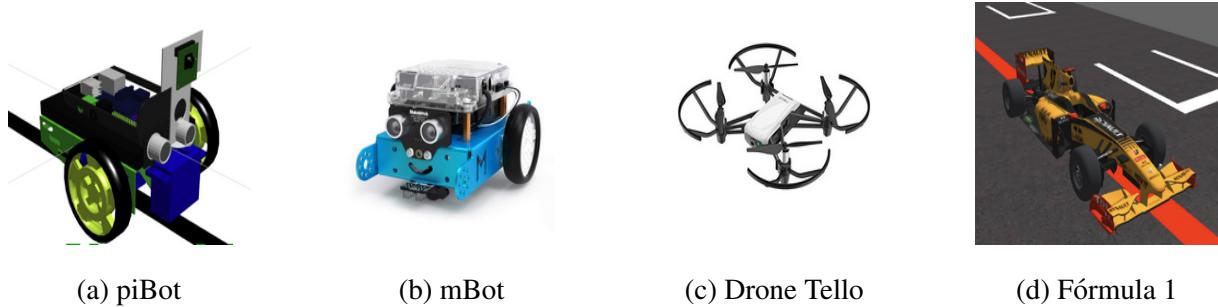


Figura 1.9: Robots soportados en la plataforma *Kibotics*

Por último, cabe destacar la importancia de los motores de físicas que incorporan los simuladores robóticos usados tanto en docencia como en investigación robótica. Un motor de físicas es un software capaz de realizar simulaciones de ciertos sistemas físicos como la dinámica del cuerpo en movimiento, la fricción y la elasticidad de una colisión. Se emplean con mucha frecuencia en los videojuegos, para recrear con un mayor realismo el movimiento de los personajes.

Existen numerosos motores de físicas como *Box2D*⁹ (simulaciones 2D), *Cocos2D*,¹⁰ (simulaciones 2D) *Ammo.js*¹¹ (simulaciones 3D) o *CANNON*¹² (simulaciones 3D). El presente trabajo se va a centrar en este último, ya que es el que emplea *A-Frame* en la actualidad.

En el capítulo 3, se explicará con mayor detalle las peculiaridades de este motor de físicas en cuestión.

⁹<https://box2d.org/>

¹⁰<https://www.cocos.com/>

¹¹<https://github.com/kripken/ammo.js/>

¹²<http://schteppe.github.io/cannon.js/>

Capítulo 2

Objetivos

En este capítulo se explican los objetivos del presente trabajo, la metodología que se ha seguido para alcanzarlos y la planificación que se ha llevado durante el proceso de investigación.

2.1. Objetivos

En los mundos de los simuladores que se emplean en docencia robótica hay objetos estáticos, móviles y los propios robots programados por los niños. Los objetivos que persiguen este trabajo son los siguientes:

- Desarrollar un motor de físicas basado en *A-Frame* que permita replicar de modo realista el movimiento autónomo de los robots programados por los estudiantes de la plataforma *Kibotics* y que se complemente con *CANNON*, el motor por defecto que materializa la gravedad, rozamiento y los choques.
- Crear varios ejercicios en la plataforma educativa *Kibotics* que saquen partido del nuevo motor de físicas y sean vistosos, incluyendo sus escenarios.

Además, estos objetivos deben satisfacerse cumpliendo los siguientes requisitos:

- Materialización de robots con distinta masa y un movimiento autónomo realista, con una aceleración máxima limitada y capacidad de control acotada.
- Coexistencia con el motor por defecto *CANNON* que no requiera la modificación de su código fuente.

2.2. Metodología

Con el fin de asegurar el correcto desarrollo del Trabajo de Fin de Grado se estableció una reunión semanal con el tutor para compartir los progresos realizados durante la semana y en la que el tutor me pudo orientar sobre dónde dirigir los esfuerzos. Paralelamente a las reuniones semanales, también se ha contado con un canal de slack en el que se encuentran todos los contribuyentes de la plataforma *Kibotics* donde se han podido plantear todo tipo de dudas durante el proceso de aprendizaje.

También se ha elaborado un blog en el que se han ido compartiendo los resultados y el trabajo que se ha realizado cada semana. El blog se ha implementado gracias al dominio gratuito que ofrece GitHub para crear un blog¹ basado en GitHub Pages. En el README de mi Github se ha incluido un enlace pinchable para acceder a dicho blog².

El modelo de desarrollo software seleccionado ha sido el método en cascada. En primer lugar, se han ido marcando subobjetivos de implementación. Después de finalizar un subobjetivo, se pasaba a una fase de verificación de las funcionalidades y corrección de errores tras la cual se reanudaba el proceso de desarrollo. Las fases en las que se ha dividido la implementación realizada han sido:

- Implementación del movimiento lineal del drone (eje vertical).
- Implementación del movimiento lineal en el plano horizontal.
- Implementación de la estabilización del drone cuando se encuentra inmóvil durante el vuelo.
- Implementación del movimiento angular para robots terrestres y drones.

Para integrar el código de las mejoras o aportaciones realizadas al código fuente de la plataforma *Kibotics*, cabe destacar que se ha utilizado el sistema que ofrece GitHub para integrar código mediante la creación de nuevas ramas y parches. Para que los desarrolladores pudiesen

¹<https://roboticslaburjc.github.io/2019-tfg-natalia-monforte/>

²<https://github.com/RoboticsLabURJC/2019-tfg-natalia-monforte>

añadir las nuevas funcionalidades al código fuente oficial de *Kibotics*, se creaba una nueva rama actualizada con los últimos cambios de la rama principal. Sobre esta rama se desarrollaba la solución a cada incidencia. Una vez incluidos los cambios se explicaban en un comentario o parche y se subían a la nueva rama creada del repositorio de *Kibotics*. El siguiente paso consistía en solicitar la fusión de los cambios de esta rama con la rama principal, abriendo peticiones pull request. Tras la solicitud de la fusión de los cambios de esta rama con la rama principal, los desarrolladores que cuentan con más experiencia verifican que los cambios son correctos y, si es así, integran los cambios a la rama maestra oficial, dando por resuelta la incidencia. Los comandos necesarios para realizar la integración del código a la rama creada son los siguientes:

```
git checkout -b issue-XXX  
git add -ruta-del-fichero-a-añadir  
git commit -m "Comentario para el commit"  
git push -u origin issue-XXX
```

2.3. Plan de trabajo

El proceso de elaboración del Trabajo de Fin de Grado se ha dividido en cinco fases distintas:

- **FASE 0:** aprendizaje y primera toma de contacto con las tecnologías web necesarias para la elaboración del trabajo. Especialmente *A-Frame* y *JavaScript*.
- **FASE 1:** estudio del código de *Kibotics-WebSim*.
- **FASE 2:** estudio de las físicas de *A-Frame* (motor de *CANNON*) y elaboración de un motor de físicas complementario para el simulador *WebSim*.
- **FASE 3:** creación de los primeros mundos utilizando las funcionalidades proporcionadas por *Blender* y *A-Frame*.
- **FASE 4:** creación de nuevos ejercicios para incluir en la plataforma.

Capítulo 3

Herramientas

En este capítulo se explica con un mayor grado de detalle qué herramientas han sido necesarias para el desarrollo del trabajo. Principalmente, se han utilizado los lenguajes de programación *JavaScript*, *HTML*, *JSON*, *Python* y *Scratch*. Por otro lado, se han utilizado aplicaciones como *Blender* para el modelado de objetos 3D y el simulador *WebSim* para la recreación de los mundos tridimensionales.

3.1. Lenguaje JavaScript

JavaScript es un lenguaje de programación interpretado de alto nivel que se encuentra bajo el estándar *ECMAScript*¹. Este lenguaje es comúnmente conocido por su uso en los scripts de las páginas web. No obstante, dada su orientación a objetos y a ser un lenguaje de programación basada en prototipos y de un solo hilo, es usado en otros muchos entornos externos de la página web: *Node.js*, *Apache CouchDB* o *Adobe Acrobat*².

La sintaxis es similar a la utilizada en *Java* y *C++*. De esta manera, se facilita el aprendizaje del lenguaje ya que está basado en conceptos ya conocidos por el programador. Las estructuras del lenguaje, tales como sentencias condicionales (if y switch) y bucles (while y for), funcionan de una manera muy similar a como lo hacen en otros lenguajes de programación³.

¹Especificación de lenguaje de programación en el que se definen tipos dinámicos y soporte de programación orientada a objetos

²<https://developer.mozilla.org/es/docs/Web/JavaScript>

³<https://developer.mozilla.org/es/docs/Web/JavaScript>

Las siguientes características son las principales:

- Lenguaje estructurado similar a la estructura utilizada en *Java* y *C++*.
- *ECMAScript 2015* añadió la palabra clave *let*, que permite que el alcance de la variable se corresponda con el bloque en el que esta se haya definido (*block scoping*).
- Tipado débil, es decir, el tipo de datos se asocia al valor de la variable en un preciso momento.
- El lenguaje está formado por objetos.
- Lenguaje interpretado, es decir, se compila justo-a-tiempo. No es necesario disponer de un compilador adicional, cada navegador incluye un intérprete que se encarga de ejecutar el código.

Este TFG está enteramente programado en *JavaScript*, ya que se trata de una aplicación web que corre en el lado del cliente. Por ello, este lenguaje es el que mejores prestaciones y más necesidades cubre durante el desarrollo de la aplicación.

3.2. Lenguaje HTML

HTML es un lenguaje de marcado que define la estructura de una página web. *HTML* ofrece una serie de elementos que permiten etiquetar diferentes partes de una misma página web en una misma clase para otorgarles una misma apariencia. Además, *HTML* permite cambiar el estilo de las palabras (por ejemplo, a cursiva, a negrita, agrandar o reducir el tamaño de letra, etc)⁴.

Hoy en día, los navegadores emplean la versión *HTML5*, que introduce como mejora las etiquetas de vídeo, de audio, de diálogos entre personas, de secciones y de bloques de contenidos.

Las partes principales del elemento *HTML* son las siguientes:

- **Etiqueta de apertura:** se trata del nombre del elemento y se incluye entre paréntesis angulares (<>). Indica el inicio del elemento.

⁴https://developer.mozilla.org/es/docs/Learn/Getting_started_with_the_web/HTML_basics

- **Etiqueta de cierre:** similar a la etiqueta de apertura salvo que incluye, además, una barra de cierre (/) precediendo al nombre de la etiqueta. Indica el fin del elemento.
- **Contenido:** todo aquello que se incluye entre la etiqueta de apertura y la de cierre.
- **Elemento:** es el conjunto formado por las etiquetas de apertura y cierre y el contenido del elemento.

Las etiquetas básicas de *HTML* son la siguientes:

- *< html >* .: comienzo del documento HTML.
- *< head >* .: cabecera de la página.
- *< body >* .: cuerpo de la página.
- *< h1 >, < h2 >, etc.*: son los títulos o encabezados.
- *< a >* .: define los enlaces.
- *< table >* .: es una tabla.
- *< p >* .: define un párrafo.
- *< img >* .: imágenes.
- *< ul >* .: define una lista.

Además, cada elemento puede incluir uno o más atributos que permiten añadir mas información acerca de ese elemento. Por ejemplo, añadir información sobre el estilo del elemento. A continuación, se incluye un fragmento de código *HTML* a modo de ejemplo.

```
<!DOCTYPE html>

<html>
  <head>
    <meta charset="utf-8">
    <title>Mi código de prueba</title>
  </head>
  <body>
    <p class="editor-note">Esto es<strong>una prueba</strong></p>
  </body>
</html>
```

Kibotics emplea *HTML* para crear las plantillas de las diferentes páginas que sirve la aplicación web.

3.3. Lenguaje JSON

El acrónimo *JSON* significa *JavaScript Object Notation* (Notación de Objetos de *JavaScript*). Se trata de un formato para el intercambio de datos. Es un lenguaje sencillo para la escritura y lectura humana y, al mismo tiempo, resulta fácil para las máquinas interpretarlo y procesarlo. *JSON* está constituido por dos estructuras: una colección de pares nombre - valor y una lista ordenada de valores. Dado que estas convenciones son conocidas por otros lenguajes como *C*, *C++*, *C*, *Java*, *JavaScript*, *Perl*, *Python*, se trata de un lenguaje ideal para el intercambio de datos⁵.

En *JSON*, estas estrucutras se presentan de la siguiente forma:

- **Objeto:** conjunto desordenado de pares nombre - valor. Un objeto va encerrado entre llaves (). La sintaxis es la siguiente:

⁵<https://www.json.org/json-es.html>

```

objeto {
    nombre1: valor1,
    nombre2: valor2,
    ...
}

```

- **Array:** colección de valores. Van encerrados entre corchetes []. Un valor puede ser una cadena de caracteres con comillas dobles, un número, true, false o null, un objeto o un array. Estas estructuras pueden anidarse.

La plataforma *Kibotics* emplea *JSON* para los ficheros de configuración de los diferentes escenarios utilizados en los ejercicios que ofrece la aplicación. Mediante un *parser* se recopila la información necesaria del fichero de configuración *JSON* para construir el mundo en *A-Frame*.

3.4. Blender

*Blender*⁶ es un programa informático multi plataforma, es decir, compatible para distintos sistemas operativos como Windows o Linux. Las funciones principales que se pueden realizar con *Blender* son el modelado, iluminación, renderizado, animación y creación de gráficos tridimensionales. También se pueden realizar actividades relacionadas con la composición de vídeo.

Durante el presente trabajo se ha utilizado esta herramienta para modificar la rotación y apariencia de los robots de los que dispone la plataforma *Kibotics*. Además, *Blender* permite exportar los modelos en formato glTF (GL Transmission Format). glTF es un formato de archivo basado en el estandar *JSON*. Pemite la compresión de escenas y modelos 3D para minimizar el tiempo de ejecución de los programas en los que posteriormente se utilicen.

⁶<https://www.blender.org/>

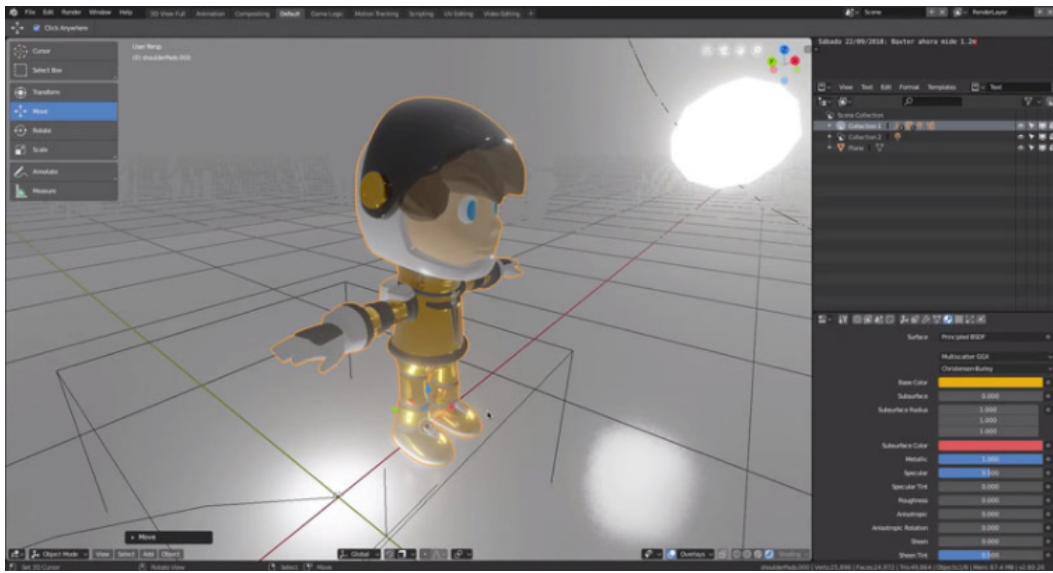


Figura 3.1: Interfaz de trabajo con *Blender*

3.5. Entorno A-Frame

A-Frame es un marco web para crear escenas de realidad virtual en el navegador. Ha sido utilizado por empresas como Google, Disney, Samsung, Toyota o CERN, entre otras. Además, algunas de ellas, como Google, Microsoft, Oculus y Samsung han llegado a realizar contribuciones. Sus principales características son las siguientes⁷:

- **Permite un uso sencillo de la realidad virtual:** para usar *A-Frame* basta con colocar las etiquetas `<script>` y `<a-scene>`. *A-Frame* se encarga del modelado 3D y la realidad virtual, no es necesaria la instalación de ningún paquete externo.
- **HTML declarativo:** *A-Frame* está basado en *HTML*, por ello es fácil y accesible para cualquier programador, puesto que *HTML* es un lenguaje ampliamente conocido.
- **Arquitectura de componente de entidad:** *A-Frame* sigue el patrón *ECS* (entidad-componente-sistema). Se trata de un patrón de desarrollo de juegos basado en el principio de composición sobre herencia. De esta manera, se otorga una mayor flexibilidad en la definición de entidades ya que cada objeto de la escena se corresponde con una entidad y cada entidad, a su vez, está compuesta por uno o más componentes que contienen datos y estado de la

⁷<https://aframe.io/docs/1.0.0/introduction/features>

entidad. Por tanto, una entidad puede verse modificada en tiempo de ejecución si alguno de los componentes que agrega modifica sus datos.

- **Multiplataforma:** *A-Frame* es compatible con plataformas tan variadas como *Vive*, *Rift*, *Windows Mixed Reality*, *Daydream*, *GearVR* y *Cardboard*.
- **Rendimiento:** las actualizaciones de *A-Frame* se realizan en la memoria y con poco gasto energético. *A-Frame* se encuentra optimizado para *WebVR*.
- **Inspector visual:** *A-Frame* cuenta con un inspector visual integrado. Este se despliega al presionar la combinación de teclas < *ctrl* > + < *alt* > + *i*. El inspector permite detectar el origen de problemas o desarrollar una mejor distribución de la escena con menos esfuerzo.
- **Componentes:** *A-Frame* cuenta con una gran cantidad de componentes con los que trabajar. Esta amplia variedad va desde componentes geométricos básicos o materiales hasta componentes como la teletransportación, la realidad aumentada o componentes personalizados por el usuario.

3.5.1. Sistema de físicas de *A-Frame*

Las físicas de *A-Frame* soportan dos motores de físicas: *Ammo Driver* y *CANNON*. Actualmente, el motor que está en uso por defecto es el de *CANNON*⁹. No obstante, ya ha sido añadido el soporte de *Ammo.js* al sistema de físicas, y se preveé que *CANNON* acabe quedando obsoleto con el paso del tiempo.

Para la instalación del sistema de físicas de *A-Frame* basta con incluir el siguiente script en el código *HTML* de la aplicación:

```
<script src="//cdn.rawgit.com/donmccurdy/aframe-physics-system/v4.0.1/dist/aframe-physics-system.min.js"></script>
```

El sistema de físicas de *A-Frame* cuenta con dos tipos de cuerpos: dinámicos y estáticos.

⁸<https://aframe.io/>

⁹<https://github.com/donmccurdy/aframe-physics-system>



Figura 3.2: Ejemplo de construcción 3D con *A-Frame*⁸

- **Cuerpo dinámico:** aquellos objetos de la escena que presentan libertad de movimiento. Estos objetos se ven afectados por la gravedad, la fricción y las colisiones.
- **Cuerpo estático:** aquellos objetos de la escena que no necesitan modificar su posición en la misma. Son cuerpos fijos y sin animaciones. Otros cuerpos dinámicos podrán colisionar con un cuerpo estático, pero el cuerpo estático no verá modificada su posición tras la colisión.

El sistema de físicas ofrece la posibilidad de añadir una malla de colisión a un objeto de la escena. Existen mallas de colisión de diferentes formas, por lo que se debe seleccionar aquella que se ajuste mejor al objeto en cuestión. Se puede elegir entre el ajuste automático, una caja, un cilindro, una esfera, un cuerpo convexo o una primitiva (plano, cilindro o esfera seleccionadas automáticamente en función de la primitiva *A-Frame* correspondiente).

Cada escena de *A-Frame* admite una serie de parámetros a los que se les puede modificar el valor para ajustar el mundo a las características deseadas. Si no se especifica el valor que se desea de un parámetro, este tomará el valor por defecto. Algunos de los parámetros que admite

una escena son *debug*, que cuando está a *true* muestra las mallas de colisión de los objetos de la escena o *gravity*, *friction* y *restitution*, que se corresponden con la gravedad, fricción y coeficiente de restitución, respectivamente, del mundo simulado.

Atributo	Valor por defecto
debug	true
gravity	-9.8
friction	0.01
restitution	0.3

Cuadro 3.1: Parámetros configurables del sistema de físicas de *A-Frame*

3.6. Plataforma *Kibotics*

La batería de ejercicios que incluye el entorno *Kibotics* se simula usando el simulador robótico *Websim*. Se trata de un simulador diseñado para el aprendizaje de conceptos básicos de programación de robots especialmente para niños. El simulador permite que los usuarios puedan programar fácilmente los movimientos de los robots, ya que simplemente tienen que acceder a la información que recogen sus sensores y enviar las órdenes precisas a los actuadores del robot. Estas órdenes se deberán programar, en *Python* o *Scratch*, dentro del editor que incorpora la interfaz de *Websim*.

Por un lado, *Scratch* ofrece al usuario la posibilidad de programar construyendo una secuencia de código a partir de diversos bloques de acciones. El programador es capaz de construir la secuencia de código con rapidez y facilidad, ya que cada bloque incluye una secuencia de texto que explica la función que desempeña. Por otro lado, *Python* es un lenguaje de programación cuya sintaxis se asemeja en gran medida al habla inglesa, lo que facilita su comprensión.

El simulador está diseñado basándose en el uso del entorno *A-Frame*. A su vez, *A-Frame* se sirve del motor de físicas de *CANNON* para materializar los movimientos de los cuerpos dinámicos en la escena.

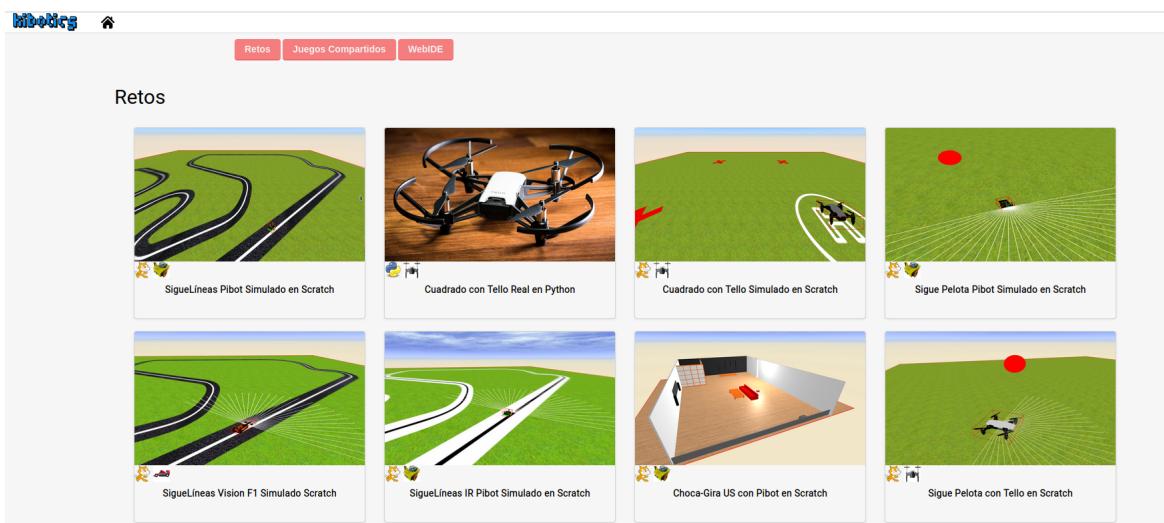


Figura 3.3: Menú de ejercicios de *Kibotics*

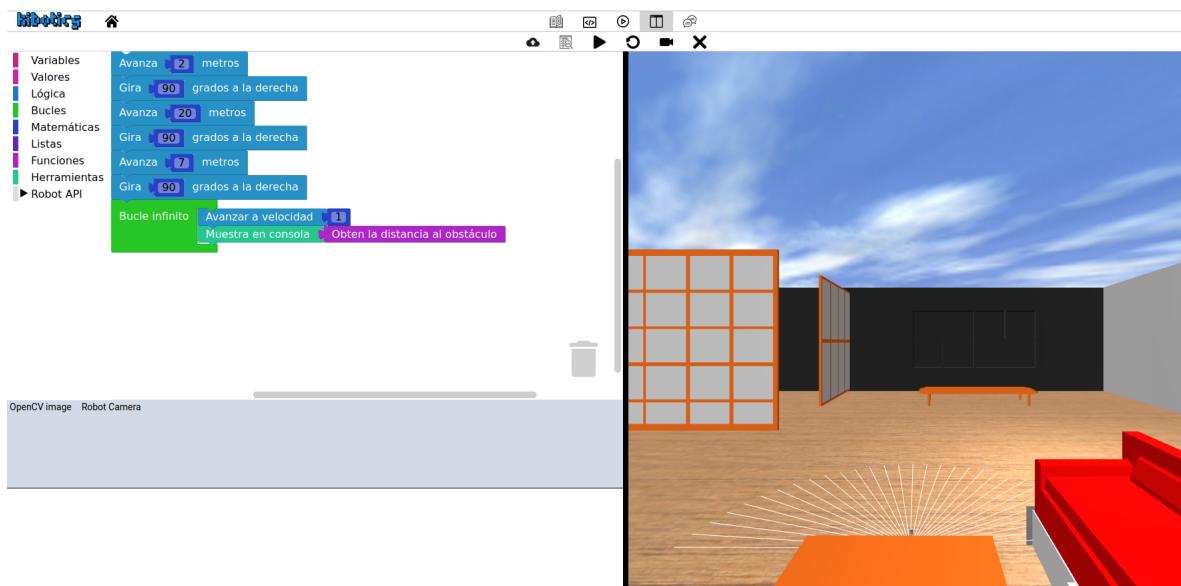


Figura 3.4: Editor *Scratch* en *WebSim*

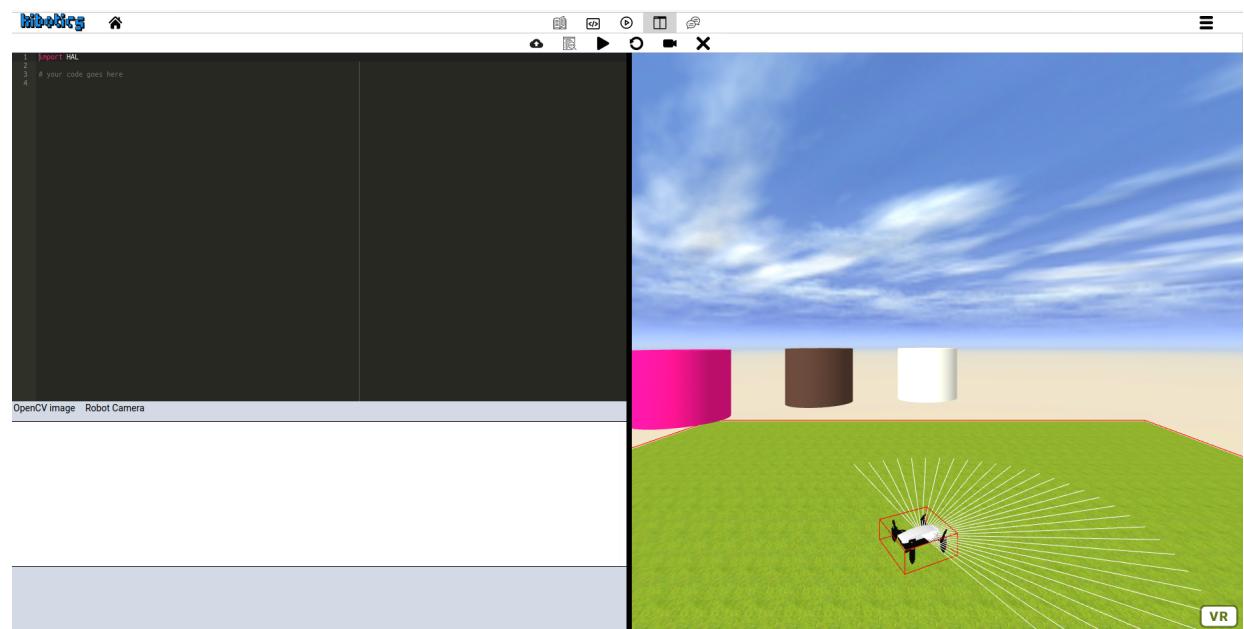


Figura 3.5: Editor *Python* en *WebSim*

Capítulo 4

Mejora de las físicas en *WebSim*

En este capítulo se va a explicar el diseño, implementación y funcionamiento del nuevo motor de físicas complementario que se ha creado y que actualmente está en producción en el entorno *Kibotics*. Como se detallará más adelante, el nuevo motor va a permitir disponer de unas físicas más realistas en los ejercicios y simular nuevos escenarios, como rampas o pistas de hielo, ya que la gravedad y la fricción van a estar contempladas en la simulación. Además, se ganará escalabilidad a la hora de probar las soluciones de los ejercicios simulados en robots reales, puesto que los factores que presenta un robot físico (por ejemplo: masa, momento de incercia o velocidad máxima) o una escena real (por ejemplo: rozamiento estático, rozamiento dinámico, restitución o gravedad) van a ser parámetros que se puedan materializar gracias a las novedades introducidas.

4.1. Estudios previos: motor de físicas por defecto en *A-Frame*

A-Frame utiliza por defecto el motor de *CANNON*¹ para materializar las físicas. *CANNON* surgió como consecuencia de la necesidad de disponer de un motor de físicas en la web y presenta importantes semejanzas respecto a otros conocidos motores: *three.js* o *ammo.js*. Su ventaja es que su código se encuentra disponible enteramente en red², escrito en lenguaje *JavaScript* y que su tamaño de archivo es considerablemente más pequeño que el de otros motores de físicas³.

¹<https://github.com/n5ro/aframe-physics-system>

²<http://schtepppe.github.io/cannon.js/docs/>

³<http://schtepppe.github.io/cannon.js/>

A continuación, se detallan las posibilidades que ofrece *A-Frame* para controlar la gravedad, la restitución y la fricción de una escena simulada.

4.1.1. Gravedad

Dado que *WebSim* se basa en la tecnología de *A-Frame*, la gravedad es un parámetro configurable dentro de una escena. Los ficheros de configuración de los escenarios de los ejercicios en formato *JSON* incluyen al principio del código las siguientes líneas que permiten seleccionar el valor deseado para la gravedad.

```
"scene": {  
    "gravity": -9.8  
}
```

Como se ha mencionado anteriormente, previamente al cambio introducido en las físicas, los ficheros de configuración de los ejercicios soportados en la plataforma tenían definida una gravedad con valor 0. Esta configuración era necesaria para conseguir hacer volar a los drones, puesto que con una gravedad de -9.8 cualquier cuerpo sólido de la escena caía hacia abajo como consecuencia de la atracción de la gravedad, por lo que no era posible hacer volar a los robots. Actualmente, todos los ejercicios están simulados con un valor de gravedad de -9.8.

4.1.2. Colisiones

Cualquier cuerpo sólido puede colisionar con otro cuerpo incluído en la escena. Las colisiones pueden tener naturaleza elástica o inelástica dependiendo del valor del coeficiente de restitución de los objetos. El coeficiente de restitución es la media de la conservación de la energía cinética cuando se produce un choque entre partículas. Cuando su valor es 1 el choque es perfectamente elástico y cuando es 0, es perfectamente inelástico.

$$\text{Coeficiente de restitución} = \frac{\text{Velocidad relativa tras la colisión}}{\text{Velocidad relativa antes de la colisión}} \quad (4.1)$$

A-Frame también ofrece la posibilidad de parametrizar el coeficiente de restitución. Este parámetro se puede configurar, al igual que la gravedad, al principio del fichero de configuración de los ejercicios incluyendo el siguiente código.

```
"scene": {  
  "physics": "restitution: 0.5"  
}
```

Colisiones elásticas

Se dice que una colisión es elástica cuando, tras el choque, se conserva toda la energía cinética. Esta se transfiere por completo desde el objeto que colisiona hasta el objeto que ha sido colisionado. En la realidad, en todo choque parte de la energía se disipa en calor, por lo que este tipo de colisiones es considerada ideal. Visualmente, el efecto que tiene es que el objeto que colisiona se queda parado y el objeto colisionado comienza a moverse a la velocidad que se movía el objeto que colisionó con él. La Figura 4.1 muestra un ejemplo de colisión elástica.

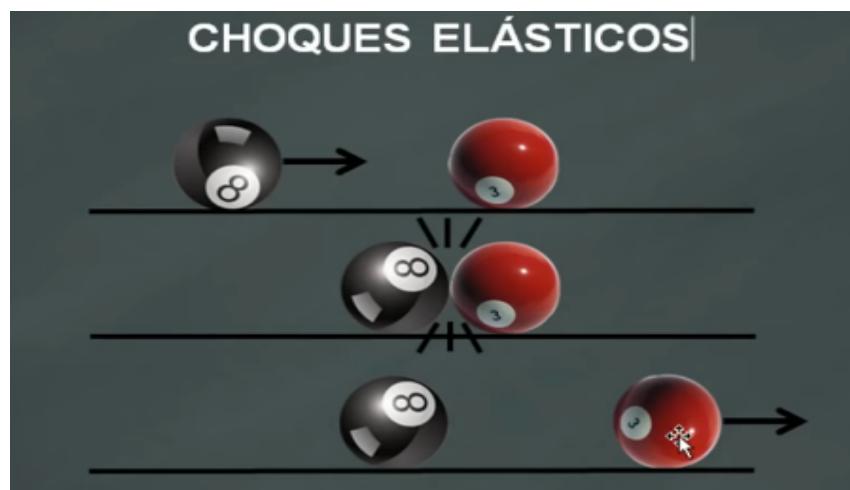


Figura 4.1: Colisión elástica⁴

Colisiones inelásticas

Por otro lado, cuando se produce una colisión inelástica el objeto que colisiona continúa teniendo parte de la energía cinética, otra parte se transfiere al objeto que ha sido colisionado

⁴<https://www.youtube.com/watch?v=b9iOlz5DYj8>

y la parte restante se disipa en forma de calor. En este tipo de choques el efecto visual es que tanto el objeto que colisiona como el objeto colisionado avanzan a la misma velocidad tras el choque. La Figura 4.2 muestra un ejemplo de colisión inelástica.

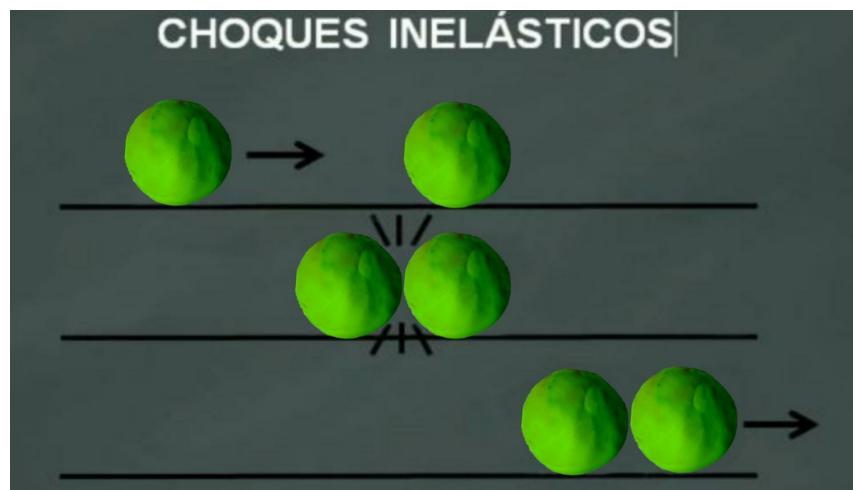


Figura 4.2: Colisión inelástica⁵

Pruebas de colisiones

Se han realizado pruebas de colisiones en tres escenarios diferentes variando el valor del coeficiente de restitución y la masa de los objetos. Los escenarios utilizados han sido los siguientes:

- **Escenario 1:** dos pelotas cayendo por dos rampas.
- **Escenario 2:** una pelota fija en el suelo y otra cayendo por una rampa.
- **Escenario 3:** una pelota cae por una rampa y colisiona con una pared.

Los resultados obtenidos durante las pruebas se detallan en los Cuadros 4.1, 4.2 y 4.3. En este link⁶ se ofrece un vídeo con los resultados de las pruebas realizadas en el tercer escenario.

⁵Elaboración propia.

⁶<https://youtu.be/T214FNFXehs>

CAPÍTULO 14. ESTEUDOS DIFERENTES DE MASA Y REBOTES POR DEFECTO EN A-FRAME

	Misma masa
Restitution = 0	No hay rebote
Restitution = 0.4	Sí hay rebote
Restitution = 1	La pelota rebota al entrar en contacto con cualquier superficie de la escena

	Diferente masa
Restitution = 0	Las dos pelotas avanzan pegadas en la dirección de la de mayor masa
Restitution = 0.4	La pelota más pesada hace cambiar la dirección del movimiento de la más ligera, que se desplaza a mayor velocidad
Restitution = 1	Las dos pelotas avanzan separadas en la dirección de la de mayor masa. La pelota de menor masa coge mayor velocidad

Cuadro 4.1: Resultados de las colisiones obtenidos con el escenario 1

	Misma masa
Restitution = 0	Ambas pelotas avanzan pegadas a la misma velocidad
Restitution = 0.4	La pelota que permanecía en el suelo se mueve más rápido que la que cayó por la rampa. No avanzan pegadas
Restitution = 1	La pelota rebota al entrar en contacto con cualquier superficie de la escena

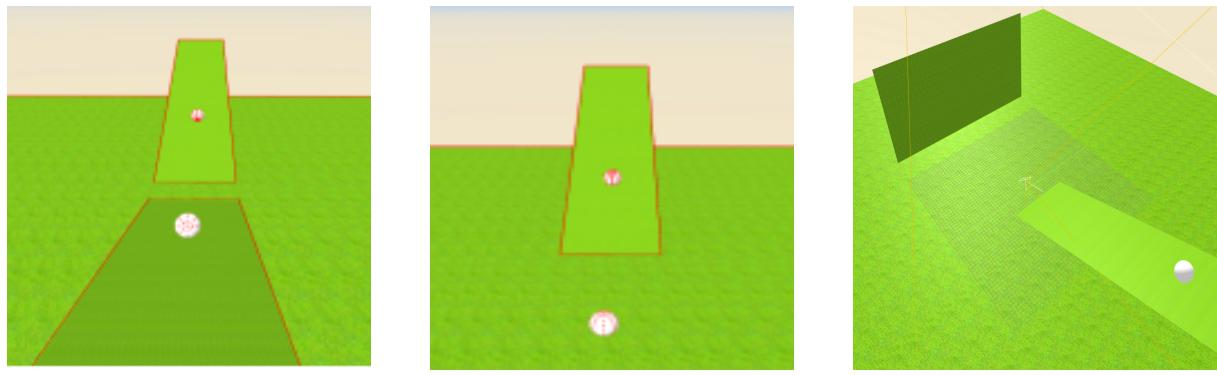
	Diferente masa
Restitution = 0	<ul style="list-style-type: none"> - Masa pelota rampa ¡Masa pelota suelo: ambas pelotas se quedan juntas y paradas - Masa pelota rampa ¿Masa pelota suelo: ambas pelotas avanzan hacia adelante juntas y a la misma velocidad
Restitution = 0.4	<ul style="list-style-type: none"> - Masa pelota rampa ¡Masa pelota suelo: la pelota que ha caído por la rampa rebota hacia arriba - Masa pelota rampa ¿Masa pelota suelo: la pelota que estaba en reposo avanza con más velocidad que la que cayó por la rampa
Restitution = 1	La pelota rebota al entrar en contacto con cualquier superficie de la escena

Cuadro 4.2: Resultados de las colisiones obtenidos con el escenario 2

	Misma masa
Restitution = 0	Permanece junto a la pared, sin rebote
Restitution = 0.4	Sí hay rebote
Restitution = 1	El rebote es muy elevado y vuelve a subir la rampa prácticamente a la misma velocidad que la bajó

	Diferente masa
Restitution = 0	Permanece junto a la pared, sin rebote
Restitution = 0.4	Cuanto más pequeña es la masa, más grande es el rebote
Restitution = 1	Cuanto más pequeña es la masa, más grande es el rebote

Cuadro 4.3: Resultados de las colisiones obtenidos con el escenario 3



(a) Escenario 1

(b) Escenario 2

(c) Escenario 3

Figura 4.3: Escenarios de prueba de las colisiones de *A-Frame*

4.1.3. Fricción

Cualquier cuerpo dinámico de una escena de *A-Frame* presenta una fuerza de rozamiento que se opone al movimiento. Existen dos tipos de rozamiento: el rozamiento estático y el rozamiento dinámico. *A-Frame* incluye tres parámetros diferentes que permiten variar el rozamiento de una superficie. No obstante, no se puede seleccionar un valor concreto para la fuerza de rozamiento estática y dinámica, ya que el atributo *friction* hace variar los dos tipos de rozamiento en conjunto. Por tanto, se puede incrementar o disminuir tanto el rozamiento estático como el dinámico, pero no se pueden parametrizar con un valor concreto.

Los ficheros de configuración de los escenarios de los ejercicios en formato *JSON* incluyen al principio del código las siguientes líneas que permiten seleccionar el valor deseado para los atributos *friction* (rozamiento estático y dinámico) y *linear-damping* y *angular-damping* (rozamiento dinámico).

```
"scene": {
    "physics": "friction: 0.5"
}
attr": {
    "static-body": {
        "linearDamping":1.2,
        "angularDamping":1.2
    }
}
```

Rozamiento estático

Dos superficies rígidas en reposo no se desplazan una respecto a la otra siempre y cuando la fuerza paralela al plano tangente sea suficientemente pequeña. Cuando el coeficiente de rozamiento estático de una superficie es excesivamente pequeño, los objetos que se encuentran sobre esa superficie no pueden permanecer en reposo. Una forma de calcular el coeficiente de rozamiento estático es hacer variar la inclinación de una rampa. Cuando se alcanza un ángulo de inclinación con el cual el cuerpo comienza a descender, se dice que se ha llegado al ángulo crítico. A partir del ángulo crítico se puede obtener el coeficiente de rozamiento estático gracias a la siguiente igualdad:

$$\tan(\text{angulo crítico}) = \text{coeficiente de rozamiento estático} \quad (4.2)$$

Rozamiento dinámico

Cuando dos superficies están en contacto, el movimiento de una respecto a la otra genera fuerzas tangenciales llamadas fuerzas de fricción o rozamiento, las cuales tienen sentido opuesto al movimiento. La magnitud de esta fuerza depende del coeficiente de rozamiento dinámico. En *A-Frame*, el rozamiento dinámico se puede configurar utilizando los atributos *linear-damping* y *angular-damping* a nivel de objeto, además del atributo *friction* a nivel de escena como se ha mencionado anteriormente.

Pruebas de la fricción

Se han realizado diferentes pruebas de fricción colocando un objeto en una rampa y variando la inclinación de la misma. Los resultados obtenidos han sido los siguientes:

- **Prueba del rozamiento estático:** se coloca un objeto sobre una rampa y se procede a la variación de la inclinación de la misma. El objeto permanece en la misma posición hasta que se alcanza un ángulo de inclinación tan elevado que el cuerpo comienza a descender (ángulo crítico). Si se configura el atributo *friction* con un valor más elevado, el ángulo crítico se alcanza más tarde, es decir, es mayor.
- **Prueba del rozamiento dinámico:** se mantiene fija la inclinación de la rampa y se varía el valor de los atributos *friction*, *linear-damping* y *angular-damping*. Con unos valores

elevados de esos tres parámetros, los robots no son capaces de subir la rampa. Sin embargo, a medida que se va reduciendo el valor de los atributos los robots comienzan a poder subir la rampa y cada vez lo hacen con mayor facilidad.

4.2. Motor de físicas para robots actual

Hasta el momento, *WebSim* contaba con un motor de físicas completo. El movimiento de los robots se recreaba mediante la actualización de la posición cada 50 ms en función de la velocidad y la rotación consignada por el usuario. No entraban en juego aceleraciones ni fuerzas. Además, el hecho de actualizar la posición y la velocidad (la velocidad se tomaba de manera instantánea de la última enviada por el cerebro. No existía diferencia entre la velocidad real y la velocidad deseada. Se asumía aceleración infinita) del robot constantemente hacía sobreescribir los cambios que introducía *CANNON*, por lo que las físicas no incluían el efecto de la gravedad, la fricción ni el coeficiente de restitución.

La actualización de la posición de los robots en función de la velocidad y rotación comandadas se realizaba mediante la función *updatePosition*.

```
updatePosition(rotation, velocity, robotPos) {  
    if(simEnabled) {  
        let x = velocity.x / 10 * Math.cos(rotation.y * Math.PI / 180);  
        let z = velocity.x / 10 * Math.sin(-rotation.y * Math.PI / 180);  
        let y = (velocity.y / 10);  
        robotPos.x += x;  
        robotPos.z += z;  
        robotPos.y += y;  
    }  
    return robotPos;  
}
```

La motivación de crear un motor de físicas complementario es que las físicas implementadas no recreaban un movimiento realista y no eran suficientes para lo que se tiene disponible

en un robot real. Por ejemplo, los robots reales terrestres tienen que superar la fuerza de rozamiento para poder subir una rampa o los drones deben ser capaces de ejercer la fuerza necesaria para superar la gravedad y emprender el vuelo. Con un motor de físicas realistas, las soluciones implementadas en el simulador serán igualmente válidas para un robot físico y, además, permite la creación de ejercicios mucho más diversos como una pista de hielo (en los que la fricción es extremadamente baja), arena (en los que la fricción es mucho más elevada) o escenarios multi-nivel con rampas (en los que los robots deberán ejercer fuerzas más grandes que en la superficie plana para poder ascender por la rampa).

Las implicaciones que tiene la materialización de la gravedad y de la fricción son las siguientes:

- **Materrialización de la gravedad:** los drones son capaces de volar en un mundo que materialice una gravedad de -9.8. Hasta el momento, los ejercicios de drones se configuraban con gravedad 0 para permitir volar al cuerpo.
- **Materialización de la fricción:** el desplazamiento de los robots no se realiza por imposición de una posición concreta, sino por la aplicación de la fuerza necesaria para alcanzar la velocidad objetivo. Al tener en cuenta la fricción, un robot deberá ejercer más fuerza sobre superficies con altas fricciones y menos fuerza en superficies con fricciones más pequeñas.

4.3. Nuevo motor de físicas complementario

4.3.1. Diseño

Este motor de físicas se utiliza para controlar el movimiento de los cuerpos dinámicos en la escena. Se le denomina complementario puesto que sólo se encarga de aplicar la fuerza autónoma al robot, dejando como tarea de *CANNON* materializar la fricción y la gravedad.

$$\text{Fuerza robot} = \text{Fuerza autónoma} + \text{Fuerza gravedad} + \text{Fuerza fricción}$$

4.3. NUEVO MOTOR DE FÍSICAS COMPLEMENTARIAS DE LAS FÍSICAS EN WEBSIM

- Fuerza gravedad: materializada por *CANNON* a un ritmo marcado por el propio motor *CANNON*.
- Fuerza fricción: materializada por *CANNON* a un ritmo marcado por el propio motor *CANNON*.
- Fuerza autónoma: lo materializa nuestro motor complementario a su propio ritmo (distinto del de Cannon) y teniendo en cuenta las velocidades deseadas que marca en cada instante el código fuente del cerebro programado. El ritmo que se ha fijado ha sido de 20 ms.

Esta idea de motor complementario es opuesta a la implementación que existía hasta el momento. La función *updatePosition* actúaba como un motor completo que sobreescribía a *CANNON*. No existía combinación alguna entre ambos motores.

La arquitectura del motor de físicas complementario presenta dos niveles. El nivel superior conecta directamente con el cerebro de la aplicación, el cual es capaz de dar instrucciones en posición y en velocidad. No obstante, ambos tipos de instrucciones se basan en comandar una velocidad objetivo. En el caso de las instrucciones en posición el robot se moverá a la velocidad objetivo hasta que se alcance la posición consignada en la instrucción y en el caso de las instrucciones en velocidad, el movimiento no termina. Este nivel más alto se basa en un controlador PD que traduce las consignas de velocidad que le llegan del cerebro, en la fuerza necesaria a aplicar al robot para alcanzar dichas consignas. Estas fuerzas son las que entiende el núcleo o nivel más bajo del motor. Conociendo la masa y el momento de inercia, las fuerzas obtenidas se podrán traducir en aceleraciones. La Figura 4.4 muestra un esquema del diseño del motor.

Por otro lado, se incluye la tabla 4.4 que introduce a modo de resumen todos los parámetros que caracterizan el movimiento de los robots autónomos. Tanto parámetros del modelo de fuerzas (masa, momento de inercia, fuerza máxima, torque máximo, maxima velocidad lineal, maxima velocidad angular, máxima aceleración lineal y máxima aceleración angular) como parámetros de *A-Frame* (coeficiente de restitución, gravedad, fricción, amortiguación lineal y amortiguación angular).

⁷Elaboración propia.

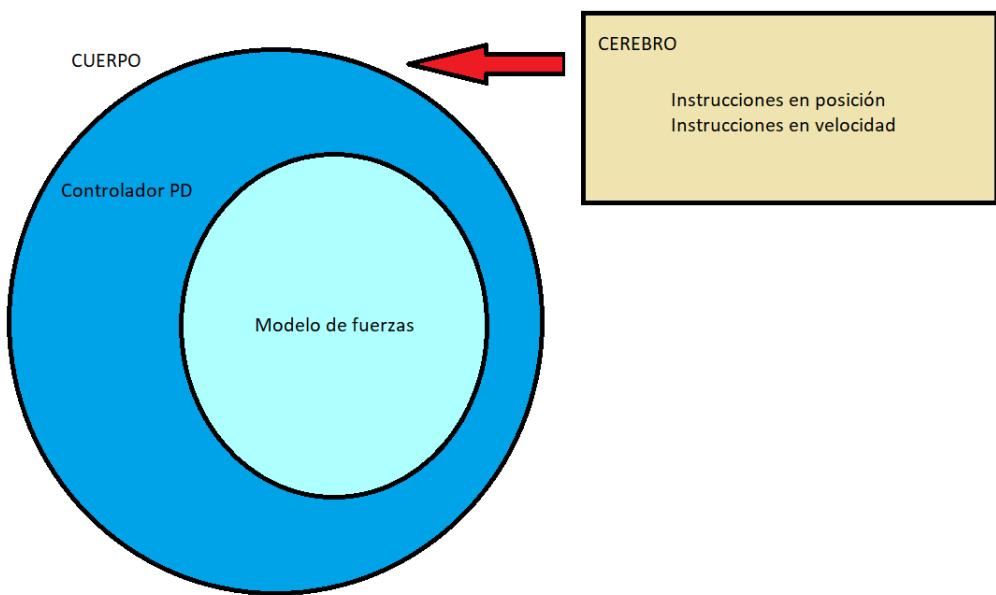


Figura 4.4: Diseño del motor de físicas complementario⁷

Parámetros del modelo de fuerzas	
mass	Masa del robot
inertia	Momento de inercia del robot
Fmax	Fuerza máxima aplicable
Tmax	Torque máximo aplicable
accelerationMax	Aceleración lineal máxima
angularAccelerationMax	Aceleración angular máxima
linealSpeedMax	Velocidad lineal máxima que puede alcanzar el robot
angularSpeedMax	Velocidad angular máxima que puede alcanzar el robot
Parámetros de A-Frame	
restitution	Conservación de la energía cinética en un choque entre partículas
gravity	Gravedad
friction	Fricción (rozamiento estático y dinámico)
linearDamping	Amortiguación lineal (rozamiento dinámico en el movimiento lineal)
angularDamping	Amortiguación angular (rozamiento dinámico en el movimiento angular)

Cuadro 4.4: Parámetros que caracterizan el movimiento de un robot autónomo

4.3.2. Modelo de fuerzas

El núcleo del motor de físicas es un modelo de fuerzas en el que, a partir de la definición de la masa y el momento de inercia del robot, se calcula la aceleración o torque a aplicar. De esta manera, un robot muy pesado deberá ejercer una fuerza y, por tanto, una aceleración mayor que un robot más ligero para alcanzar una misma velocidad.

Para que el modelo funcione es necesaria la definición de los siguientes parámetros:

- **Fuerza máxima:** es la fuerza máxima que se puede aplicar a un robot.
- **Torque máximo:** es el momento de fuerza máximo que se puede aplicar a un robot, es decir, es la fuerza máxima de giro aplicable.
- **Velocidad lineal máxima:** es la velocidad lineal máxima que puede alcanzar un robot. Concede realismo al modelo, puesto que termina con la asunción de aceleración infinita.
- **Velocidad angular máxima:** es la velocidad angular máxima que puede alcanzar un robot. Concede realismo al modelo, puesto que termina con la asunción de aceleración infinita.
- **Masa:** es necesaria para obtener el valor de la aceleración lineal.
- **Momento de inercia:** es la medida de la inercia rotacional cuando un cuerpo gira. Es el equivalente a la masa en un movimiento angular. Es necesario para obtener el valor de la aceleración angular.

```
/* Masa e inercia*/
const mass = this.robot.body.mass;
const inertia = this.robot.body.inertia.x;

/* Fuerza y torque máximos */
const fMax = 100;
const tMax = 100;
```

```
/* Aceleración lineal y angular máxima */
const accelerationMax = fMax / mass;
const angularAccelerationMax = tMax / inertia;

/* Aceleración lineal y angular máxima */
const linearSpeedMax = 10;
const angularSpeedMax= 5;
```

4.3.3. Controlador PD

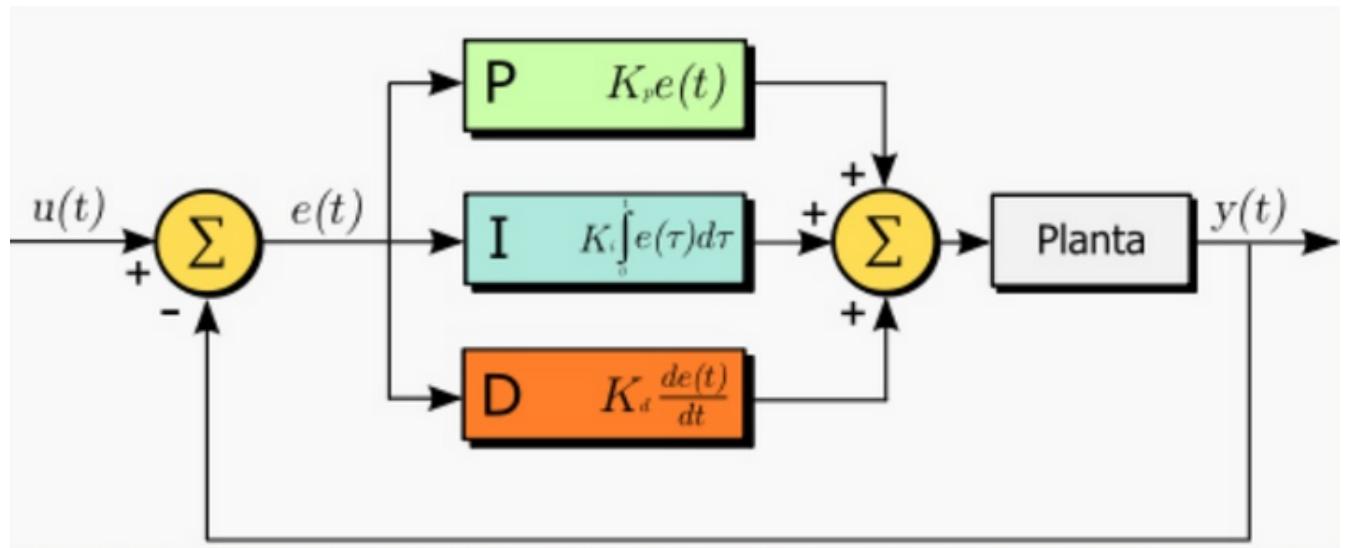
El controlador PD se encarga de la traducción de las velocidades y posiciones que le llegan al motor complementario en cada momento del cerebro a la fuerza autónoma a aplicar al robot.

El controlador PD es una variante del controlador PID (controlador proporcional, integral y derivativo) que no incluye la componente integral. Se trata de un controlador por realimentación que calcula la desviación o error entre una medida y el valor que se desea obtener. Cada componente tiene una utilidad diferente y depende de distintos factores:

- **Componente proporcional:** depende del error actual y su función es minimizar el error del sistema.
- **Componente derivativa:** depende de los errores pasados y permite estabilizar el sistema reduciendo la oscilación del valor de salida.
- **Componente integral:** es una predicción de los errores futuros y se utiliza cuando el componente derivativo no consigue reducir el error del sistema. Su uso es complejo ya que puede producir la desestabilización del sistema.

Mediante un sencillo algoritmo basado en la suma de estos tres componentes, el controlador es capaz de ajustar su salida a un valor de referencia. Además, el modelo incluye tres constantes que se emplean para ponderar los componentes anteriores. En este caso sólo se van a tener en cuenta los componentes proporcionales y derivativos puesto que se van a implementar controladores PD porque el error del sistema no es excesivamente elevado.

⁸<https://es.slideshare.net/quasar.0360.7912/sintonizacion-de-controladores-pid>


 Figura 4.5: Controlador PID⁸

$$c(t) = K_p \cdot e(t) + K_i \cdot \int e(t) dt + K_d \cdot \frac{\partial e(t)}{\partial t}$$

Esta capa del motor incluye cuatro controladores PD diferentes que se ejecutan dependiendo del tipo de robot que esté realizando el movimiento (robot terrestre o drone) y del tipo de movimiento que se efectúe (avance lineal, giro, vuelo o suspensión en el aire). A continuación, se detallan los tipos de controladores que incluye el modelo:

- **Controlador PD en velocidad del plano horizontal:** coge como entrada la velocidad resultante del plano horizontal en ese instante y genera como salida la fuerza que debe ejercer el robot para alcanzar la velocidad objetivo.
- **Controlador PD en velocidad del eje vertical:** coge como entrada la componente vertical de la velocidad en ese instante y genera como salida la fuerza que debe ejercer el robot para alcanzar la velocidad objetivo.
- **Controlador PD en velocidad angular horizontal (yaw):** coge como entrada la velocidad angular en ese instante y genera como salida el torque que debe ejercer el robot para alcanzar la velocidad de giro objetivo.

⁸Elaboración propia.

¹⁰Elaboración propia.

¹¹Elaboración propia.

¹²Elaboración propia.

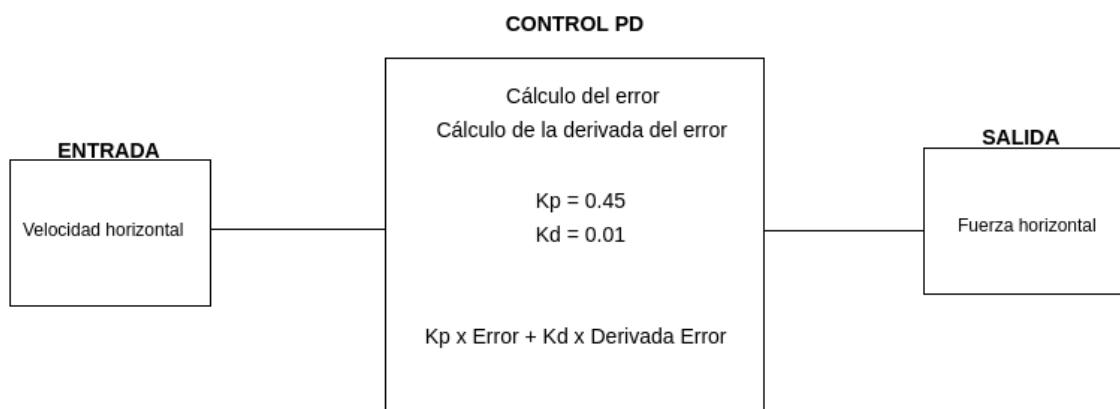


Figura 4.6: Diseño controlador PD en velocidad del plano horizontal⁹

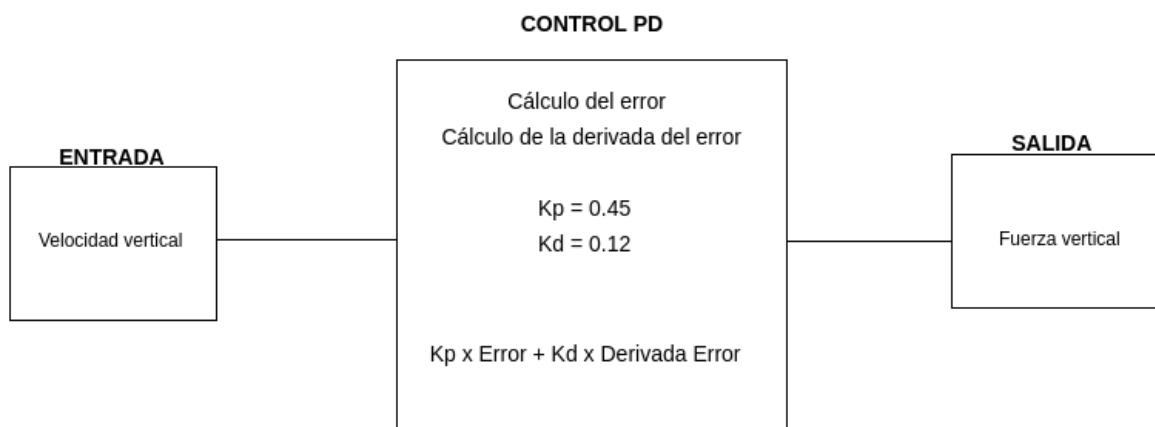


Figura 4.7: Diseño controlador PD en velocidad del eje vertical¹⁰

- **Controlador PD en posición para la altura:** coge como entrada la componente Y de la posición en ese instante y genera como salida la fuerza que debe ejercer el robot para mantener una posición de referencia.

De los controladores PD implementados, son específicos para el funcionamiento del drone el controlador PD en velocidad del eje vertical (empleado en el vuelo) y el controlador PD en posición para la altura (necesario cuando el robot debe permanecer inmóvil durante el vuelo en una posición concreta). El controlador PD en velocidad del plano horizontal es empleado en el movimiento lineal tanto de robots terrestres como de drones y el controlador PD en velocidad angular horizontal se utiliza durante los giros tanto de robots terrestres como de drones. No

¹³Elaboración propia.

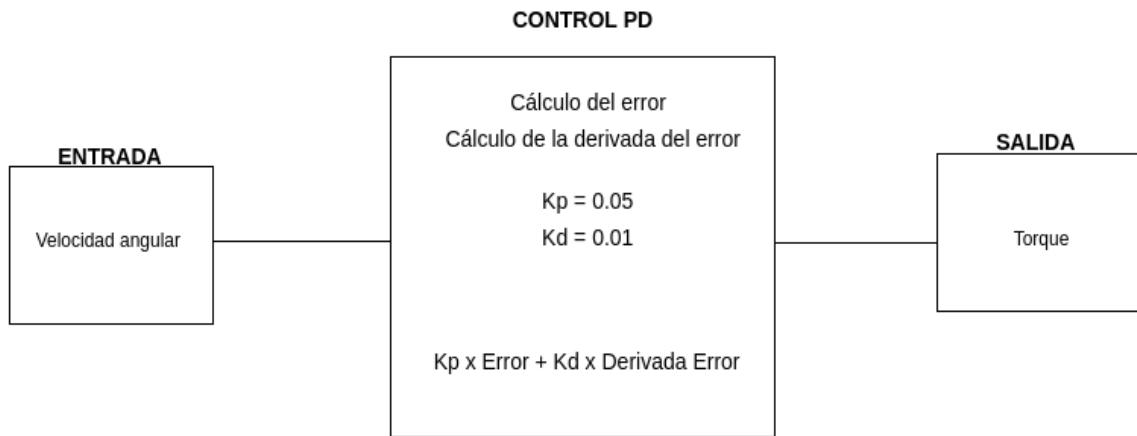


Figura 4.8: Diseño controlador PD en velocidad angular horizontal para drone¹¹

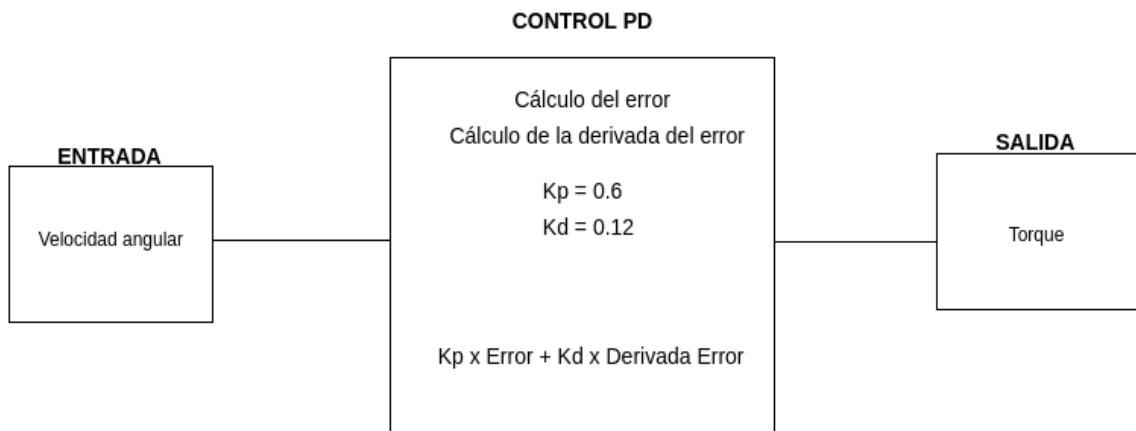


Figura 4.9: Diseño controlador PD en velocidad angular horizontal para robot terrestre¹²

obstante, las constantes proporcional y derivativa y el torque máximo varían en función del tipo de robot, puesto que en el caso del drone la fricción no opone resistencia durante el giro, ya que este se encuentra volando sin mantener contacto con ninguna superficie.

4.3.4. Timing

Este concepto es de especial relevancia ya que es el que hace que el motor sea complementario y no completo, es decir, es lo que permite que el motor complementario se combine con el de *CANNON* y no sobreesciba sus modificaciones.

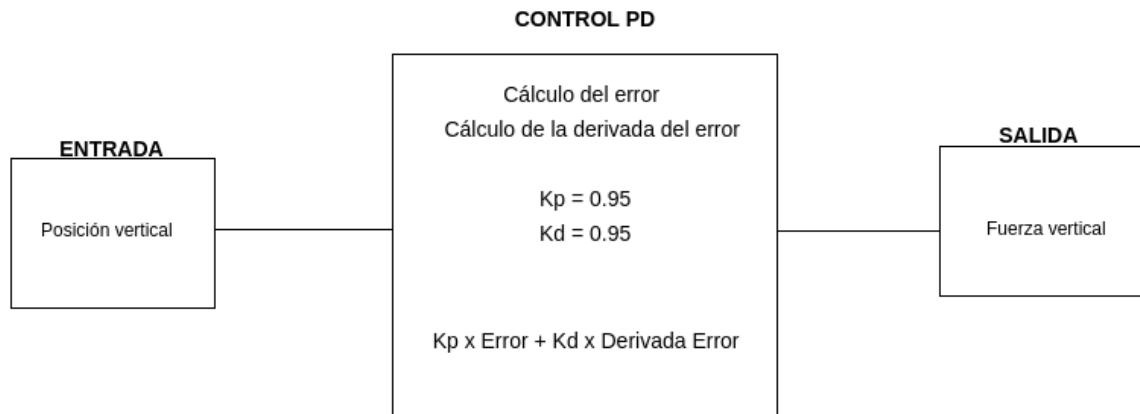


Figura 4.10: Diseño controlador PD en posición para la altura¹³

El motor de físicas complementario se ejecuta cada 20 ms gracias a un *timeout* que lo invoca de forma periódica. Pero, ¿cuándo se ejecuta el motor de *CANNON*?

```
setTimeout(this.auxiliaryPhysics.bind(this), 20);
```

CANNON actualiza sus físicas en cada iteración del bucle de renderizado de *A-Frame*. Además, no lleva una cuenta explícita del tiempo y tampoco lo tiene en cuenta a la hora de modificar las posiciones y velocidades de los objetos de la escena. Puesto que la frecuencia de ejecución de *CANNON* es superior a la del motor complementario, ha sido necesario calcular el número de veces que se ejecuta el código *CANNON* entre dos iteraciones del motor de físicas complementario para poder realizar una correcta combinación entre ambos. El motor complementario deberá aplicar en cada iteración una aceleración X veces superior a la que corresponde, siendo X el número de veces que ha entrado *CANNON* desde la última vez que se ejecutó el motor complementario.

$$\text{Aceleración autónoma} = \text{iteracionesCANNON} \times \text{aceleración calculada}$$

El cómputo de las iteraciones de *CANNON* se ha podido realizar gracias a la creación de un nuevo componente auxiliar que hace incrementar en uno un contador por cada tick de renderizado que ejecuta *A-Frame*.

4.3. NUEVO MOTOR DE FÍSICA Y IMPLEMENTACIÓN DE LAS FÍSICAS EN WEBSIM

Las variables y funciones que se han añadido al código original para llevar a cabo la implementación han sido las que se incluyen a continuación. Las funciones *tickCounter*, *getTickCounter* y *setTickCounter* se han utilizado para contabilizar el número de veces que se ejecuta el motor de *CANNON* entre dos iteraciones del motor complementario.

```
export var tickCounter = 0;

export function getTickCounter() {
    return tickCounter;
}

export function setTickCounter(value) {
    tickCounter = value;
}
```

Para crear el nuevo componente se han utilizado las herramientas que ofrece *A-Frame* para el registro de nuevos componentes. La siguiente línea de código realiza el registro del nuevo componente auxiliar que se utiliza para contabilizar las iteraciones de *CANNON*. A continuación, también se ha incluido el código del tick del nuevo componente registrado.

```
/* Registro del nuevo componente */
AFRAME.registerComponent("iterations", iterationsObj);

/* Función tick del componente "iterations" */
export var iterationsObj = {
    schema: {
        count: { type: 'number', default: 0 },
        position: { "x":0, "y":0, "z":0}
    },
    tick: function(){
        setTickCounter(getTickCounter() + 1);
        console.log('Tick de renderizado de A-FRAME');
    }
}
```

Gracias a la correcta combinación de ambos motores, se consigue que el motor de físicas complementario calcule la fuerza autónoma a aplicar a los robots dinámicos y *CANNON* materialice la gravedad y fricción de la escena. La Figura 4.11 muestra la combinación existente actualmente entre ambos motores, que permite que se hable de un motor complementario y no de un motor completo. Cada motor lleva incorporado un reloj de ejecución independiente y, en el caso de *CANNON*, es necesario disponer de un contador de ticks para poder monitorizar su hilo de ejecución.

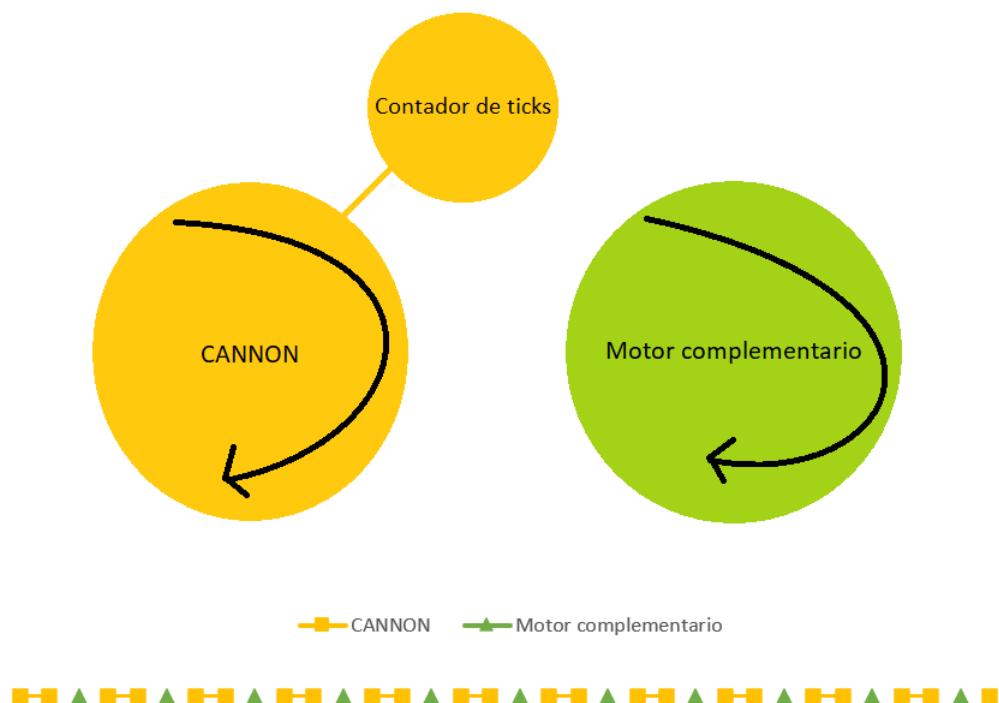


Figura 4.11: Combinaci贸n de los motores de f铆sicas¹⁴

4.3.5. Implementaci贸n

A continuaci贸n se incluyen los fragmentos de c髍digo que ha sido necesario incluir en el fichero *interfacesRobot.js* del *Simcore* de *WebSim* para el correcto funcionamiento del motor complementario.

¹⁴Elaboraci贸n propia.

Adición de variables a la clase robot ya creada. De esta manera, el motor complementario es escalable a ejercicios multirobot. Cada robot mantiene un registro propio del valor de sus variables.

```
export class RobotI {  
    constructor(robotId) {  
        this.errorY = 0;  
        this.errorXZ = 0;  
        this.errorW = 0;  
        this.errorActualY = 0;  
        this.errorActualXZ = 0;  
        this.errorActualW = 0;  
        this.derivadaErrorY = 0;  
        this.derivadaErrorXZ = 0;  
        this.derivadaErrorW = 0;  
        this.forcePD = 0;  
        this.accelerationPD = 0;  
        this.commandedVelocityY = 0;  
        this.commandedVelocityXZ = 0;  
        this.commandedVelocityW = 0;  
        this.accelerationPDY = 0;  
        this.accelerationPDXZ = 0;  
        this.accelerationPDW = 0;  
        this.resultVelocity = 0;  
        this.refPos = 0;  
        this.init = true;  
        this.stop = true;  
        this.motorIterations = 0;  
    }  
}
```

Función auxiliaryPhysics. Es la función que materializa el motor complementario y se ejecuta cada 20 ms gracias al *timeout* que se ha añadido al final de la misma.

```
/*Actualización del contador de iteraciones*/
auxiliaryPhysics() {
    this.motorIterations = getTickCounter();

    /* Sólo para Drone */
    /* Si la velocidad de vuelo objetivo es 0: */
    if ((this.velocity.y <= 0.0001) || (this.velocity.y <= -0.0001)){
        if (this.init == true) {
            /* Si el movimiento aún no ha comenzado la aceleración debe ser 0 */
            this.accelerationPDY = 0;
        } else {
            /* Si el movimiento ya ha comenzado: */
            if (this.stop == true) {
                /* Si se acaba de quedar en suspensión, guardo la posición de referencia */
                this.refPos = this.robot.body.position.y;
            }
            /* Entra el controlador PD en posiciones */
            this.stop = false;
            this.accelerationPDY = this.controladorPDVerticalPos();
        }
    } else {
        this.init = false;
        this.stop = true;
        this.accelerationPDY = this.controladorPDVerticalVel();
    }

    /* Se utiliza la aceleración calculada con los controladores para obtener la velocidad a aplicar utilizando las fórmulas MRUA y la combinación entre motores */

    this.commandedVelocityY = this.robot.body.velocity.y +
    this.motorIterations*this.accelerationPDY;
    this.robot.body.velocity.set(this.robot.body.velocity.x,
    this.commandedVelocityY, this.robot.body.velocity.z);
}
```

4.3. NUEVO MOTOR DE FÍSICAS Y IMPLEMENTACIÓN DE LAS FÍSICAS EN WEBSIM

```
/* Movimiento en el plano horizontal: drone y robot terreste */

/* Velocidad resultante = RaízCuadrada(Vx + Vz) */
this.resultVelocity = Math.sqrt(Math.pow(this.robot.body.velocity.x, 2) +
Math.pow(this.robot.body.velocity.z, 2));

/* Entra el controlador PD */
this.accelerationPDXZ = this.controladorPDHorizontal(this.resultVelocity);

/* Se utiliza la aceleración calculada con los controladores para obtener la velocidad
a aplicar utilizando las fórmulas MRUA y la combinación entre motores */
this.commandedVelocityXZ = this.resultVelocity +
this.motorIterations*this.accelerationPDXZ;
let rotation = this.getRotation();

/* La velocidad comandada resultante se descompone en las velocidades Vx y Vz */
this.robot.body.velocity.set(this.commandedVelocityXZ*Math.cos(rotation.y*Math.PI/180),
this.robot.body.velocity.y,this.commandedVelocityXZ*Math.sin(-rotation.y*Math.PI/180));

/* Movimiento angular: drone y robot terreste */

/* Entra el controlador PD angular */
this.accelerationPDW = this.controladorPDAngular();

/* Se utiliza la aceleración calculada con el controlador para obtener
la velocidad angular a aplicar utilizando las fórmulas MRUA y la
combinación entre motores */
this.commandedVelocityW = this.robot.body.angularVelocity.y +
this.motorIterations*this.accelerationPDW;
this.robot.body.angularVelocity.set(0, this.commandedVelocityW, 0);

setTimeout(this.auxiliaryPhysics.bind(this), 20);
}
```

Controladores PD. Se incluye como muestra del software implementado el controlador PD en velocidad del plano horizontal y el controlador PD en posición para la altura. Los controladores restantes presentan un código muy similar a estos.

CAPÍTULO 4. MEJORA DE LAS FÍSICAS EN MOHORDE FÍSICAS COMPLEMENTARIO

```
/* Código del controlador PD en velocidad del plano horizontal */
controladorPDHorizontal(resultVelocity) {
    /* Definición constantes para el controlador, fuerza máxima y aceleración máxima */
    const mass = this.robot.body.mass;
    const kp = 0.45*mass;
    const kd = 0.01*mass;
    const fMax = 100000000;
    const accelerationMax = fMax / mass;

    /* Cálculo del error y derivada del error*/
    this.errorActualXZ = this.velocity.x - resultVelocity;
    this.derivadaErrorXZ = this.errorActualXZ - this.errorXZ;
    this.errorXZ = this.errorActualXZ;

    /* Salida del controlador */
    this.forcePD = kp*this.errorActualXZ + kd*this.derivadaErrorXZ;

    /* Obtención de la aceleración teniendo en cuenta la masa */
    this.accelerationPD = this.forcePD / mass;

    /* Límite de aceleración aplicable en cada iteración */
    if (Math.abs(this.accelerationPD) > angularAccelerationMax) {
        if (this.accelerationPD > 0) {
            this.accelerationPD = angularAccelerationMax;
        } else {
            this.accelerationPD = - angularAccelerationMax;
        }
    }
    return this.accelerationPD;
}

/* Código del controlador PD en posición para la altura*/
controladorPDVerticalPos() {
    /* Definición constantes para el controlador, fuerza máxima y
    const mass = this.robot.body.mass;
    const kp = 0.95*mass;
    const kd = 0.95*mass;
    const fMax = 100000000;
```

```

        const accelerationMax = fMax / mass;

        /* Cálculo del error y derivada del error*/
        this.errorActualY = this.refPos - this.robot.body.position.y;
        this.derivadaErrorY = this.errorActualY - this.errorY;
        this.errorY = this.errorActualY;

        /* Salida del controlador */
        this.forcePD = kp*this.errorActualY + kd*this.derivadaErrorY;

        /* Obtención de la aceleración teniendo en cuenta la masa */
        this.accelerationPD = this.forcePD / mass;

        /* Límite de aceleración aplicable en cada iteración */
        if (Math.abs(this.accelerationPD) > angularAccelerationMax) {
            if (this.accelerationPD > 0) {
                this.accelerationPD = angularAccelerationMax;
            } else {
                this.accelerationPD = - angularAccelerationMax;
            }
        }
        return this.accelerationPD;
    }
}

```

4.4. Validación experimental

4.4.1. Motor de físicas complementario para robots terrestres

El motor de físicas complementario permite dotar a *WebSim* de un motor de físicas más realistas puesto que únicamente actúa sobre la fuerza autónoma del robot, dejando libertad a *CANNON* para materializar tanto fricción como gravedad. Gracias a ello, se simulan mundos en los que los requisitos se asemejan en mayor medida a las características que se encuentran en el mundo real y en los robots físicos.

En consecuencia, se van a poder desarrollar ejercicios más variados como pistas de hielo o ejercicios multinivel con rampas que interconecten los múltiples niveles. El modelo de físicas es ahora mucho más realista, pero hay que configurarlo adecuadamente para cada robot eligiendo valores apropiados para sus parámetros. A continuación, se incluyen varios ejemplos en los que se puede observar como, con una correcta configuración de los atributos, se puede lograr la simulación de situaciones muchos más diversas y realistas:

- **Fuerza máxima = 0.1.** No es posible ascender por una rampa dado que la fuerza máxima del mBot no es suficiente para superar la fricción. Esta situación puede solucionarse disminuyendo la fricción de la escena, reduciendo la inclinación de la rampa o aumentando la fuerza máxima del robot¹⁵.

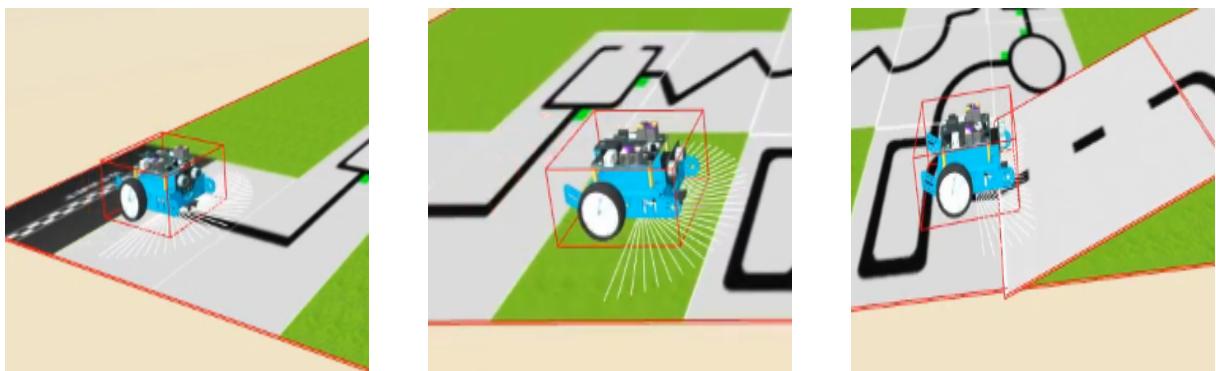


Figura 4.12: Subida de rampa con una fuerza máxima insuficiente

- **Fricción = 0.00000001.** El escenario se puede asimilar a una pista de hielo. Cuando se le consigna al robot una instrucción en posición, por ejemplo 'gira 90° a la izquierda', se observa como el robot no es capaz de frenar el movimiento a los 90° a pesar de que su controlador PD angular comienza a comandar fuerzas para tratar de frenarlo. Sin embargo, como la fricción es excesivamente pequeña el controlador tarda más tiempo en lograr frenar el movimiento, tal y como ocurriría en una pista de hielo¹⁶. La Figura 4.13 muestra la ejecución de esta instrucción y se observa como el robot finaliza el movimiento prácticamente a los 180° por esta razón.

¹⁵<https://youtu.be/LQk9GLoMIk0>

¹⁶<https://www.youtube.com/watch?v=QfPmtPeEL5k>

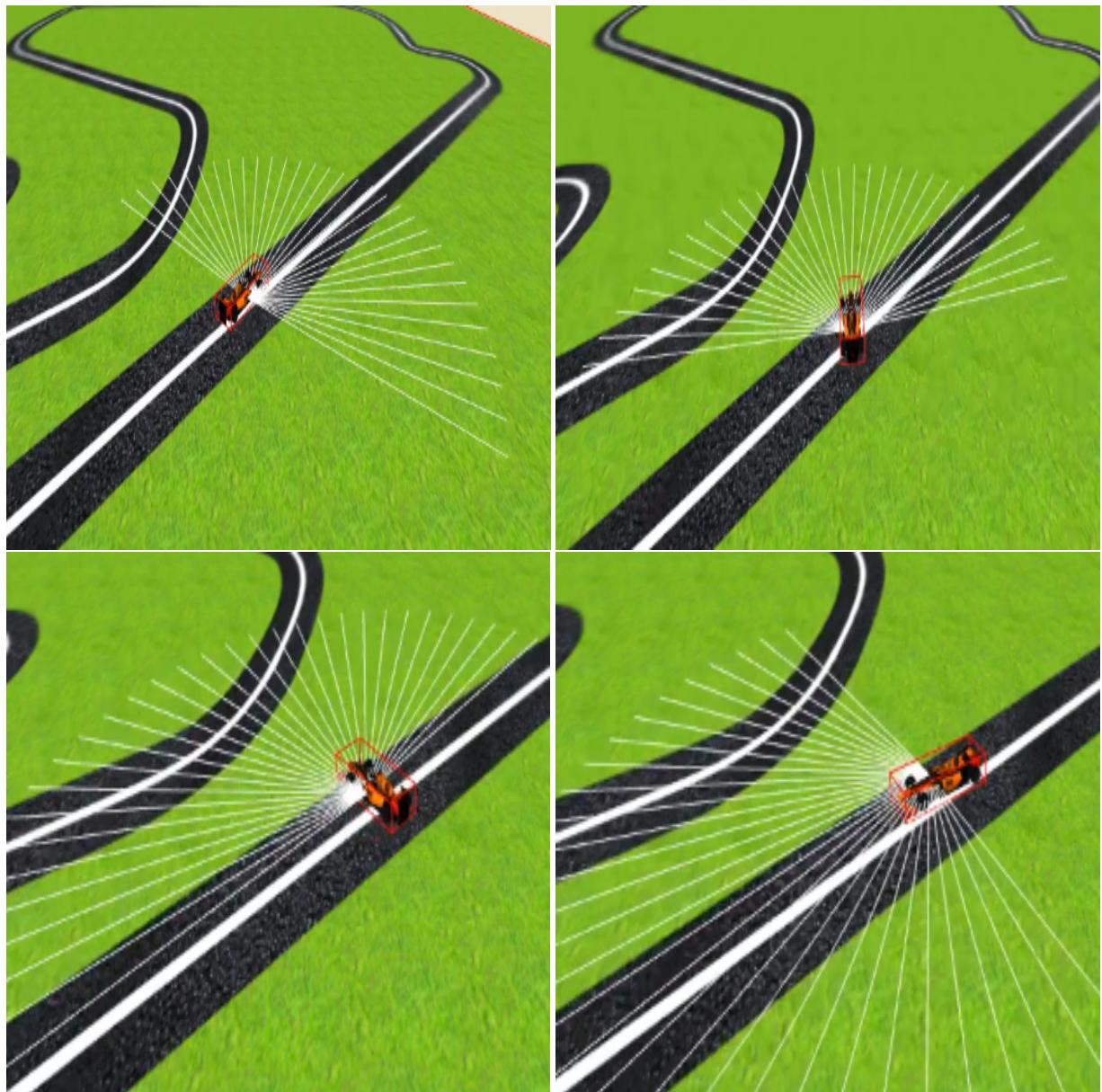


Figura 4.13: Giro de 90° hacia la izquierda en una superficie con una fricción muy baja

La Figura 4.14 muestra cómo influye en la aceleración autónoma que aplica el motor de físicas complementario el valor de fricción que se parametrice en el escenario. Cuanto mayor es la fricción, más grande es la aceleración autónoma que se debe aplicar.

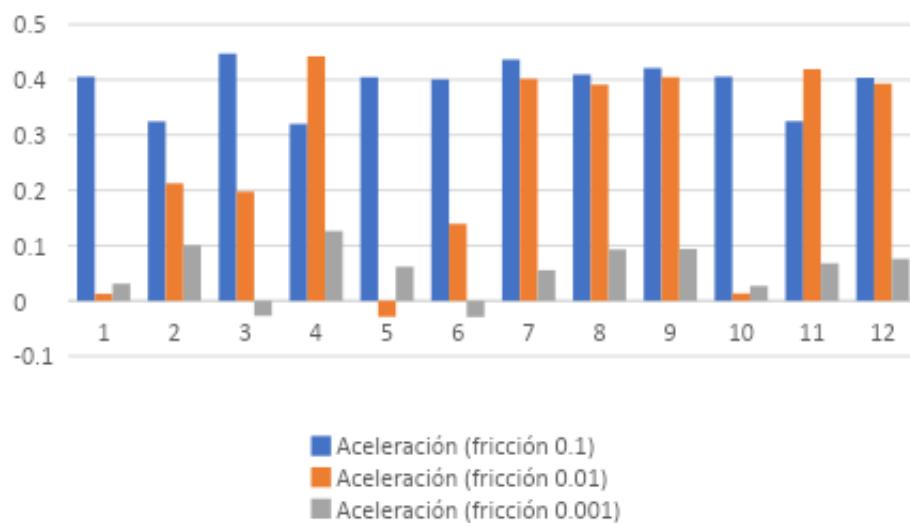


Figura 4.14: Relación fricción - aceleración

Por último, la Figura 4.15 muestra la diferencia entre la progresión de la velocidad a lo largo del tiempo con y sin el motor de físicas complementario. Se observa que con el motor de físicas complementario la velocidad tarda unos milisegundos en estabilizarse y que cada vez se va ajustando mejor al valor objetivo. Sin embargo, la curva que genera la simulación sin el motor complementario es absolutamente irreal, ya que se está asumiendo una aceleración infinita.

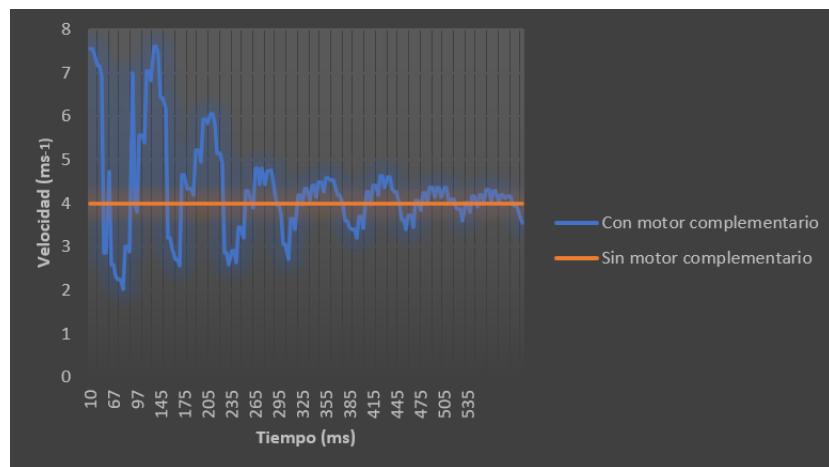
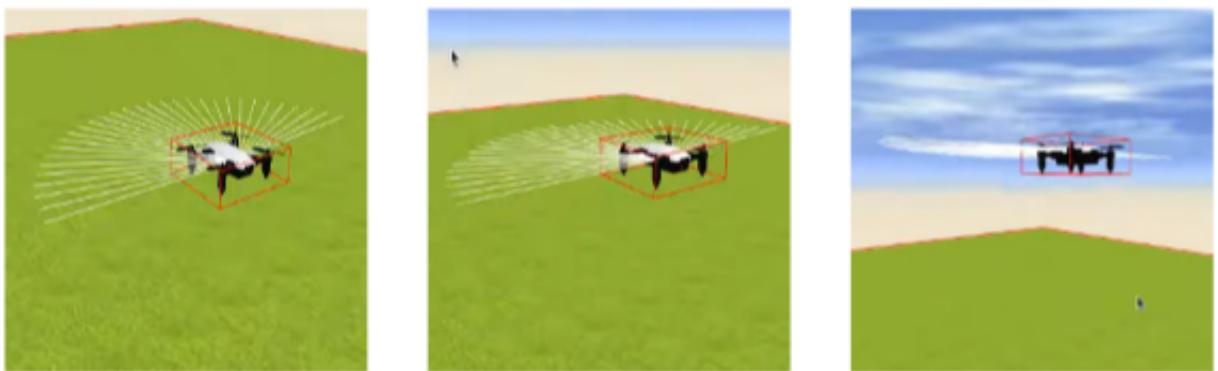


Figura 4.15: Tiempo - Velocidad Controlador PD en velocidad del plano horizontal

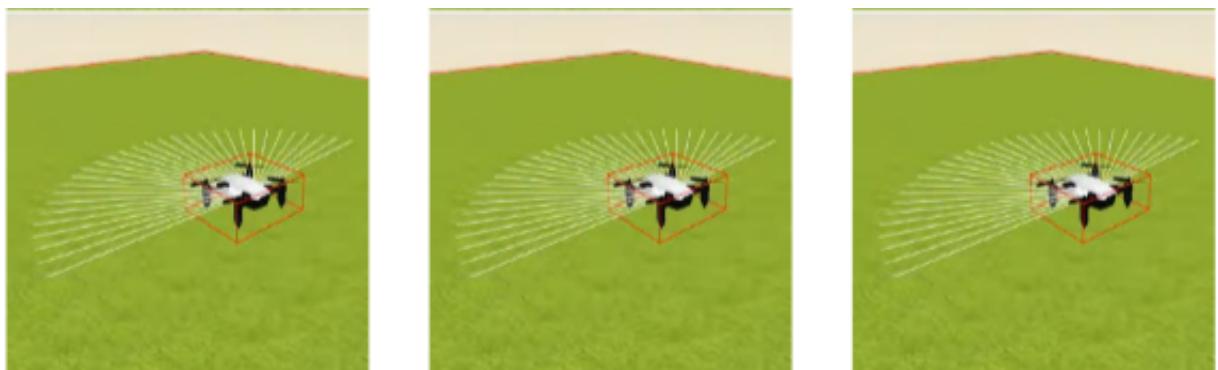
4.4.2. Motor de físicas complementario para drones

El motor de físicas complementario dota a *WebSim* de unas físicas más realistas puesto que permite a *CANNON* materializar la gravedad. Gracias a ello, se pueden simular mundos en los que, a pesar de existir una gravedad de -9.8, la fuerza autónoma que hace aplicar el motor complementario permite volar al drone.

Las físicas realistas implementadas permiten diferenciar entre el despegue de un drone ligero y el de uno mucho más pesado. Por ejemplo, para un fuerza máxima de 1 N, un drone de 1 Kg podrá despegar mientras que otro de 100 Kg no será capaz puesto que la fuerza máxima aplicada no es suficiente para superar la fuerza de la gravedad¹⁷.



(a) Despegue del drone Tello de 1 Kg



(b) Despegue del drone Tello de 100 Kg

Figura 4.16: Despegue con drones de diferentes masas

Por otro lado, el control PD en posición incrementa el realismo de las físicas también a nivel visual puesto que hace recrear un movimiento más fluido y no produce una brusca frenada co-

¹⁷<https://www.youtube.com/watch?v=S1E1zKjFkLo>

mo ocurría con la imposición de la posición con *updatePosition*. La fluidez del movimiento se consigue gracias a la fase de estabilización característica del controlador PD hasta que consigue逼近 su salida al valor de referencia¹⁸. En la Figura 4.17 se aprecia como el controlador tarda unos ms en estabilizar la posición y al principio la posición tiende a caer como consecuencia de la atracción de la gravedad. La Figura 4.18 muestra la progresión de la velocidad a lo largo del tiempo cuando el drone despegue.

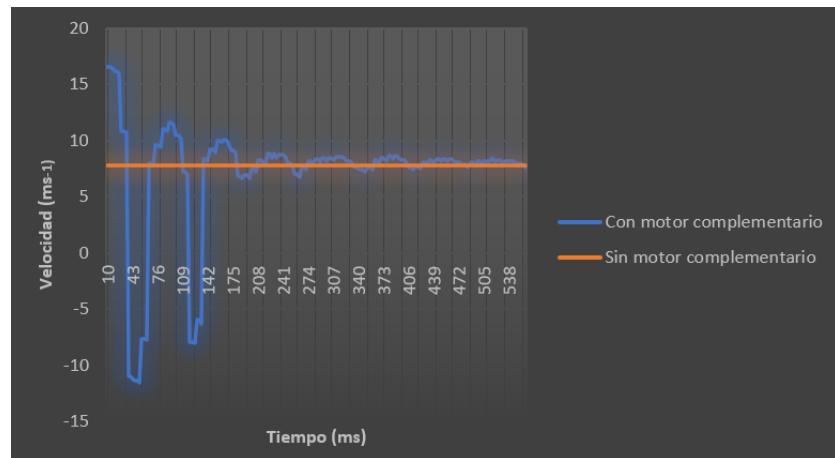


Figura 4.17: Tiempo - Posición Controlador PD en posición para la altura

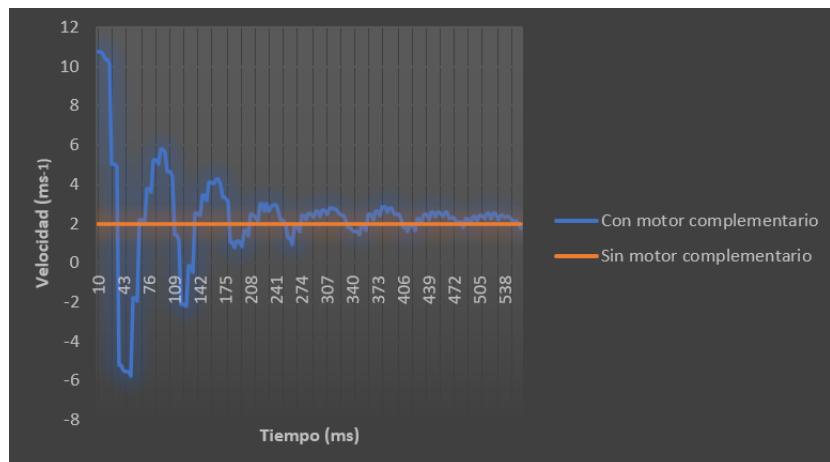


Figura 4.18: Tiempo - Velocidad Controlador PD en velocidad del eje vertical

¹⁸<https://www.youtube.com/watch?v=jSGI6KJbzTQ>

Capítulo 5

Nuevos ejercicios con físicas realistas

En este capítulo se presentan los nuevos ejercicios que se han creado para enriquecer el contenido ofrecido en el entorno de *Kibotics*. Todos ellos permiten explotar las mejoras que ofrece el motor de físicas complementario implementado.

5.1. Sigue-líneas con rampa

Este ejercicio¹ se basa en la propuesta realizada para la competición *Robocup Junior Australia 2019*². Se trata de una versión mejorada del sigue-líneas tradicional, en el que se incluyen trayectorias más complejas y diversas y dos niveles diferentes conectados a través de una rampa. Actualmente, este ejercicio está disponible en la plataforma *Kibotics* como un ejercicio a resolver en *Python o Scratch* y el robot que se ha seleccionado para su solución ha sido el mBot.

¹<https://www.youtube.com/watch?v=PjTr13M3o5k>

²<https://www.robocupjunior.org.au/>

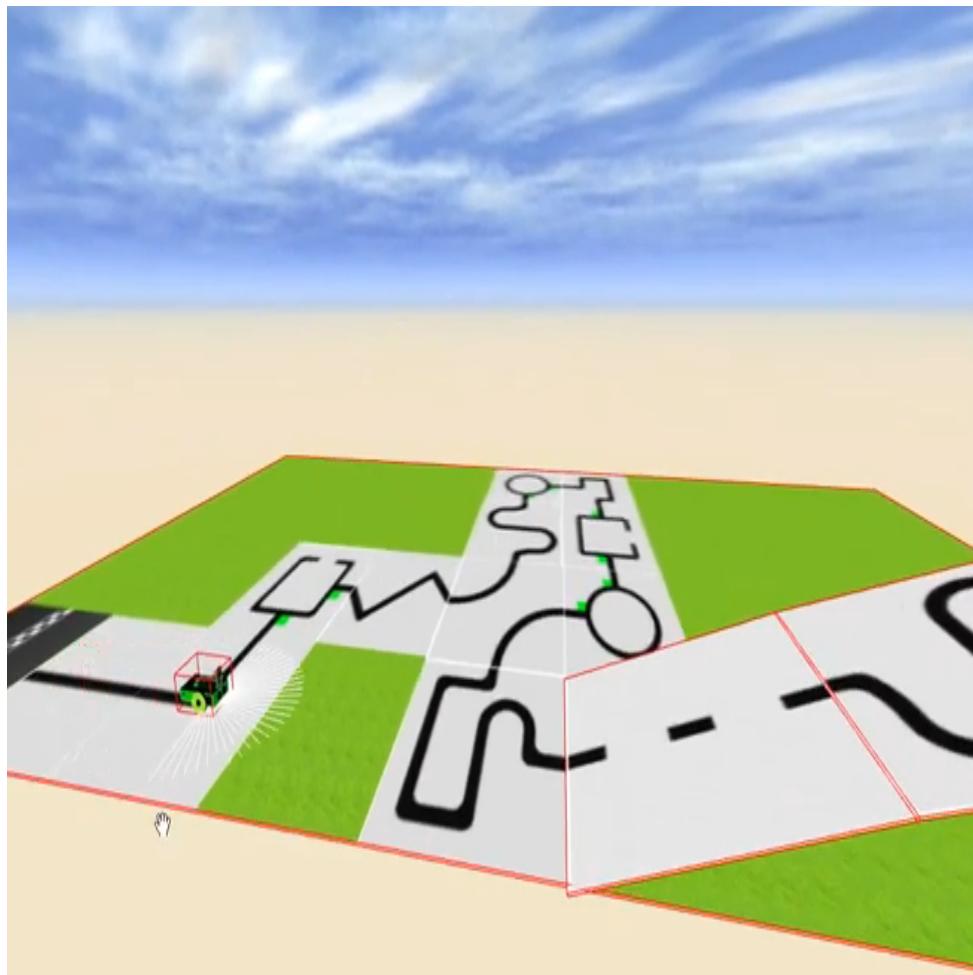


Figura 5.1: Escenario Sigue-líneas con rampa

El ejercicio aprovecha las ventajas del motor de físicas complementario en la subida de las rampas. Durante la subida, *CANNON* materializa la fricción oponiendo fuerzas de rozamiento al movimiento, mientras que el motor complementario se encarga de aplicar la fuerza autónoma necesaria para lograr que el robot ascienda por la rampa. La fuerza resultante será más grande que la necesaria para avanzar por el suelo plano sin inclinación y, además, será necesario tener en cuenta el valor de la fricción y la inclinación de la rampa para hacer más fácil o difícil la subida. Tal y como ocurriría en la realidad con un robot físico, se alcanzará un grado de inclinación o un valor de fricción con los cuales el mBot no será capaz de avanzar por la rampa puesto que el diseño del motor incluye un límite de fuerza máxima aplicable³.

³<https://www.youtube.com/watch?v=8mtK8DVkDZo>

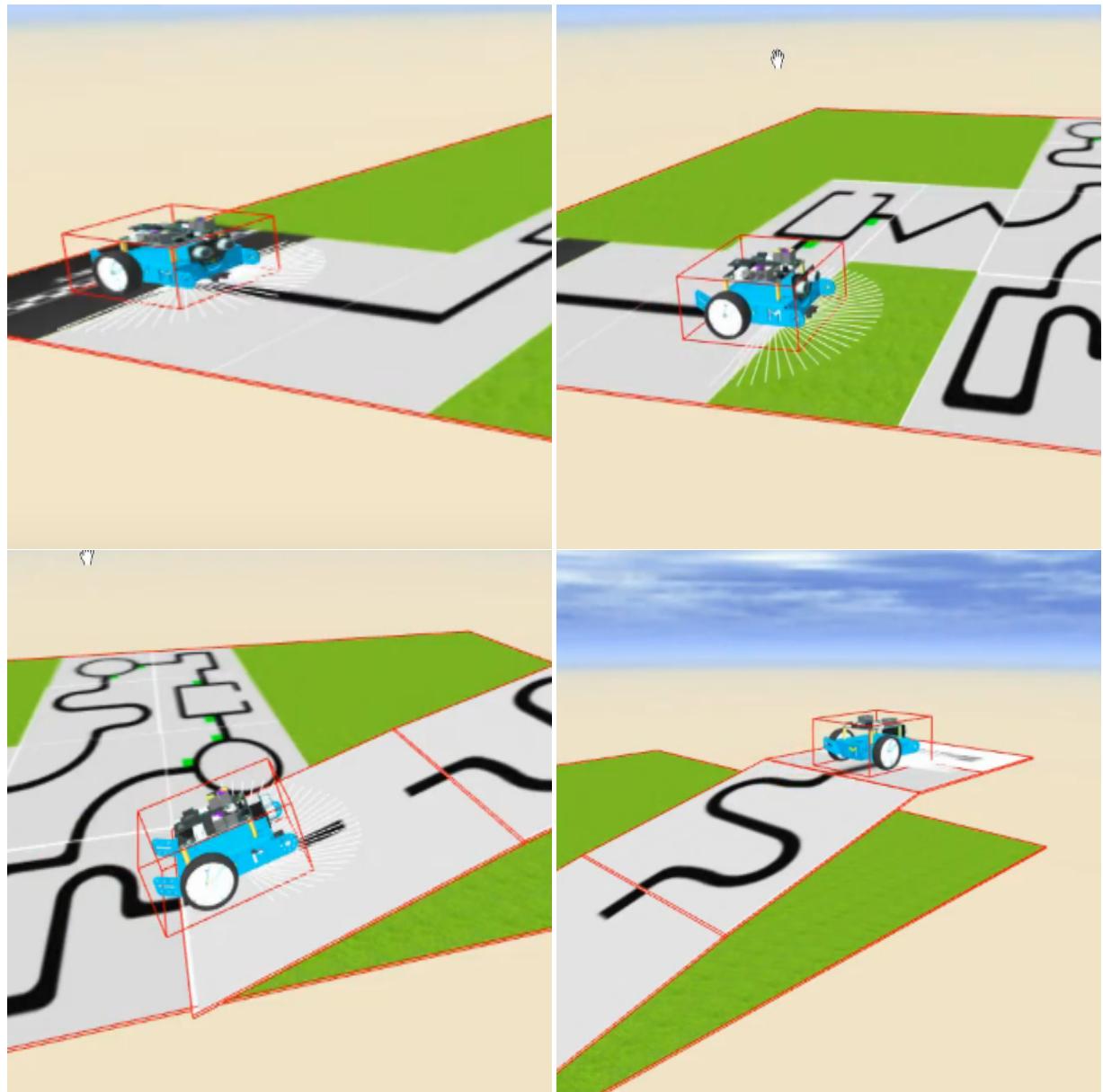


Figura 5.2: Fotograma del movimiento del ejercicio Sigue-líneas con rampa

A continuación, en la tabla 5.1, se recoge el valor de los parámetros del modelo de fuerzas y de *A-Frame* necesarios para el correcto funcionamiento del motor de físicas complementario y que caracterizan este ejercicio.

Parámetros del modelo de fuerzas	
mass	1
inertia	1.3
Fmax	10
Tmax	1
accelerationMax	10
angularAccelerationMax	0.77
linealSpeedMax	10
angularSpeedMax	5
Parámetros de A-Frame	
restitution	0.3
gravity	-9.8
friction	0.00003
linearDamping	-1.3
angularDamping	-1.3

Cuadro 5.1: Parámetros de configuración del modelo de fuerzas y de *A-Frame*

5.2. Laberinto 3D para mBot

Este segundo ejercicio⁴ también se basa en la propuesta realizada para la competición *Robocup Junior Australia 2019*⁵. El objetivo de este ejercicio es hacer llegar al robot al punto en el que se encuentra otro robot perdido para rescatarle del laberinto.

Este ejercicio está disponible para el mBot en el entorno de *Kibotics* para *Python* y *Scratch*. Además, al tratarse de un laberinto multinivel, se ve beneficiado por el motor de físicas complementario en la subida de la rampa, igual que ocurría en el ejercicio anterior⁶.

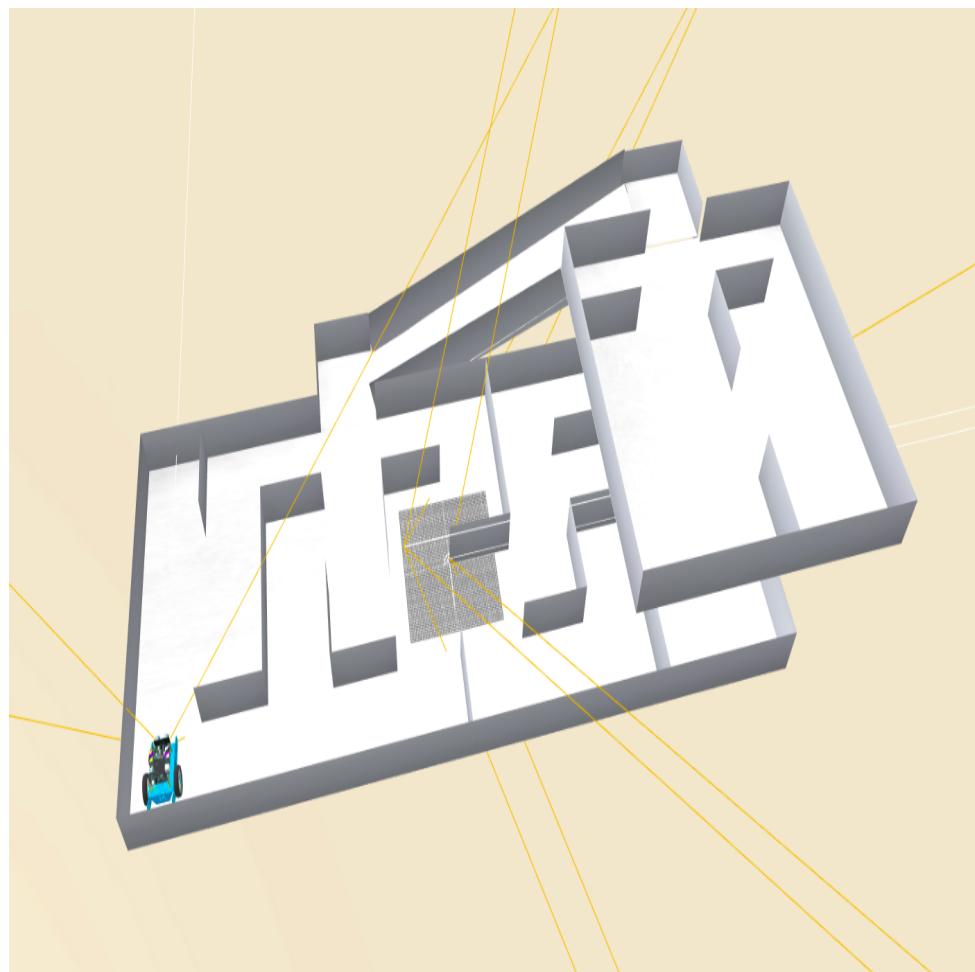


Figura 5.3: Laberinto 3D para mBot

⁴<https://www.youtube.com/watch?v=R9JXZCeSNFo>

⁵<https://www.robocupjunior.org.au/>

⁶<https://www.youtube.com/watch?v=76kgItpMpGk>

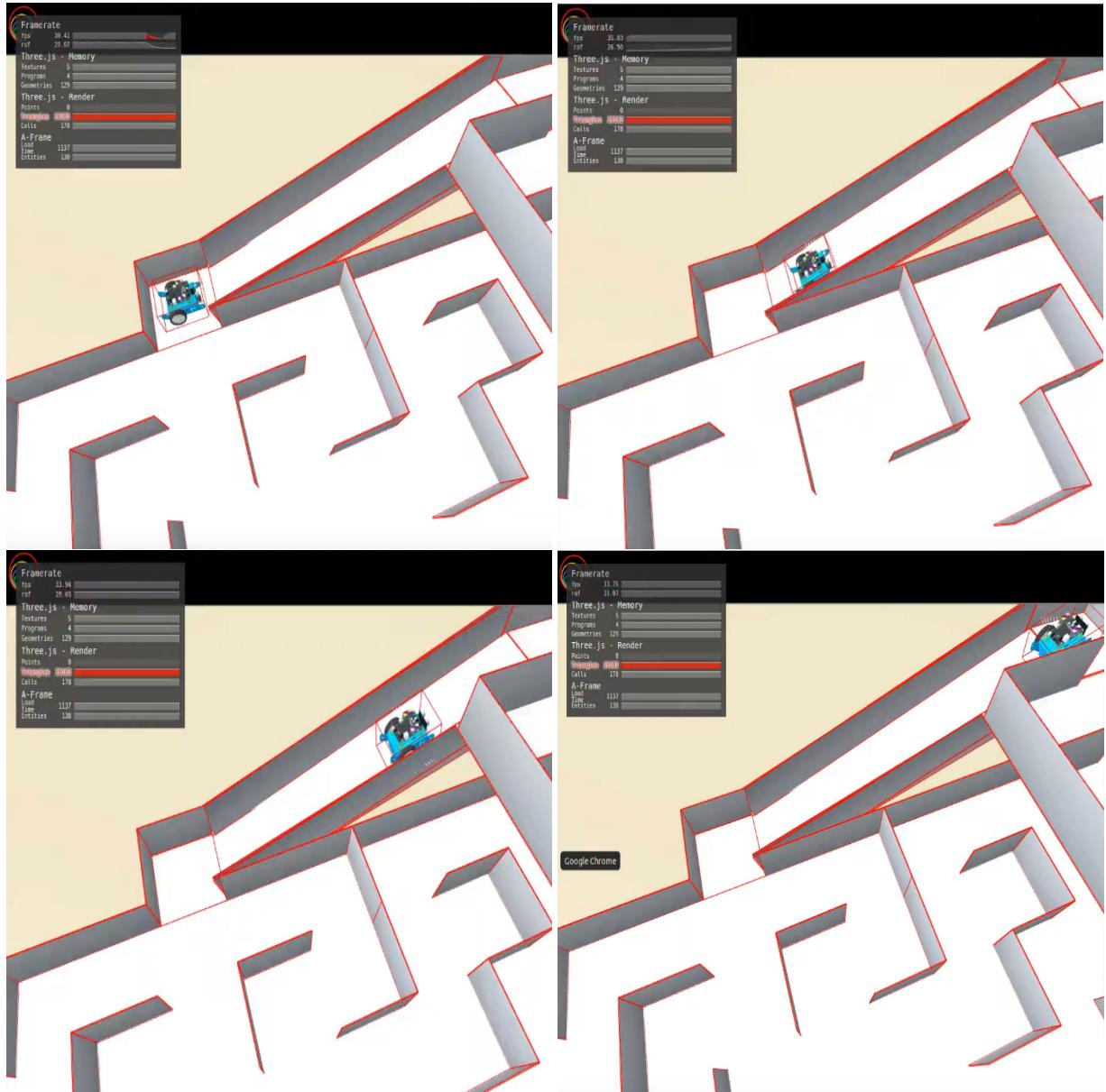


Figura 5.4: Fotograma del movimiento del ejercicio Laberinto 3D para mBot

A continuación, en la tabla 5.2, se recoge el valor de los parámetros del modelo de fuerzas y de *A-Frame* necesarios para el correcto funcionamiento del motor de físicas complementario y que caracterizan este ejercicio.

Parámetros del modelo de fuerzas	
mass	1
inertia	1.3
Fmax	10
Tmax	1
accelerationMax	10
angularAccelerationMax	0.77
linealSpeedMax	10
angularSpeedMax	5
Parámetros de <i>A-Frame</i>	
restitution	0.3
gravity	-9.8
friction	0.0005
linearDamping	-1.3
angularDamping	-1.3

Cuadro 5.2: Parámetros de configuración del modelo de fuerzas y de *A-Frame*

5.3. Laberinto para drone

Se han incluido dos ejercicios nuevos para el drone Tello: laberinto para drone con y sin señalización. El objetivo de ambos ejercicios es que el drone encuentre la salida de un laberinto tridimensional. Este ejercicio aprovecha el motor de físicas complementario en el movimiento del drone, tanto durante el vuelo (controlador PD en velocidad) como cuando el drone permanece quieto a una cierta altura (controlador PD en posición)⁷.

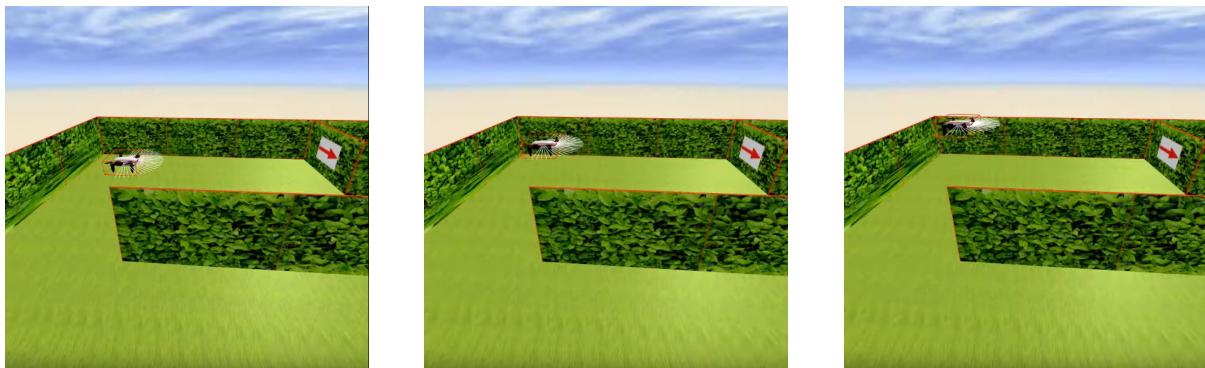


Figura 5.5: Fotograma del movimiento del ejercicio Laberinto para drone

A continuación, en la tabla 5.3, se recoge el valor de los parámetros del modelo de fuerzas y de *A-Frame* necesarios para el correcto funcionamiento del motor de físicas complementario y que caracterizan este ejercicio.

⁷<https://www.youtube.com/watch?v=jSGI6KJbzTQ>

Parámetros del modelo de fuerzas	
mass	1
inertia	1.3
Fmax	10
Tmax	1
accelerationMax	10
angularAccelerationMax	0.77
linealSpeedMax	10
angularSpeedMax	5
Parámetros de A-Frame	
restitution	0.3
gravity	-9.8
friction	0.0000001
linearDamping	0.01
angularDamping	0.01

Cuadro 5.3: Parámetros de configuración del modelo de fuerzas y de *A-Frame*

5.3.1. Sin señalización

La primera versión⁸ está pensada para que el usuario logre hacer que el drone encuentre la salida mediante el uso de instrucciones en posición. Por ejemplo, 'avanza 2 metros' o 'gira a la derecha'.

5.3.2. Con señalización

La segunda versión⁹ se ha implementado con el objetivo de que se utilicen los sensores y cámaras del drone para que se capten las señales que se han colocado por las paredes y que guíen al drone para encontrar la salida. Gracias a la inteligencia artificial, el drone será capaz de reconocer las señales y traducirlas en un movimiento determinado.

⁸<https://www.youtube.com/watch?v=RLjZPhP6P3g>

⁹<https://www.youtube.com/watch?v=9tSqJQ7pqLc>

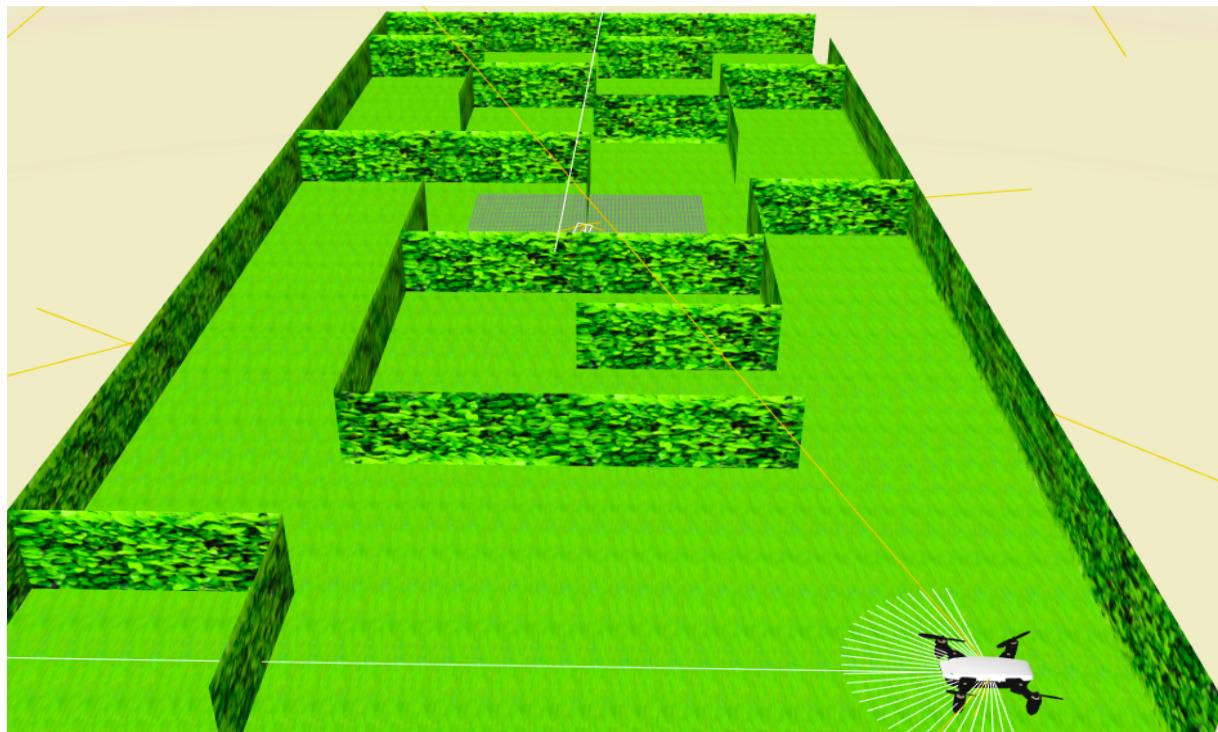


Figura 5.6: Laberinto para drone sin señalización



Figura 5.7: Laberinto para drone con señalización

5.4. Fútbol competitivo

Este último ejercicio¹⁰ también se basa en una de las propuestas presentadas para la competición *Robocup Junior Australia 2019*¹¹. El objetivo de este ejercicio competitivo es meter más goles que el contrincante, es decir, simular un partido de fútbol uno contra uno. El primero que llegue a diez goles, será el ganador. Para ello, se ha implementado un evaluador que lleva la cuenta de los goles metidos por cada equipo¹²(Figura 5.9).

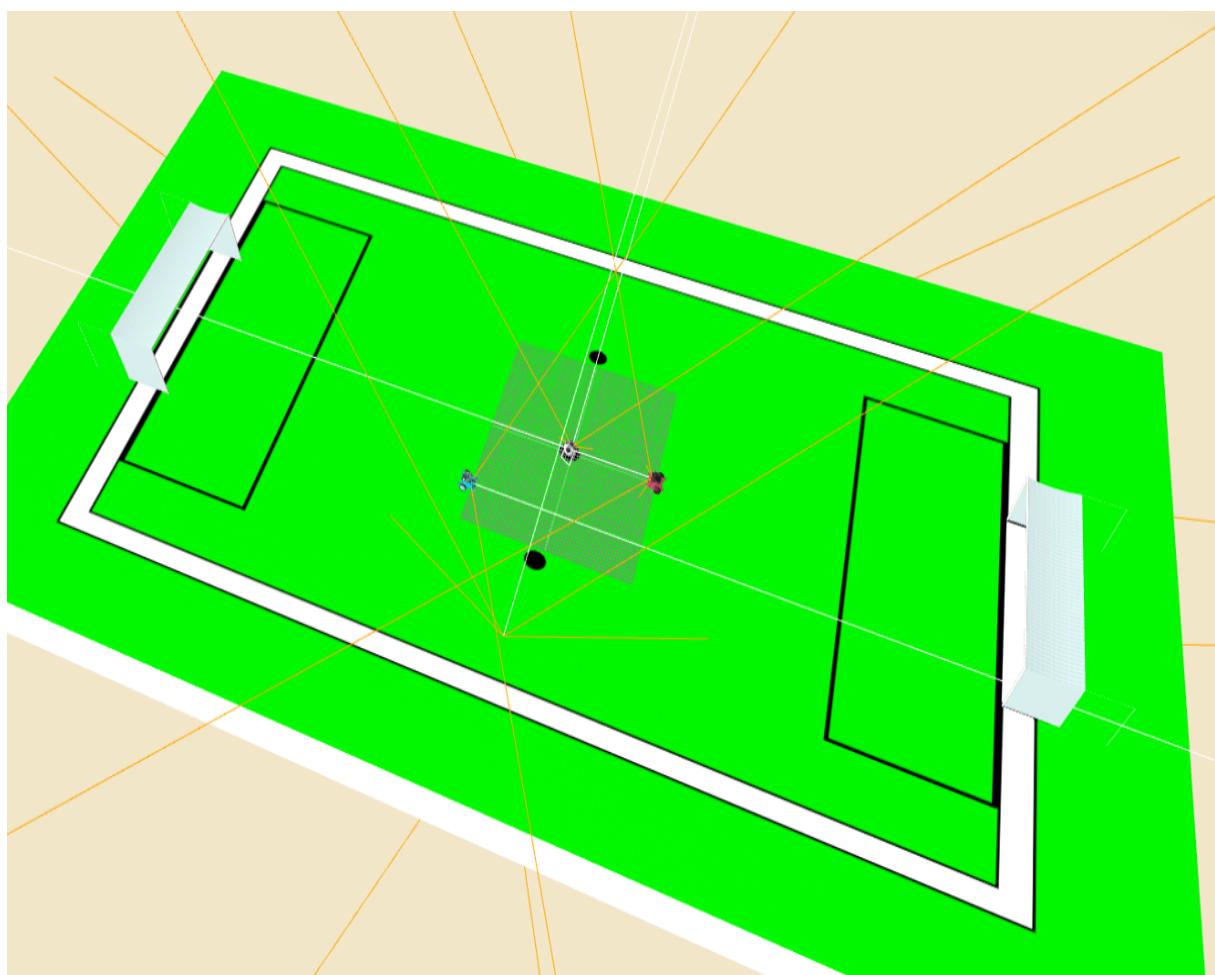


Figura 5.8: Fútbol competitivo

Este ejercicio saca provecho del estudio realizado en las físicas y del motor de físicas complementario tanto en los choques entre los robots y el balón como en el movimiento del balón. Ha sido necesaria la definición de un coeficiente de restitución adecuado para hacer realistas

¹⁰<https://www.youtube.com/watch?v=FYtAFll4keU>

¹¹<https://www.robocupjunior.org.au/>

¹²<https://www.youtube.com/watch?v=lgwECFpTgNk>

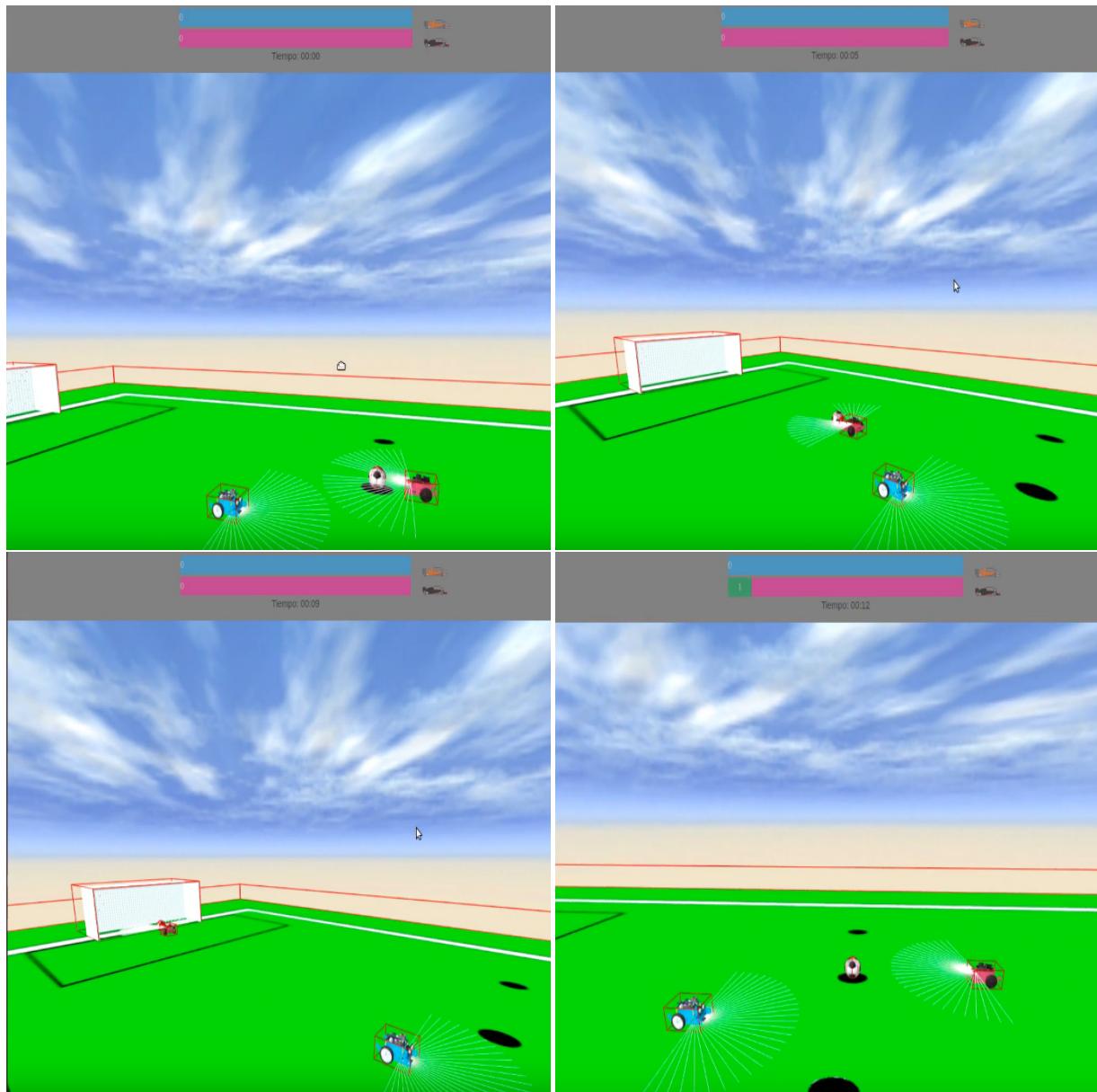


Figura 5.9: Evaluador del ejercicio Fútbol competitivo

tanto los choques como el movimiento de la pelota. En este vídeo¹³ se observa un movimiento no realista del balón, mientras que en este otro¹⁴ se ha realizado el ajuste del coeficiente de restitución y la fricción, por lo que la pelota va girando sobre sí misma mientras va avanzando, haciendo mucho más realista el movimiento.

¹³https://www.youtube.com/watch?v=7W-FB3E0B_I

¹⁴<https://www.youtube.com/watch?v=PIJRqBGPeH4>

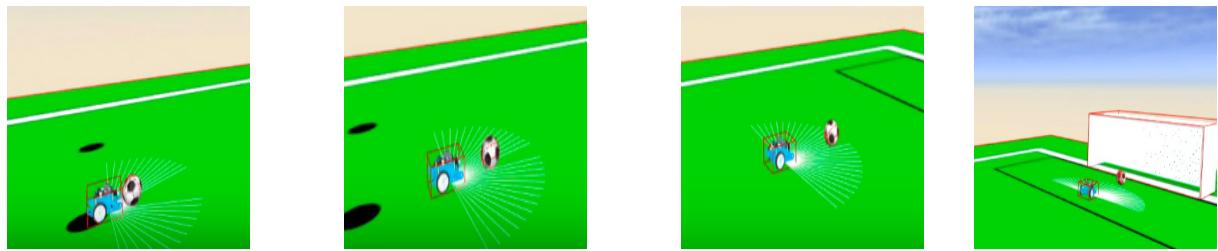


Figura 5.10: Fotograma del movimiento del ejercicio Fútbol competitivo

A continuación, en la tabla 5.4, se recoge el valor de los parámetros del modelo de fuerzas y de *A-Frame* necesarios para el correcto funcionamiento del motor de físicas complementario y que caracterizan este ejercicio.

Parámetros del modelo de fuerzas	
mass	1
inertia	1.3
Fmax	10
Tmax	1
accelerationMax	10
angularAccelerationMax	0.77
linealSpeedMax	10
angularSpeedMax	5
Parámetros de <i>A-Frame</i>	
restitution	0.5
gravity	-9.8
friction	0.0005
linearDamping	0.01
angularDamping	0.01

Cuadro 5.4: Parámetros de configuración del modelo de fuerzas y de *A-Frame*

Capítulo 6

Conclusiones

En este apartado se recogen las conclusiones a las que se ha llegado tras la realización de este proyecto de investigación y se van a valorar los resultados obtenidos. De igual forma, tras exponer las conclusiones y valoraciones, se incluirá un apartado en el que se presentarán algunas interesantes líneas futuras para mejorar y completar la implementación realizada.

6.1. Conclusiones y valoración de resultados

El objetivo principal de este trabajo de crear un motor de físicas mejorado para *WebSim* que estuviera basado en tecnologías web y que permitiese dotar al simulador robótico de unas físicas más realistas, se ha cumplido de manera satisfactoria. Se ha implementado un nuevo motor complementario que coexiste con *CANNON* y cuya finalidad es materializar la fuerza autónoma de los robots, dejando como tarea de *CANNON* la materialización de la gravedad, la fricción y la restitución de la escena.

Anteriormente, la materialización de los robots se implementaba por medio de la función *updatePosition*, que se encargaba de imponer una posición al robot sin tener en cuenta la gravedad, la fricción ni la restitución. En consecuencia, los robots no se movían de manera realista puesto que se estaba asumiendo una aceleración infinita. Sin embargo, el nuevo motor complementario sí que permite un movimiento realista puesto que al ser complementario a *CANNON*, no elimina el efecto que este introduce debido a la fuerza de gravedad, de fricción y en las colisiones, abriendo un amplio abanico de nuevas posibilidades de simulación a *WebSim*.

El nuevo motor complementario consta de dos niveles. El primero de ellos es un modelo de fuerzas que, a partir de la definición de la masa y el momento de inercia del robot, calcula la aceleración o torque a aplicar para cumplir con las consignas que le llegan del cerebro. El segundo nivel consta de varios controladores PD que se encargan de traducir las velocidades y posiciones que le llegan al motor complementario cada 20 ms en la fuerza autónoma a aplicar al robot.

Los dos requisitos que se pedían para cumplir este principal objetivo también se han logrado incluir en la implementación:

- Materialización de robots con distinta masa y que recreen un movimiento autónomo realista, con una aceleración máxima limitada y capacidad de control acotada.

Este requisito se ha logrado satisfacer mediante la definición de una serie de parámetros que se deben configurar para cada ejercicio y que caracterizarán el movimiento y las físicas del mismo. Algunos de estos atributos son propios de *A-Frame* y otros son parámetros del modelo de fuerzas del nuevo motor complementario. En la tabla 4.4 se incluía el detalle de cada uno de estos parámetros.

Además de una mejora visual ofreciendo un movimiento más fluido y realista, permite recrear nuevas posibilidades de simulación como por ejemplo:

- La variación de la fricción del escenario permite recrear escenarios tan diversos como una pista de hielo.
- La materialización de la gravedad hace que sea necesario ejercer una fuerza autónoma capaz de superar la fuerza de la gravedad y hacer ascender al drone.
- La variación de la masa de los robots implica que sea necesario ajustar el resto de parámetros. Por ejemplo, un robot más pesado deberá ejercer una fuerza más grande que un robot más ligero para alcanzar la misma velocidad.
- Los escenarios podrán incluir rampas, ya que los robots terrestres podrán subirlas si se parametrizan de forma correcta los valores de fricción y fuerza autónoma máxima.

- Los robots tienen velocidad lineal y angular límite, al contrario de lo que ocurría con el modelo anterior. Se rompe así con la premisa de aceleración infinita que se ha mantenido hasta el momento.
- Por el hecho de que el motor sea complementario, *CANNON* puede materializar la restitución de las colisiones, permitiendo recrear movimientos más realistas como el de una pelota rodando.
- Coexistencia con el motor por defecto *CANNON* y que no requiera la modificación de su código fuente.

El segundo requisito se consiguió satisfacer gracias a la correcta combinación entre ambos motores que permite que cada uno de ellos materialice la parte de las físicas que le compete de manera independiente. Para ello, fue necesario conocer el ritmo de ejecución de ambos motores. En el caso del nuevo motor complementario es de 20 ms puesto que se incluyó un *timeout* para establecer ese ritmo; en el caso de *CANNON* fue necesario el registro de un nuevo componente en *A-Frame* que se debe incluir en todas las escenas y que permite monitorizar el ritmo de ejecución del bucle de renderizado de *A-Frame*. En cada iteración del bucle de renderizado, *CANNON* actualiza las posiciones y velocidades de los objetos de la escena.

El segundo objetivo era crear varios ejercicios en la plataforma educativa Kibotics que sacasen partido del nuevo motor de físicas y fueran más atractivos para los niños. Este objetivo también se ha completado de manera satisfactoria mediante la creación de cuatro escenarios diferentes que explotan las nuevas físicas de realistas de diferentes formas.

- Creación de escenarios multnivel gracias a la materialización de la fricción, que permite la subida de rampas: sigue-líneas con rampa y laberinto 3D para mBot.
- Materialización del vuelo de un drone en escenarios con gravedad -9.8: laberinto para drone.
- Materialización de las colisiones que permite ajustar el coeficiente de restitución para hacer más realistas los choques entre objetos y el movimiento de un balón rodando por el suelo: fútbol competitivo.

6.2. Mejoras futuras

La implementación de este nuevo motor de físicas complementario ha supuesto un gran avance en el funcionamiento de *WebSim*. No obstante, aún existen múltiples líneas abiertas que ayudarán a mejorar aún más el entorno *Kibotics*.

- Creación de ejercicios competitivos para cuatro jugadores. Por ejemplo, se propone como punto de partida la extensión del ejercicio fútbol competitivo uno contra uno a un ejercicio competitivo de dos contra dos.
- Exploración del motor de físicas *ammo.js* y extender la implementación del motor complementario basada en *CANNON* a este otro motor. En el futuro, *A-Frame* pasará a utilizar el motor *ammo.js* como motor de físicas por defecto, dejando a un lado el de *CANNON* ya que se preveé que quede obsoleto en los próximos años.
- Adición de efectos de sonido a los ejercicios. Un aspecto que otorgaría aún más realismo al simulador sería la adición de audio en las mismas. Sería de especial interés en ejercicios como el del fútbol competitivo, en el que se podría añadir el efecto del sonido del chute al balón y el del público celebrando un gol.

Capítulo 7

Bibliografía