



GRADO EN INGENIERÍA DE ROBÓTICA SOFTWARE

Escuela de Ingeniería de Fuenlabrada

Curso académico 2022-2023

Trabajo Fin de Grado

Beta-testing, implementación de
ROS2 y desarrollo de aplicaciones
usando VisualCircuit

Autor: David Tapiador de Vera

Tutor: Jose María Cañas Plaza

Agradecimientos

Después de tanto sufrir, por fin llega el momento de terminar. Ha sido un camino duro, incluyendo noches sin dormir y mucho estrés acumulado, pero por fin se acaba.

Tengo que agradecer a mis padres y hermana por ayudarme día a día a mejorar y superar los momentos malos.

A mis amigos por obligarme a salir incluso cuando menos ánimos tenía y ayudarme a desconectar de todo.

Y sobretodo tengo que agradecer a mi apoyo fundamental. Al pilar de mi vida y al que me hace seguir adelante día tras día, mi perrete Koby. Él sí que me obliga a salir aunque esté lloviendo, nevando, con las calles congeladas, con una pandemia...
Simplemente gracias.

*Vida antes que muerte,
fuerza antes que debilidad,
viaje antes que destino.*

Brandon Sanderson

Resumen

Escribe aquí el resumen del trabajo. Un primer párrafo para dar contexto sobre la temática que rodea al trabajo.

Un segundo párrafo concretando el contexto del problema abordado.

En el tercer párrafo, comenta cómo has resuelto la problemática descrita en el anterior párrafo.

Por último, en este cuarto párrafo, describe cómo han ido los experimentos.

Acrónimos

AERO *Autonomous Exploration Rover*

AI *Artificial Intelligence*

ANN *Artificial Neural Network*

API *Application Programming Interface*

EKF *Extended Kalman Filter*

FOA *Focus of Attention*

GA *Genetic Algorithm*

GPIO *General Purpose Input/Output*

GPS *Global Positioning System*

HCI *Human-Computer Interaction*

HRI *Human-Robot Interaction*

Índice general

1. Introducción	1
1.1. La primera sección	1
1.2. Segunda sección	1
1.2.1. Números	2
1.2.2. Listas	2
2. Objetivos y metodología de Trabajo	4
2.1. Descripción del problema	4
2.2. Requisitos	4
2.3. Metodología	4
2.4. Plan de trabajo	4
3. Herramientas y plataforma de desarrollo	5
3.1. Lenguaje de programación	5
3.2. ROS2 (Robot Operating System 2)	5
3.3. Gazebo	6
3.4. Turtlebot2	6
3.5. VisualCircuit	6
4. Desarrollo de bloques driver	7
4.1. Snippets	7
4.2. Verbatim	7
4.3. Ecuaciones	8
4.4. Tablas o cuadros	8
5. Sigue personas	10
5.1. Conclusiones	10
5.2. Corrector ortográfico	11

6. Máquina de estados (VFF)	12
6.1. Conclusiones	12
6.2. Corrector ortográfico	13
7. Conclusiones	14
7.1. Conclusiones	14
7.2. Corrector ortográfico	15
Bibliografía	16

Índice de figuras

1.1. Robot aspirador Roomba de iRobot.	2
3.1. Comunicación del nodo Master con los nodos Intermedios y con distintos sensores y actuadores.	6

Listado de códigos

3.1. Hola mundo en python	5
4.1. Función para buscar elementos 3D en la imagen	7
4.2. Cómo usar un Slider	8

Listado de ecuaciones

4.1. Ejemplo de ecuación con fracciones	8
4.2. Ejemplo de ecuación con array y letras y símbolos especiales	8

Índice de cuadros

4.1. Parámetros intrínsecos de la cámara	9
--	---

Capítulo 1

Introducción

Escribe aquí un párrafo explicando brevemente lo que vas a contar en este capítulo. En este primer capítulo, el de introducción, se trata de dar un contexto amplio y atractivo del trabajo. Comienza hablando de un contexto general y acaba hablando del contexto más específico en el que se enmarca el proyecto. Es el capítulo idóneo para incluir todas las referencias bibliográficas que hayan tratado este tema; suponen un fuerte respaldo al trabajo.

1.1. La primera sección

En los textos puedes poner palabras en *cursiva*, para aquellas expresiones en sentido *figurado*, palabras como *robota*, que está fuera del diccionario castellano, o bien para resaltar palabras de una colección: *(a)* es la primera letra del abecedario, *(b)* es la segunda, etc.

Al poner las dos líneas del anterior párrafo, este aparecerá separado del anterior. Si no las pongo, los párrafos aparecerán pegados. Sigue el criterio que consideres más oportuno.

1.2. Segunda sección

No olvides incluir imágenes y referenciarlas, como la Figura UwU 1.1.

Ni tampoco olvides de poner las URLs como notas al pie. Por ejemplo, si hablo de la Robocup¹.

¹<http://www.robocup.org>

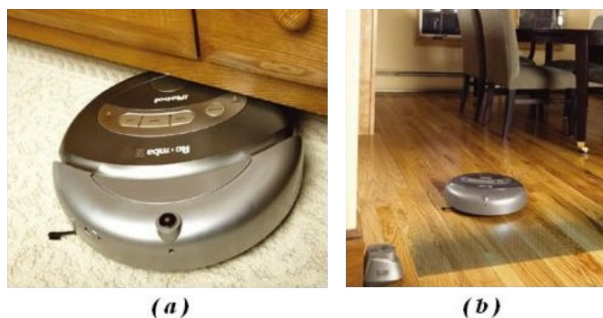


Figura 1.1: Robot aspirador Roomba de iRobot.

1.2.1. Números

En lugar de tener secciones interminables, como la Sección 1.1, divídelas en subsecciones.

Para hablar de números, mételes en el entorno *math* de L^AT_EX, por ejemplo, $1,5Kg$. También puedes usar el símbolo del Euro como aquí: 1.500€.

1.2.2. Listas

Cuando describas una colección, usa `itemize` para ítems o `enumerate` para enumerados. Por ejemplo:

- *Entorno de simulación.* Hemos usado dos entornos de simulación: uno en 3D y otro en 2D.
- *Entornos reales.* Dentro del campus, hemos realizado experimentos en Biblioteca y en el edificio de Gestión.

1. Primer elemento de la colección.
2. Segundo elemento de la colección.

Referencias bibliográficas Cita, sobre todo en este capítulo, referencias bibliográficas que respalden tu argumento. Para citarlas basta con poner la instrucción `\cite` con el identificador de la cita. Por ejemplo: libros como [8], artículos como [7], URLs como [6], tesis como [4], congresos como [5], u otros trabajos fin de grado como [2].

Las referencias, con todo su contenido, están recogidas en el fichero `bibliografia.bib`. El contenido de estas referencias está en formato BibTex. Este

formato se puede obtener en muchas ocasiones directamente, desde plataformas como **Google Scholar** u otros repositorios de recursos científicos.

Existen numerosos estilos para reflejar una referencia bibliográfica. El estilo establecido por defecto en este documento es APA, que es uno de los estilos más comunes, pero lo puedes modificar en el archivo `memoria.tex`; concretamente, cambiando el campo `apalike` a otro en la instrucción `\bibliographystyle{apalike}`.

Y, para terminar este capítulo, resume brevemente qué vas a contar en los siguientes.

Capítulo 2

Objetivos y metodología de Trabajo

Quizás algún fragmento de libro inspirador...

Autor, *Título*

Escribe aquí un párrafo explicando brevemente lo que vas a contar en este capítulo. En este capítulo lo ideal es explicar cuáles han sido los objetivos que te has fijado conseguir con tu trabajo, qué requisitos ha de respetar el resultado final, y cómo lo has llevado a cabo; esto es, cuál ha sido tu plan de trabajo.

2.1. Descripción del problema

Cuenta aquí el objetivo u objetivos generales y, a continuación, concrétales mediante objetivos específicos.

2.2. Requisitos

Describe los requisitos que ha de cumplir tu trabajo.

2.3. Metodología

Qué paradigma de desarrollo software has seguido para alcanzar tus objetivos.

2.4. Plan de trabajo

Qué agenda has seguido. Si has ido manteniendo reuniones semanales, cumplimentando objetivos parciales, si has ido afinando poco a poco un producto final completo, etc.

Capítulo 3

Herramientas y plataforma de desarrollo

Escribe aquí un párrafo explicando brevemente lo que vas a contar en este capítulo. En este capítulo, explica qué has usado a nivel hardware y software para poder desarrollar tu trabajo: librerías, sistemas operativos, plataformas, entornos de desarrollo, etc.

3.1. Lenguaje de programación

```
print("Hello World")
```

Código 3.1: Hola mundo en python

3.2. ROS2 (Robot Operating System 2)

ROS¹ o Robot Operating System es un *middleware*² formado por un conjunto de herramientas y librerías de software libre empleadas para el desarrollo de aplicaciones robóticas. Su objetivo es ofrecer una plataforma estándar para todas las ramas de la robótica.

ROS se basa en una arquitectura *cliente-servidor* centralizado que, mediante suscriptores y publicadores, permite enviar información, ya sean medidas de sensores, cambios de estado, decisiones usando árboles de decisión, órdenes a los actuadores, etc.

Para comunicarse con los servidores (o como se llaman en ROS, "*topics*") se usan nodos. Estos nodos pueden contar con varios publicadores y suscriptores simultáneos.

¹ROS: <http://wiki.ros.org/es>

²Middleware: software que se sitúa entre las aplicaciones y el sistema operativo

Cada *topic* se define con un tipo de mensaje, que será el único que se pueda enviar y recibir a través de él. Estos tipos de mensajes pueden ser mensajes simples como una cadena de caracteres o tipos compuestos con otros tipos, permitiéndonos crear topics adecuados a las necesidades de cada proyecto.

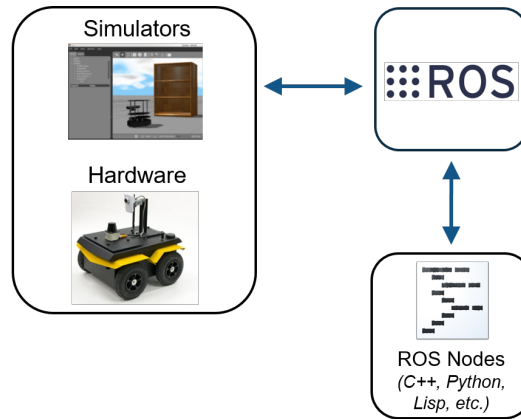


Figura 3.1: Comunicación del nodo Master con los nodos Intermedios y con distintos sensores y actuadores.. Imagen obtenida de [1]

3.3. Gazebo

3.4. Turtlebot2

3.5. VisualCircuit

Capítulo 4

Desarrollo de bloques driver

Quizás algún fragmento de libro inspirador...

Autor, *Título*

Escribe aquí un párrafo explicando brevemente lo que vas a contar en este capítulo. En este capítulo (y quizás alguno más) es donde, por fin, describes detalladamente qué has hecho y qué experimentos has llevado a cabo para validar tus desarrollos.

4.1. Snippets

Puede resultar interesante, para clarificar la descripción, mostrar fragmentos de código (o *snippets*) ilustrativos. En el Código 4.1 vemos un ejemplo escrito en C++.

```
void Memory::hypothesizeParallelograms () {
    for(it1 = this->controller->segmentMemory.begin(); it1++) {
        squareFound = false; it2 = it1; it2++;
        while ((it2 != this->controller->segmentMemory.end()) && (!squareFound))
        {
            if (geometry::haveACommonVertex((*it1),(*it2),&square)) {
                dist1 = geometry::distanceBetweenPoints3D ((*it1).start, (*it1).end);
                dist2 = geometry::distanceBetweenPoints3D ((*it2).start, (*it2).end);
            }
        }
        // [...]
    }
}
```

Código 4.1: Función para buscar elementos 3D en la imagen

En el Código 4.2 vemos un ejemplo escrito en Python.

4.2. Verbatim

Para mencionar identificadores usados en el código —como nombres de funciones o variables— en el texto, usa el entorno literal o verbatim

```
def mostrarValores():
    print (w1.get(), w2.get())

master = Tk()
w1 = Scale(master, from_=0, to=42)
w1.pack()
w2 = Scale(master, from_=0, to=200, orient=HORIZONTAL)
w2.pack()
Button(master, text='Show', command=mostrarValores).pack()

mainloop()
```

Código 4.2: Cómo usar un Slider

`hypothesizeParallelograms()`. También se puede usar este entorno para varias líneas, como se ve a continuación:

```
void Memory::hypothesizeParallelograms () {
    // add your code here
}
```

4.3. Ecuaciones

Si necesitas insertar alguna ecuación, puedes hacerlo. Al igual que las figuras, no te olvides de referenciarlas. A continuación se exponen algunas ecuaciones de ejemplo: Ecuación 4.1 y Ecuación 4.2.

$$H = 1 - \frac{\sum_{i=0}^N \frac{(\frac{d_{js} + d_{je}}{2})}{N}}{M} \quad (4.1)$$

Ecuación 4.1: Ejemplo de ecuación con fracciones

$$v(entrada) = \begin{cases} 0 & \text{if } \epsilon_t < 0,1 \\ K_p \cdot (T_t - T) & \text{if } 0,1 \leq \epsilon_t < M_t \\ K_p \cdot M_t & \text{if } M_t < \epsilon_t \end{cases} \quad (4.2)$$

Ecuación 4.2: Ejemplo de ecuación con array y letras y símbolos especiales

4.4. Tablas o cuadros

Si necesitas insertar una tabla, hazlo dignamente usando las propias tablas de L^AT_EX, no usando pantallazos e insertándolas como figuras... En el Cuadro 4.1 vemos

un ejemplo.

Parámetros	Valores
Tipo de sensor	Sony IMX219PQ[7] CMOS 8-Mpx
Tamaño del sensor	3.674 x 2.760 mm (1/4" format)
Número de pixels	3280 x 2464 (active pixels)
Tamaño de pixel	1.12 x 1.12 μ m
Lente	f=3.04 mm, f/2.0
Ángulo de visión	62.2 x 48.8 degrees
Lente SLR equivalente	29 mm

Cuadro 4.1: Parámetros intrínsecos de la cámara

Capítulo 5

Sigue personas

Quizás algún fragmento de libro inspirador...

Autor, *Título*

Escribe aquí un párrafo explicando brevemente lo que vas a contar en este capítulo, que básicamente será una recapitulación de los problemas que has abordado, las soluciones que has prouesto, así como los experimentos llevados a cabo para validarlos. Y con esto, cierras la memoria.

5.1. Conclusiones

Enumera los objetivos y cómo los has cumplido.

Enumera también los requisitos implícitos en la consecución de esos objetivos, y cómo se han satisfecho.

No olvides dedicar un par de párrafos para hacer un balance global de qué has conseguido, y por qué es un avance respecto a lo que tenías inicialmente. Haz mención expresa de alguna limitación o peculiaridad de tu sistema y por qué es así. Y también, qué has aprendido desarrollando este trabajo.

Por último, añade otro par de párrafos de líneas futuras; esto es, cómo se puede continuar tu trabajo para abarcar una solución más amplia, o qué otras ramas de la investigación podrían seguirse partiendo de este trabajo, o cómo se podría mejorar para conseguir una aplicación real de este desarrollo (si es que no se ha llegado a conseguir).

5.2. Corrector ortográfico

Una vez tengas todo, no olvides pasar el corrector ortográfico de L^AT_EXa todos tus ficheros *.tex*. En **Windows**, el propio editor **TeXworks** incluye el corrector. En **Linux**, usa **aspell** ejecutando el siguiente comando en tu terminal:

```
aspell --lang=es --mode=tex check capitulo1.tex
```

Capítulo 6

Máquina de estados (VFF)

Quizás algún fragmento de libro inspirador...

Autor, *Título*

Escribe aquí un párrafo explicando brevemente lo que vas a contar en este capítulo, que básicamente será una recapitulación de los problemas que has abordado, las soluciones que has prouesto, así como los experimentos llevados a cabo para validarlos. Y con esto, cierras la memoria.

6.1. Conclusiones

Enumera los objetivos y cómo los has cumplido.

Enumera también los requisitos implícitos en la consecución de esos objetivos, y cómo se han satisfecho.

No olvides dedicar un par de párrafos para hacer un balance global de qué has conseguido, y por qué es un avance respecto a lo que tenías inicialmente. Haz mención expresa de alguna limitación o peculiaridad de tu sistema y por qué es así. Y también, qué has aprendido desarrollando este trabajo.

Por último, añade otro par de párrafos de líneas futuras; esto es, cómo se puede continuar tu trabajo para abarcar una solución más amplia, o qué otras ramas de la investigación podrían seguirse partiendo de este trabajo, o cómo se podría mejorar para conseguir una aplicación real de este desarrollo (si es que no se ha llegado a conseguir).

6.2. Corrector ortográfico

Una vez tengas todo, no olvides pasar el corrector ortográfico de L^AT_EXa todos tus ficheros *.tex*. En **Windows**, el propio editor **TeXworks** incluye el corrector. En **Linux**, usa **aspell** ejecutando el siguiente comando en tu terminal:

```
aspell --lang=es --mode=tex check capitulo1.tex
```

Capítulo 7

Conclusiones

Quizás algún fragmento de libro inspirador...

Autor, *Título*

Escribe aquí un párrafo explicando brevemente lo que vas a contar en este capítulo, que básicamente será una recapitulación de los problemas que has abordado, las soluciones que has propuesto, así como los experimentos llevados a cabo para validarlos. Y con esto, cierras la memoria.

7.1. Conclusiones

Enumera los objetivos y cómo los has cumplido.

Enumera también los requisitos implícitos en la consecución de esos objetivos, y cómo se han satisfecho.

No olvides dedicar un par de párrafos para hacer un balance global de qué has conseguido, y por qué es un avance respecto a lo que tenías inicialmente. Haz mención expresa de alguna limitación o peculiaridad de tu sistema y por qué es así. Y también, qué has aprendido desarrollando este trabajo.

Por último, añade otro par de párrafos de líneas futuras; esto es, cómo se puede continuar tu trabajo para abarcar una solución más amplia, o qué otras ramas de la investigación podrían seguirse partiendo de este trabajo, o cómo se podría mejorar para conseguir una aplicación real de este desarrollo (si es que no se ha llegado a conseguir).

7.2. Corrector ortográfico

Una vez tengas todo, no olvides pasar el corrector ortográfico de L^AT_EXa todos tus ficheros *.tex*. En **Windows**, el propio editor **TeXworks** incluye el corrector. En **Linux**, usa **aspell** ejecutando el siguiente comando en tu terminal:

```
aspell --lang=es --mode=tex check capitulo1.tex
```

Bibliografía

- [1] S. Castro. Comunicación entre nodos intermedios, hardware/software y nodo master, 2017.
- [2] J. Vega. Navegación y autolocalización de un robot guía de visitantes. Master thesis on computer science, Rey Juan Carlos University, September 2008.
- [3] J. Vega. De la tiza al robot. Technical report, June 2015.
- [4] J. Vega. *Educational framework using robots with vision for constructivist teaching Robotics to pre-university students*. Doctoral thesis on computer science and artificial intelligence, University of Alicante, September 2018.
- [5] J. Vega. JdeRobot-Kids framework for teaching robotics and vision algorithms. In *II jornada de investigación doctoral*. University of Alicante, June 2018.
- [6] J. Vega. El profesor Julio Vega, finalista del concurso 'Ciencia en Acción 2019'. URJC, on-line newspaper interview, July 2019.
- [7] J. Vega and J. Cañas. PyBoKids: An innovative python-based educational framework using real and simulated Arduino robots. *Electronics*, 8:899–915, August 2019.
- [8] J. Vega, E. Perdices, and J. Cañas. *Attentive visual memory for robot localization*, pages 408–438. IGI Global, USA, September 2012. Text not available. This book is protected by copyright.