

Autor: Francisco Márquez Chaves

Tutor: Federico Cuesta Rojo

Formato de Publicación de la Escuela Técnica Superior de Ingeniería de Sevilla

Trabajo fin de Grado

Grado en Ingeniería Electrónica, Robótica y Mecatrónica

Dep. Ingeniería de Sistemas y Automática

Escuela Técnica Superior de Ingeniería

Universidad de Sevilla

Sevilla, 2016

Trabajo Fin de Grado

Grado en Ingeniería Electrónica Robótica y Mecatrónica

**Formato de Publicación de la Escuela Técnica Superior de Ingeniería de Sevilla**

Autor:

Francisco Márquez Chaves

Tutor:

Federico Cuesta Rojo

Profesor titular

Dep. de Sistemas y Automática

Escuela Técnica Superior de Ingeniería

Universidad de Sevilla

Sevilla, 2016

Proyecto Fin de Carrera: Formato de Publicación de la Escuela Técnica Superior de Ingeniería de Sevilla

|  |  |
| --- | --- |
| Autor: | Pablo Aguilera Bonet |
| Tutor: | Javier Payán Somet |

El tribunal nombrado para juzgar el Proyecto arriba indicado, compuesto por los siguientes miembros:

Presidente:

Vocales:

Secretario:

Acuerdan otorgarle la calificación de:

Sevilla, 2013

El Secretario del Tribunal

*A mi familia*

*A mis maestros*

Agradecimientos

Los estilos adoptados por nuestra Escuela y utilizada en este texto es una versión y adaptación a Word® del la versión LATEX que el Prof. Payán realizó para un libro que desde hace tiempo viene escribiendo para su asignatura. Por ello, la Escuela le está agradecida. Por otro lado, la adaptación se hizo sobre un formato que el prof. Aguilera arregló, basándose en su tesis doctoral. Su aportación ha sido muy relevante para que este formato vea la luz. Esta adaptación la llevamos a cabo el alumno Silvio Fernández, becario del Centro de Cálculo, y yo mismo, sobre un trabajo preliminar del alumno Julián José Pérez Arias.

A esta hoja de estilos se le incluyó unos nuevos diseños de portada. El diseño gráfico de las portadas para proyectos fin de grado, carrera y máster, está basado en el que el prof. Fernando García García, de la Facultad de Bellas Artes de nuestra Universidad, hiciera para los libros, o tesis, de la sección de publicación de nuestra Escuela. Nuestra Escuela le agradece que pusiera su arte y su trabajo a nuestra disposición.

*Juan José Murillo Fuentes*

*Subdirección de Comunicaciones y Recursos Comunes*

*Sevilla, 2013*

Resumen

El presente proyecto expone el diseño y desarrollo de un robot móvil cuoyo objetivo es poder seguir ciertas señales viales que obtendrá a través de una cámara de vídeo. La meta del trabajo es hacer un uso extendido de técnicas de visión por computador, eléctronica y control. El proyecto puede servir como guía para nuevos proyectos de automatización de vehículos móviles.

Abstract

In our school there are a considerable number of documents, many teachers and researchers. Our students also contribute to this production through its work in order of degree, master's theses. The aim of this material is easier to edit these documents at the same time promote our corporate image, providing visibility and recognition of our Center.

... -translation by google-

Índice

Agradecimientos ix

Resumen xi

Abstract xiii

Índice xiv

Índice de Tablas xvi

Índice de Figuras xviii

Notación xx

1 Introducción 1

2 DESCRIPCIÓN GENERAL 3

2.1. Esquema general. 3

2.1.1 Diagrama de bloques 3

2.1.2 Automatización robot móvil 4

2.1.3 Procesamiento de imágenes 5

2.1.4 Envío y recepción de información 5

2.2. Conclusiones 6

2.3. Bibliografía (POR SI TENGO QUE AMPLIAR) 6

3 Automatización robot móvil 7

3.1 Esquema general 7

3.2 Componentes y montaje 8

3.3 Implementación de módulos 8

3.4 Obtención del controlador 8

3.5 Experimentos 8

3.6 Conclusiones 8

3.2 Otra sección 8

3.2 Otra sección 8

4 Procesamiento de imágenes 11

4.1 Esquema general 11

4.2 Tratamiento de imágenes 12

4.2.1 Conversión de color 12

4.2.2 Detección de contornos 12

4.2.3 Comparación de imágenes 12

4.3 Conclusiones 13

4.10 Cubierta 18

5 Envío y recepción de información 11

5.1 Esquema general 11

5.2 Radiofrecuencia 12

5.2.1 Introducción 12

5.2.2 Frecuencia 2.4 Ghz 12

5.3 Implementación en Raspberry Pi 13

5.3.1 Montaje 12

5.3.2 Instalación de la libreria 12

5.3.3 Código 12

5.4 Implementación en Arduino 13

5.4.1 Montaje 12

5.4.2 Instalación de la libreria 12

5.4.3 Código 12

5.5 Experimentos 13

5.3 Conclusiones 13

5.3 Conclusiones 13

Referencias 20

Índice de Conceptos 22

Glosario 24

# **Índice de Tablas**

Tabla 2–1. Tipos de transmisión y frecuencia central 9

Tabla 3–1 Tipos de transmisión y frecuencia central 15

# **Índice de Figuras**

Figura 2‑1. Esto es el pie de la figura. 8

Figura 3‑1. Pie de figura 15

Notación

|  |  |
| --- | --- |
| A\* | Conjugado |
| c.t.p. | En casi todos los puntos |
| c.q.d. | Como queríamos demostrar |
| ∎ | Como queríamos demostrar |
| e.o.c. | En cualquier otro caso |
| e | número e |
| IRe | Parte real |
| IIm | Parte imaginaria |
| sen | Función seno |
| tg | Función tangente |
| arctg | Función arco tangente |
| sen | Función seno |
| sin*xy* | Función seno de *x* elevado a *y* |
| cos*xy* | Función coseno de *x* elevado a *y* |
| Sa | Función sampling |
| sgn | Función signo |
| rect | Función rectángulo |
| Sinc | Función sinc |
| ∂y ∂x  *x*◦ | Derivada parcial de *y* respecto  Notación de grado, *x* grados. |
| Pr(*A*) | Probabilidad del suceso *A* |
| SNR | Signal-to-noise ratio |
| MSE | Minimum square error |
| : | Tal que |
| < | Menor o igual |
| > | Mayor o igual |
| \ | Backslash |
| ⇔ | Si y sólo si |

# Introducción

L

a automatización de vehículos es un tema que goza de mucha repercusión en la actualidad. Consiste en dotar a un vehículo convencional de una inteligencia artificial que permita tomar decisiones en tiempo real. Actualmente se está utilizando un sensor LIDAR que ofrece un barrido en 3D del entorno prácticamente al instante con lo cual se puede deducir y prevenir los eventos que ocurrirán próximamente. También se usan gps diferenciales para conseguir errores de ubicación muy pequeños e infinidad de sensores más que logran que el vehículo pueda ser conducido por si mismo sin necesidad de conductor.

El principal problema que tiene esta tecnología es la legislación ya que quitando ciertos estados de EEUU aún no se ha decidido, por ejemplo, que acciones legales tomar si un vehículo tiene un accidente con otro vehículo.

Las empresas más influyentes en el mundo de la tecnología están inviertiendo una gran cantidad de recursos en este campo. Cabe destacar el papel que juega la empresa Google, actualmente ALPHABET Inc, y Tesla que han presentado varios modelos de coches autónomos.

En este proyecto no se va a llegar a tal punto de dificultad y se aborda el tema desde una perspectiva diferente ya que la intención es poder dotar de ciertas funcionalidades de autonomía a una plataforma móvil con un bajo presupuesto. Simplemente se hace uso de reconocimiento y toma de decisiones ante varias señales de tráfico, se evitan obstáculos frontales y se intenta conseguir una conducción fluida.

Se dividirá el proyecto en tres partes, en la primera de ella se tratará la automatización de la base robótica, en la segunda se verá el procesamiento de las imágenes y por último se verá la manera de coordinar el envío y recepción de información de una parte a la otra. Estas partes a su vez están divididas en otras para poder ahondar más en cada aspecto.

Para la base robótica se ha usado un kit de electrónica básica y un Arduino Mega.

Para la parte de procesamiento de imágenes una Raspberry Pi y una cámara web USB.

Para el tema de comunicación se ha usado una pareja de módulos nrf24l01.

Todo esto será detallado por separado más adelante.

# DESCRIPCIÓN GENERAL

E

ste proyecto tiene la finalidad de adquirir y desarrollar conocimientos prácticos básicos de navegación automática de robot móviles. Está enfocado a la conducción autónoma y seguimiento de un camino con reconocimiento de señales.

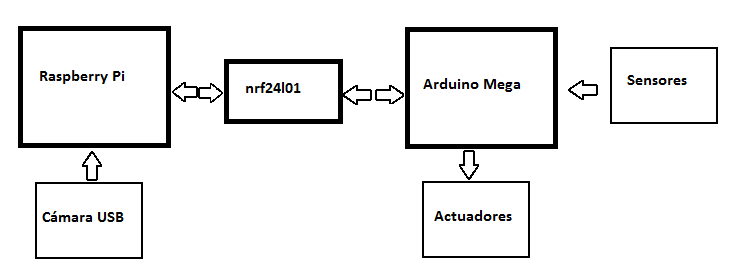
La plataforma usada consiste en un kit de robótica que contiene varios componentes tanto electrónicos como mecánicos integrados y coordinados mediante un módulo Arduino Mega. Gracias a este módulo conseguimos gobernar diversas funciones entre las que cabe destacar: Movimiento, reconocimiento de señales externas gracias a sensores, recepción de información auxiliar.

El tratamiento y reconocimiento de las señales se lleva a cabo mediante un sistema embebido muy conocido por la comunidad “maker” llamado Raspberry Pi junto a una cámara USB.

La comunicación entre ambos sistemas se lleva a cabo mediante comunicación de radio frecuencia, usando para ello el módulo nrf24l01

## Esquema general.

### Diagrama de bloques



### Automatización robot móvil

La automatización de un robot móvil consiste en darle una inteligencia a un sistema para realizar ciertas funciones que nos pueden facilitar la vida.

Como comenté en la introducción la automatización de robots móviles esta a la orden del día.

Entre los mecanismos automatizados con más repercusión actual caben destacar los sistemas voladores multirotóricos y los coches autónomos.



En los vehículos terrestres, tenemos varios problemas que solucionar: ubicación del vehículo en un entorno, evitar obstáculos y seguir una trayectoria fijada.

En los vehículos aeréos hay que añadir una tercera dimensión a los problemas anteriores, con lo que su utilización requiere aún más antención.

Aunque pueda parecer sencilla, la ubicación de un vehículo en un entorno no es nada fácil ya que para según que casos, necesitamos ubicarnos de forma global usando por ejemplo un GPS diferencial, y de forma local, para lo que necesitaríamos hacer un mapeado del entorno en pseudo tiempo real, para esto se hace uso de técnicas SLAM (Simultaneous Localization And Mapping).

Este mapa nos sirve de utilidad para prevenir choques ya que podemos al hacer mapas en tiempo real, ver como varía la posición de un objeto en el tiempo, con lo que podemos aproximar su trayectoria y su velocidad.

Todo esto requiere de unos procesadores potentes para poder recabar, procesar y usar tal cantidad de información en tiempo real.

En este proyecto la automatización consiste en recibir información de lo que se ve por la cámara a través de la Raspberry Pi y, según sea una señal u otra, tomar una decisión de hacer un STOP, girar a la derecha o girar a la izquierda. Todo ello debe ser posible garantizando la evasión de un choque frontal con un objeto intermedio.

Como se detallará más adelante en el capítulo dedicado a la automatización del robot, para controlar la distancia frontal usaremos unos sensores ultrasonidos. Para controlar la distancia recorrida he usado un encoder digital. También he colocado unos diodos Leds para ver que señal ha reconocido y controlar el tiempo del STOP.

Al usar componentes de muy bajo coste, me he encontrado ante diversos problemas que detallaré también en el siguiente capítulo. Como resumen podemos destacar los problemas de odometría, ya que la resolución de los encoder no es muy grande, y sobretodo problemas de alimentación de los motores, he usado pilas recargables y al poco tiempo de uso, el funcionamiento no era el adecuado.

### Procesamiento de imágenes

En el procesamiento de imágenes se parte de las imágenes tomadas por la cámara web para luego procesarla y recabar la información necesaria.

Es un tema bastante utilizado actualmente porque como sabemos, la vista es uno de los sentidos más importantes para interactuar con el entorno.

Su utilización es muy amplia ya que podemos usarlo en ámbitos muy distintos como podrían ser: Reconocimiento de alimentos en mal estados en una cinta transportadora o el reconocimiento de rostros en cámaras de seguridad por parte de la policía en algún acto criminal.

En este proyecto para este apartado se ha usado la librería abierta de procesamiento de imágenes OpenCV, la cual se puede instalar en casi cualquier sistema operativo.

Los pasos seguidos en el procesamiento de imágenes para este proyecto es el siguiente:

* Se toman las imágenes y se almacena internamente.
* Se realizan diversas técnicas de tratamiento de imágenes como por ejemplo el desenfoque.
* Se buscan contornos en la imagen que tengan cuatro lados ya que nuestras señales estarán dentro de rectángulos tal y como explicaré a continuación.
* Mediante técnicas de comparación de imágenes se identifica que señal es la que hemos capturado.
* Una vez reconocida la señal se envía por el puerto SPI al módulo nrf24l01

Estos pasos serán detallados en su capítulo.

### Envío y recepción de información

La integración de distintos módulos requiere la interconexión de alguna manera para poder intercambiar información y datos recogidos por cada uno de ellos.

En este proyecto, necesitamos pasar la información procesada de la cámara en la Raspberry Pi al Arduino. Esto lo he solucionado mediante comunicación de radio frecuencias bajo la frecuencia de 2.4Ghz con un módulo de muy bajo coste llamado nrf24l01.

Se han usado dos módulos, uno con antena externa y otro sin ella, aunque podría haber usado los dos sin antena externa, solo fue para mejorar el comportamiento.

He hecho uso de una librería libre que he encontrado en Github llamada RF24, creada y compartida por tmrh20. En referencias pondré un enlace a dicha página. Gracias a esta librería el hecho de comunicarse ha sido bastante más fácil ya que viene con ejemplos muy sencillos.

Realmente la información compartida es pequeña ya que solo necesito saber que señal ha sido la reconocida por la Raspberry, cosa que hago con un número y después mandar el OK desde Arduino a la Raspberry. Igualmente, más adelante comentaré con detalle el funcionamiento del programa y las conclusiones.

## Conclusiones

FALTAA

## Bibliografía (POR SI TENGO QUE AMPLIAR)

Debe contener las referencias bibliográficas de los documentos consultados para demostrar las bases del trabajo realizado y avalar los datos incorporados y citados en el texto.

Se elaborará de forma normalizada, para lo que se aconseja utilizar la norma UNE vigente (actualmente la “UNE ISO 690:2013. Información y documentación. Directrices para la redacción de referencias bibliográficas y de citas de recursos de información”).

Para la elaboración de esta parte del Trabajo se recomienda consultar la Web de la Biblioteca de Ingeniería que contiene recursos, guías y ayudas para la elaboración de las referencias bibliográficas.

# AUTOMATIZACIÓN ROBOT MÓVIL

*Nunca permitas que el sentido de la moral te impida hacer lo que está bien*.

- Isaac Asimov -

L

os capítulos nuevos pueden comenzarse de una forma cómoda copiando y pegando esta página (desde el principio hasta el final) en una página en blanco. Hay cuatro “profundidades” de Títulos que representan los capítulos, las secciones, las subsecciones y los apartados. Para asegurarse de que el capítulo comienza en página impar puede introducir un salto de sección impar.

## Esquema general

## Componentes y montaje

## Implementación de módulos

## Obtención del controlador

## Experimentos

## Conclusiones

## Esquema general

# PROCESAMIENTO DE IMÁGENES

The fundamental problem of communication is that of reproducing at one point either exactly or approximately a message selected at another point.

E

Claude Shannon, 1948

n este capítulo voy a describir las partes en las que se divide el procesamiento y tratamiento de imágenes en mi proyecto. Primero mostraré un esquema general en el cual mostraré en un diagrama como se comporta este módulo, cual es su entrada, su salida y que se hace internamente. A continuación, se desarrollará cada subapartado del tratamiento de imágenes por separado y por último se expondrán unas conclusiones, para debatir los problemas encontrados, caminos en los que se podría mejorar y una pequeña impresión personal.

## Esquema general

Como podemos ver en la imagen siguiente, tenemos como entrada las imágenes que tomamos a partir de la cámara por un lado, y por otro las imágenes de muestra, que son las seáles que queremos detectar. A cada una se le realiza un tratamiento y después se comparan ambas imágenes procesadas. Una vez realizado esto, enviamos el resultado de la señal correspondiente al módulo nrf24l01 tal y como explicaré en el siguiente apartado.

## Tratamiento de imágenes

### **Conversión de color**

### **Detección de contornos**

### **Comparación de imágenes**

## Conclusiones

## Fuente del texto

Las instrucciones % establecen que el texto estará escrito en una fuente Times New Roman. El cambio de fuente se debe hacer modificando los estilos predefinidos en el documento.

## Cubierta

La primera hoja incluye una propuesta de cubierta. Puede modificarla, introduciendo una imagen central distinta, o introduciendo o sustituyendo algún logo y cambiando autores, títulos, departamento, etc.

# ENVÍO Y RECEPCIÓN DE INFORMACIÓN

The fundamental problem of communication is that of reproducing at one point either exactly or approximately a message selected at another point.

Claude Shannon, 1948

## Esquema general

## Conexión inalámbria

### **Introducción**

### **Módulo NRF24l01**

## Implementación en Raspberry Pi

### **Montaje**

### **Instalación de la librería**

### **Código**

## Implementación en Arduino

### **Montaje**

### **Instalación de la librería**

### **Código**

## Conclusiones

# Referencias

|  |  |
| --- | --- |
| [1] | Autor, «Este es el ejemplo de una cita,» *Tesis Doctoral,* vol. 2, nº 13, 2012. |
| [2] | O. Autor, «Otra cita distinta,» *revista,* p. 12, 2001. |

# **Índice de Conceptos**

conceptos 9

# **Glosario**

ISO: International Organization for Standardization 4

UNE: Una Norma Española 4