CAPÍTULO IV - Desarrollo

1. ***Módulo de alimentación y control de motores***

Se desarrolló un circuito para llevar a cabo la alimentación y regulación de velocidad de los motores de corriente continua del chasis de cuadricóptero Draganflyer V utilizado en el presente trabajo. En primer lugar, se decidió utilizar una batería de Polímero de Litio (Li-Po, del inglés Lithium Polymer) de 3 celdas, ya que es la configuración de alimentación de los motores de corriente continua recomendada por el fabricante en **[Draganfly Innovations 2006].** Por otro lado, en **[Nadales 2009]**, se describen las características de funcionamiento de los motores en cuestión, y la relación entre el voltaje de alimentación y la corriente consumida por los mismos al hacer girar las hélices del cuadricóptero. A continuación se detallan las características de los motores citadas previamente:

* Modelo de motores DC: Mabuchi RC 280SA.
* Voltaje de alimentación recomendado: 4,5 a 12 Voltios.
* Consumo sin carga: 0,14 Amperios.
* Consumo medio: 4 Amperios.
* Peso individual: 47 Gramos.



Ilustración 1: Relación voltaje-corriente de los motores DC del chasis Draganflyer V.

Tomado de **[Nadales 2009]**

En base a las características de los motores anteriormente expuestas, se puede estimar un consumo promedio de 16 Amperios al alimentar los cuatro motores de forma continua, y de hasta 24 amperios considerando un pico de consumo de hasta 2 amperios por motor al realizar el encendido de los mismos, los cuales deben ser provistos por la batería de polímero de litio de forma instantánea. Para una batería de polímero de litio cualquiera, se tiene que:

Para satisfacer la necesidad de consumo de los motores del cuadricóptero se utilizó una batería Li-Po Yuntong de 3 celdas, con una capacidad de 1350 miliAmperios por Hora (mAH), y una tasa de descarga de 25C. Para la batería seleccionada se estimaron los siguientes valores de consumo y duración:

Para regular la velocidad de los motores de corriente continua del cuadricóptero, se utilizó Modulación por Ancho de Pulso (PWM, del inglés Pulse Width Modulation), enviada desde los puertos de la tarjeta Arduino Nano 3.0, para realizar una conmutación rápida entre los estados de encendido y apagado de los motores, pudiendo mantener un control de lazo abierto sobre su velocidad a partir del ciclo de trabajo del PWM emitido.

****

Ilustración 2: Diagrama de bloques del sistema de control de velocidad de los motores DC del cuadricóptero.

Para realizar la conmutación a alta velocidad de cada motor en un solo sentido, se utilizó un MOSFET IRFZ44N y un diodo de rodada libre, para forzar la descarga de la inductancia del motor al cerrar el canal del MOSFET. Estos fueron seleccionados de entre todos los componentes disponibles en el mercado venezolano por su alta velocidad de conmutación, alta tolerancia y estabilidad ante valores altos de corriente y voltaje, y baja resistencia drenador-surtidor en el caso del IRFZ44N. Se realizaron pruebas para caracterizar la conductividad y resistencia interna del MOSFET ante distintos valores de voltaje aplicados en la compuerta del mismo, al encender uno de los motores del cuadricóptero de forma continua (Ciclo de trabajo de 100% con un voltaje Vgs fijo), con una alimentación de 12V -cercana al voltaje máximo de carga de la batería de polímero de litio seleccionada para alimentar el conjunto-. A continuación se presenta el diagrama del circuito de prueba utilizado, y las curvas características identificadas a partir de los datos recogidos:

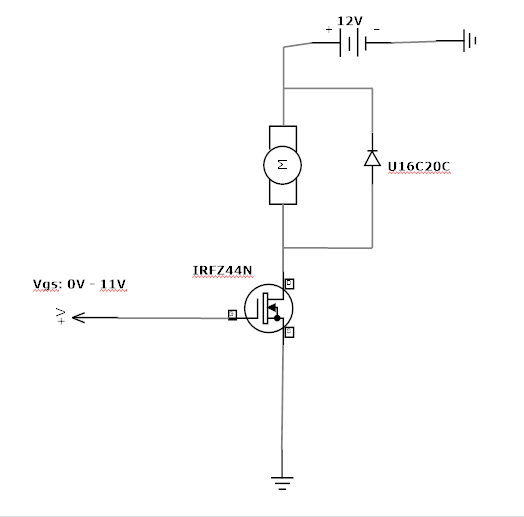


Ilustración 3: Diagrama de circuito para estimación de Vgs óptimo para conmutar MOSFET con carga de motor DC en el surtidor.

Ilustración 4: Relación **Voltaje de compuerta** – **Corriente drenador-surtidor** del MOSFET IRFZ44N, en presencia de carga del motor.

Ilustración 5: Relación **Voltaje de compuerta** - **Corriente drenador-surtidor** del MOSFET IRFZ44N, en presencia de carga del motor.

A partir del análisis realizado se identificó el rango de valores entre 4,5 y 6 voltios como el rango de valores de tensión de compuerta óptimos para el funcionamiento del MOSFET con los motores del cuadricóptero como carga en el drenador. Considerando el efecto de descarga de la batería a utilizar, se decidió utilizar un voltaje de al menos 6V, siendo éste cota superior del rango de valores óptimos identificado, como tensión de activación de la compuerta del MOSFET IRFZ44N.

Para disminuir los efectos de ruido electromagnético que pudieran ser introducidos por la rápida conmutación de los MOSFETS y los motores

al módulo de lógica, sensores y comunicación, el cual envía las señales de PWM para la regulación de velocidad de los motores, se decidió utilizar opto-acopladores para separar totalmente la etapa . Se seleccionó el modelo 4N26, presente en el mercado de componentes electrónicos venezolano, por su alta velocidad de conmutación, tolerancia a altos valores de voltaje y corriente, bajo precio, y simplicidad de configuración. Para obtener la tensión de salida de 6V para conmutar la compuerta del MOSFET IRFZ44N se diseñó un circuito que hace uso de un divisor de voltaje en el emisor del fototransistor, en configuración colector común, como se presenta a continuación:

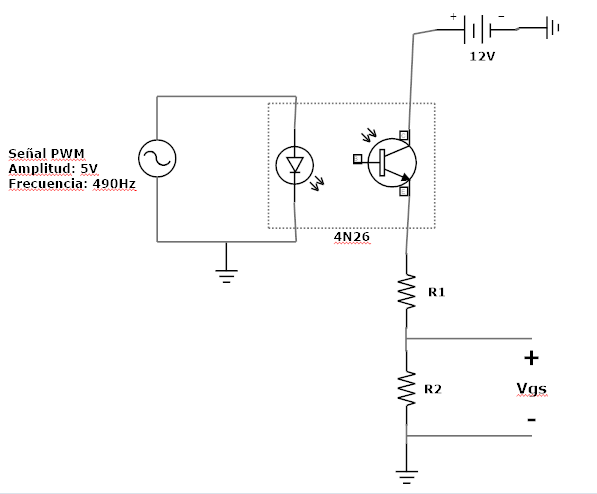
****

Ilustración 6: Diagrama de circuito para estimación de carga total de foto-transistor del opto-acoplador 4N26 en configuración colector común.

Para calcular la resistencia total de la carga del colector común del fototransistor se evaluó el tiempo de respuesta del mismo ante impulsos de PWM de 490 Hz, y se seleccionó un valor de 900Ω, a partir del cual se realizó el cálculo de las resistencias R1 y R2 para el circuito de conmutación con divisor de voltaje. El valor calculado para R1 fue de 390Ω, y para R2 fue de 510Ω.

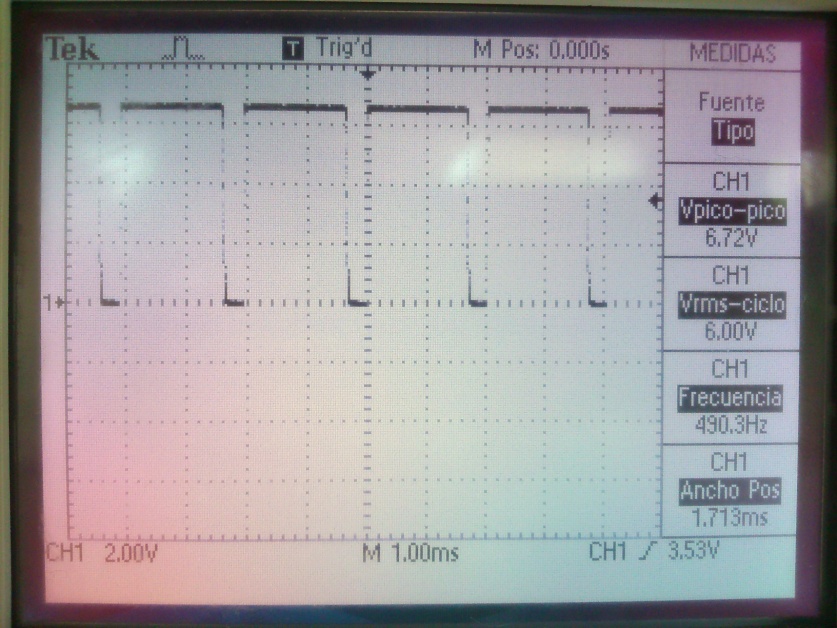


Ilustración 7: Señal de salida del opto-acoplador ante una señal de PWM con un ciclo de trabajo de 98%.

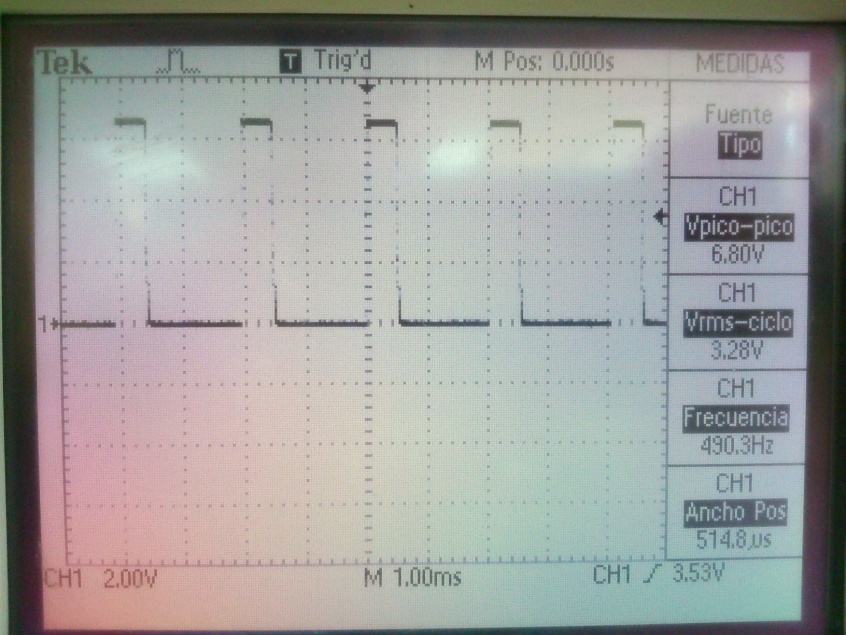


Ilustración 8: Señal de salida del opto-acoplador ante una señal de PWM con un ciclo de trabajo de 23%.

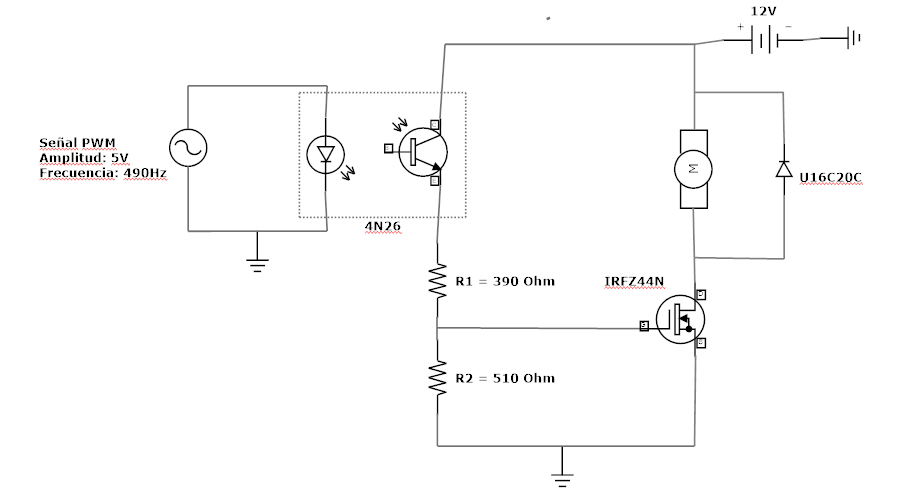


Ilustración 9: Diagrama de circuito de regulación de velocidad diseñado.

Finalmente, se diseñó y construyó una placa de circuito impreso de una sóla capa consistente en un arreglo de cuatro módulos para regulación de velocidad desarrollados en el presente trabajo. A continuación se muestra el diseño y el acabado del circuito luego se ser ensamblado:

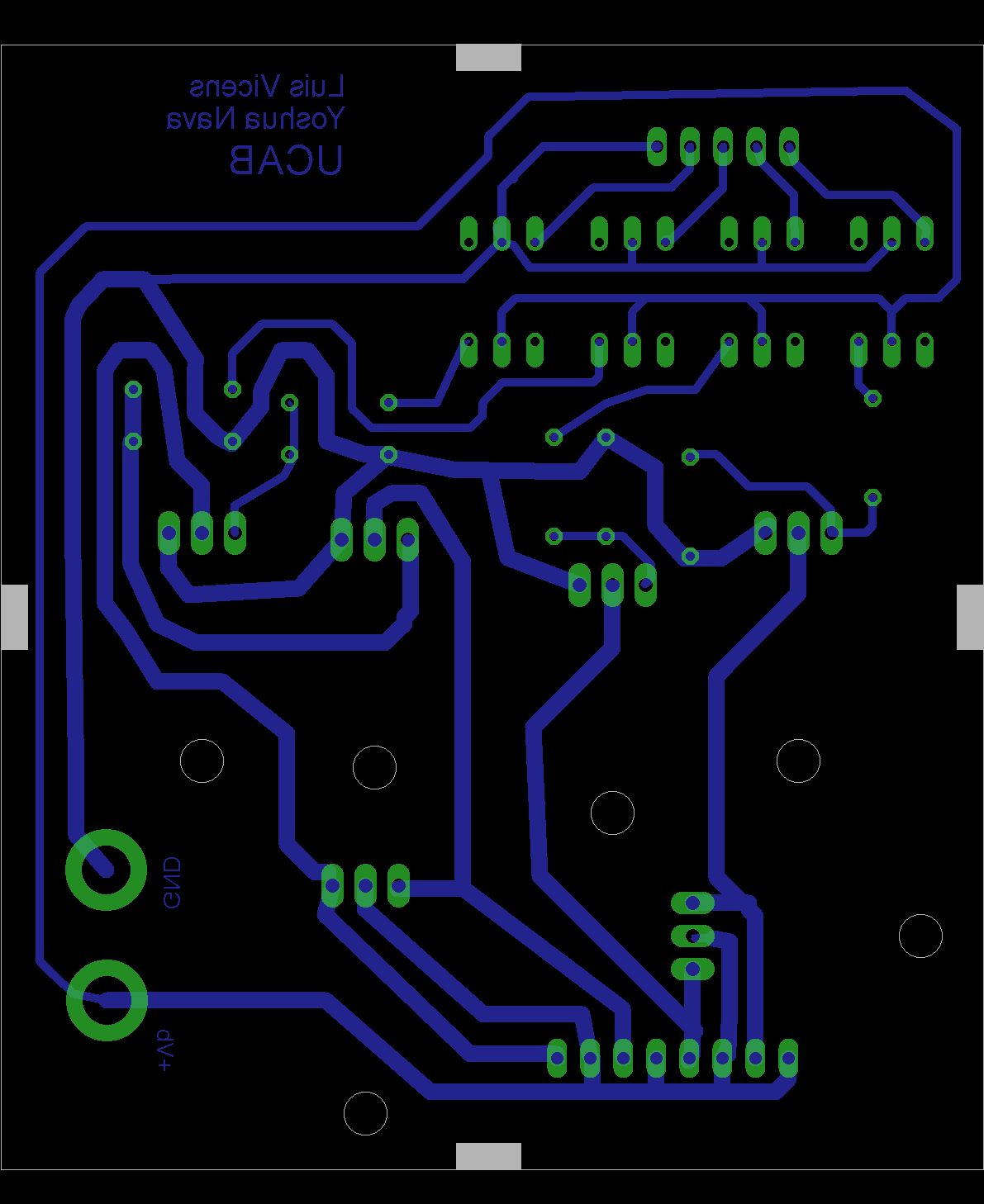


Ilustración 10: Diseño de circuito impreso del módulo de alimentación y control de motores.

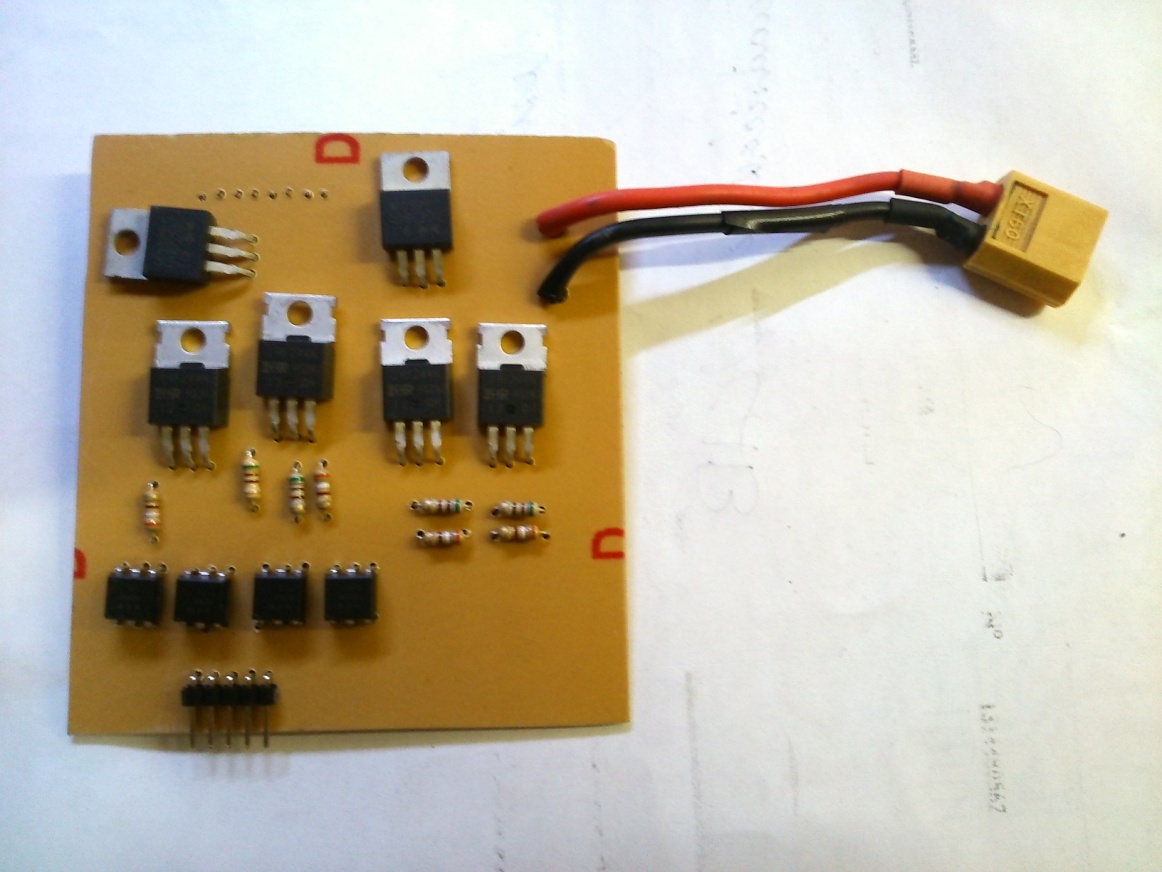
****

Ilustración 11: Tarjeta de circuito impreso del módulo de alimentación y control de motores con conector XT-60 para baterías LiPo.

1. ***Módulo de lógica, sensores y comunicación***

Se diseñó una placa de circuito que consta de una serie de puertos pin header para situar la tarjeta Arduino y la unidad de medición inercial, además de conectar el sensor de ultrasonido, las salidas de PWM y el módulo de XBEE mediante cables “jumper”. La misma sirve de interfaz de comunicación entre la tarjeta Arduino, y los demás módulos del cuadricóptero. Además, permite la alimentación de todo el circuito haciendo uso de la etapa de regulación de voltaje embebida en la tarjeta Arduino, la cual puede ser alimentada con voltajes de entre 6 y 20 voltios. A continuación se detalla el consumo promedio de cada componente del circuito, y el consumo total del mismo:

|  |  |
| --- | --- |
| **Componente** | **Consumo promedio** |
| Arduino Nano | 50 mA |
| Pololu minIMU-9 V2 | 10mA |
| XBee Series 1mW Wire Antenna – Series 1 | 50mA |
| Parallax Ping | 30mA |
| 4 Optocouplers 4N26 – Módulo de control de motores | 240 mA |
| **Total** | **380mA** |

Tabla 1: Desglose del consumo promedio por componente, y acumulado, del módulo de lógica, sensores y comunicación.

Para alimentación del módulo de lógica, sensores y comunicación durante la realización de pruebas de vuelo se utilizó una batería de polímero de litio Yuntong de 300mAH, con un coeficiente de descarga de 3C. A continuación se presenta el cálculo de la máxima capacidad de descarga, y duración de la carga de la misma al alimentar el circuito desarrollado:



Ilustración 12: Placa de circuito del módulo de lógica, sensores y comunicación.

1. ***Estimación de orientación del cuadricóptero***
   1. **Convenciones respecto a los ángulos**

Para simplificar la implementación de los sistemas de control del cuadricóptero, se decidió representar la posición y velocidad angular del mismo en cada eje mediante ángulos de Euler, bajo la siguiente convención:

* Ángulo de Yaw: Ángulo de giro respecto al eje Z del acelerómetro y giroscopio.
* Ángulo de Pitch: Ángulo de giro respecto al eje Y del acelerómetro y giroscopio.
* Ángulo de Roll: Ángulo de giro respecto al eje X del acelerómetro y giroscopio.
* Velocidad de Yaw: Velocidad de giro respecto al eje Z del giroscopio.
* Velocidad de Pitch: Velocidad de giro respecto al eje Y del giroscopio.
* Velocidad de Roll: Velocidad de giro respecto al eje X del giroscopio.
  1. **Descripción de la Unidad de Medición Inercial (IMU)**

Se utilizó una tarjeta Pololu MinIMU-9 v2, la cual está constituida porun giroscopio de 3 ejes L3GD20, y por un acelerómetro de 3 ejes y un compás de 3 ejes LSM303DLHC. La misma provee de una interfaz que permite acceder a las mediciones, por eje, de cada uno de sus sensores, e incluye un regulador de voltaje y un convertidor de nivel de voltaje que permite su operación con una entrada de voltaje de 2,5V a 5,5V.

Para la obtención de datos de la tarjeta Pololu MinIMU-9 v2 se utilizaron las librerías diseñadas por el fabricante para su manejo desde tarjetas Arduino, y se utilizó la configuración por defecto de las mismas en cuanto a tasa de salida de datos, ya que para la obtención de datos del acelerómetro era suficientemente rápida, y para la obtención de datos del giroscopio, es cercana a la velocidad de ejecución del ciclo de control más rápido del cuadricóptero. En principio, para mejorar la estimación incremental de ángulo y el sistema de control de velocidad angular, se aumentó la tasa de salida de datos del giroscopio a 380Hz, pero, ante la pérdida de sensibilidad total del sensor, se decidió utilizar la configuración por defecto del mismo, con una tasa de salida de 95Hz.

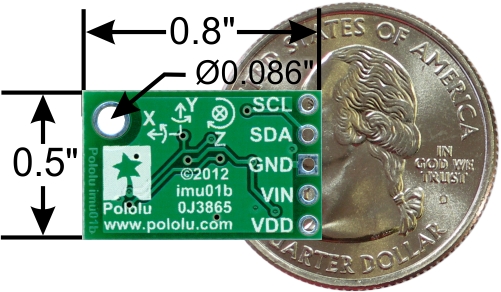


Ilustración 13: Pololu minIMU-9 V2.

Tomado de <http://www.pololu.com/product/1268>

* 1. **Cálculo de velocidad angular**

El cálculo de velocidad angular se realizó a partir de las mediciones realizadas con el giroscopio. Según la hoja de datos del sensor L3GD20, el mismo puede configurarse para obtener una sensibilidad de 8,75, 17,5 y 70 milésimas de grado por segundo por cada dígito de medición obtenido (mdps/digit – en inglés *millidegrees per second per digit*), y un rango de medición de 250, 500 y 2000 grados por segundo (dps – en inglés *degree per second*). Se decidió configurar el rango de medición a 250 grados por segundo y la senbilidad del sensor a 8,75 mdps/digit, por considerarse rango y senbilidad suficientes para medir las velocidades del cuadricóptero realizando movimientos simples en vuelo. En base a esto último se calculó la ganancia del giroscopio, para convertir todas las mediciones obtenidas mediante el mismo, en milésimas de grado por segundo, a grados por segundo, como se ilustra a continuación:

siendo:

* 1. **Estimación de ángulos de Pitch y Roll a partir del acelerómetro**

Se realizó un estimado del ángulo de inclinación del cuadricóptero a partir de las mediciones del acelerómero, el cual provee una descomposición de la fuerza de aceleración del cuadricóptero en tres (3) ejes perpendiculares (x, y, z). El acelerómetro puede detectar constantemente la fuerza de gravedad, en magnitud, dirección, y fuerza, en cada uno de sus tres (3) ejes, y en base a ello puede establecerse un marco de referencia absoluto a partir del cual calcular los ángulos de Pitch y Roll del sensor, y en consecuencia, del cuadricóptero. La estimación de ángulos se realizó siguiendo el procedimiento expuesto en **[STMicroElectronics 2010]**, el cual es presentado a continuación:

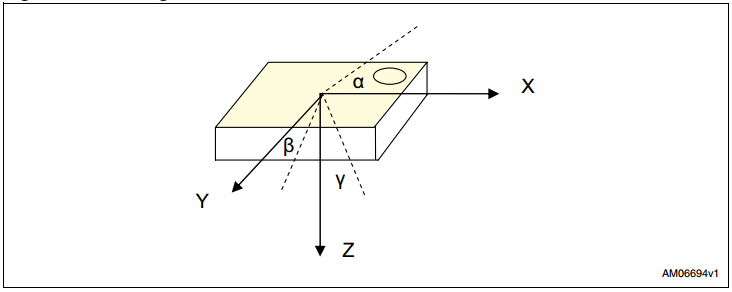


Ilustración 14 - Tomada de **[STMicroElectronics]**

siendo:

Las estimaciones de los ángulos de Pitch y Roll calculadas a partir de los datos del acelerómetro, a pesar de ser precisas y permitir mantener un marco de referencia absoluto, en base a la fuerza de gravedad de la tierra, presentan un alto porcentaje de ruido, ya que el acelerómetro es altamente sensible a perturbaciones provocadas por fuerzas externas que incidan sobre el mismo.

**Demostración del ruido del acelerómetro mediante una gráfica**

**Gráfica del espectro de frecuencias del acelerómetro**

* 1. **Estimación de posición angular a partir del giroscopio**

Se realizó un estimado del ángulo de inclinación del cuadricóptero, mediante integración numérica de las velocidades de rotación de Yaw, Pitch y Roll, como se describe a continuación:

Durante un lapso corto de tiempo, este estimado del ángulo de inclinación en cada eje puede mantenerse preciso, pero, tiende a presentar deriva constante y a alejarse de los valores reales a medir, por no realizarse la misma respecto a un marco de referencia absoluto.

**Gráfica que demuestre la deriva en el tiempo del estimado de ángulo mediante integración numérica de datos del giroscopio**

* 1. **Combinación de las estimaciones de posición angular del acelerómetro y giroscopio**

Al combinar la precisión del acelerómetro para medir inclinación respecto al marco de referencia absoluto del planeta Tierra, con la sensibilidad y estabilidad de la estimación de ángulo realizada a partir de los datos del giroscopio para medir los movimientos de rotación alrededor de cada eje del sensor, puede obtenerse una estimación de ángulo precisa, estable, y de alta sensibilidad.

Como es descrito en **[Burgard 2005]**,si es el estado estimado de un proceso, y una observación acerca del estado del mismo, puede aplicarse la Regla de Bayes para estimar la probabilidad de que el proceso se encuentre en el estado X a partir de Z:

En base a **[Sturm 2013]** y **[Burgard 2005]**, por la Ley de Probabilidad Total, el término puede ser tratado como una constante de normalización , tal que:

Por lo cual:

Para el caso particular del presente trabajo en el que se realizó estimación de posición angular mediante la combinación de datos de los sensores acelerómetro y giroscopio, por lo cual se cuenta con observaciones y , por lo cual el modelo se reduce a:

Se asume además que:

+ )

+ )

Siendo el error de estimación a partir de las observaciones de ambos sensores. Luego:

Finalmente, se decidió utilizar una aproximación del ángulo bajo la suposición de que el error de estimación supone una cantidad despreciable?:

+

El modelo derivado a partir de teoría de probabilidades para la combinación de las estimaciones de ángulo del giroscopio y acelerómetro, coincide con el de un filtro digital de uso altamente extendido conocido como *Filtro Complementario* **[Gaydou 2007], [Colton 2007]**, el cual se fundamenta en la combinación de un filtro pasa bajos y un filtro pasa altos, ambos de primer orden, para la composición de los espectros de frecuencias de dos señales lineales invariantes en el tiempo en una tercera señal de salida. El filtro complementario puede ser descrito mediante las siguientes ecuaciones en el dominio de la frecuencia **[Gaydou 2007]**:

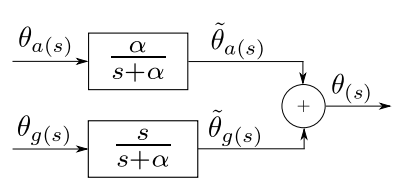


Ilustración 15: Tomada de **[Gaydou 2007]**

En donde:

Función de transferencia del acelerómetro.

Función de transferencia del giroscopio.

Filtro pasa altos de primer orden.

Frecuencia de corte del filtro pasa altos de primer orden.

La ganancia del filtro pasa altos puede ser descrita a partir de la siguiente ecuación:

donde:

Constante de tiempo del filtro.

Diferencial de tiempo.

Tanto el modelo probabilístico como el modelo basado en el análisis de señales del proceso de estimación de ángulo coinciden en la relación fundamental que establecen entre la estimación final de ángulo, y la estimación del giroscopio y acelerómetro, por lo cual se puede considerar que, permiten analizar la influencia de los parámetros y sobre el espectro de frecuencias de las estimaciones de ángulos como funciones de tiempo continuo. Finalmente, que se cumple la siguiente relación: Mejorar

El cálculo de la ganancia del filtro pasa altos, y con ello, de y , se realizó mediante prueba y error, teniendo como criterio de selección la estabilidad, precisión y exactitud de la estimación de ángulo realizada, y el tiempo de respuesta de la misma. Se estableció un valor de k=0,03 para la ganancia, el cual fue utilizado para las pruebas de vuelo del cuadricóptero.

**Gráfica que demuestre precisión y estabilidad del ángulo calculado con el filtro complementario**

**Gráfica que demuestre estabilidad del estimado de ángulo ante ruido, por ejemplo, con el cuadricóptero inmovilizado, pero con las hélices girando a alta velocidad.**

Es importante recalcar que por las características de funcionamiento del acelerómetro, y el rango de la función , el procedimiento de estimación de ángulos de Pitch y Roll presentado sólo permite la aproximación de los mismos en un rango entre menos noventa y noventa grados, sin poder detectar si el cuadricóptero se encuentra en un ángulo fuera de ese rango o volteado. No obstante, el algoritmo desarrollado satisface las necesidades del proyecto realizado en el presente trabajo de investigación.

1. **Estimación de altura del cuadricóptero**
   1. **Descripción del sensor de altura utilizado**

Para la estimación de altura del cuadricóptero se utilizó un sensor Parallax Ping, el cual opera con niveles lógicos TTL, provee un rango de alcance de entre 2cm y 3m, y un peso de 9 gramos. Adicionalmente, el sensor porta un LED en su cara frontal, que indica si el proceso de estimación de altura se está realizando de forma efectiva.



Ilustración 16: Sensor ultrasónico Parallax Ping. Tomado de: <http://www.parallax.com/product/28015>

* 1. **Obtención de datos y cálculo de altura. ¿Filtrado de datos? Validación de posición angular al calcular la altura en vuelo?**

Para la obtención de datos del sensor ultrasónico de distancia se utilizó la librería NewPing V1.3 para Arduino, la cual permite el manejo del sensor mediante la encapsulación del mismo como un objeto de la clase NewPing, y basa su funcionamiento en la emisión de un pulso del sensor, y la ejecución de una rutina para detección y medición del tiempo de retorno del pulso ultrasónico emitido. La librería NewPing ofrece una mayor precisión que el método de detección de pulsos utilizado por defecto en Arduino mediante la función *pulseIn()*, y no interfiere en la ejecución del resto del código, ya que el proceso de detección de pulsos se ejecuta como una rutina de interrupción sobre el temporizador *timer2* de las tarjetas Arduino.

La estimación de distancia a partir de las mediciones del sensor ultrasónico se realiza a partir del tiempo de retorno de los pulsos emitidos, como se expone a continuación:

donde:

Velocidad del sonido, constante, de valor 0,0343 cm/µs.

: Tiempo de retorno del pulso, medido en microsegundos (µs).

A partir de la realización de pruebas de inclinación leve del sensor, emulando las condiciones teóricas de posicionamiento e inclinación con el cuadricóptero en vuelo, se pudo constatar la inestabilidad de las mediciones del mismo, las cuales poseían una alta cantidad de discontinuidades al ser éste inclinado. Para solucionar dicho problema, y con ello realizar una estimación de altura más robusta y precisa se implementó un Filtro de Kalman de una variable, con una covarianza del error del proceso físico constante, no relacionándolo directamente al modelo físico del cuadricóptero. Los parámetros del Filtro de Kalman implementado se calcularon por prueba y error, aplicando como criterio la obtención de la mayor velocidad de respuesta y robustez posible en las estimaciones de altura.

**Gráfico de las mediciones del sensor ultrasónico sin filtro y con filtro**

**Agregar filtro de kalman al marco referencial**

1. ***Sistemas de control***
   1. ***Modelo físico? Simulación? Controlabilidad?***

**Modelo físico de la tesis de Ian Cowling? (Está en referencias). A partir de ello se puede simular y demostrar controlabilidad del cuadricóptero.**

* 1. **Arquitectura y descripción**

Con el propósito de estabilizar el cuadricóptero, se diseñó una arquitectura de control multi-capa para la regulación de la posición angular, velocidad angular y altura del mismo en vuelo, mediante algoritmos de control Proporcional-Integral-Derivativo.

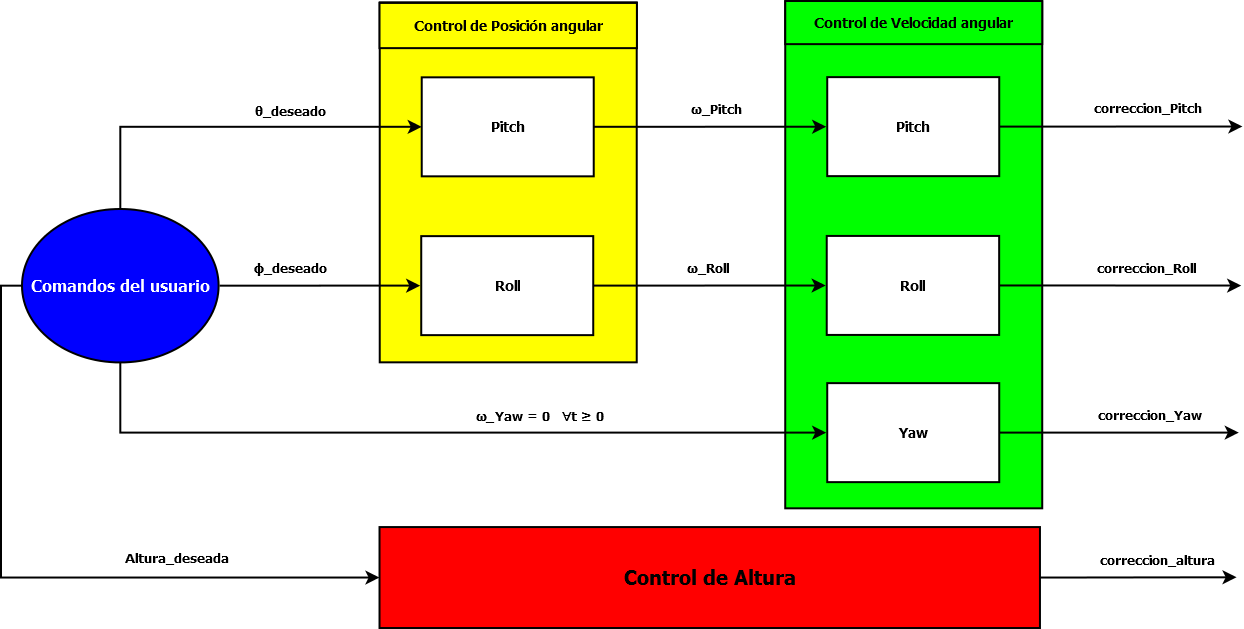


Ilustración 17: Arquitectura de control desarrollada.

Los sistemas de control desarrollados se presentan a continuación:

1. Sistema de control de altura.
   1. Entrada: Estimación de altura del cuadricóptero.
   2. Referencia: Altura deseada, especificada por el usuario en tiempo real.
   3. Salida: Corrección de altura.
   4. Intervalo de ejecución: Cada 50 milisegundos.
2. Sistema de control de posición angular de Pitch.
   1. Entrada: Ángulo de Pitch del cuadricóptero.
   2. Referencia: Ángulo de Pitch deseado, especificado por el usuario en tiempo real.
   3. Salida: Velocidad angular de Pitch deseada.
   4. Intervalo de ejecución: Cada 20 milisegundos.
3. Sistema de control de posición angular de Roll.
   1. Entrada: Ángulo de Roll del cuadricóptero.
   2. Referencia: Ángulo de Roll deseado, especificado por el usuario en tiempo real.
   3. Salida: Velocidad angular de Roll deseada.
   4. Intervalo de ejecución: Cada 20 milisegundos.
4. Sistema de control de velocidad angular de Pitch.
   1. Entrada: Velocidad angular del cuadricóptero en el eje de Yaw.
   2. Referencia: Velocidad angular de Pitch deseada, obtenida como salida del sistema de control de posición angular de Pitch.
   3. Salida: Corrección de Pitch.
   4. Intervalo de ejecución: Cada 5 milisegundos.
5. Sistema de control de velocidad angular de Roll.
   1. Entrada: Velocidad angular del cuadricóptero en el eje de Yaw.
   2. Referencia: Velocidad angular de Roll deseada, obtenida como salida del sistema de control de posición angular de Pitch.
   3. Salida: Corrección de Pitch.
   4. Intervalo de ejecución: Cada 5 milisegundos.
6. Sistema de control de velocidad angular de Yaw.
   1. Entrada: Velocidad angular del cuadricóptero en el eje de Yaw.
   2. Referencia: Velocidad angular = 0, constante.
   3. Salida: Corrección de Yaw.
   4. Intervalo de ejecución: Cada 5 milisegundos.

**¿Por qué la arquitectura es así? Explicar bien. Depende del modelo?**

Se definió una velocidad base constante, para mantener homogeneidad en el comportamiento dinámico del cuadricóptero durante el proceso de calibración, pruebas, y vuelo. Las señales de Módulación por Ancho de Pulsos (PWM) a enviar a los motores se calcularon de la siguiente manera:

Para la implementación de los sistemas de control se utilizó la librería PID de Arduino, la cual permite encapsular en una clase todos los atributos y métodos suficientes para la ejecución de un sistema de control Proporcional-Integral-Derivativo. El cálculo de las constantes de los sistemas de control se realizó mediante prueba y error.

* 1. ***Pruebas de rendimiento***

1. ***Comunicación inalámbrica***

Para poder mover el cuadricóptero y conocer los datos de telemetría desde una computadora fue necesario definir una comunicación entre ambos. Esta comunicación debe ser ligera, rápida, sencilla, de bajo consumo y compatible tanto para la PC como para la tarjeta arduino que está en el cuadricóptero, por esta razón se eligió usar el protocolo ZigBee.

* 1. ***Descripción de las características y configuración de los módulos XBEE utilizados***

Para usar el protocolo ZigBee se compraron dos (2) tarjetas XBee “serie 1” y dos (2) tarjetas explorer una para conectarse vía USB a la computadora y otra para comunicarse directamente al Arduino.

Ilustración Modulo XBee serie 1 Fuente: <https://www.google.co.ve/url?sa=i&rct=j&q=&esrc=s&source=images&cd=&cad=rja&uact=8&docid=uPiIGL3E0yxfCM&tbnid=AAH4ss93lN6iGM:&ved=0CAcQjRw&url=http%3A%2F%2Fexamples.digi.com%2Fget-started%2Fbasic-xbee-802-15-4-chat%2F&ei=K40W>

Especificaciones técnicas:

|  |  |
| --- | --- |
| **Caracteristicas** | **ModuloXbee** |
| **Performance** | |
| Rango con obstáculos | Hasta 100 pies (30 mts) |
| Rango sin obstaculos | Hasta 300 pies (90 mts) |
| Potencia de salida transmitida (software selectable) | 1mW (0 dBm) |
| Taza de datos en radio frecuencia | 250,000 bps |
| Frecuencia de datos por interfaz serial (software selectable) | 1200 bps - 250 kbps (frecuencias sin estandar tambien son soportadas) |
| Sensibilidad de recepcion | -92 dBm (1% taza de error de 1%) |
| **Requerimientos de poder** | |
| Voltaje de Entrada | 2.8 – 3.4 V |
| Corriente para enviar data (típica) | 45mA (@ 3.3 V) |
| Corriente para recibir data (típica) | 50mA (@ 3.3 V) |
| Corriente para apagarse | < 10 µA |
| **General** | |
| Frecuencia de operación | ISM 2.4 GHz |
| Dimensiones | 0.960” x 1.087” (2.438cm x 2.761cm) |
| Temperatura de operación | -40 to 85º C (industrial) |
| Opciones de antena | Integrated Whip, Chip or U.FL Connector, RPSMA Connector |
| **Networking & Security** | |
| Topologias de red soportadas | Point-to-point, Point-to-multipoint & Peer-to-peer |
| Cantidad de canales (software selectable) | 16 Direct Sequence Channels |
| Opciones de direccionamiento | PAN ID, Channel and Addresses |

Tabla Especificaciones del modulo XBee, Tomado del datasheet brindado por

sparkfun: <https://www.sparkfun.com/datasheets/Wireless/Zigbee/XBee-Datasheet.pdf>

**Deberíamos traducir esa tabla, y poner sólo lo más importante para nosotros. Por lo menos las últimas 6 filas no nos interesan para la tesis.**

Las tarjetas Sparkfun Explorer USB y regulated permiten usar las tarjetas de XBee como una interfaz serial por ende facilita la programación para la comunicacion entre la PC y el cuadricoptero.

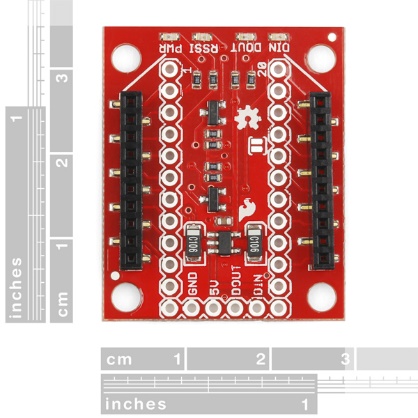


Ilustración XBee explorer para comuicacion serial

Fuente: <https://cdn.sparkfun.com//assets/parts/7/1/1/5/11373-02.jpg>

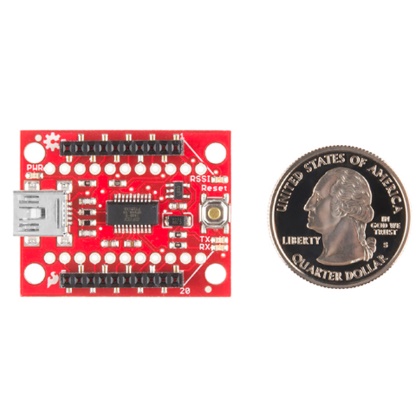


Ilustración XBee explorer con puerto mini USB

Fuente: <https://cdn.sparkfun.com//assets/parts/8/1/4/0/11812-03.jpg>

* 1. ***Descripción del protocolo de comunicación desarrollado***

Por cuestiones de razones de velocidad y optimización se están utilizando los modulos de comunicación en modo AP, el cual permite disenar los paquetes de comunicación para asi reducir su longitud y aumentar la velocidad de transmisión de los mensajes.

Para los mensajes se utilizó la siguiente arquitectura:

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **Cantidad bytes** | 1 | 1 | 1-11 | 1 |
| **Contenido** | Cabecera del mensaje (255) | Código del mensaje | Contenido del mensaje | Checksum |

Tabla Arquitectura de los mensajes

**La cabecera de mensaje:** es un identificador que indica cuando inicia un mensaje, siempre será el valor 255.

**El código de mensaje:** es el valor con el que se identifica cada tipo de mensaje.

**Contenido del mensaje:** Es el que contiene la data útil dependiendo del mensaje, su longitud varia de 1 a 11 bytes dependiendo del tipo de mensaje.

**Checksum:** Se utiliza a manera de validar que el mensaje llegue correctamente, se genera haciendo una operación XOR a todos los bytes anteriores de ese mensaje.

Para este TEG se disenarion cuatro (4) tipos de mensajes diferentes, dos (2) mensajes que van del cuadricoptero a la PC y dos (2) mensajes que van desde la PC al cuadricoptero y son los siguientes:

**Mensaje de estado:** Es el paquete que contiene la información de telemetría del cuadricoptero y su contenido está compuesto por los siguientes 11 bytes:

-Posicion de YAW positiva: son los valores que toma el cuadricoptero al moverse sobre el eje yaw en el sentido de las agujas del reloj con respecto a un eje fijo, este valor varía de 0 a 180.

-Posicion YAW negativa: son los valores que toma el cuadricoptero al moverse sobre el eje yaw en el sentido contrario a las agujas del reloj con respecto a un eje fijo, este valor varía de 0 a 180.

-Posicion PITCH: son los valores que toma el cuadricoptero al moverse sobre el eje PITCH, el rango va de 0 a 89 grados para los valores negativos y de 91 a 180 para los positivos (el valor 90 se interpretara como 0 grados) con respecto a un eje fijo.

-Posicion ROLL: son los valores que toma el cuadricoptero al moverse sobre el eje ROLL, el rango va de 0 a 89 grados para los valores negativos y de 91 a 180 para los positivos (el valor 90 se interpretara como 0 grados) con respecto a un eje fijo.

-Velocidad YAW:

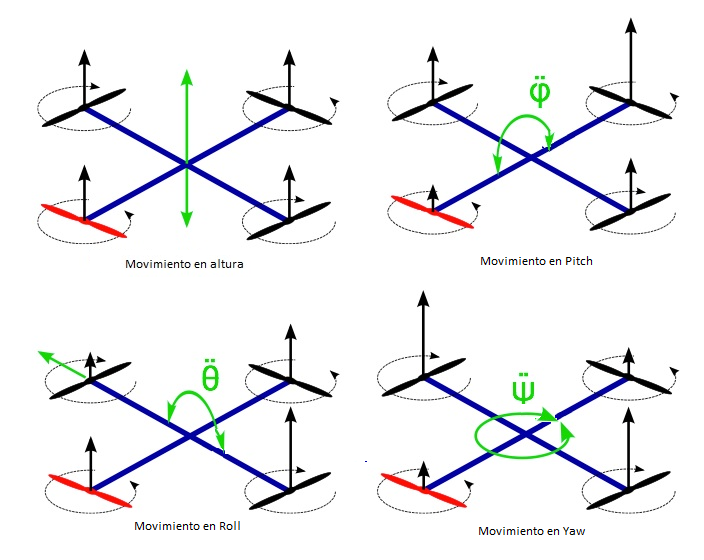
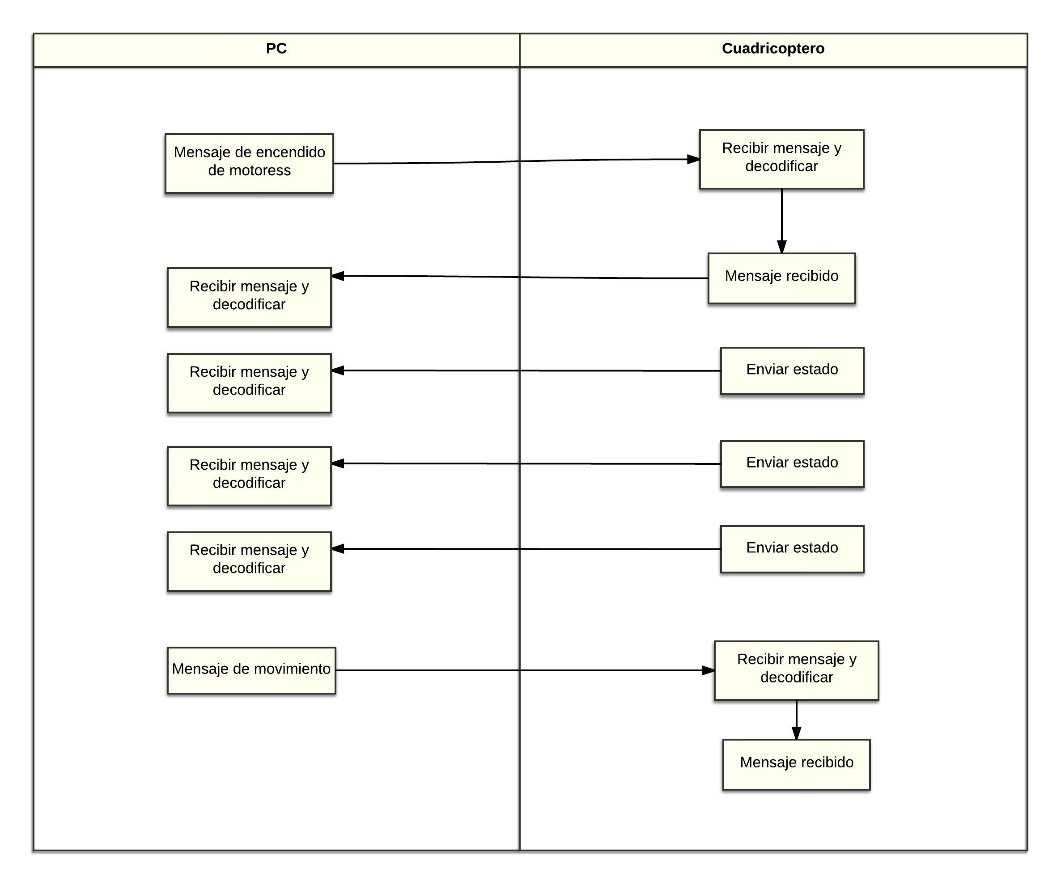


Ilustración Diagrama de movimientos del cuadricoptero separados por ejes

Fuente: <http://3.bp.blogspot.com/-B8IImJJHUl0/U0cj-KWq95I/AAAAAAAAAIg/kaMEopdgCwc/s1600/Screen+Shot+2014-04-10+at+4.06.09+PM.png>

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **Tipo de mensaje** | **Codigo de mensaje** | **Contenido del mensaje** | | | | | | | | | | | |
| Mensaje de estado | 6 | Posición YAW positiva | Posición YAW negativa | Posición PITCH  + 90° | Posición ROLL  + 90° | Velocidad YAW positiva | Velocidad YAW negativa | Velocidad PITCH positiva | Velocidad PITCH Negativa | | Velocidad ROLL positiva | Velocidad ROLL negativa | Altura |
| Mensaje de recibido | 7 | Codigo mensaje recibido | | | | | | | | | | | |
| Mensaje de motores | 1 | * Para apagar motores: 0 * Para encender motores:1 | | | | | | | | | | | |
| Mensaje de movimiento | 2 | Movimiento Eje Roll | | | | Movimiento Eje Pitch | | | | Movimiento altura | | | |

Tabla Contenido y codigo de cada tipo de mensaje



**Gráfica de mensajes enviados contra mensajes recibidos. Tipo tasa de error.**

**¿Por qué 38400 baudios por segundo?**

**¿Qué significa lo de velocidad de yaw positiva y negativa? ¿Por qué lo hicimos así? (Se tienen 8 bits por carácter y tal, máximo 255 en valor, sin negativos)**

1. ***Software de telemetría y comandos***
   1. ***Arquitectura del software***

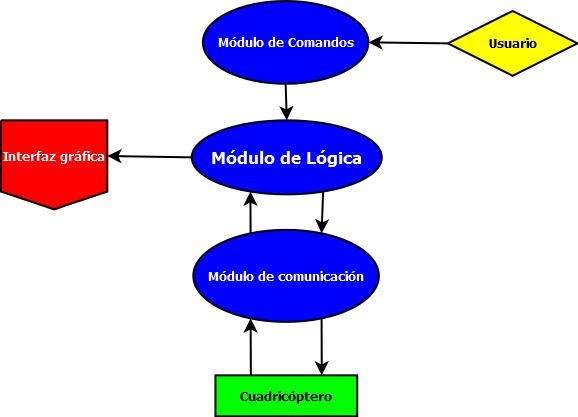


Ilustración 22: Arquitectura de la aplicación desarrollada.

* 1. ***Secuencia de ejecución***
  2. ***Interfaz gráfica***
  3. ***Descripción del módulo de lógica***
  4. ***Descripción del módulo de comandos***

Contiene a la clase HiloComando, que permite que detectar continuamente movimientos en el joystick sin afectar la ejecución de las rutinas de comunicación y graficación de datos.

En la clase VentanaPrincipal del módulo de lógica es instanciado e inicializado un objeto de la clase HiloComando, el cual detecta en su constructor la presencia de un Joystick Logitech Gamepad II, y, a partir de un parámetro de su constructor asigna valor a un atributo de tipo VentanaPrincipal, para ejecutar llamadas a la clase de lógica emulando una interfaz RPC (En inglés Remote Process Call – Llamada remota a procesos).

Al ejecutarse el método Start del objeto de tipo HiloComando contenido en la clase de la ventana principal, se inicia la ejecución de un ciclo que detecta eventos provocados por accionamiento del Joystick, calcula comandos a partir de ellos, y los retransmite mediante llamadas a procesos de la clase VentanaPrincipal para que sean enviados al cuadricóptero por el hilo de comunicación.

* 1. ***Descripción del módulo de comunicación serial***

Contiene a la clase HiloSerial, la cual permite a la aplicación mantener un hilo de ejecución como gestor de la comunicación con el cuadricóptero, sin interrumpir la ejecución de los hilos de graficación y detección de comandos del Joystick.

En la clase VentanaPrincipal del módulo de lógica es instanciado e inicializado un objeto de la clase HiloSerial, el cual, en su constructor se encarga de inicializar y almacenar como atributo un manejador del puerto serial, inicializa variables para el manejo de datos recibidos a través del puerto serial, y declara una variable de control para detener la ejecución del hilo en tiempo real.

Al ejecutarse el método Start del objeto de tipo HiloSerial contenido en la clase de la ventana principal, se inicia la ejecución de un ciclo que:

* Verifica la presencia de datos en el puerto serial, y que en caso de detectar la presencia de los mismos, los recupera del búfer del puerto serial, los decodifica, y valida la presencia de errores en los mismos. En caso de ser recibidos datos válidos, los inserta en una variable para el manejo de datos recibidos hasta que alcanzan una cantidad predefinida, y son enviados a la ventana principal para ser graficados.
* Envía al cuadricóptero comandos que retransmitidos por el objeto VentanaPrincipal, al recibir esta la llamada del hilo de detección de eventos en el joystick.

1. ***Plataforma de pruebas***

Para probar el correcto funcionamiento del cuadricoptero a medida que se avanzaron por las etapas del desarrollo se idearon diferentes plataformas de pruebas que ayudaron a la detección de errores en un ambiente restringido y controlado.

* 1. ***Montaje libre básico conectado a instrumentación***

Inicialmente se probó el circuito controlador de motores separándolo en dos (2) etapas potencia y electrónica.

Para poder probar la parte de potencia se sustituyó al arduino por un generador de frecuencias para que emitiera una señal cuadrada y con un osciloscopio la señal que llegaban a los motores.

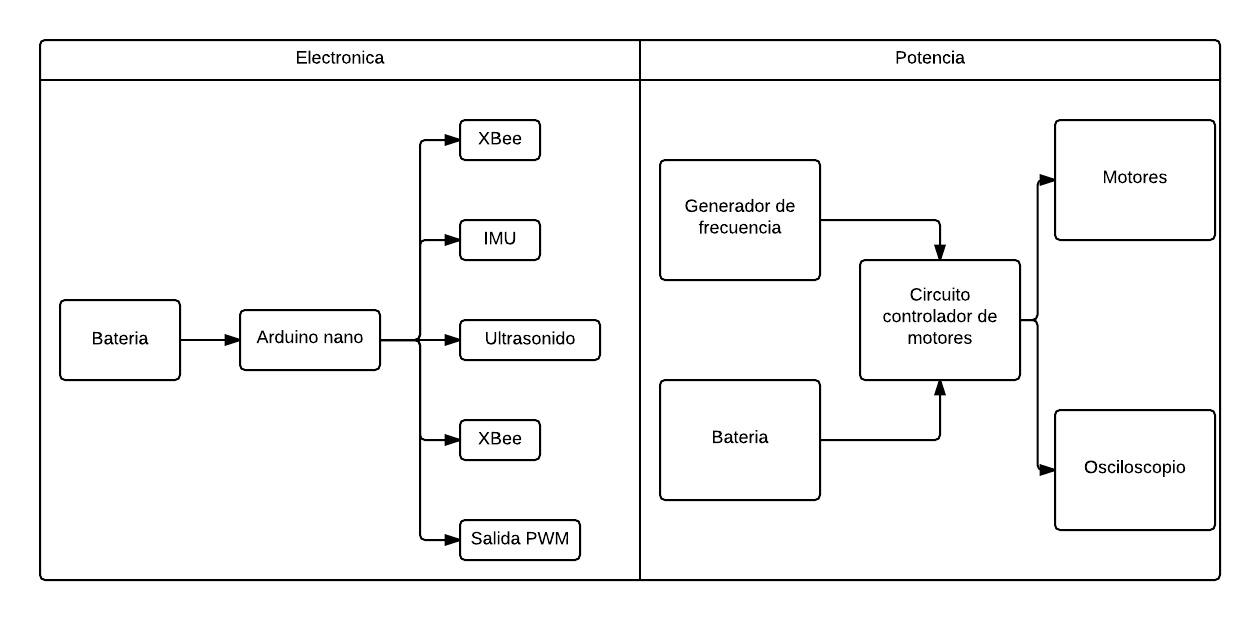
Para medir la parte de electrónica de probaron la IMU, el sensor de distancia por ultrasonido, el módulo de comunicación y la señal PWM que se debe enviar para controlar los motores por separado.

Ilustración Diagrama para pruebas

Posteriormente para medir el correcto funcionamiento de todos los componentes en el montaje se procedió a conectar todos los componentes y sujetar la base del cuadricoptero sobre una mesa para asegurarse que no pudiera moverse, se instaló un osciloscopio para revisar las entradas de la señal PWM en los motores y con un multímetro se hicieron verificaciones de voltajes por diferentes puntos del circuito.



Ilustración Pruebas basicas sobre el cuadricoptero

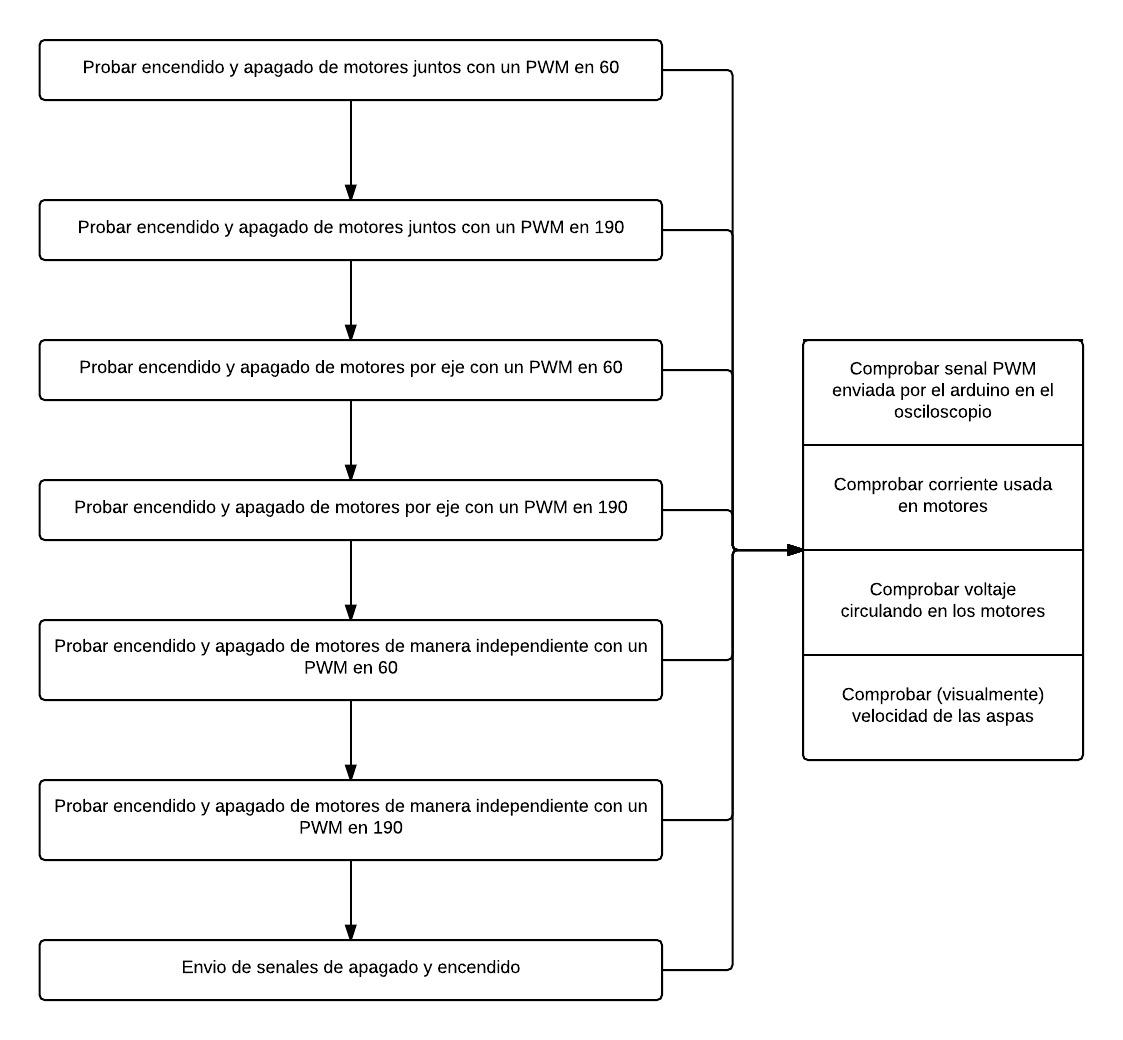


Ilustración Pruebas y comprobaciones basicas hechas en el cuadricoptero

**Mejor poner diagramas que demuestren cómo se probó la comunicación, la instrumentación, los motores, etc.**

* 1. ***Montaje para la ejecución de pruebas en un solo eje del cuadricóptero***

Una vez comprobado el correcto funcionamiento de los componentes electrónicos se procedio probar el funcionamiento del código en los ejes “roll” y “pitch” utilizando una base de madera que solo permite el movimiento de uno de estos ejes a la vez.

Se procedio a probar y ajustar el algoritmo de estabilización de manera tal que pudiera estabilizarse de forma independiente en el eje roll y el eje pitch.

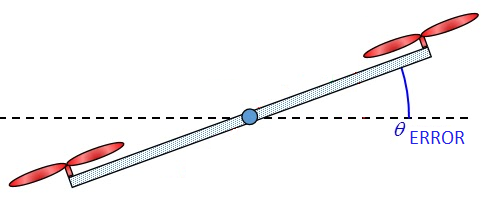


Ilustración Referencia del sistema para un solo eje

* 1. ***Montaje para la ejecución de pruebas en vuelo restringido?***

Para probar el algoritmo de estabilización de los ejes roll y pitch de forma concurrente y además probar la estabilización en el eje yaw se diseñó esta prueba que consiste en colgar el cuadricoptero por su centro de masa con una cuerda y encenderlo, inicialmente se usaron valores bajos para las señales de PWM y a medida que se iba calibrando el algoritmo de estabilización se fue aumentando la velocidad de manera progresiva hasta que llego a ser estable aun cuando se introducían pequeñas perturbaciones.



**Deberíamos tomar una foto en que se vea mejor, o colocar un diagrama.**

* 1. ***Montaje para la ejecución de pruebas en vuelo libre en espacio cerrado***

Con el motivo de probar la elevación y movimientos del cuadricoptero sobre el algoritmo ya calibrado en la prueba anterior se dejó libre sobre el piso, en un ambiente cerrado para calibrar la forma de encendido, apagado, elevación y decenso del cuadricoptero de manera que no fuera muy brusca y no afectara al algoritmo de estabilización.

**Diagrama de la *plataforma de pruebas?* final. Este es prácticamente el diagrama de todo el sistema, ya que incluye al usuario, la PC, el cuadricóptero, y la comunicación en medio.**