|  |  |
| --- | --- |
| ANTEPROYECTO DE TRABAJO FIN DE GRADO | |
| (Modelo TFG-5) | |
| Convocatoria ordinaria 🞏 Convocatoria extraordinaria 🞏 | |
| A CUMPLIMENTAR POR EL/LA ESTUDIANTE | |
|  | |
| Nombre y Apellidos: Saúl Ortega Vázquez DNI: 03920959B | |
| Dirección: Calle Fuente de la Teja 2 CP: 45006 | |
| Ciudad: Toledo Provincia: Toledo | |
| Teléfono: 617574202 e-mail: sov0101@gmail.com | |
|  | |
| TÍTULO DEL TFG: *ROMEO: Robot Modular para la Enseñanza* | |
| MODALIDAD:  General 🞏 Específico 🞏 | ORIENTACIÓN:  Ejercicio de la profesión libre 🞏 Tareas de desarrollo 🞏 |
|  | |
| DATOS DEL/LOS DIRECTOR(ES) | |
|  | |
| Nombre y Apellidos: Francisco Moya Fernández | |
| Nombre y Apellidos: | |
|  | |
| **PALABRAS CLAVE:** robótica modular, robot modular, robótica, robot | |
|  | |
| BREVE DESCRIPCIÓN DEL TFG (Máximo 2000 palabras)  ANTECEDENTES  La locomoción de robots es uno de los campos de investigación más activos de la robótica. La adaptación al medio en el que van a realizar sus movimientos y cómo se va a desplazar en ese medio constituyen problemas relevantes [1][2]. Para solucionarlos, surgió el concepto de reconfiguración de los robots, o robots modulares, para que pudieran adaptarse mejor a diversos medios, siendo la versatilidad del robot una de las cualidades más importantes de un robot modular. Poco tiempo después surgiría el concepto de auto-configuración de los robots de la mano de Mark Yim, con su tesis doctoral entre los años 1993 y 1994. A partir de esa capacidad de auto-configuración y de la posibilidad de aumentar la versatilidad de los robots para diferentes medios han surgido las diferentes investigaciones y estudios en este campo de la robótica, dando lugar una serie de modelos de robots, de entre los que se encuentran los siguientes:  **Polypod**: Diseñado por Mark Yim en los años 1993 y 1994, fue usado en su tesis como demostración de la posibilidad de auto-configuración de los robots modulares, aunque era de configuración manual. Consta de dos módulos que se conectan obteniendo formas más complejas. Estos dos módulos son los nodos y los segmentos. Los nodos son los módulos que permiten la conexión de varios segmentos y son los que contienen la alimentación. Los segmentos son módulos de dos grados de libertad que constan de los siguientes elementos: dos motores DC, un microprocesador Motorola XC68HC11E2, sensores de proximidad por infrarrojos, sensores de fuerza/torque por infrarrojos y sensores de posición angular de la articulación.  **Polybot**: Fue el siguiente proyecto de Mark Yim, tras su tesis, que empezó a desarrollar desde el año 1998 cuando empezó a trabajar como investigador en el PARC (*Palo Alto Research Center*). No es un robot en sí, sino un conjunto de módulos que permiten la formación de un robot modular. Está compuesto por cinco tipos de módulos (mostrados en la imagen adjunta) basados en la simplicidad teniendo sólo un grado de libertad. Los módulos G2 y G3 disponen de capacidad de acoplarse y separarse, siendo los que consiguieron una auténtica auto-configuración del robot modular.    **M-TRAN**: Consiste en un robot modular diseñado en el año 1998 por el *National Institute of Advanced Industrial Science and Technology* y el *Tokyo Institute of Technology*. Cuatro años más tarde, en el año 2002, se desarrolló una evolución de este, dando lugar al M-TRAN II. Finalmente, en el año 2005 se desarrolla el último modelo M-TRAN III. Está formado por dos piezas semicilíndricas-semicúbicas unidas por un conector. Estas dos piezas son las que permiten las conexiones con más módulos iguales permitiendo formar un robot más complejo. En el M-TRAN y M-TRAN II, la conexión era magnética, pero en el M-TRAN III se sustituye por un sistema mecánico haciéndolo más complejo. El M-TRAN II incorporaba la conectividad inalámbrica, mientras que el M-TRAN III se conecta mediante bus CAN, siendo un módulo el maestro y los demás los esclavos.  **CONRO**: Consiste en un conjunto de módulos que fueron desarrollados en el ISI (*Information Science Institute*), en la universidad de California, para el estudio y realización de robots modulares auto-configurables. Los módulos tenían dos grados de libertad y presentaban capacidad de auto-acoplarse.  **SuperBot**: Consiste en un robot modular desarrollado por el ISI y financiado por la NASA y el DARPA para un uso de exploración planetaria y de recolección de información. Está basado en M-TRAN.   |  |  | | --- | --- | | Módulo Superbot | Módulo Conro |   **LineForm**: Diseñado en el año 2015 [4], es un robot modular formado por un conjunto de servomotores conectados en serie y controlado a través de un Arduino al que se le pasan los programas de control mediante un ordenador por comunicación serie. La longitud que presenta el robot y la resolución de las formas que puede adoptar son sus mayores limitaciones. Entre sus aplicaciones está la manipulación 3D de curvas y el uso como robot cambiador de forma, pero también puede usarse como regla inteligente, adaptándose a ciertas medidas que faciliten los trabajos de diseño, y como exoesqueleto aplicándose alrededor de una extremidad del cuerpo.  **ChainForm**: Diseñado en el año 2016 [5], surge como una evolución de las anteriores investigaciones, tales como LineForm. Consiste en un conjunto de módulos que se unen para formar una cadena que pueda obtener la forma y la longitud deseada. La comunicación que se realiza entre los módulos está basada en el protocolo I2C.  Algunos proyectos de robótica modular han salido al mercado destinados a facilitar tareas de aprendizaje para los niños como es el caso de Robo-Wunderkind.  **Robo-Wunderkind**: Es un proyecto ideado en el 2013 y lanzado al mercado en el 2015 por un precio de 199$ la caja básica de módulos. Este proyecto [3] consiste en un conjunto de 15 módulos, con forma cúbica y de fácil conexión similar a los LEGO infantiles, que cumplen varias funciones, entre las que destacan motores, servos, y diferentes tipos de sensores. Estos módulos independientes y básicos se unen para formar un robot modular más complejo y controlado mediante una sencilla APP. Está destinado a un público más infantil para que los niños puedan aprender lo antes posibles los diferentes conceptos de la robótica más compleja.  Y otros proyectos se han destinado al público para dar otras facilidades, como es el caso de MODI.  **MODI**: Es un proyecto ideado por Luxrobo y lanzado al mercado entre los años 2016 y 2017 por un precio de 69$ la caja básica de módulos, consiste en un conjunto de módulos que realizan funciones básicas y específicas, cada uno, y que se unen entre sí para formar un robot modular más complejo mediante una conexión magnética. Además, puede ser controlado mediante una APP desde el propio teléfono móvil vía Bluetooth.    Por último, aunque no es un ejemplo de robótica modular, sí que ejerce un buen caso de acercamiento de la robótica al público, externo en la materia. Este es el caso de LEGO MINDSTORMS, un proyecto lanzado por LEGO desde el año 1998 con el objetivo de alcanzar el mundo de la robótica y electrónica a un público más amplio.  OBJETIVOS  Muchos de los proyectos basados en robótica modular han estado destinándose a un avance tecnológico de la robótica o a un uso en campos más profesionales de la industria, dejando de lado la posibilidad de hacer que el público que no era especializado en la materia tuviera la capacidad de comprender los conceptos y ponerlos en práctica. Por ello, se han desarrollado proyectos que sólo gente especializada y con altos grados de estudios, lo que requiere un alto coste tanto económico como de dedicación temporal, pueden entender, diseñar y desarrollar de una manera correcta.  Este TFG se ha pensado con el propósito de buscar un mecanismo que facilite el aprendizaje y aumente el entusiasmo. Está dirigido tanto a un público adolescente, estudiantes de secundaria y bachillerato, como a un público adulto sin formación en electrónica o robótica, convirtiendo la materia en ocio, sin agobiar ni aburrir con complejos conceptos matemáticos y tecnológicos.  Por tanto, se busca realizar un proyecto similar al que se ve en los modelos MODI y Robo-Wunderkind pero de una forma un poco más compleja, permitiendo la conexión y el diseño de módulos propios y personales para que la persona además de ganar conocimientos en la materia de electrónica y robótica pueda mejorar su creatividad desde una edad más temprana.  TEMPORIZACIÓN DEL TFG  El trabajo consta de las siguientes partes:   1. Diseño y desarrollo del control del robot. 2. Diseño y desarrollo de la alimentación del robot. 3. Diseño y desarrollo de las comunicaciones entre módulos. 4. Diseño y desarrollo del prototipo. 5. Memoria del proyecto.   Por tanto, la distribución temporal del mismo consistirá en las siguientes fases:   |  |  |  | | --- | --- | --- | | FASE | CONTENIDO | DURACIÓN (h) | | 1 | Control y comunicación de los diferentes módulos del robot, con sus correspondientes pruebas e inclusión dentro de la memoria del proyecto | 175 | | 2 | Alimentación de los módulos, con sus correspondientes pruebas e inclusión dentro de la memoria del proyecto | 75 | | 3 | Prototipo, diseño de la arquitectura del robot y desarrollo de su forma física, incluyéndolo posteriormente como anexo de planos y con su correspondiente parte en la memoria | 75 | | 4 | Realización de la memoria y preparación de la entrega del TFG | 300 |   RESULTADOS ESPERADOS  Con la realización de este proyecto se busca el diseño y creación de un robot modular sencillo para que pueda usarse para entender mejor la electrónica y la robótica, al cual se le puedan diseñar y crear nuevos módulos, y que estos, tengan la forma física y que realicen las tareas deseadas por el usuario. Se espera también que pueda moverse mediante el mayor de formas posibles, dando mayor prioridad a las ruedas, pero intentando que pueda moverse también mediante orugas o patas.  Por tanto, el resultado que se espera conseguir es:   * Diseñar un sistema de control y comunicación entre módulos y un sistema de alimentación capaz de cumplir con las propiedades de simplicidad y versatilidad. * Aplicar una locomoción que se realizará mediante ruedas. * Diseñar un modelo 3D de la conectividad y de la arquitectura del robot que permita diseñar nuevos módulos a gusto del usuario con el fin de que pueda obtenerse físicamente de una manera sencilla, mediante una impresora 3D.   BIBLIOGRAFÍA  [1] Juan González Gómez, “*Robótica modular y locomoción: Aplicación a robots ápodos*” (tesis doctoral Universidad Autónoma de Madrid) – 2008  [2] Juan González Gómez, “*Diseño de robots ápodos*” – 2003  [3] Robo-wunderkind, “*The Story of Robo-Wunderkind*” - <http://robowunderkind.com/>  [4] MIT Media Lab y Stanford University “LineFORM: Actuated Curve Interfaces for Display, Interaction, and Constraint” – 2015 - <http://tangible.media.mit.edu/papers/>  [5] MIT Media Lab y Stanford University “ChainFORM: A Linear Integrated Modular Hardware System for Shape Changing Interfaces” – 2015 - <http://tangible.media.mit.edu/papers/> | |
| Vº Bº y Firma de cada DIRECTOR Firma del/la ESTUDIANTE  Toledo, a 17 de noviembre de 2017 | |