



**UNIVERSIDADE SENAI CIMATEC**  
GRADUAÇÃO EM ENGENHARIA ELÉTRICA

**OTIMIZAÇÃO DE THRUSTERS PARA TOLERÂNCIA A FALHAS EM  
VEÍCULOS REMOTAMENTE OPERADOS (ROVS) EM 4 DOFS**

Júlia Maria Nascimento Ribeiro<sup>1</sup>

Orientador: Msc. Rebeca Tourinho Lima<sup>2</sup>

Coorientador: Msc. Lucas Marins Batista<sup>3</sup>

<sup>1</sup>Universidade Senai Cimatec, E-mail: julia.ribeiro@gmail.com;

<sup>2</sup>Universidade Senai Cimatec, E-mail: rebeca.lima@fieb.org.br;

<sup>3</sup>Universidade Senai Cimatec, E-mail: lucas.batista@fieb.org.br;

**THRUSTER OPTIMIZATION FOR FAULT TOLERANCE IN REMOTELY  
OPERATED VEHICLES (ROVS) IN 4 DOFS**

**Resumo:** *A fazer* **Palavras-Chaves:** xxxxx

**Abstract:** *TODO*

**Keywords:** *xxxxx*

## 1 INTRODUÇÃO

Segundo Biazon (2017), os oceanos representam cerca de 70% da superfície terrestre na atualidade, mas apesar da sua vasta ocupação, somente 5% do território oceânico é conhecido pelo homem. A lacuna de conhecimento gera uma crescente demanda na indústria por recursos encontrados *offshore*, como petróleo, recursos minerais (óleos, gás e metais) e biodiversidades.

A indústria apresenta uma crescente expansão em relação ao oceano. No relatório anual de sustentabilidade (PETROBRAS, 2024) é relatado que 98% da produção do ano de 2024 veio de águas profundas ou ultraprofundas. Esse cenário de exploração crescente cria uma demanda cada vez maior por tecnologias e mão de obra especializada.

Mergulhadores são uma mão de obra especializada amplamente utilizada na indústria para trabalhos *offshore*, seja para manutenção ou instalação de equipamentos. Segundo (ADMINISTRAÇÃO DE SEGURANÇA E SAÚDE OCUPACIONAL, 2023), a organização de trabalho americana, os perigos enfrentados por profissionais do mergulho incluem afogamento, riscos respiratórios e cardiovasculares, hipotermia e riscos físicos devido ao manuseio de equipamentos pesados embaixo d'água, além dos riscos relacionados à descompressão e possíveis acidentes causados pelo ambiente de alto risco e nível elevado de estresse.

Dessa maneira, a indústria está constantemente em busca de melhorar a segurança no trabalho. Dentro desse contexto surgem os ROVs (*Remotely Operated Vehicles*), sendo esses uma alternativa estratégica para retirar o trabalhador de uma zona iminente de perigo.

ROVs são veículos subaquáticos que variam de tamanho, podendo ser de maior ou menor porte, e possuem a capacidade de se autopropelir abaixo da superfície da água, podendo, em alguns casos, também operar na superfície, dependendo de seu projeto e aplicação. Por serem veículos remotamente operados, podem ser utilizados em aplicações em alta profundidade de forma mais segura por não precisarem da presença de um ser humano na área de perigo.

Ao tirar o ser humano da zona de perigo são reduzidos os riscos fatais, além de oferecer vantagens operacionais como a possibilidade de um trabalho submerso contínuo e prolongado.

Apesar da utilização de ROVs ser vantajosa e funcional, a operação desses veículos é um desafio devido as perturbações geradas pelos oceanos, que contam com correntes marítimas imprevisíveis, baixa visibilidade, entre outras adversidades.

Assim, para lidar com as adversidades enfrentadas no ambiente subaquático, os ROVs necessitam de sistemas de controle capazes de compensar os ruídos gerados pelas perturbações ambientais, garantindo estabilidade, navegação autônoma e execução adequada das atividades para as quais foram projetados. Dessa forma, diversas técnicas de controle foram desenvolvidas, variando desde a modelagem do sistema até a utilização de inteligência artificial.

Em (XU; WANG, 2018) são citados alguns tipos de controladores, entre eles, o controlador PID, caracterizado por ser um controlador simples e amplamente utilizado, é um controle de resposta de velocidade, com efeito linear. Apesar de ser amplamente utilizado, não é o ideal para processos complexos e não lineares ou variantes no tempo.

As redes neurais também são apontadas como um possível controlador para um ROV, sendo essas caracterizadas por serem capazes de aproximar qualquer função não linear na teoria. Apresentam uma alta capacidade de processamento paralelo, o que gera uma grande tolerância a falhas e eficiência no tratamento de múltiplos sinais de entrada e saída.

Apesar das inúmeras vantagens, é necessário ter cautela, pois há a tendência de convergir para mínimos locais, além de sofrer com a lentidão na aprendizagem, limitação no número de camadas e riscos de overfitting. A limitação de camadas acontece quando a rede neural tem poucas camadas, o que impede que a mesma aprenda padrões complexos. Já o overfitting ocorre quando uma rede neural é treinada de forma excessiva ou por tempo prolongado, causando que a mesma decore os dados do teste, indo muito bem nos testes, mas apresentando resultados ruins com novos dados.

Por último é mencionado o controlador *fuzzy*, caracterizado por sua independência de uma modelagem matemática exata do objeto de controle, tendo sua essência em estratégias de autocontrole.

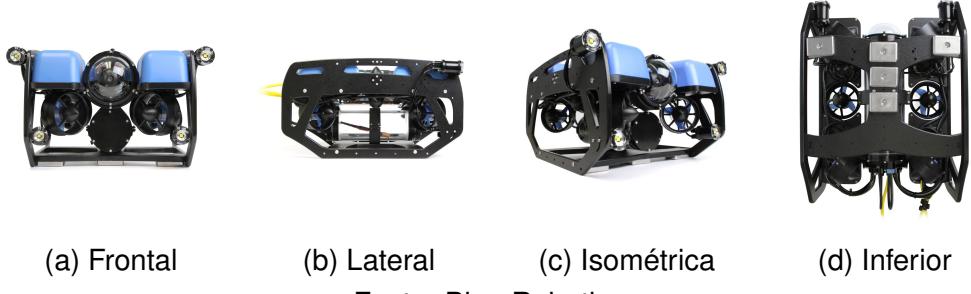
Segundo Christ e Wernli Sr (2013), o sistema propulsor impacta diretamente no design de um ROV, impactando assim nos tipos de *thrusters* escolhidos e na configuração dos mesmos. Thrusters são dispositivos responsáveis por impulsionar a embarcação, ou seja, são os propulsores que garantem sua movimentação.

Um dos desafios enfrentados por veículos que utilizam thrusters é a possibilidade de falha em um ou mais desses dispositivos durante a operação, o que levanta a questão de como recuperar o controle do veículo ou garantir que ele continue navegando mesmo diante dessas falhas.

Dessa forma, o objetivo principal deste trabalho é abordar o problema da falha de thrusters por meio da aplicação de um algoritmo de otimização para gerar tolerância a falhas, através da otimização da redistribuição das forças restantes pós-falha, buscando manter a estabilidade e a funcionalidade do sistema mesmo em condições adversas.

Os estudos relacionados ao algoritmo de otimização serão aplicados ao robô Blu-eROV2, um veículo subaquático do tipo mini ROV desenvolvido pela empresa Blue Robotics. A Figura 1 apresenta uma representação visual do robô.

Figura 1: Vistas do robô BlueROV.



Fonte: Blue Robotics.

A modelagem do algoritmo otimizador será desenvolvida levando em consideração as dimensões, características e requisitos específicos do BlueROV2.

Todos os testes e simulações serão realizados em ambiente computacional, utilizando ferramentas como o Gazebo Sim, para simular a movimentação do ROV pré e pós-falha, para a observabilidade da realocação das forças otimizadas.

## 2 FUNDAMENTAÇÃO TEÓRICA

A fundamentação teórica fundamental para modelagem de ROV é descrita em Fossen (Fossen, 2021), onde é demonstrado o modelo matemático para uma embarcação marítima com 6 DOFs. As equações de movimento adotadas do modelo dinâmico apresentado por Fossen contam com a equação de cinemática, equação 1, e a equação de cinética, equação 2.

$$\dot{\eta} = J(\eta)v \quad (1)$$

$$M\ddot{v} + C(v)\dot{v} + D(v)v + g(\eta) = \tau \quad (2)$$

Onde:

- $J(\eta)$  – É a matriz de transformação entre Body e NED;
- $M$  – É a matriz de massa total;
- $C$  – É a matriz de Coriolis;
- $D$  – É a matriz de amortecimento hidrostático;
- $g$  – É o vetor geral de restauração de força;

As transformações em *Body* e *NED* (Norte, Leste, Descer) são essenciais para a modelagem de veículos subaquáticos, pois permitem a conversão entre diferentes sistemas de coordenadas utilizados na navegação e controle do ROV. Essas transformações são cruciais para garantir que os cálculos de movimento e controle sejam precisos e consistentes, independentemente do referencial adotado. Sendo *Body* o referencial atrelado ao veículo, e *NED* o referencial fixo ao solo. A equação 1 representa a cinemática do sistema, descrevendo assim os aspectos geométricos da movimentação do ROV em relação a diferentes coordenadas, enquanto a equação 2 representa

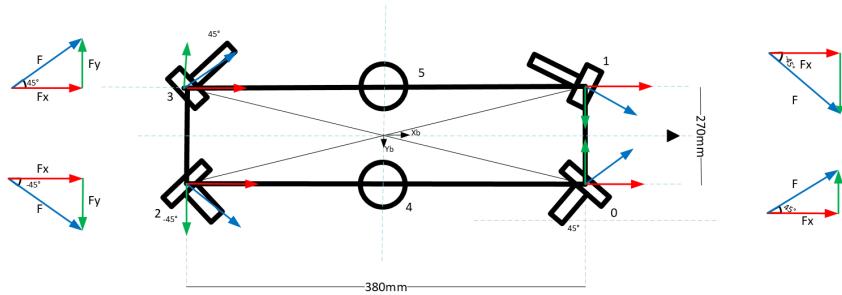
a cinética do modelo, que consiste na análise de forças e momentos incluídas no ROV durante o movimento.

Baseando-se nas equações de cinemática e cinética para 6 DOFs, é possível modelar o sistema do BlueROV light, que só é capaz de se movimentar em 4 DOFs. Dessa forma, os graus de liberdade que não são acessados pelo robô são zerados nas matrizes.

## 2.1 Modelo e Alocação de Thruster

O modelo de ROV utilizado (BlueROV2 standard) conta com 6 thrusters, como é possível visualizar na Figura 2, sendo esses 4 horizontais e 2 verticais, tendo sua configuração ilustrada também na Figura 2. Dessa forma, os thrusters dianteiros (1 e 2) giram no sentido anti-horário e os traseiros (3 e 4) giram no sentido horário.

Figura 2: Diagrama de thruster e forças.



Fonte: Autores.

Apesar da configuração física atípica dos thrusters, posicionados em direções opostas, a alocação de forças foi corretamente realizada graças à rotação em sentidos contrários. Caso todos os thrusters rotacionassem no mesmo sentido, essa disposição geraria forças opostas, comprometendo o controle do sistema. No entanto, como evidenciado na Figura 2, a rotação alternada dos thrusters soluciona esse problema, permitindo a geração das forças desejadas.

Conforme apresentado por Wu (2018), o modelo de um thruster pode ser apresentado de forma linear pela Equação 1. Onde a força do thruster é representada pelo vetor 4, os inputs de controle são representados por 5, e os coeficientes de thruster são representados pela matriz diagonal 6.

$$F = Ku \quad (3)$$

$$F = [F_1 \ F_2 \ \dots \ F_n]^T \quad (4)$$

$$u = [u_1 \ u_2 \ \dots \ u_n]^T \quad (5)$$

$$K = [K_1 \ K_2 \ \dots \ K_n] \quad (6)$$

Considerando o vetor de força  $f$  em 7 e o vetor de momentos  $r$  em 8, podemos calcular as forças e momentos em 6 DOFs pela seguinte fórmula:

$$f = [f_x \ f_y \ f_z]^T \quad (7)$$

$$r = [l_x \ l_y \ l_z]^T \quad (8)$$

$$\tau = \begin{bmatrix} f \\ r \times f \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} F_x \\ F_y \\ F_z \\ F_z l_y - F_y l_z \\ F_x l_z - F_z l_x \\ F_y l_x - F_x l_y \end{bmatrix} \quad (9)$$

Considerando a limitação do BlueROV2 standard para somente 4 DOFs, é possível ajustar as Equações 8 e 9 para obter as forças em 4 DOFs como desejado. Sendo necessário zerar os momentos que não serão aplicados ao ROV, tendo como resultado então:

$$r = [0 \ 0 \ l_z]^T \quad (10)$$

$$\tau = \begin{bmatrix} f \\ r \times f \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} F_x \\ F_y \\ F_z \\ F_y l_x - F_x l_y \end{bmatrix} \quad (11)$$

A alocação de controle é então modelada por:

$$\tau = T(\alpha)F = T(\alpha)Ku \quad (12)$$

Sendo  $T$  a matriz de alocação, onde  $T \in \mathbb{R}^{4 \times 6}$  e  $\alpha$  o vetor de ângulos de rotação dos thrusters, onde  $\alpha \in \mathbb{R}^6$ . Como consequência, a matriz de configuração de thruster  $T$  pode ser calculada usando a Equação 11. Uma vez determinadas as forças e momentos dos thrusters, é possível formalizar o problema da alocação, cujo objetivo é distribuir corretamente os esforços para os propulsores, para realizar a ação de controle desejada.

## 2.2 Alocação de controle

Wu (2018) define a alocação de controle como o processo que computa o sinal de entrada do controle  $u$  e o aplica nos thrusters, de forma que o controle geral de forças  $\tau$  possa ser gerado. Partindo da Equação 11, é possível calcular o vetor de entradas de controle através da seguinte equação:

$$u = K^{-1}T^{-1}\tau \quad (13)$$

Contudo, levando em conta que a matriz  $T$  é uma matriz não quadrática, é aplicada a Moore-Penrose pseudo-inversa  $T^+$ , dada por:

$$T^+ = T^T(TT^T)^{-1} \quad (14)$$

Assim, podemos obter o vetor de entradas do controle por:

$$u = K^{-1}T^+\tau \quad (15)$$

## 2.3 Formulação da Otimização

Em (JOHANSEN; FOSSEN; TONDEL, 2005) é sugerida uma formulação de otimização para o problema de alocação de controle. É considerado então o seguinte problema de otimização:

$$\min_{u,s,\tilde{u}} (s^T Q s + u^T W u + \beta \tilde{u}) \quad (16)$$

A Equação 16 está sujeita ao seguinte:

$$Tu = \tau + s \quad (17)$$

$$u_{min} \leq u \leq u_{max} \quad (18)$$

$$-\tilde{u} \leq u_1, u_2, \dots, u_N \leq \tilde{u} \quad (19)$$

A variável  $s$  é o termo que garante a constrição proposta em 18, que faz com que o resultado da força generalizada  $Bu$  desvie das especificações de  $\tau$ , caso seja necessário. O segundo termo do critério corresponde ao critério de mínimos quadrados, enquanto o terceiro termo minimiza a maior força entre os atuadores, devido a 19. O parâmetro  $\beta \geq 0$  controla a ponderação relativa desses dois critérios, permitindo que sejam tratados os compromissos entre o uso médio e o pior caso do controle.

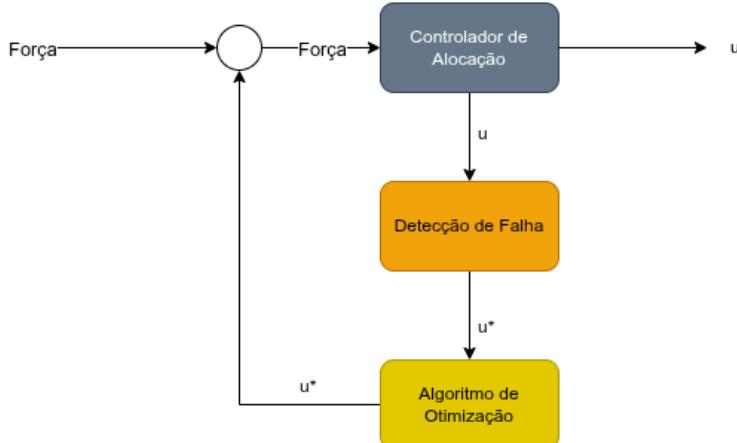
## 3 METODOLOGIA

A metodologia proposta neste trabalho consiste no desenvolvimento e validação de um algoritmo de otimização voltado à redistribuição de forças em veículos subaquáticos (*BlueROV2*), com o objetivo de manter a navegabilidade do sistema em caso de falha total de um ou mais *thrusters*.

Os experimentos foram conduzidos em ambiente de simulação, utilizando o sistema operacional Ubuntu 22.04, o simulador Gazebo Ignition e o framework ROS 2 Control. O modelo *BlueROV2 Standard* foi adotado como base para representar o comportamento dinâmico do veículo e verificar o desempenho do método proposto. O controle do ROV é feito por um controlador de alocação de esforços, responsável por distribuir as forças entre os *thrusters*. O algoritmo de otimização será integrado em paralelo com o controle de alocação, de modo a realizar a redistribuição adaptativa das forças quando houver falha em um ou mais propulsores. Vale destacar que o reconhecimento de falha não é abordado neste trabalho, por ser um desafio à parte da otimização das forças.

O diagrama do fluxo de controle proposto é apresentado na Figura 3, destacando a interação entre o controlador de alocação e o algoritmo de otimização, bem como as entradas e saídas do sistema. O desempenho do algoritmo será avaliado com base na comparação entre o erro medio obtido com e sem o algoritmo e o desvio padrão do erro, considerando dois critérios principais: a velocidade de movimentação do ROV em determinada direção e o erro de deslocamento, em caso de falha de um ou mais *thrusters*, para determinada direção.

Figura 3: Fluxo de controle.



Fonte: Autores.

A partir dessas análises é esperado verificar a robustez e a eficiência do método de otimização proposto em comparação ao controle convencional sem a tolerância a falhas.

### 3.1 Metodologia experimental

A validação do algoritmo de otimização será realizada por meio do seguinte procedimento experimental:

Foram estabelecidos três cenários de teste, cinco casos de falhas e quatro trajetórias, conforme detalhado na Tabela 1:

Tabela 1: Configuração experimental: cenários, casos de falhas e trajetórias

Cenários		Casos de Falhas		Trajetórias
ID	Descrição	ID	Tipo de Falha	Movimento
1	Sem falhas e sem otimização	1	Dois <i>thrusters</i> horizontais coincidentes	1. Surge (X)
2	Com falhas e sem otimização	2	Dois <i>thrusters</i> horizontais paralelos	2. Sway (Y)
3	Com falhas e com otimização	3	Dois <i>thrusters</i> horizontais diagonais	3. Heave (Z)
		4	Um <i>thruster</i> horizontal e um vertical	4. Yaw (rot. Z)
		5	Um <i>thruster</i> horizontal	

Fonte: Autores.

Os testes foram realizados para o intervalo de tempo de 30 segundos para cada tipo de trajetória, a fim de observar o comportamento do sistema ao longo do tempo. Cada combinação de cenário, caso e tempo foi repetida cinco vezes.

O metodo de teste para *Heave* e *Yaw* foram diferentes dos outros, devido a limitações físicas do ROV. Para o movimento de *Heave*, foi somente ralizado o caso 4, pois

esse é o único que afeta o movimento vertical do ROV, e para o movimento de Yaw, foram realizados (tipos de teste para yaw a definir)

As trajetórias são realizadas a partir de uma força de *wrench* aplicada nos *thrusters* do ROV, o que gera um movimento relacionado ao tipo de trajétorio, ou seja, a trajétoria *surge* não se trata do movimento perfeito naquela direção, mas sim de uma força em X, gerando um movimento naquela direção, ainda estando sujeito as forças presentes no ambiente simulado.

Os dados coletados serão analisados estatisticamente, utilizando métricas como o erro medio e desvio padrão, para analisar o efeito do algoritmo de otimização em relação a cada tipo de falta em relação as trajetórias quando comparadas ao caso original de pleno funcionamento. Essas análises permitirão avaliar a eficácia do algoritmo de otimização na manutenção da navegabilidade do ROV em diferentes cenários de falhas.

## 4 RESULTADOS E DISCUSSÃO

Nesta seção, são apresentados os resultados obtidos a partir dos experimentos conduzidos para avaliar o desempenho do algoritmo de otimização proposto na metodologia. Os resultados são organizados em tabelas que ilustram o impacto do algoritmo na navegabilidade do ROV em diferentes cenários de falhas.

### 4.1 Combinações Mínimas de Thrusters

Na Tabela 2, são apresentadas as combinações mínimas de thrusters necessários para manter a navegabilidade do ROV em cada direção de movimento (*surge*, *sway*, *heave*, *yaw*), considerando os diferentes casos de falhas simuladas.

Tabela 2: Combinações mínimas de thrusters por direção (*surge*, *sway*, *heave*, *yaw*)

Direção	Combinação Mínima de Thrusters
<b>Surge</b>	Dois <i>thrusters</i> paralelos ou diagonais
<b>Sway</b>	Dois <i>thrusters</i> laterais ou diagonais
<b>Heave</b>	Dois <i>thrusters</i> verticais
<b>Yaw</b>	Dois <i>thrusters</i> diagonais

Fonte: Autores.

A partir da Tabela 2, é possível observar que alguns casos de falhas caem fora das combinações mínimas necessárias para manter a navegabilidade do ROV em determinadas direções. Isso indica que, em tais situações, o algoritmo de otimização não conseguiu redistribuir as forças de maneira eficaz para compensar a ausência dos thrusters falhos, resultando na incapacidade do ROV de se mover conforme desejado.

## 4.2 Resultados da Direção Surge

A Tabela 3 apresenta os erros médios obtidos após as repetições dos testes para a direção *Surge*. Os erros foram obtidos comparando a trajetória ideal sem o algoritmo de otimização com as trajetórias realizadas em cada caso de falha, tanto com o algoritmo de otimização (COM) quanto sem o algoritmo (SEM).

Tabela 3: Erro medio por Direção (*Surge*)

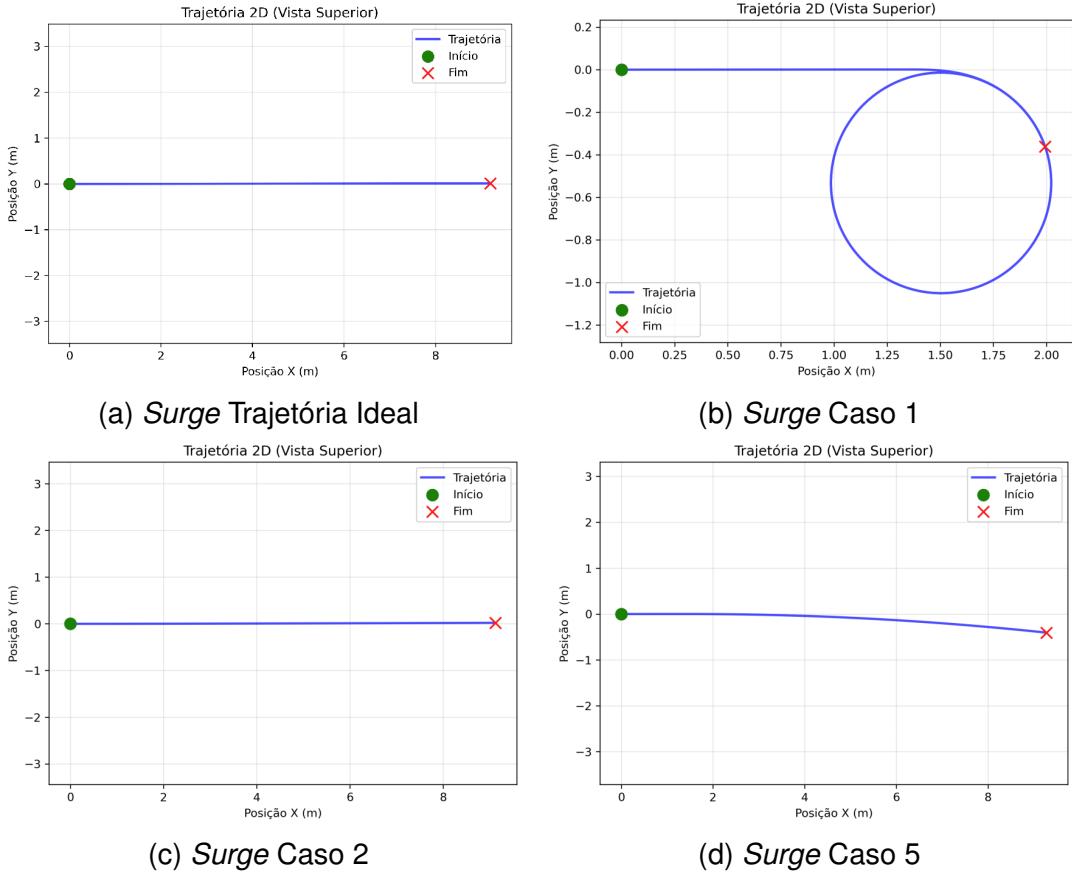
	<b>Caso</b>	<b>Vel (m/s)</b>	<b>Distância (m)</b>	<b>X (m)</b>	<b>Y (m)</b>	<b>Z (m)</b>	<b>yaw (°)</b>
<b>1</b>	COM	0,005±0,031	0,448±0,101	-7,198±0,105	1,040±0	0,013±0,014	-360±0
	SEM	0,096±0,005	3,475±0,117	7,105±0,108	-1,116±0	0,014±0,008	-360±0
<b>2</b>	COM	-0,025±0,004	-0,024±0,115	-0,068±0,120	-0,01±0,001	0,041±0,003	-0,1±0
	SEM	0,091±0,008	3,630±0,247	3,592±0,247	0,00±0	0,038±0,004	0±0
<b>3</b>	COM	0,037±0,010	1,716±0,122	5,237±1,159	-3,770±0,027	-0,088±0,180	-11,4±0,089
	SEM	0,033±0,013	1,684±0,328	3,003±0,282	-3,820±0,152	0,006±0,023	-11,6±0,515
<b>4</b>	COM	-0,006±0,013	-0,171±0,132	-0,209±0,116	-0,49±0,088	-0,002±0,028	-6,9±0,612
	SEM	0,027±0,004	0,939±0,252	5,823±0,089	-3,39±0	0,012±0,005	-360±0
<b>5</b>	COM	-0,007±0,010	-0,008±0,181	-0,008±0,177	-0,38±0,012	0,012±0,022	-6,18±0,098
	SEM	0,025±0,007	1,129±0,013	5,862±0,017	-3,39±0	0,016±0,013	-360±0

Fonte: Autores.

Além disso, é possível observar que nos casos onde a combinação mínima de thrusters não é atendida, o algoritmo de otimização não consegue compensar adequadamente a falta dos propulsores, resultando em erros mais elevados. Isso evidencia a importância de uma configuração adequada dos thrusters para garantir a eficácia do algoritmo de otimização na manutenção da navegabilidade do ROV. Mesmo com o impacto na trajetória, o algoritmo de otimização ainda apresenta melhorias em relação a velocidade media do ROV e a distancia percorrida, quando comparado ao caso sem otimização. É possível visualizar o impacto disposição insatisfatória de *thrusters* no caso 1, onde apesar de apresentar um melhora na velocidade media e na distancia percorrida no caso com otimização em relação ao caso sem otimização, ainda apresenta um erro de 360° na orientação *yaw*, indicando a impossibilidade do ROV manter a trajetória desejada em *Surge*.

A figura 4 ilustra as trajetórias do ROV para a direção *Surge* nos casos 0 (ideal), 1, 2 e 5, com o algoritmo de otimização em ação. Observa-se que no caso 1, onde a combinação mínima de thrusters não é atendida, o ROV apresenta uma trajetória significativamente desviada da ideal, evidenciando a incapacidade do algoritmo de otimização em compensar a falha dos thrusters, devido a limitação de *hardware* do ROV. Em contraste, no caso 2, onde a combinação mínima é satisfeita, o ROV consegue seguir uma trajetória muito mais próxima da ideal, demonstrando a eficácia do algoritmo quando as condições mínimas são atendidas. O caso 5 também mostra uma melhora considerável em relação ao caso 1, embora ainda apresente desvios notáveis devido à falha do thruster.

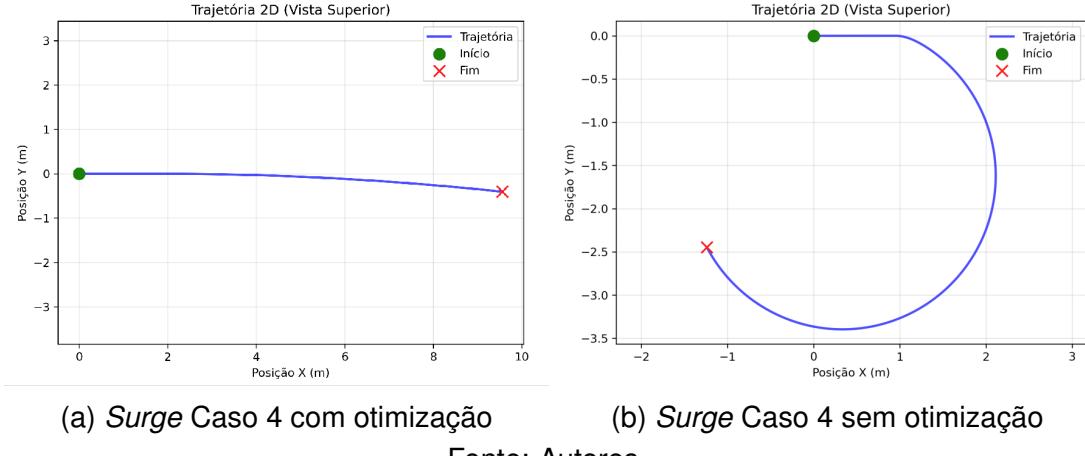
Figura 4: Trajetórias do ROV em *Surge* para os casos 0, 1, 2 e 5.



Fonte: Autores.

A figura 5 exemplifica a melhora realizada pela otimização quando a configuração mínima de *thrusters* é respeitada, sendo possível garantir que o ROV siga a trajetória desejada com desvios mínimos. Relacionando a trajetória apresentada na figura 5 com os dados do caso 4 na tabela 3, é possível observar que o erro médio em *X* é de apenas -0,209 m quando o algoritmo de otimização está ativo, enquanto sem o algoritmo, o erro médio aumenta significativamente para 5,823 m, que juntamente com o erro em *yaw* de apenas 6,9° com otimização e de 360° sem a otimização, indicam uma incapacidade do ROV de manter a trajetória desejada sem a otimização. Isso demonstra a eficácia do algoritmo de otimização em melhorar a navegabilidade do ROV em situações de falhas nos *thrusters*, desde que as combinações mínimas sejam atendidas.

Figura 5: Comparação da trajetória do ROV em *Surge* para o caso 4 com e sem otimização.



Fonte: Autores.

A tabela 4 apresenta os resultados dos erros medios medidos na direção *sway*. Na trajetória *sway*, o caso 1 atende às combinações minimas de *thrusters*, resultando em erros significativamente menores em comparação com os outros casos, em relação a trajetoria, mas ainda é possível observar a ação da otimização na velocidade e na distancia percorrida. O caso 2 não atende às combinações minimas de *thrusters* para a movimentação em *sway*, resultando em erros maiores na trajetória, mesmo com o algoritmo de otimização ativo. No entanto, o algoritmo ainda melhora a distancia percorrida e a velocidade media, ou seja mesmo com a falha, o ROV mantem a capacidade de se movimentar com uma velocidade proxima a ideal, percorrendo distancias parecidas, apresentando um erro medio de apenas -0,006 m/s em velocidade e 0,248 m em distancia percorrida, quando com o otimizador ativado, em contraste com erros medios de -0,052 m/s e 1,897 m respectivamente, quando o otimizador está desativado.

Tabela 4: Erro medio por Direção (*Sway*)

Caso		Vel (m/s)	Distância (m)	X (m)	Y (m)	Z (m)	yaw (°)
1	COM	0,006	-0,100	-0,051	-0,100	0,006	-0,44
	SEM	0,055	1,870	0,844	1,694	0,001	10,72
2	COM	-0,006	0,248	0,714	5,500	0,026	-333,8
	SEM	0,052	1,897	0,470	5,450	0,016	-333,8
3	COM	0,003	-0,156	-3,885	2,40	-0,015	11,2
	SEM	0,004	0,123	-3,368	2,46	-0,001	10,92
4	COM	-0,005	-0,007	-0,313	0,10	0,011	-6,26
	SEM	0,009	0,334	-1,013	4,28	0,003	-333,8
5	COM	-0,008	-0,206	-0,767	-0,07	0,004	-7,46
	SEM	0,010	0,484	-1,011	4,28	0,012	-333,8

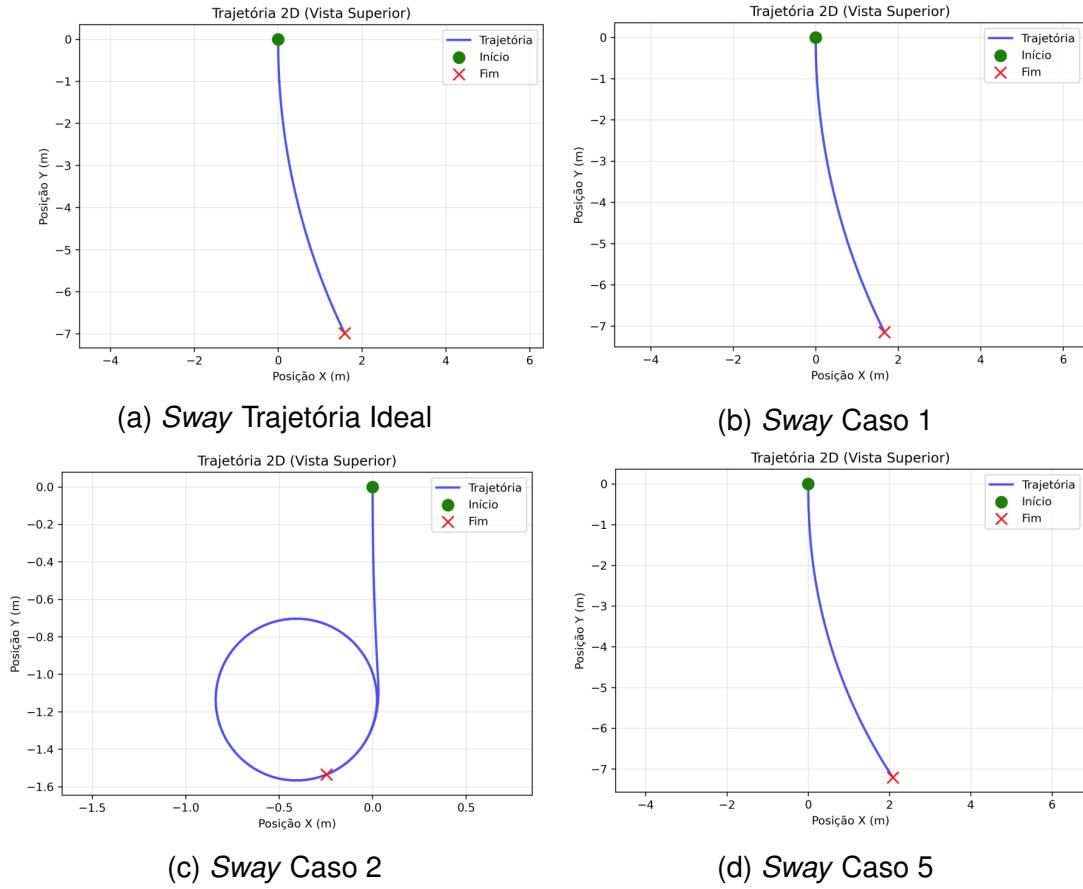
Fonte: Autores.

O otimizador demonstra sua eficiencia principalmente no ambito da velocidade media e distancia percorrida, mesmo em casos onde a combinação minima de *thrusters* não é atendida. Como o *BlueRov2 Standard*, possui uma configuração de 6 *thrusters*, o otimizador encontra limitações na redistribuição das forças quando múltiplos *thrusters* falham, o que causa uma dificuldade em manter a trajetória ideal, sendo possível visualizar erros significativos em *Yaw* nos casos que não atendem as combinações minimas para aquela direção. Nos casos que atendem as combinações minimas, o otimizador é capaz de diminuir o error medio em *yaw*, que é causado pelas falhas dos *thrusters*, mantendo assim a capacidade do ROV de seguir a trajetoria desejada.

O caso 3 se destaca por apresentar erros muito proximos entre os cenários com e sem otimização em qualquer trajetoria, indicando que a falha diagonal representada pelo caso três tem a capacidade de se autocompensar devido ao posicionamento dos *thrusters* no ROV, o que minimiza o impacto da falha na capacidade de movimentação do veículo. Ainda que o impacto neste caso seja menos é possível obter melhorias significativas na velocidade media e distancia percorrida com o otimizador ativado. O maior fator de melhoria observado para o algoritmo de otimização é onservado tanto na distancia percorrida quanto na velocidade media, mantendo a capacidade do ROV de manter a velocidade o mais proxima do ideal possível e preservando também a capacidade de percorrer distancias similares ao caso ideal, mesmo com a falha de *thrusters*. Em relação a manutenção da trajetória ideal, o otimizador enfrenta dificuldades devido as limitações de *hardware* do ROV, essas limitações são refletidas nos casos que não respeitam as combinações minimas de *thrusters*, e na trajetoria *heave*. A combinação minima exigida para que haja o funcioamento ideal da trajetória *heave* são de 2 *thrusters* como indicado na tabela 2, mas o ROV utilizado nos testes apresenta somente dois *thrusters* verticais em sua estrutura, impossibilitando que seja realizada a otimização no caso de falha de um dos *thrusters* verticais, o que impossibilita a movimentação ideal na direção *heave*. Em decorrencia dessa limitação física do ROV, os resultados obtidos para a trajetória *heave* não são apresentados nesta seção.

Na figura 6 são ilustradas as trajetórias do ROV para a direção *Sway* nos casos 0 (ideal), 1, 2 e 5, com o algoritmo de otimização em ação. Assim como para a trajetória *Surge*, observa-se que no caso em que a falha não obedece a combinação mínima de *thrusters* (caso 2), o ROV apresenta uma trajetória significativamente desviada da ideal, evidenciando a incapacidade do algoritmo de otimização em compensar a falha dos *thrusters* devido a limitação de *hardware* do ROV. Em contraste, no caso 1, onde a combinação mínima é satisfeita, o ROV consegue seguir uma trajetória muito mais próxima da ideal, demonstrando a eficácia do algoritmo quando as condições mínimas são atendidas. O caso 5 também mostra uma melhora considerável em relação ao caso 2, embora ainda apresente desvios notáveis devido à falha do thruster.

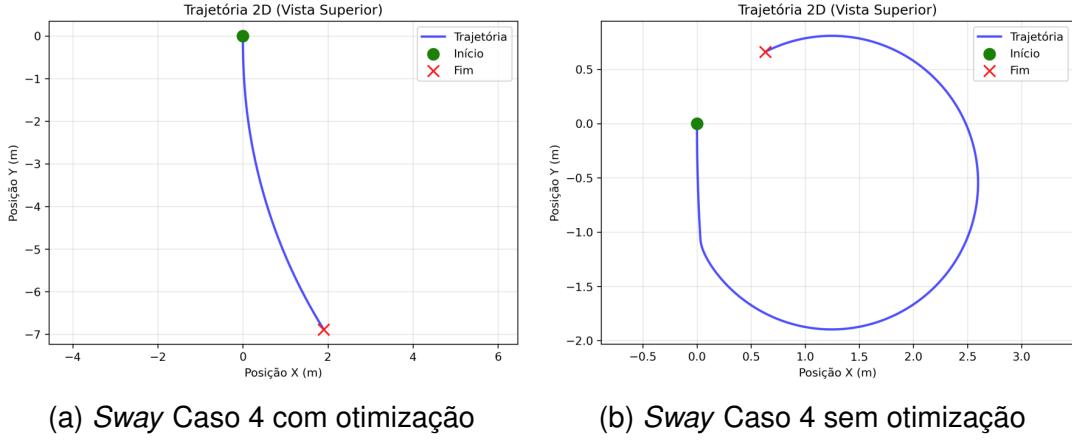
Figura 6: Trajetórias do ROV em *Sway* para os casos 0, 1, 2 e 5.



Fonte: Autores.

Na figura 7 é possível observar o efeito do algoritmo de otimização na trajetória do ROV para o caso 4, sendo possível visualizar a melhora significativa na trajetória do ROV quando o algoritmo de otimização está presente quando comparamos a trajetória feita com a trajetória ideal apresentada na figura 6, apresentando somente um pequeno desvio em relação a trajetória ideal, enquanto sem o algoritmo o ROV não seria capaz de manter a trajetória desejada, apresentando um desvio considerável em relação a trajetória ideal.

Figura 7: Comparação da trajetória do ROV em *Sway* para o caso 4 com e sem otimização.



Fonte: Autores.

Na tabela 5 são apresentados os resultados dos erros medios obtidos na direção *yaw*. Considerando a combinação ideal da trajetória *yaw* como sendo a combinação diagonal de *thrusters*, os resultados reforçam que a combinação do caso 3 obteve os melhores resultados nos testes. Contudo, o impacto do algoritmo de otimização na trajetória *yaw* é menos pronunciado em comparação com as outras direções, devido as características da movimentação rotacional do ROV juntamente com as limitações físicas do veículo em situação de falhas nos *thrusters*. Como métrica foi observada a capacidade do ROV completar o número de voltas mais próximo do ideal, a capacidade de se manter na orientação correta sem se desviar nas outras direções e a velocidade média de rotação. Assim nesse contexto foi observado que os casos que apresentavam somente um *thruster* em falha (casos 4 e 5) apresentaram resultados mais satisfatórios, pois além de atenderam a combinação mínima de *thrusters* para a movimentação em *yaw*, apresentam um *thruster* a mais em funcionamento, o que possibilita uma melhor redistribuição das forças, nesses casos apesar de apresentarem resultados melhores que os demais casos (1 e 2) a presença da otimização não foi capaz de melhorar os resultados quando comparados ao cenário sem otimização, indicando que a limitação física do ROV em termos de *thrusters* disponíveis impacta significativamente a eficácia do algoritmo de otimização na manutenção da navegabilidade em situações de falhas.

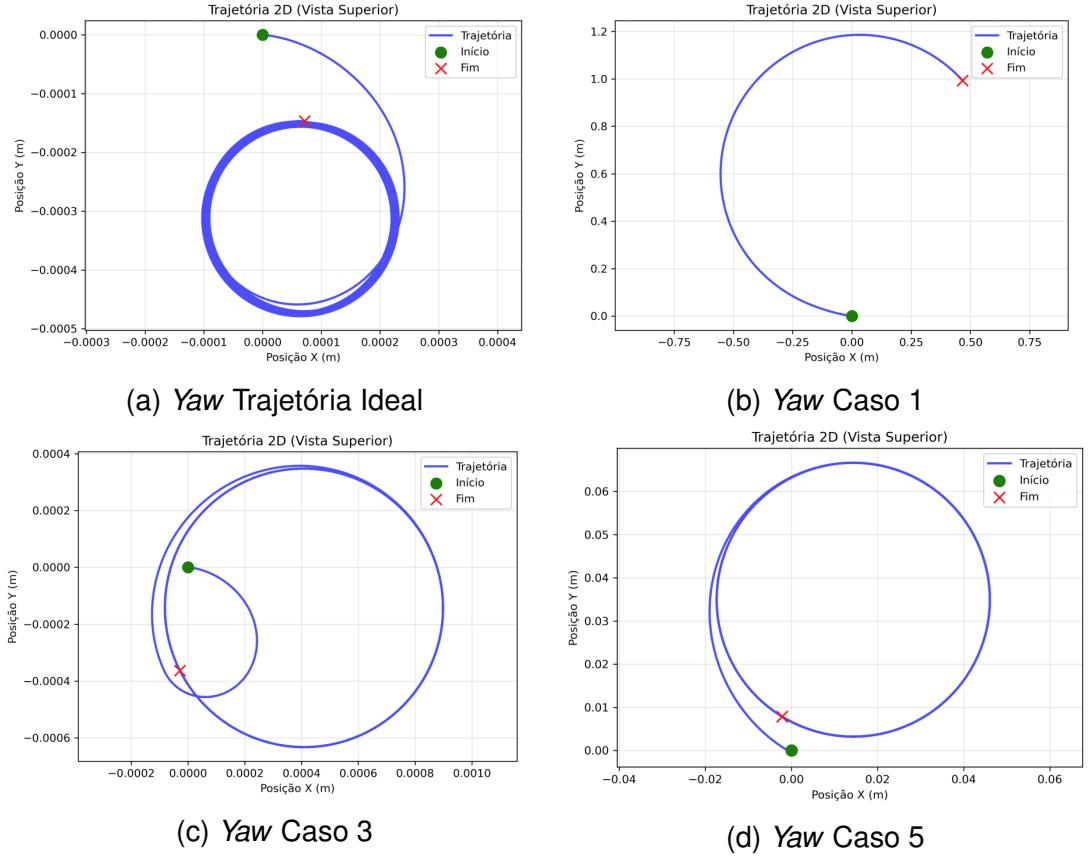
Tabela 5: Erro medio por Direção (*Yaw*)

<b>Caso</b>		<b>Vel (%s)</b>	<b>Nº de Voltas</b>	<b>X (m)</b>	<b>Y (m)</b>	<b>Z (m)</b>	<b>yaw (°)</b>
<b>1</b>	COM	92,360	8,020	-1,026	-1,101	0,006	2897,22
	SEM	48,020	4,180	-0,910	-186,728	0,002	1502,48
<b>2</b>	COM	99,78	9,020	-1,440	-1,31	0,008	3138,84
	SEM	49,120	4,3	-0,672	-0,67	0,001	1550,44
<b>3</b>	COM	44,880	3,900	-0,001	0,00	0,008	1399,74
	SEM	49,300	4,34	-0,001	0,00	0,012	1556,72
<b>4</b>	COM	41,060	2,720	-0,069	-0,06	-0,001	1235,02
	SEM	25,060	2,26	-0,376	-0,38	0,007	806,1
<b>5</b>	COM	41,360	3,520	-0,066	-0,07	0,002	1265,32
	SEM	25,580	2,14	-0,375	-0,38	-0,001	775,62

Fonte: Autores.

A figura 8 ilustra as trajetórias do ROV para a direção *Yaw* nos casos 0 (ideal), 1, 3 e 5, com o algoritmo de otimização em ação. Observa-se que, assim como mostrado na tabela 5, o otimizador não apresenta uma melhora significativa na trajetória do ROV em *Yaw*, sendo incapaz de manter a trajetória no caso 1, e apesar de conseguir completar a trajetória nos casos 3 e 5, ainda apresenta desvios consideráveis em relação à trajetória ideal, não sendo capaz de completar o mesmo numero de voltas, o que pode ser visto na densidade das linhas nas figuras. Relacionando ainda com a tabela 5, o algoritmo não foi capaz de melhorar a velocidade media de rotação mesmo nos casos que atendem as combinações minimas de *thrusters* para a movimentação em *Yaw* (casos 3 e 5), sendo capaz de garantir que o rov complete a trajetorias, mas não no mesmo periodo de tempo e com uma velocidade cignificativamente reduzida.

Figura 8: Trajetórias do ROV em Yaw para os casos 0, 1, 3 e 5.



Fonte: Autores.

## 5 CONSIDERAÇÕES FINAIS

O presente trabalho abordou o desenvolvimento e validação de um algoritmo de otimização para tolerância a falha em veículos subaquáticos, mais especificamente no *BlueROV2 Standard*, que possui 4 DOFs e 6 thrusters. O objetivo principal foi conservar a navegabilidade do veículo em casos de falta total de um ou mais *thrusters*. A metodologia proposta envolveu a implementação do algoritmo em um ambiente de simulação utilizando, com os testes foi possível constatar a eficiência do algoritmo proposto, o mesmo sofre com limitações causadas pelo *hardware* do veículo. Os resultados obtidos demonstram que o algoritmo de otimização proposto é eficaz na redistribuição das forças entre os *thrusters* remanescentes, permitindo que o ROV mantenha sua navegabilidade mesmo em situações de falha, desde que as condições mínimas de navegabilidade sejam mantidas. A análise comparativa entre os cenários com e sem otimização evidenciou uma redução significativa do erro médio em alguns casos de falha, e se mostrando ineficiente em outros, o que indica que a eficácia do algoritmo está diretamente relacionada à configuração dos *thrusters* e ao tipo de falha ocorrida. Além disso, o estudo ressaltou a importância de considerar as limitações físicas e operacionais do veículo ao projetar algoritmos de tolerância a falhas, destacando que a redistribuição das forças deve ser cuidadosamente planejada para garantir a estabilidade e o controle do ROV.

## **AGRADECIMENTOS**

## **REFERÊNCIAS**

- BIAZON, Tássia. **Nas profundezas dos oceanos.** Revista Marítima Brasileira, v. 137, n. 7-9, p. 66–82, 2017.
- CHRIST, Robert D.; WERNLI SR, Robert L. **The ROV manual:** a user guide for remotely operated vehicles. Oxford, Reino Unido: Butterworth-Heinemann, 2013.
- JOHANSEN, Tor A.; FOSSEN, Thor I.; TONDEL, Petter. **Efficient optimal constrained control allocation via multiparametric programming.** Journal of Guidance, Control, and Dynamics, v. 28, n. 3, p. 506–515, 2005.
- OCCUPATIONAL SAFETY AND HEALTH ADMINISTRATION. **Commercial Diving:** Hazards and Solutions. Washington, D.C., EUA: U.S. Department of Labor, 2023.
- PETROBRAS. **Relatório de sustentabilidade Petrobras 2024.** Rio de Janeiro, Brasil: Petrobras, 2024.
- WU, Chu-Jou. **6-DOF modelling and control of a remotely operated vehicle.** 2018. – Flinders University, College of Science e Engineering, Adelaide, Australia.
- XU, Jiankang; WANG, Nan. **Optimization of ROV control based on genetic algorithm.** In: OCEANS - MTS/IEEE Kobe Techno-Oceans (OTO). Kobe, Japão: IEEEExplore, 2018. p. 1–4.