



ugr

Universidad
de Granada

TRABAJO FIN DE GRADO
INGENIERÍA EN TECNOLOGÍAS DE TELECOMUNICACIÓN

Controlador Neuronal

Esquemas de aprendizaje de modelos internos de brazo
robótico con múltiples articulaciones

Autor

Julio Jesús Vizcaíno Molina

Directores

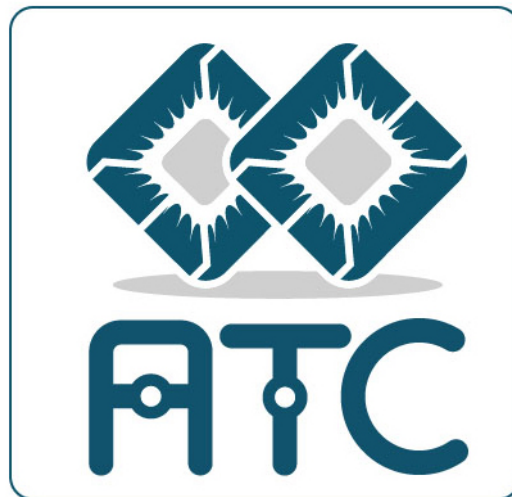
Jesús Garrido Alcázar

Eva Martínez Ortigosa



ESCUELA TÉCNICA SUPERIOR DE INGENIERÍAS INFORMÁTICA Y DE
TELECOMUNICACIÓN

Granada, hoy de 2016



Controlador Neuronal

Esquemas de aprendizaje de modelos internos de brazo
robótico con múltiples articulaciones

Autor

Julio Jesús Vizcaíno Molina

Directores

Jesús Garrido Alcázar

Eva Martínez Ortigosa

Controlador Neuronal: Esquemas de aprendizaje de modelos internos de brazo robótico con múltiples articulaciones

Julio Jesús Vizcaíno Molina

Palabras clave: robot_controller, neural_networks, deep_learning, baxter_robot

Resumen

Calcular el modelo dinámico de un brazo robótico es la mejor manera de entender y diseñar un controlador para dicho brazo. Sin embargo, es una tarea complicada que se basa en el conocimiento del funcionamiento del robot, así como de sus características. El controlador que aquí se presenta resuelve estos problemas. Se basa en el auto-aprendizaje del modelo, así como de los parámetros del robot. Para ello hace uso de técnicas de aprendizaje automático (Deep Learning). Estas redes son sistemas de propósito general que parametrizan variables internas en la fase de entrenamiento, para así obtener un modelo concreto al final de esta fase. Este modelo es capaz de desempeñar el papel del controlador empleado para modelarlo sobre datos no visto antes.

Neural Controller: Project Subtitle

Julio Jesús Vizcaíno Molina

Keywords: Keyword1, Keyword2, Keyword3,

Abstract

Write here the abstract in English.

Yo, **Julio Jesús Vizcaíno Molina**, alumno de la titulación Grado en Ingeniería de Tecnologías de Telecomunicación de la **Escuela Técnica Superior de Ingenierías Informática y de Telecomunicación de la Universidad de Granada**, con DNI 77151856n, autorizo la ubicación de la siguiente copia de mi Trabajo Fin de Grado en la biblioteca del centro para que pueda ser consultada por las personas que lo deseen.

Fdo: Julio Jesús Vizcaíno Molina

Granada a hoy de este mes de 2016

D. **Jesús Garrido Alcázar**, Profesor del Área de XXXX del Departamento ATC de la Universidad de Granada.

D.^a **Eva Martínez Ortigosa**, Profesora del Área de XXXX del Departamento ATC de la Universidad de Granada.

Informan:

Que el presente trabajo, titulado ***Controlador Neuronal, Esquemas de aprendizaje de modelos internos de brazo robótico con múltiples articulaciones***, ha sido realizado bajo su supervisión por **Julio Jesús Vizcaíno Molina**, y autorizamos la defensa de dicho trabajo ante el tribunal que corresponda.

Y para que conste, expiden y firman el presente informe en Granada a X de mes de 201 .

Los directores:

Jesús Garrido Alcázar

Eva Martínez Ortigosa

Agradecimientos

Poner aquí agradecimientos...

Capítulo 1

Introducción

1.1. Motivación

Capítulo 2

Desarrollo

2.1. Mecanismos de control en Baxter

El robot cuenta con dos brazos, con 7 articulaciones (grados de libertad) cada uno. Las articulaciones son rotación del hombro (s0), traslación del hombro (s1), rotación del codo (e0), traslación del codo (e1), rotación de la muñeca (w0), traslación de la muñeca (w1), y una última rotación de la muñeca (w2), a fin de satisfacer dicho movimiento cuando la pinza se encuentra insertada. Dichas articulaciones se pueden observar en la figura 2.1.

Cada brazo se puede controlar de manera independiente, pudiendo usar cada uno de ellos con un modo de control distinto. Los modos de control son los que se muestran a continuación:

1. Control por posición
2. Control por velocidad
3. Control por torque
4. Control por posición sin procesar (raw mode)

Haciendo uso de la arquitectura de paso de mensajes que nos ofrece ROS, somos capaces de enviar en un tema (topic) tanto el modo de control que queremos usar como las características objetivos que queremos en el movimiento. El robot Baxter estará escuchando cada uno de los mensajes que le enviemos a los temas `/robot/limb/left/joint_command` para el brazo izquierdo y `/robot/limb/right/joint_command` para el brazo derecho. El tipo de mensaje que se envía es `JointCommand`, que tiene como argumentos:

- mode (POSITION_MODE=1, VELOCITY_MODE=2, TORQUE_MODE=3, RAW_POSITION_MODE=4)
- command (lista de flotantes)

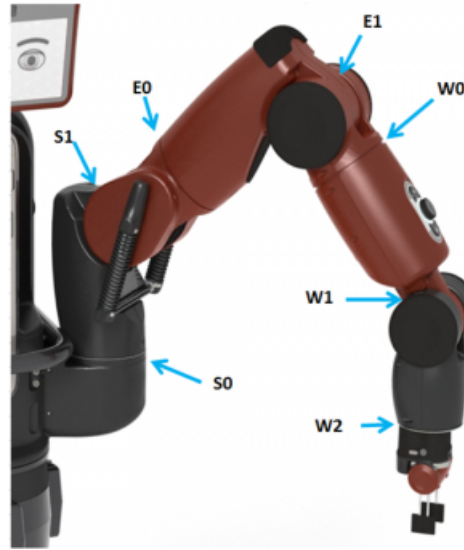


Figura 2.1: Articulaciones del robot Baxter

Cuadro 2.1: Límites articulaciones

Art.	(rad) Mín	(rad) Máx	(rad) Rango	(rad/s) Vel máx	(Nm/rad)
S0	-1.7016	+1.7016	3.4033	2.0	843
S1	-2.147	+1.047	3.194	2.0	843
E0	-3.0541	+3.0541	6.1083	2.0	843
E1	-0.05	+2.618	2.67	2.0	843
W0	-3.059	+3.059	6.117	4.0	250
W1	-1.5707	+2.094	3.6647	4.0	250
W2	-3.059	+3.059	6.117	4.0	250

- names (lista de nombre de articulaciones)

El modo de control para cada brazo es único, mientras que la posición/-velocidad/torque deseado es único para cada articulación en cada brazo.

Aparte de enviar este tipo de mensajes, podemos definir la velocidad relativa máxima que alcanzará cada articulación en el modo de control por posición publicando al tema `/robot/limb/<right/left>/set_speed_ratio` un valor entre 0 y 1.

El robot Baxter cuenta con una serie de limitaciones en cuanto a posiciones, velocidades y torques se refiere para cada articulación. Estas limitaciones se muestran en el cuadro 2.1.

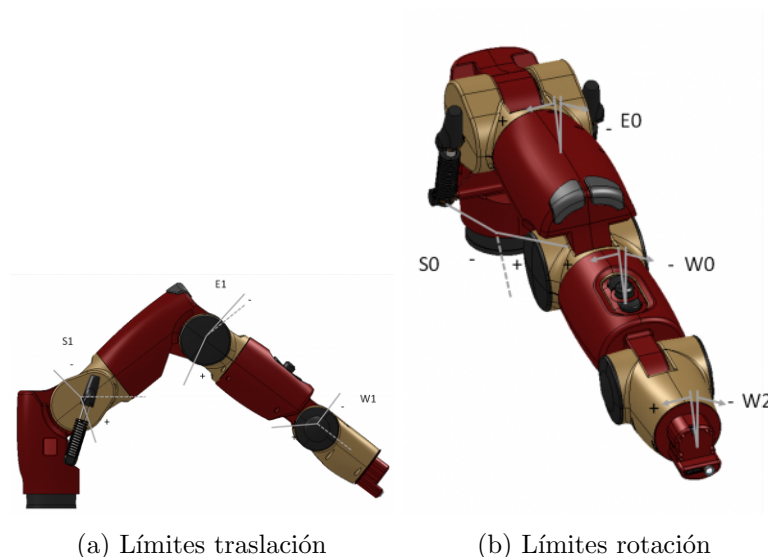


Figura 2.2: Límites articulaciones

2.1.1. Control por posición

El control por posición consiste en alcanzar las posiciones objetivo para cada una de las articulaciones. El modo de control en el mensaje JointCommand es el 1.

La orden donde todas las articulaciones se ponen en la posición 0 corresponde con el brazo totalmente estirado y con el hombro, codo y muñeca mirando hacia abajo. Las traslaciones y rotaciones se corresponden con los de la figura ??.

Dada la naturaleza del robot Baxter, en este modo de operación se aplican unos filtros antes de aplicar la orden de posición, a fin de evitar accidentes y otorgar una experiencia de movimiento más fluida y segura. Los filtros son los que se muestran en la figura 2.3a.

Escalado delta Consiste en escalar las posiciones objetivo en el recorrido para conseguir que todas las articulaciones lleguen al punto deseado a la vez.

Escalado de velocidad Se escala la velocidad de cada articulación en función del 'ratio de velocidad'.

Escalado de alta velocidad Para evitar colisiones entre los dos brazos moviéndose el uno en la dirección del otro, se escala la velocidad y recalcula la posición cuando ésta supera un umbral.

Prevención de colisiones Gracias a un modelo interno del robot, se limitan las posiciones de las articulaciones tales que provocarían un choque con el propio robot.

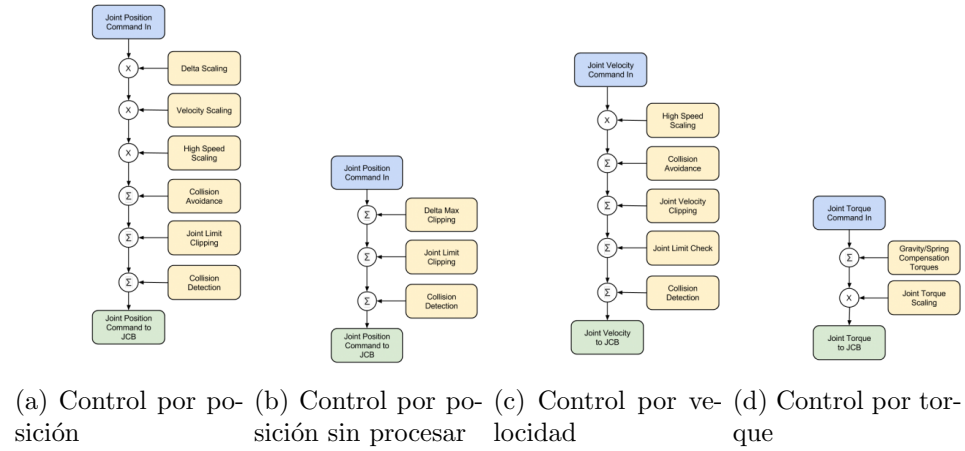


Figura 2.3: Filtros aplicados

Recorte de posiciones Si las posiciones superan los límites de la articulación, estas se recortan al límite permitido.

Detección de colisión Si se detecta una colisión (con un objeto externo al robot), mantiene la última posición antes de la colisión.

Como se puede observar, Baxter aplica unos filtros para evitar y detectar colisiones. Esta tarea se realiza de tres maneras:

Prevención El robot ejecuta una simulación interna, donde las articulaciones y el cuerpo cuentan con unas regiones de seguridad que, al tocarse, limitan el movimiento del robot.

Detección de colisión Esto se realiza de dos maneras

Impacto Cuando el torque de cualquier articulación cambia bruscamente, se considera que ha habido una colisión.

Retención Cuando el torque aplicado aumenta pero la articulación no se mueve, se considera que está colisionando con un objeto inmóvil.

Escalado de alta velocidad Cuando la velocidad del brazo supera los 0.2 m/s, las regiones de seguridad que el robot simula internamente aumentan. Cuando se tocan estas regiones, la velocidad se escala y la posición se recalcula.

2.1.2. Control por posición sin procesar

Este modo de control, al igual que el anterior, tiene como objetivo alcanzar la posición deseada para cada articulación. Se diferencia en los filtros que aplica (figura 2.3b).

- Recorte de delta máximo Recorta la posición siguiente (en el intervalo de actuación de cada articulación) a la máxima posición alcanzable a la velocidad máxima dada por la 'ratio de velocidad'.
- Recorte de posiciones Al igual que en el modo de control anterior, si las posiciones superan los límites de la articulación, estas se recortan al límite permitido.
- Detección de colisión Cumple la misma función que en el modo de control por posición.

Como se puede observar, este es un modo de control más avanzado, ya que no tiene en cuenta las colisiones consigo mismo, y ofrece un movimiento más brusco al no llegar todas las articulaciones al punto destino a la vez.

El modo de control en el mensaje JointCommand es el 4.

2.1.3. Control por velocidad

En este modo de control, lo que se busca es adquirir la velocidad objetivo para cada articulación. El modo de control en el mensaje JointCommand es el 2. Al igual que en los modos anteriores, se aplican una serie de filtros (figura 2.3c).

- Calado de alta velocidad Como en el control por posición.
- Prevención de colisiones Como en el control por posición.
- Recorte de velocidades Se limitan las velocidades para cada articulación para que no excedan el máximo permitido.
- Comprobación de límites Se comprueban los límites de las articulaciones. Si se exceden, se detiene el movimiento.
- Detección de colisión Igual que en el control por posición.

El dejar de enviar velocidades si se exceden los límites de las articulaciones es una medida de seguridad que exige al programador tener el control sobre las posiciones que puede alcanzar el brazo.

2.1.4. Control por torque

El control por torque consiste en el modo de más bajo nivel que se puede controlar el robot Baxter. Los torques que enviemos serán aplicados por los controladores, haciendo uso solamente de los siguientes filtros (figura 2.3d):

- Compensación Los torques se suman a los necesarios para mantener la gravedad 0 y el muelle ubicado en la articulación s1 (traslación del hombro).

Escalado de torque Si un torque excede el torque máximo para esa articulación, escala los torques de todas las articulaciones por el factor de exceso de esa articulación (`torque_max/torque`).

La compensación de la gravedad se puede desactivar mandando un mensaje vacío al tema `/robot/limb/right/suppress_gravity_compensation` para el brazo derecho, o `/robot/limb/left/suppress_gravity_compensation` para el brazo izquierdo.

De esta manera, un torque aplicado de 0 en todas las articulaciones, mantendrá el brazo en un estado de gravedad 0 si la compensación esta activa. De no estarlo, el brazo caerá en peso muerto.

2.2. Obtención de datos

A fin de conseguir un controlador basado en el propio de Baxter, se ha de obtener una base de datos de movimientos de los cuales aprender. Esta base de datos consistirá en las posiciones, velocidades y torques registradas por el robot, así como de las órdenes enviadas sobre la posición deseada y la ratio de velocidad deseada.

Para ello, haremos uso de la interfaz de programación de aplicaciones (API) para el lenguaje Python que ofrece Baxter. Esta API cuenta con una serie de funciones que nos permitirán mover el robot abstrayéndonos de las instrucciones ROS que ejecuta. Para la toma de datos, se hará uso de la herramienta `rosvbag` que proporciona ROS.

2.2.1. API de Python

La API tiene como objetivo disponer una interfaz basada en el lenguaje de programación Python para controlar y monitorizar el robot Baxter, ejecutando en su base las correspondientes instrucciones ROS. Para ello, cuenta con una serie de módulos orientados a los distintos componentes del robot (brazos, pinzas, cámara...).

Se hará uso del módulo `brazo` para realizar el movimiento del mismo. Por motivos de disposición del robot en el laboratorio, se extraerá la base de datos haciendo uso del brazo izquierdo.

Dentro de este módulo, se hará uso de las funciones `set_joint_position_speed(speed)` y `move_to_joint_positions(positions)`. La primera controlará la velocidad máxima relativa para cada articulación, mientras que la segunda moverá el brazo a la posición deseada. Esta función cuenta además con un intervalo de tiempo máximo para realizar el movimiento. Que el tiempo máximo se agote será indicador de que el robot no puede alcanzar la posición deseada (está colisionando consigo mismo).

Un dato a tener en cuenta es que la función `move_to_joint_positions(positions)` realiza un filtro paso baja de la diferencia de posiciones (actual y deseada)

en el tiempo, ofreciendo un movimiento más fluido.

2.2.2. rosbag

rosbag es una herramienta para grabar el paso de mensajes realizados sobre los temas que se le ofrecen como parámetros. Tiene la peculiaridad de grabar los mensajes enteros, lo que significa que registra tanto el mensaje en sí, como la marca temporal y de secuencia que cada mensaje tiene asociadas. Esto será útil más adelante para sincronizar los mensajes de posición y velocidad relativa deseadas (generadas en el ordenador local) con los mensajes de posición, velocidad y torque generados por el robot y enviados por tcp/ip al ordenador.

Los temas que registraremos serán:

- `/robot/joint_states` Tanto la posición como la velocidad y torque de las articulaciones del brazo izquierdo.
- `/robot/limb/left/set_speed_ratio` Ratio de velocidad deseada.
- `/robot/limb/left/joint_command` Posiciones deseadas.

2.2.3. Ejecución

El espacio vectorial de las siete dimensiones formadas por cada una de las articulaciones del Baxter se muestreará de manera uniforme, a fin de obtener una base de datos representativa del controlador que estamos aprendiendo. Esto significa que, para cada movimiento, se elegirán siete posiciones objetivo (una por articulación) de acuerdo a una distribución uniforme sobre el rango de cada articulación. De igual manera se elegirá una ratio de velocidad objetivo con distribución uniforme entre 0 y 1. El tiempo máximo empleado para cada movimiento será de 15 segundos, ya que es tiempo suficiente para permitir el movimiento entre puntos distantes entre sí a una velocidad baja.

Para realizar una primera aproximación de la manera en la que la red neuronal aprende, se han realizado una serie de base de datos con distintas características, para así aislar los potenciales problemas con los que nos enfrentamos.

Una articulación Se ha aislado el problema del tamaño del espacio a muestrear reduciéndolo a una de las siete articulaciones. El resto de las articulaciones se mantienen quietas en la posición cero.

5 segundos En lugar de limitar el tiempo para cada movimiento a 15 segundos, se limita a 5 segundos, para así aislar el problema de desdoblar la red en un intervalo de tiempo tan alto.

- 0.5 seg. ratio vel. 1 Es el caso más simple para entrenar la red. Se mueve una sola articulación (el resto se ubican en la posición 0) a máxima velocidad (relación de velocidad 1) durante 0.5 segundos. De esta manera obtenemos una base de datos muy amplia (más de 120 posiciones objetivo por minuto) con el problema del tamaño del espacio y del desdoblamiento temporal muy limitados.

Adicionalmente, se ha obtenido un conjunto de datos con combinaciones de distintas articulaciones, así como del brazo con las pinzas anexas.

2.2.4. Tratamiento

Una vez obtenida las distintas bases de datos, se preparan para la fase de entrenamiento y evaluación de la red neuronal.

Ficheros .bag

El primer paso consiste en transformar la base de datos en tipos de datos que entienda el lenguaje de programación Python.

Los ficheros obtenidos con `rosvbag` tienen la extensión `.bag`, y consisten en ficheros conteniendo mensajes sobre los que se iteran. De esta manera, iteramos sobre cada mensaje y leemos su contenido, que consiste en el tema del cual proviene el mensaje, una marca temporal de su recepción por `rosvbag`, y del mensaje en sí mismo.

La marca temporal corresponde al tiempo del reloj interno del ordenador en el cual se recibe el mensaje. Dado que la conexión entre el robot y el ordenador se realiza por tcp/ip, este tiempo diferirá del de generación en el robot. Para paliar con este problema, ROS dispone una marca temporal dentro del cuerpo del mensaje con el instante de creación del mensaje en el robot (de acuerdo a su reloj interno), además de un número de secuencia para ordenar los mensajes en el ordenador.

Error en frecuencia Gracias a esta información, se percibió un error en frecuencia entre el reloj del ordenador y el del robot. Esto significa que, a una frecuencia de generación de mensajes de 100 Hz, el ordenador generó 100 posiciones y velocidades deseadas por segundo (suponiendo que es el que tiene el reloj ajustado correctamente), mientras que el robot generó 99 posiciones, velocidades y torques actuales. Para solventar este problema, en primera instancia se representó gráficamente la diferencia de mensajes obtenidos por parte del ordenador y el robot en función del tiempo (figura 2.4a).

Como se puede observar, esta diferencia crece con el tiempo, lo que significa que el ordenador genera mensajes a mayor velocidad que el robot. Es cuando el ordenador deja de generar mensajes cuando esta diferencia cae

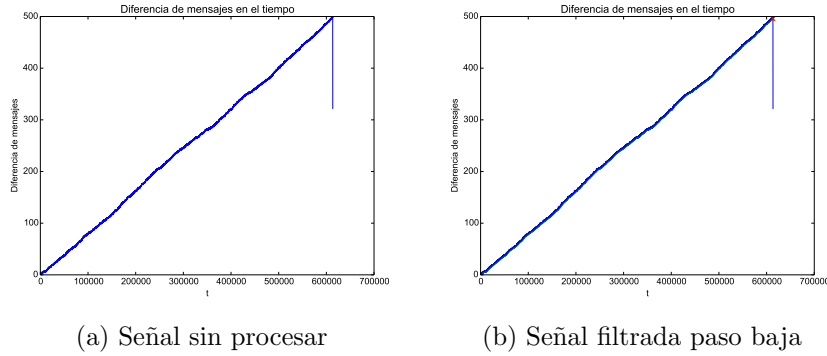
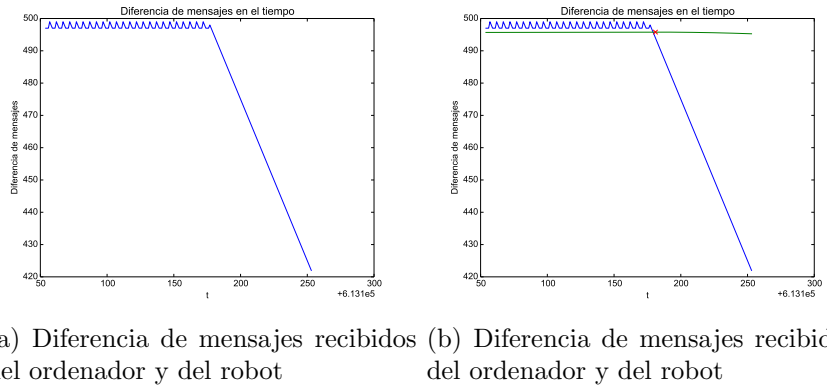


Figura 2.4: Diferencia de mensajes recibidos del ordenador y del robot



en picado, momento en el cual, los mensajes generados por el robot dejarán de corresponderse con las posiciones deseadas y pasarán a corresponderse con las posiciones, velocidades y torques del robot manteniendo la última posición alcanzada.

Por lo tanto, el objetivo será encontrar el momento en el que ocurre dicha bajada, es decir, el pico. El problema surge cuando la señal no es monótona, sino que, como se observa en la figura 2.5a, crece y decrece en intervalos temporales pequeños (debido a la naturaleza a ráfagas de la señal). Para paliar con este inconveniente, se realiza un filtrado paso baja (con un filtro de media móvil) que elimine dicha componente frecuencial. El resultado es el que se observa en las figuras 2.4b y 2.5b.

Ráfagas También se percibió la llegada a ráfagas en los mensajes provenientes del robot. Esto no supone un problema para preparar los datos, pero sí lo es a la hora de realizar un controlador realimentado que requiere la información que proporciona el robot sin desfases. El controlador propuesto en este trabajo no es realimentado, pero de serlo, una posible solución sería implementar el controlador en el propio robot (no ejecutarlo en el or-

denador), aunque para ello habría que tomar nuevamente la base de datos o ajustarla a la frecuencia de generación de mensajes del robot. Otra posible solución consistiría en un predictor de posiciones y velocidades que ofrezcan al controlador esta información cuando no disponga de la misma. Por ejemplo, supongamos que en un instante concreto, llega una ráfaga de tres posiciones, velocidades y torques provenientes del robot. Esto significa que, dos instantes anteriores, el ordenador no ha obtenido ninguna información, por lo que la última posición, velocidad y torques conocidos son los obtenidos hace dos instantes temporales. En este caso, el predictor generaría 2 posiciones y velocidades (los torques serían la salida del sistema) para los instantes temporales que no disponen de información directa.

Apéndice A

Definiciones

A.1. Red Neuronal

A.1.1. Definición

Una red neuronal artificial es un conjunto de algoritmos de aprendizaje automático capaces de extraer modelos a partir de un conjunto de datos de aprendizaje. De esta manera, estos sistemas son capaces de emular la fuente generadora de datos y producir salidas coherentes a partir de entradas no vistas con anterioridad.

A.1.2. Arquitecturas

En función de la topología de la red, se contemplan dos tipos fundamentales:

Propagación hacia delante

Las conexiones entre las neuronas es de un solo sentido, de modo que no se forman bucles entre ninguna de las neuronas (figura A.1)

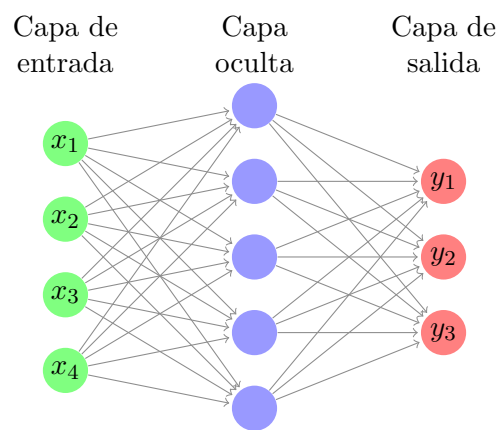


Figura A.1: Red neuronal de propagación hacia adelante

