



POLITÉCNICA

ESCUELA TÉCNICA SUPERIOR DE INGENIEROS INDUSTRIALES
UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE MADRID

José Gutiérrez Abascal, 2. 28006 Madrid
Tel.: 91 336 3060
info.industriales@upm.es

www.industriales.upm.es



Miguel Fernández Cortizas

05 TRABAJO FIN DE GRADO

INDUSTRIALES

TRABAJO FIN DE GRADO

KIT DE DESARROLLO Y VALIDACIÓN DE ALGORITMOS DE CONTROL DE ACTITUD PARA CUADRICÓPTEROS.

SEPTIEMBRE 2019

Miguel Fernández Cortizas

DIRECTOR DEL TRABAJO FIN DE GRADO:
Pascual Campoy Cervera



POLITÉCNICA

UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE MADRID
ESCUELA TÉCNICA SUPERIOR DE INGENIEROS INDUSTRIALES
MÁSTER UNIVERSITARIO EN AUTOMÁTICA Y ROBÓTICA



POLITÉCNICA

CONTROL Y PLANIFICACIÓN PARA DRONES DE CARRERAS AUTÓNOMOS.

Miguel Fernández Cortizas

Tutor académico:
D. Pascual Campoy Cervera

Madrid - España
2020

*En memoria de mi padrino Juan,
seguiré trabajando hasta alcanzar las metas
que me hubiese gustado celebrar contigo.*

Agradecimientos

Resumen ejecutivo

Introducción

[cuidado con usar dron y uav, pueden ser los militares...](#) Los drones son vehículos no tripulados cuya popularidad en el mundo de la industria es cada vez mayor siendo utilizados para realizar tareas en campos muy diversos, como la inspección industrial, la industria cinematográfica o para su uso en operaciones de búsqueda y rescate. Dentro de este grupo los más empleados por la industria son los cuadricópteros, debido a la simplicidad de estos, lo que [reduce su peso y su coste](#).

La inmensa mayoría del uso de estas aeronaves es mediante teleoperación, dentro del paradigma de los RPAS (*Remotely Piloted Aircraft System*) aunque el auge de estas aeronaves han llevado a la comunidad científica hacia el desarrollo de sistemas que permita a los cuadricópteros ser capaces de realizar tareas de forma autónoma.

Una prueba de estos avances se pueden observar en diversas competiciones internacionales como IMAV, IARC, IROS Autonomous drone challenge o más recientemente el [AIRR](#). Competiciones en las que el objetivo es conseguir que UAV sean capaces de realizar pruebas complejas de forma autónoma.

Dentro de estas competiciones, el Alphapilot

Alcance

Los objetivos de este trabajo consisten en diseñar un controlador capaz de permitir que un cuadricóptero sea capaz de volar a muy altas velocidades, superiores a 5 m/s, a través de un circuito de carreras para drones, así como generar las trayectorias que el dron debe seguir para recorrer el circuito de forma óptima.

Solución realizada

- Controlador pequeños ángulos:
- Controlador grandes ángulos:
- Generador de trayectorias óptimas en aceleracion:
- Generador de trayectorias óptimas en *snap*:

Experimentación y resultados.

Para la simulación se ha empleado el entorno de simulación Flightgoogles [citar](#) el cual fue el empleado para las pruebas clasificatorias virtuales del Alphapilot 2019.

Conclusiones y trabajo futuro

Palabras clave

UAV, cuadricóptero, control clásico, aprendizaje automático, inteligencia artificial, aprendizaje por refuerzo, redes neuronales.

Códigos UNESCO

120304	INTELIGENCIA ARTIFICIAL
120326	SIMULACIÓN
330104	AERONAVES
330412	DISPOSITIVOS DE CONTROL
330703	DISEÑO DE CIRCUITOS

Índice general

1	Introducción	1
1.1	Motivación	2
1.2	Solución propuesta	2
1.3	Objetivos	3
2	Estado del arte	5
2.1	Control y generación de trayectorias	5
2.2	Carreras de drones autónomos	6
3	Modelado de un cuadricóptero	7
3.1	Análisis dinámico	8
3.1.1	Ecuaciones de movimiento traslacional	8
3.1.2	Ecuaciones de movimiento rotacional	8
3.2	differetial flatness	9
4	Control	11
4.1	Controlador para ángulos pequeños	12
4.1.1	Controlador de posición	13
4.2	Controlador para ángulos grandes	13
4.3	Adaptación del controlador al entorno simulado.	15
5	Generación de trayectorias	17
5.1	Trayectorias óptimas	17
5.2	Trayectorias continuas a trozos	18
5.3	Estimación de tiempos	19
6	Metodología	21
6.1	Sistemas de referencia	21
6.2	Generación de <i>waypoints</i>	21
6.3	Trayectorias a largo y corto plazo	23
6.3.1	Trayectoria a largo plazo	23
6.3.2	Trayectoria a corto plazo	24
6.3.3	Orientación de la aeronave en <i>yaw</i>	25
7	Arquitectura del sistema	27
8	Experimentos	29
8.1	Experimentos en simulación	29
8.2	Experimentos en real	29

9 Conclusiones y trabajo futuro	31
9.1 Conclusiones	31
9.2 Trabajo futuro	31
A Presupuesto y Planificación	33
A.1 Presupuesto	33
A.2 Planificación	34
B Impacto social y medioambiental	35

Introducción

El auge de los pequeños multirrotores no tripulados (comúnmente llamados drones) en diversos ámbitos ha crecido de forma exponencial durante estos últimos años. Se puede observar la presencia de estos drones en diversos ámbitos como: el industrial, para realizar inspecciones en lugares de difícil acceso o en lugares peligrosos, el cinematográfico, para grabar escenas aéreas, o para dispositivos de búsqueda y rescate, en los que se emplean para poder barrer grandes áreas en búsqueda de personas desaparecidas, entre otros. Además, dentro del mundo del entretenimiento las carreras de drones comienzan a hacerse un hueco en países como los Estados Unidos, donde las carreras de drones son un deporte que se retransmite en algunos canales de televisión.

Actualmente, en la mayoría de estas competiciones, los drones están pilotados por un humano, aunque recientemente, empiezan a aparecer carreras de drones autónomos, en los que las aeronaves tienen que recorrer el circuito entero de forma autónoma sin la intervención de un humano. Algunos ejemplos de estas competiciones serían: la *IROS Autonomous Drone Race*, que se celebra anualmente dentro de la conferencia de robótica internacional IROS, o más recientemente AlphaPilot, una carrera de drones autónomos organizada por la *Drone Racing League* y la empresa *Lockheed Martin* con un gran premio de 1 millón de dólares para el ganador.



Figura 1.1: Cuadricóptero empleado en el AlphaPilot 2019, mirando hacia la primera puerta del circuito [1]

Actualmente, el rendimiento obtenido por los drones de carreras autónomos aún están lejos de alcanzar el de los pilotos humanos, es por esto que el afán por superar el nivel de los

pilotos humanos es una motivación para los grupos de investigación por todo el mundo. El desarrollo de drones autónomos es un campo de estudio exigente que involucra el desarrollo de la tecnología existente en diversos campos de la robótica como: la estimación, el control, la generación de trayectorias o la percepción, entre otros.

1.1. Motivación

El desarrollo de un sistema capaz de recorrer un circuito de forma autónoma sin interacción externa con cierta incertidumbre sobre el entorno, es un problema apasionante debido a las elevadas velocidades de vuelo y la limitada capacidad computacional, que exigen tener algoritmos de percepción y de estimación de estado más precisos y rápidos, así como algoritmos de planificación y de control más rápidos y ligeros, que permitan realizar cálculos a tiempo real.

Los avances obtenidos en diversos campos de la robótica durante el desarrollo de estos drones autónomos de carreras se pueden extrapolar para mejorar el rendimiento de los drones autónomos empleados para realizar distintas tareas con una mayor relevancia como pueden ser la aplicaciones industriales o como aquellas relacionadas con la búsqueda y rescate.

Los últimos avances en las plataformas de simulación enfocadas al desarrollo de sistemas de control de drones autónomos, como el simulador fotorrealista FlightGoggles desarrollado por Guerra et al [15] empleado durante las pruebas clasificatorias del Alhpa-Pilot 2019, permiten probar el rendimiento de un sistema autónomo de forma realista y segura.

1.2. Solución propuesta

El objetivo propuesto consiste en diseñar una arquitectura de un sistema modular capaz de controlar un cuadirrotor a través de un circuito de carreras de forma autónoma.

Debido a la gran complejidad que presenta el desarrollo completo de todos los módulos que intervienen en un dron de carreras autónomo, se han simplificado el desarrollo de los módulos de estimación de estado y de percepción del circuito, empleando datos provistos por el simulador. Es por esto que el trabajo se haya centrado en el desarrollo de la arquitectura del sistema y del desarrollo de los módulos de control y generación de trayectorias capaces de generar y seguir trayectorias agresivas a lo largo de todo el circuito un circuito de carreras simulado a altas velocidades con incertidumbre sobre el recorrido en sí.

Para desarrollar los algoritmos y comparar el rendimiento del sistema realizado, se ha empleado el simulador FlightGoggles, empleado para las pruebas clasificatorias del AlphaPilot 2019 como entorno de pruebas.

1.3. Objetivos

[completar objetivos](#) Para poder llevar a cabo el desarrollo del trabajo de forma adecuada es conveniente desgranar los objetivos principales en tareas de alcance más reducido:

- **Modulo de control**

- Estudio del estado del arte acerca de los algoritmos de control más relevantes en las carreras de drones .

- **Generación de trayectorias**

- Estudio del estado del arte acerca de los métodos de generación de trayectorias más empleados.

- **Arquitectura del sistema**

- Estudio de las arquitecturas empleadas por los ganadores de las diversas competiciones de drones autónomos .

1.3. Objetivos

Estado del arte

Para contextualizar el trabajo desarrollado dentro del campo de las carreras de drones autónomos es necesario conocer los avances obtenidos por la comunidad robótica. Debido a que los contenidos del trabajo se han enfocado, principalmente, en torno al controlador y a la generación de trayectorias se ha profundizado en el estado del arte de estos campos enfocados a los drones de carreras. Adicionalmente, debido al objetivo del trabajo de generar un sistema coordinado, también se ha revisado el trabajo realizado por los finalistas de las carreras de drones autónomos más importantes.

2.1. Control y generación de trayectorias

En la primera década de los 2000, la mayoría del trabajo realizado con multirrotores empleaba controladores linealizados en torno al punto de equilibrio (*hover*), los cuales, únicamente garantizan la estabilidad de la aeronave para pequeños ángulos de *pitch* y *roll* [2]. En cuanto a las trayectorias generadas, la mayoría de ellas son trayectorias polinómicas del tipo *spline*, generadas interpolando una función entorno a los puntos de paso deseados [3][4].

En 2008 V. Raffo et al. [5] emplearon una estructura de control basada en un controlador predictivo basado en el modelo (MPC) que se encargaba de seguir la trayectoria y un controlador \mathcal{H}_∞ que controlaba la rotación de la aeronave. Con esta estructura son capaces de seguir trayectorias sencillas de forma robusta ante perturbaciones.

En 2010, Guillula et al. [6] diseñaron un controlador capaz de realizar maniobras acrobáticas, como una voltereta hacia atrás, con un cuadricóptero de forma segura. Para ello emplearon un *framework* para el diseño de regiones de cambio seguras, en las que cada región presenta un modelo dinámico distinto. Sin embargo, estas maniobras se generan de forma discontinua, necesitando analizar cada parte de la trayectoria de forma independiente y generar situaciones de cambio entre estos modos de forma segura.

En 2011, Mellinger et al. [7] presentan un controlador para cuadricópteros que permite realizar maniobras agresivas en un espacio tridimensional de forma continua. Este controlador no está linealizado en torno a ningún punto de funcionamiento, por lo que permite seguir trayectorias agresivas con un bajo error de seguimiento aunque el avión tenga ángulos grandes de *roll* y *pitch*. Este es uno de los controladores más usados actualmente debido al rendimiento que consigue con un algoritmo sencillo y con un bajo coste computacional.

En 2012, Mallikarjunan et al. [8] diseñaron un controlador de actitud adaptativo, aplicando control \mathcal{L}_1 , capaz de seguir trayectorias de forma precisa y robusta, con presencia de incertidumbres en el modelo de la aeronave y de las perturbaciones del entorno.

En 2016, Kamel et al. [9] comparan el rendimiento de dos MPCs, uno lineal y uno no

lineal, en el seguimiento de trayectorias agresivas con un cuadricóptero. En estos experimentos observaron que, aunque ambos controladores eran capaces de seguir las trayectorias de forma satisfactoria, el controlador no lineal, conseguía un rendimiento ligeramente superior.

En 2017, Faessler et al. [10] emplearon control LQR considerando tanto la dinámica del cuadricóptero, como la dinámica aislada de cada rotor. Además, consideran los límites de los rotores para priorizar la saturación de aquellas entradas que son relevantes para la estabilización del cuadricóptero. Asimismo, en 2018 [11], refinaron el controlador de Mellinger et al. considerando el arrastre (*drag*) de los rotores dentro del modelo dinámico del cuadricóptero, en lugar de considerarlo como una perturbación externa desconocida, consiguiendo una ligera mejora en el seguimiento de trayectorias a alta velocidad.

En 2018, Falanga et al. [12] presentan un controlador MPC consciente de la percepción, el cual unifica el control y la planificación para satisfacer objetivos de acción y percepción de forma simultánea. Las trayectorias generadas por el MPC deben tener en cuenta ambos objetivos, para conseguir realizar maniobras complicadas mientras maximizan la visibilidad de puntos de interés por la aeronave.

2.2. Carreras de drones autónomos

Ganaron la competición IROS 2018 Autonomous Drone Race [13].
Recientemente [1]

Modelado de un cuadricóptero

Un cuadricóptero es un robot aéreo con 6 grados de libertad (3 rotacionales y 3 traslacionales) y 4 motores, al tener menos motores que el número de grados de libertad, se dice que es un sistema subactuado.

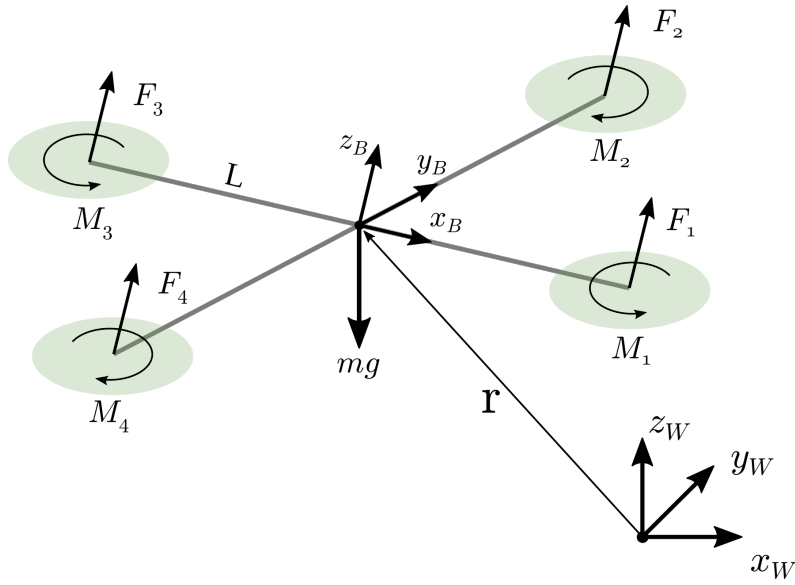


Figura 3.1: Esquema de fuerzas y momentos que actúan sobre un cuadricóptero y sus sistemas de referencia asociados.

Como puede observar en la figura 3.1, se ha empleado el subíndice W para hacer referencia al sistema de referencia del mundo, así como el subíndice B para referirse al sistema asociado al cuerpo del cuadricóptero. El *frame* B posee su origen O_B en el centro de masas de la aeronave, con el eje x_B coincidente con la dirección de avance preferente de la aeronave.

Para modelar las rotaciones del *frame* B con respecto a W se emplearán los ángulos de Euler Z-X-Y, es decir, la matriz de rotación R para transformar coordenadas desde B a W consiste en la composición de las siguientes rotaciones:

$$R = R_{z,\psi} R_{x,\phi} R_{y,\theta} \quad (3.1)$$

siendo $R_{i,\alpha}$ una rotación de un ángulo α respecto al eje i . Al desarrollar la expresión 3.1 se obtiene la matriz R resultante

$$R = \begin{bmatrix} c_\psi c_\theta - s_\phi s_\psi s_\theta & -c_\phi s_\psi & c_\psi s_\theta + c_\theta s_\phi s_\psi \\ c_\theta s_\psi + c_\psi s_\phi s_\theta & c_\phi c_\psi & s_\psi s_\theta - c_\theta s_\phi c_\psi \\ -c_\phi s_\theta & s_\phi & c_\phi c_\theta \end{bmatrix} \quad (3.2)$$

donde c_θ y s_θ denotan $\cos(\theta)$ y $\sin(\theta)$ respectivamente.

En el sistema de referencia B las componentes del vector velocidad angular Ω están definidas por p , q y r de la forma:

$$\Omega = p\mathbf{x}_B + q\mathbf{y}_B + r\mathbf{z}_B \quad (3.3)$$

Estas componentes están relacionadas con las derivadas de los ángulos de Euler de acuerdo a

$$\begin{bmatrix} p \\ q \\ r \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c_\theta & 0 & -c_\phi s_\theta \\ 0 & 1 & s_\phi \\ s_\theta & 0 & c_\phi c_\theta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \dot{\phi} \\ \dot{\theta} \\ \dot{\psi} \end{bmatrix} \quad (3.4)$$

3.1. Análisis dinámico

3.1.1. Ecuaciones de movimiento traslacional

Como se puede observar en la figura 3.1, las fuerzas que actúan sobre el cuadricóptero son: la gravedad, en la dirección $-\mathbf{z}_W$ y la fuerza de cada uno de los motores, en la dirección \mathbf{z}_B . Para hallar las ecuaciones que rigen la dinámica del centro de masas del sistema C se aplican las ecuaciones de Newton sobre él. Siendo \mathbf{r} el vector de posición del centro de masas C con respecto al origen de W obtenemos:

$$m\ddot{\mathbf{r}} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ -mg \end{bmatrix} + R \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ F_1 + F_2 + F_3 + F_4 \end{bmatrix} \quad (3.5)$$

Si denominamos $F = \sum_{i=1}^4 F_i$, al expandir la ecuación anterior con la definición de R en 3.2 obtenemos las ecuaciones que describen el movimiento traslacional del centro de masas del cuadricóptero:

$$m\ddot{\mathbf{r}} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ -mg \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} s_\theta c_\psi + s_\phi c_\theta s_\psi \\ s_\theta s_\psi - s_\phi c_\theta c_\psi \\ c_\phi c_\theta \end{bmatrix} F \quad (3.6)$$

3.1.2. Ecuaciones de movimiento rotacional

Como se puede observar en la expresión anterior, el movimiento del cuadricóptero depende de la rotación R , por lo que es necesario modelar el movimiento rotacional del mismo. Se define el momento angular H como:

$$H = \mathbf{I}\Omega \quad (3.7)$$

donde $\mathbf{I} \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$ representa el tensor de inercia del cuadricóptero en el sistema B , y $\Omega = [p, q, r]$ representa el vector de velocidad angular de B respecto W .

Si denotamos $M_c = [\tau_x, \tau_y, \tau_z]^t$ como el momento total del cuadricóptero en el sistema B

$$\begin{aligned}
M_c &= \frac{d}{dt}H \\
&= \mathbf{I}\dot{\Omega} + \Omega \times \mathbf{I}\Omega
\end{aligned} \tag{3.8}$$

Se considera que el cuadricóptero presenta una distribución de masa simétrica, por lo que el tensor de inercia \mathbf{I} es un tensor diagonal de la forma:

$$\mathbf{I} = \begin{bmatrix} I_{xx} & 0 & 0 \\ 0 & I_{yy} & 0 \\ 0 & 0 & I_{zz} \end{bmatrix} \tag{3.9}$$

siendo I_{xx} , I_{yy} , I_{zz} los momentos principales del cuadróptero con respecto a los ejes x_B , y_B , z_B respectivamente.

Desarrollando la expresión 3.8 y reorganizando sus términos:

$$\mathbf{I} \begin{bmatrix} \dot{p} \\ \dot{q} \\ \dot{r} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \tau_x \\ \tau_y \\ \tau_z \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} p \\ q \\ r \end{bmatrix} \times \mathbf{I} \begin{bmatrix} p \\ q \\ r \end{bmatrix} \tag{3.10}$$

A partir del diagrama de la figura 3.1 se puede calcular los valores de τ_x , τ_y y τ_z a partir de las fuerzas y momentos ejercidos por los motores.

$$\begin{aligned}
\tau_x &= L(F_2 - F_4) \\
\tau_y &= L(F_3 - F_1) \\
\tau_z &= M_1 - M_2 + M_3 - M_4
\end{aligned} \tag{3.11}$$

Finalmente se unen las expresiones 3.10 y 3.11 para obtener la ecuación de movimiento rotacional del cuadricóptero.

$$\mathbf{I} \begin{bmatrix} \dot{p} \\ \dot{q} \\ \dot{r} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} L(F_2 - F_4) \\ L(F_3 - F_1) \\ M_1 - M_2 + M_3 - M_4 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} p \\ q \\ r \end{bmatrix} \times \mathbf{I} \begin{bmatrix} p \\ q \\ r \end{bmatrix} \tag{3.12}$$

3.2. differential flatness

Control

En este capítulo se desarrollará la teoría general para el control de un cuadricóptero [Citar artículos a cholón](#), la cual se adaptará posteriormente al caso particular de la arquitectura empleada.

El problema del control se puede expresar formalmente: Dado el estado del sistema $x(t)$ [continuar](#) como encontrar la función $u(t)$ tal que, el estado $x(t)$ sigue la trayectoria desesada $x^{des}(t)$ a lo largo del tiempo. [profundizar en la forma de la trayectoria , posicion, velocidad y aceleración](#)

Si se define el error $e(t)$ del control como:

$$e(t) = x^{des}(t) - x(t) \quad (4.1)$$

el objetivo del controlador sería conseguir que el error $e(t)$ converja de forma exponencial a 0.

El estado $x(t)$ de un cuadricóptero consta de 12 variables, las 6 correspondientes a su pose y sus derivadas correspondientes.

$$x(t) = [x \ y \ z \ \phi \ \theta \ \psi \ \dot{x} \ \dot{y} \ \dot{z} \ \dot{\phi} \ \dot{\theta} \ \dot{\psi}]^t \quad (4.2)$$

Si llamamos q al vector de configuración formado por las 6 primeras variables:

$$q(t) = [x \ y \ z \ \phi \ \theta \ \psi]^t \quad (4.3)$$

$$x(t) = [q \ \dot{q}]^t \quad (4.4)$$

Para el control de la aeronave se han definido dos señales de entrada \mathbf{u}_1 y \mathbf{u}_2 siendo

$$\mathbf{u}_1 = F = F_1 + F_2 + F_3 + F_4 \quad (4.5)$$

$$\mathbf{u}_2 = \begin{bmatrix} \tau_x \\ \tau_y \\ \tau_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} L(F_2 - F_4) \\ L(F_3 - F_1) \\ M_1 - M_2 + M_3 - M_4 \end{bmatrix} \quad (4.6)$$

como se puede observar la señal de control u_1 actúa sobre el empuje total de la aeronave en el eje z_B mientras la señal u_2 controla los momentos totales aplicados sobre el cuadricóptero. Los pares M_i que ejerce cada motor se relacionan con F_i de la forma $M_i = \gamma F_i$, siendo γ una constante aerodinámica dependiente de las hélices empleadas. De esta forma se puede expresar u_2 de la siguiente forma:

$$\mathbf{u}_2 = \begin{bmatrix} 0 & L & 0 & -L \\ -L & 0 & L & 0 \\ \gamma & -\gamma & \gamma & -\gamma \end{bmatrix} \begin{bmatrix} F_1 \\ F_2 \\ F_3 \\ F_4 \end{bmatrix} \quad (4.7)$$

La arquitectura de control general consiste en dos controladores anidados: un controlador de posición y un controlador de orientación, como se puede observar en la figura [.incluir diagrama](#)

4.1. Controlador para ángulos pequeños

Cuando las trayectorias que el cuadricóptero son poco agresivas se puede linealizar el modelo del cuadricóptero entorno a su punto de equilibrio. En la situación de equilibrio el cuadricóptero se encuentra en *hover*, es decir manteniendo la posición en el aire. En *hover* el estado x_0 de la aeronave es de la forma

$$\begin{aligned} x_0 &= [q_0 \ 0]^t \\ q_0 &= [x_0 \ y_0 \ z_0 \ 0 \ 0 \ \psi_0]^t \end{aligned} \quad (4.8)$$

Como los ángulos ϕ y θ son pequeños se puede aproximar $\cos(\phi) \approx 1$, $\cos(\theta) \approx 1$ y $\sin(\phi) \approx \phi$, $\sin(\theta) \approx \theta$. En este estado de equilibrio la fuerza total que ejercen los motores debe ser igual al peso del cuadricóptero por lo que:

$$F_{i,0} = \frac{mg}{4} \quad , \quad \mathbf{u}_{1,0} = mg \quad (4.9)$$

Al desglosar y linealizar las ecuaciones 3.6 entorno a este estado obtenemos las ecuaciones linealizadas del movimiento traslacional:

$$\begin{aligned} \ddot{x} &= g(\Delta\theta \cos\psi_0 + \Delta\phi \sin\psi_0) \\ \ddot{y} &= g(\Delta\theta \sin\psi_0 - \Delta\phi \cos\psi_0) \\ \ddot{z} &= \frac{1}{m}\mathbf{u}_1 - g \end{aligned} \quad (4.10)$$

Por otro lado, para obtener las ecuaciones que permiten controlar la rotación del cuadricóptero debemos desarrollar las ecuaciones 3.12. Debido a la simetría del cuadricóptero se considera que $I_{xx} \approx I_{yy}$, con lo que se obtienen las ecuaciones del movimiento rotacional:

$$\begin{aligned} I_{xx}\dot{p} &= u_2 - qr(I_{zz} - I_{yy}) \\ I_{yy}\dot{q} &= u_3 - pr(I_{xx} - I_{zz}) \\ I_{zz}\dot{r} &= u_4 \end{aligned} \quad (4.11)$$

Se puede asumir que la componente r es pequeña por lo que los productos de esta con otros términos, también son pequeños en comparación con el resto de términos. Además, en el estado de *hover* $\dot{\phi} \approx p$, $\dot{\theta} \approx q$ y $\dot{\psi} \approx r$. Es por esto que la expresión anterior se puede simplificar por:

$$\begin{aligned} \dot{p} &= \frac{u_2}{I_{xx}} \\ \dot{q} &= \frac{u_3}{I_{yy}} \\ \dot{r} &= \frac{u_4}{I_{zz}} \end{aligned} \quad (4.12)$$

Gracias a esto es posible expresar el valor de las acciones de control \mathbf{u}_2 como:

$$u_{2,des} = k_{p,\phi}(\phi^{des} - \phi) + k_{d,\phi}(p^{des} - p) \quad (4.13)$$

$$u_{3,des} = k_{p,\theta}(\theta^{des} - \theta) + k_{d,\theta}(q^{des} - q) \quad (4.14)$$

$$u_{4,des} = k_{p,\psi}(\psi^{des} - \psi) + k_{d,\psi}(r^{des} - r) \quad (4.15)$$

En el estado de hover, las velocidades de roll y pitch son cero por lo que $p_{des} = 0$, $q_{des} = 0$.

4.1.1. Controlador de posición

En cuanto al tipo de controlador se ha decidido emplear un controlador PD. En un controlador PD el objetivo de seguir la trayectoria r_T deseada es conseguir que la expresión 4.16 tienda a 0 en un tiempo exponencial:

$$(\ddot{r}_T - \ddot{r}_c) + K_d e_v + K_p e_p = 0 \quad (4.16)$$

siendo $e_v = (\dot{r}_T - \dot{r}_c)$ y $e_p = (r_T - r_c)$. Las constantes $K_d, K_p \in \mathbb{R}^+$ del controlador definen la dinámica y la estabilidad del sistema.

Desarrollando 4.16:

$$\ddot{r}_c = \ddot{r}_T + K_d e_v + K_p e_p \quad (4.17)$$

Al combinar 4.10 con 4.17:

$$\begin{bmatrix} g(\Delta\theta \cos\psi_0 + \Delta\phi \sin\psi_0) \\ g(\Delta\theta \sin\psi_0 - \Delta\phi \cos\psi_0) \\ \frac{1}{m}\mathbf{u}_1 - g \end{bmatrix} = \ddot{r}_T + K_d e_v + K_p e_p \quad (4.18)$$

por lo que :

$$\mathbf{u}_1 = m(g + \ddot{z}_{des} + K_{d,z}(\dot{z}_{des} - \dot{z}) + K_{p,z}(z_{des} - z)) \quad (4.19)$$

$$\phi^{des} = \frac{1}{g}(\ddot{x}_{des} \sin\psi_T - \ddot{y}_{des} \cos\psi_T) \quad (4.20)$$

$$\theta^{des} = \frac{1}{g}(\ddot{x}_{des} \cos\psi_T + \ddot{y}_{des} \sin\psi_T) \quad (4.21)$$

Como el ángulo de *yaw* $\psi_T(t)$ se incluye en la trayectoria definida, entonces:

$$\psi_{des} = \psi_T(t) \quad (4.22)$$

$$r_{des} = \dot{\psi}_T(t) \quad (4.23)$$

completar un poco más

4.2. Controlador para ángulos grandes

A continuación se presenta un controlador que no parte de la premisa de que el estado de la aeronave es cercano al de equilibrio y que permite seguir trayectorias $\sigma_T = [\mathbf{r}_T(t)^t, \psi_T(t)]^t$.

El objetivo de este controlador es orientar el vector z_B de la aeronave con la dirección de la fuerza necesaria \mathbf{F}_{des} para poder seguir la trayectoria. [imagen](#)

Para ello primero definiremos los errores en posición y velocidad:

$$\mathbf{e}_p = \mathbf{r} - \mathbf{r}_T \quad (4.24)$$

$$\mathbf{e}_v = \dot{\mathbf{r}} - \dot{\mathbf{r}}_T \quad (4.25)$$

La fuerza deseada \mathbf{F}_{des} en cada instante de tiempo viene dada por la expresión

$$\mathbf{F}_{des} = -K_p \mathbf{e}_p - K_v \mathbf{e}_v - mg\mathbf{z}_W + m\ddot{\mathbf{r}}_T \quad (4.26)$$

donde K_p y K_v son matrices definidas positivas. Como se puede observar, la fuerza debe tener en cuenta el peso de la aeronave, la aceleración impuesta por la trayectoria en ese instante y el error de seguimiento de la trayectoria en ese instante para poder corregirlo.

Al proyectar \mathbf{F}_{des} sobre el eje x_B del cuadricóptero se puede obtener u_1 , por lo que:

$$u_{1,des} = \mathbf{F}_{des} \cdot \mathbf{z}_B \quad (4.27)$$

Las otras tres señales de control del sistema dependen de la orientación de la aeronave. El objetivo es alinear el eje \mathbf{z}_B de la aeronave con la dirección de la fuerza deseada $\mathbf{z}_{B,des}$, es decir, que la matriz de rotación R_{des} viene dada por:

$$R_{des}\mathbf{e}_3 = \mathbf{z}_{B,des}, \quad \mathbf{z}_{B,des} = \frac{\mathbf{F}_{des}}{\|\mathbf{F}_{des}\|} \quad (4.28)$$

siendo \mathbf{e}_3 el vector director del eje z_B de la aeronave respecto al sistema B , es decir, $\mathbf{e}_3 = [0, 0, 1]^t$. Debido a que el ángulo de yaw ψ_T viene dado por la trayectoria se pueden calcular los vectores de rotación deseados de la forma:

$$\mathbf{x}_{C,des} = [\cos \psi_T, \sin \psi_T, 0]^t \quad (4.29)$$

$$\mathbf{y}_{B,des} = \frac{\mathbf{z}_{B,des} \times \mathbf{x}_{C,des}}{\|\mathbf{z}_{B,des} \times \mathbf{x}_{C,des}\|}, \quad \mathbf{x}_{B,des} = \mathbf{y}_{B,des} \times \mathbf{z}_{B,des} \quad (4.30)$$

por lo que la matriz $R_{des} \in SO(3)$ se expresa como:

$$R_{des} = \begin{bmatrix} | & | & | \\ \mathbf{x}_{B,des} & \mathbf{y}_{B,des} & \mathbf{z}_{B,des} \\ | & | & | \end{bmatrix} \quad (4.31)$$

Siendo R la matriz de rotación correspondiente al estado actual de la aeronave, definiremos el error en orientación \mathbf{e}_R como:

$$\mathbf{e}_R = \frac{1}{2} (R_{des}^t R - R^t R_{des})^\vee \quad (4.32)$$

donde \vee denota el [vee map](#) que transforma elementos de $SO(3)$ a \mathbb{R} . El error de velocidad angular es simplemente la diferencia entre la velocidad angular de la aeronave y la velocidad angular deseada, ambas medidas con respecto las coordenadas del sistema de coordenadas del cuadricóptero B .

$$\mathbf{e}_\omega = {}^B[\omega] - {}^B[\omega_T] \quad (4.33)$$

Finalmente, las tres señales de salida restantes, correspondientes con los pares ejercidos sobre la aeronave, se calculan como:

$$\begin{bmatrix} u_{2,des} \\ u_{3,des} \\ u_{4,des} \end{bmatrix} = -K_R \mathbf{e}_R - K_\omega \mathbf{e}_\omega \quad (4.34)$$

Este controlador presenta dos ventajas considerables con respecto al controlador anterior:

1. El error en orientación está expresado mediante matrices de rotación y no mediante ángulos de Euler, los cuales presentan una singularidad en torno a $\theta = 90^\circ$ conocida como *gimbal lock*.
2. La fuerza deseada se proyecta sobre el vector \mathbf{z}_B de la aeronave en el instante actual, en lugar de considerar que éste siempre apunta verticalmente, por lo que mejora notablemente el control en trayectorias agresivas, donde la aeronave presenta una gran inclinación.

[hablar de la estabilidad y robustez del sistema](#)

4.3. Adaptación del controlador al entorno simulado.

En los controladores anteriores las señales de salida están directamente relacionadas con la velocidad de giro de cada motor y de la fuerza de empuje que genera cada uno, como se puede observar en las expresiones 4.5 y 4.7. Sin embargo, en la competición, no se tiene el control de cada motor de forma independientemente, si no que hay un controlador interno que controla los motores. Es por esto que, es necesario adaptar los controladores del estado del arte mostrados anteriormente al nuevo conjunto de señales de entrada disponibles.

[diagrama nuevo](#)

El controlador interno del cuadricóptero tiene como consignas a seguir las velocidades angulares del cuadricóptero deseadas, así como el empuje total que deben proporcionar los motores. Estas son las señales que envían los pilotos de carreras de drones profesionales a través de sus mandos, debido al gran control que tienen de la aeronave. Al poder controlar el empuje total de la aeronave, la señal u_1 se mantiene igual que en los controladores anteriores, sin embargo es necesario realizar algunas pequeñas modificaciones en los controladores angulares. Las otras 3 señales de control que se van a emplear son las referencias del controlador interno p_{ref} , q_{ref} y r_{ref} .

Modificaciones para ángulos pequeños

Como se puede observar en la expresión 4.13, el controlador angular es un control PD que depende de la orientación actual de la aeronave y de la orientación deseada. Dado que el objetivo es minimizar ese error de orientación, podemos expresar el controlador angular como:

$$u_2 = p_{ref} = p_{des} + k_{p,\phi}(\phi^{des} - \phi) \quad (4.35)$$

$$u_3 = q_{ref} = q_{des} + k_{p,\theta}(\theta^{des} - \theta) \quad (4.36)$$

$$u_4 = r_{ref} = r_{des} + k_{p,\psi}(\psi^{des} - \psi) \quad (4.37)$$

Modificaciones para ángulos grandes

Para el controlador para grandes ángulos se ha aplicado una estrategia similar a la anterior. La expresión 4.34 se ha modificado para que sea de la forma:

$$\begin{bmatrix} u_2 \\ u_3 \\ u_4 \end{bmatrix} = {}^B[\omega] = {}^B[\omega_T] - K_R \mathbf{e}_R \quad (4.38)$$

Con estas pequeñas modificaciones se ha conseguido adaptar los controladores del estado del arte al interfaz provisto por el entorno de simulación que se empleará posteriormente en los experimentos.

Generación de trayectorias

En el apartado anterior se ha diseñado un controlador cuyo objetivo es seguir una trayectoria $x^{des}(t)$ minimizando el error de seguimiento. En este apartado se tratará sobre la forma en la que se generan estas trayectorias. Este desarrollo se realiza entorno a una trayectoria unidimensional en un único eje de desplazamiento, el eje x . Este desarrollo es ampliable al espacio tridimensional realizando una trayectoria por cada eje.

5.1. Trayectorias óptimas

El objetivo general del control óptimo es encontrar la función $x^*(t)$ que minimiza la expresión

$$x^*(t) = \underset{x(t)}{argmin} \int_0^T \mathcal{L}(x^{(n)}, x^{(n-1)}, \dots, \dot{x}, x, t) dt \quad (5.1)$$

siendo \mathcal{L} el índice que se debe optimizar.

Cuando el objetivo es generar trayectorias suaves la forma de la expresión a optimizar es :

$$x^*(t) = \underset{x(t)}{argmin} \int_0^T (x^{(n)})^2 dt \quad (5.2)$$

siendo $x^{(n)} = u$, la magnitud de control que se desea minimizar. El valor del parámetro $n \in \mathbb{N}$, expresa el grado de la derivada de la acción de control u , es decir, para generar trayectorias de mínima distancia, se empleará un valor de $n = 1$, por lo que $u = \dot{x}$, mientras que para generar trayectorias de mínima sobreaceleración (*jerk*) se empleará un valor de $n = 3$, por lo que $u = \ddot{x}$.

De forma general la expresión a optimizar será:

$$x^*(t) = \underset{x(t)}{argmin} \int_0^T \mathcal{L}(x^{(n)}, x^{(n-1)}, \dots, \dot{x}, x, t) dt \quad (5.3)$$

De la ecuación de Euler-Lagrange se obtiene que la la función optima $x^*(t)$ debe satisfacer:

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial x} + \sum_{i=1}^n (-1)^i \frac{d^i}{dt^i} \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial x^i} \right) = 0 \quad (5.4)$$

Si particularizamos la expresión anterior a expresiones donde $\mathcal{L} = (x^{(n)})^2$, todos las

derivadas parciales $\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial x^i} = 0 ; \forall i \neq n$ por lo que:

$$\frac{d^n}{dt^n} \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial x^n} \right) = 0 \quad (5.5)$$

$$\frac{d^n}{dt^n} (2x^{(n)}) = 0 \quad (5.6)$$

$$x^{(2n)} = 0 \quad (5.7)$$

Al integrar la expresión anterior se obtiene el polinomio de grado $2n - 1$, con $2n$ coeficientes:

$$x(t) = c_{2n-1}t^{2n-1} + c_{2n-2}t^{2n-2} + \dots + c_2t^2 + c_1t + c_0 \quad (5.8)$$

Para resolver los coeficientes, son necesarias $2n$ condiciones de contorno que corresponden con los valores de la función $x(t)$ y de sus derivadas en los instantes $t = 0$ y $t = T$. Si se considera que la trayectoria transcurre entre un estado inicial y un estado final, ambos estados de equilibrio, se puede considerar que las derivadas son nulas por lo que las condiciones de contorno serían:

$$x(0) = a; \quad \dot{x}(0) = 0; \quad \dots \quad x^{(2n-1)}(0) = 0 \quad (5.9)$$

$$x(T) = b; \quad \dot{x}(T) = 0; \quad \dots \quad x^{(2n-1)}(T) = 0 \quad (5.10)$$

Con estas condiciones de contorno se calcula la trayectoria óptima para pasar de una posición inicial a a una posición final b en un tiempo T minimizando la acción de control $u = x^{(n)}$.

5.2. Trayectorias continuas a trozos

Para generar trayectorias que el cuadricóptero deba seguir para completar el circuito es conveniente contar con puntos de paso (*waypoints*) por los que se quiere que pase la aeronave, por ejemplo, el centro de las puertas.

[dibujito guachi](#)

Como se puede observar en el apartado anterior, las trayectorias que se generan entre dos puntos de paso a y b , son trayectorias polinómicas cuyo grado depende del orden de la derivada de la acción de control. Debido a esto, se ha decidido usar trayectorias de tipo *spline*, es decir, curvas diferenciables definidas en segmentos polinómicos, donde cada segmento sería una trayectoria entre dos *waypoints*. Cada trayectoria completa, $r_d(t)$ está compuesta por m segmentos de grado q , presentando la estructura

$$r_d(t) = \begin{cases} \sum_{i=0}^q a_{i1}t^i & , t_0 \leq x \leq t_1 \\ \sum_{i=0}^q a_{i2}t^i & , t_1 \leq x \leq t_2 \\ \vdots & \vdots \\ \sum_{i=0}^q a_{im}t^i & , t_{m-1} \leq x \leq t_m \end{cases} \quad (5.11)$$

siendo $a_{ij} \in \mathbb{R}$ los coeficientes de los polinomios. El grado q de estos polinomios dependerá del índice a minimizar durante el transcurso de la trayectoria, como se ha explicado en el apartado 5.1. Cada tramo tiene un tiempo inicial y un tiempo final, estos tiempos dependen de las limitaciones físicas de la aeronave, es decir, de su velocidad y

aceleración máximas, en el apartado 5.3 se profundiza en la forma de generar estos tramos temporales.

De cara a resolver el valor de los distintos coeficientes de cada segmento polinomial se emplearán unas condiciones de contorno que garanticen la derivabilidad de la trayectoria completa en las q primeras derivadas.

Si se considera una trayectoria completa a través de n *waypoints* P distribuidos a lo largo del tiempo, siendo t_0 el tiempo inicial del primer segmento y t_n el tiempo final de la trayectoria, la trayectoria contará con $n - 1$ segmentos polinómicos S de grado q . Considerando que en el punto inicial y el punto final de la trayectoria el cuadricóptero se encuentra en un estado de equilibrio, las condiciones de contorno empleadas para calcular los coeficientes de la *spline* son:

$$\begin{aligned}
 S_i(t = t_{i-1}) &= W_{i-1} & \forall i \in 1, \dots, n \\
 S_i(t = t_i) &= W_i & \forall i \in 1, \dots, n \\
 S_1^{(k)}(t = t_0) &= 0 & \forall k \in 1, \dots, q \\
 S_n^{(k)}(t = t_n) &= 0 & \forall k \in 1, \dots, q \\
 S_{i-1}^{(k)}(t = t_{i-1}) &= S_i^{(k)}(t = t_i) & \forall k \in 1, \dots, q ; \forall n \in 2, \dots, n
 \end{aligned} \tag{5.12}$$

siendo W_i la posición del i -ésimo *waypoint*, S_i el i -ésimo segmento polinómico y t_i el tiempo de finalización del segmento S_i .

Las dos primeras condiciones de contorno hacen referencia a las posiciones espaciales de los waypoints, es decir, que cada segmento empiece en un waypoint y termine en el siguiente. Las dos condiciones siguientes hacen referencia al valor de las derivadas en los estados iniciales y final, se ha considerado que los estado inicial y final, son estados de equilibrio por lo que el valor de sus derivadas es nulo. Finalmente la ultima condición hace referencia a la continuidad de las derivadas entre segmentos, es decir, que el valor de las derivadas del final de un segmento, sean iguales al las derivadas iniciales del segmento siguiente, de esta forma se consigue que la trayectoria completa generada cumpla la condición de derivabilidad a lo largo de todas sus q derivadas.

5.3. Estimación de tiempos

El objetivo final es generar trayectorias a través del circuito de forma que la aeronave sea capaz de recorrerlas teniendo en cuenta restricciones de posición, velocidad y aceleración. En los dos apartados anteriores se explica como generar trayectorias óptimas teniendo en cuentas restricciones de posición, fijando los *waypoints* por los que se desea que pase el cuadricóptero. Sin embargo, para poder generar trayectorias es también necesario elegir los segmentos temporales T_i entre los distintos puntos de paso, es decir, los tiempos que debe tardar la aeronave en pasar entre los distintos waypoints. Estos segmentos de tiempo deben tener en cuenta las limitaciones de velocidad y aceleración máximas de la aeronave, para poder generar trayectorias realizables. A continuación se tratará un posible método para establecer la duración de estos intervalos temporales.

Aproximación al tiempo medio

La forma más sencilla de establecer intervalos temporales es basarse en la distancia existente entre un par de waypoints y la velocidad media a la que se desea que vuele la

aeronave para estimar el tiempo necesario. Siendo $d_i = ||W_{i-1}, W_i||_2$ la distancia entre dos *waypoints* consecutivos y v_m la velocidad media de vuelo, se puede establecer la duración de un segmento S_i como

$$T_i = \frac{d_i}{v_m} \quad (5.13)$$

Para obtener los valores de tiempo absoluto t_i requeridos en el apartado anterior simplemente se deben sumar las duraciones de los segmentos anteriores.

$$t_i = \sum_{j=1}^i T_j \quad (5.14)$$

Para tener aumentar el control sobre la agresividad de la trayectoria se puede añadir un coeficiente α_i que permita modificar ligeramente el valor T_i siendo

$$T_i = \alpha_i \frac{d_i}{v_m} \quad (5.15)$$

Valores de α_i pequeños generan trayectorias más agresivas, así como valores más grandes producen trayectorias más seguras. Iterando el valor de este parámetro α_i se controla que las limitaciones en velocidad y aceleración máxima se cumplan para cada segmento S_i .

Esta es una forma simple y rápida de establecer los distintos segmentos temporales, sin embargo, es una aproximación que afecta a la generación de la trayectoria óptima, haciendo que el tiempo total que se tarda en recorrer el circuito sea mayor que el que se podría obtener usando otros métodos de optimización como los propuestos por [añadir citaciones](#) para la obtención de estos segmentos temporales. A pesar de esto, debido a que las posiciones de los *waypoints* cambian rápidamente a lo largo del circuito y se deben recalcular las trayectorias continuamente, el bajo coste computacional que presenta este método hace que merezca la pena su utilización.

Metodología

En los capítulos anteriores se ha presentado los distintos algoritmos de control y generación de trayectorias que se emplearían para conseguir recorrer un circuito con un dron de carreras autónomo . En este apartado se presenta la metodología empleada para superar las pruebas clasificatorias del Alphapilot 2019

6.1. Sistemas de referencia

Antes de continuar con la metodología empleada, es conveniente fijar los sistemas de referencia que se van a emplear. ...

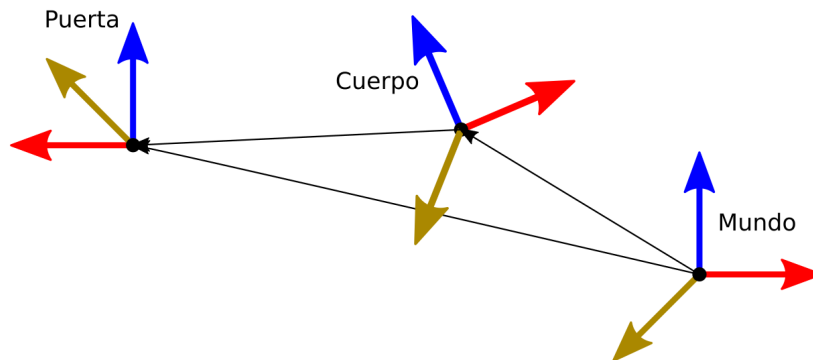


Figura 6.1: Transformaciones entre los sistemas de referencia de las puertas, el cuerpo de la aeronave y el mundo.

6.2. Generación de *waypoints*

Para recorrer el circuito de forma satisfactoria es necesario que la aeronave atraviese las distintas puertas o *gates* que componen el circuito en un orden concreto. Para conseguir esto es necesario conocer las posiciones de las puertas en el mundo y generar los puntos de paso necesarios para que la aeronave pase a través de ellas sin colisionar.

Como se puede observar en la figura 6.2 la aeronave debe recorrer 11 puertas, cada una con un número de identificación, en un orden concreto. Cada una de estas puertas posee unas medidas estandarizadas de 2x2 m.

En la competición se proporciona el orden en el que se deben atravesar las puertas y una posición aproximada de las posiciones de cada una de ellas en el mundo. Esta posición aproximada posee un error significativo, por lo que es necesario corregir la estimación de

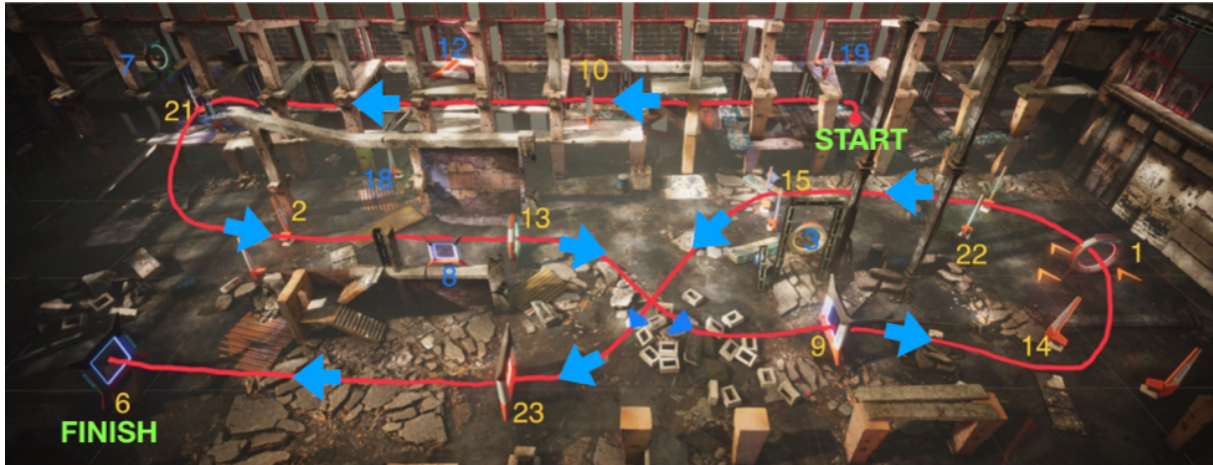


Figura 6.2: Vista aérea del circuito en el simulador FightGoggles, las puertas que se deben traspasar se simbolizan con su número en color amarillo.

la posición de estas puertas a medida que la aeronave avanza por el circuito (estimación *online*).

Para poder realizar la estimación *online* de las puertas, es necesario percibir las, para ello se hace uso de las cámaras integradas en la aeronave simulada. Las cámaras del cuadricóptero permiten localizar las distintas puertas a lo largo del circuito. La imagen provista por el simulador, además de contener la imagen observada por la cámara, contiene también las posiciones en el plano imagen, de las esquinas de las puertas visibles, así como el identificador de puerta a la que corresponde.

imagen con los puntos rojos

Esta información extra provista por el simulador facilita enormemente la estimación de las posiciones de las distintas puertas, reduciendo también el tiempo de calculo requerido.

Dado que se cuenta con los parámetros físicos de la cámara y con las dimensiones de las puertas, es posible emplear un algoritmo PnP (*Perspective n-Points*) para calcular la posición relativa de los *frames* con respecto a la aeronave. Concretamente, se ha empleado la medida de la posición del centro de la puerta, ya que nos permite generar los waypoints de forma más sencilla.

La incertidumbre de estas medidas disminuye a medida que el aeronave se acerca a las puertas, por lo que cuando las imágenes se toman a una distancia lejana, el error que tienen es elevado. Para disminuir la influencia de las medidas erróneas cada medida se somete a un filtrado en dos pasos:

1. **Región de confianza:** Dado que siempre se posee una posición estimada de cada puerta es posible emplear esta información para descartar medidas erróneas. Siendo \hat{G}_i la estimación previa del centro de la puerta i , se establece una bola $B(\hat{G}_i, r)$ con centro en \hat{G}_i y radio r como región de confianza, es decir, si una nueva medida $G_i \notin B(\hat{G}_i, r)$ entonces se desecha como una medida errónea. El valor del radio r influye en la distancia máxima que puede tener una medida respecto a la estimación original para considerarse correcta. Dado que al comienzo del circuito se tienen unas posiciones de las puertas con un error muy grande, este valor r no puede ser muy bajo, si no no se conseguiría corregir la posición de las puertas con mediciones correctas. Por el contrario, si el valor de r es muy grande, este filtrado carecería de sentido, ya que cualquier medición se consideraría válida. En la practica se han

probado con distintos valores de este parámetro, obteniendo mejores resultados con valores de r de entre 4 y 6 metros.

2. **Media móvil:** Si la medida obtenida G_i se encuentra contenida en esa región, entonces, en lugar de sustituir directamente la estimación de la posición de esta puerta, se realiza una modificación de la medición anterior, de acorde a la fórmula:

$$\hat{G}_i = \alpha \hat{G}_{i,prev} + (1 - \alpha) G_i \quad (6.1)$$

siendo $\hat{G}_{i,prev}$ la estimación anterior y $\alpha \in (0, 1)$ un parámetro de filtrado. Cuando α tiene valores pequeños, la estimación cambia rápidamente con las nuevas medidas, mientras que si α posee valores altos, la estimación varía ligeramente con cada una de las nuevas medidas. Los valores que se suelen emplear son $\alpha = 0,9$ y $\alpha = 0,99$. Para este filtrado se ha empleado un valor de $\alpha = 0,9$ dado que presenta un buen equilibrio entre robustez y reactividad ante nuevas medidas.

Con este proceso se consiguen actualizar las posiciones estimadas de las puertas con una frecuencia aproximada de 30 Hz, la frecuencia de refresco de las cámaras. En los casos en los que se encuentran varias puertas en la imagen se realizan el filtrado anterior para cada una de ellas por separado.

6.3. Trayectorias a largo y corto plazo

Con la posición estimada de cada puerta en el mundo es posible construir la trayectoria que el dron debe seguir para completar el circuito. El problema es que estas posiciones cambian continuamente, siendo más fiables cuanto más cerca se encuentre el aeronave de la puerta, por lo que es necesario actualizar estas trayectorias de la forma mas ágil posible. Para conseguir que el sistema sea capaz de reaccionar de forma fluida a los cambios en la estimación de las puertas, se ha dividido la generación de trayectorias en dos partes : una a largo plazo que tiene en cuenta las posiciones de las puertas y una a corto plazo que genera trayectorias óptimas en un horizonte temporal finito.

Dado que el circuito es amplio y no existen obstáculos entre dos puertas sucesivas, no se tienen en cuenta los obstáculos del circuito para la generación de trayectorias. Para asegurar esto, es necesario que las trayectorias generadas no se alejen demasiado de las líneas rectas que unen las distintas puertas sucesivas. A continuación, se explicará de forma más detallada cómo se generan estas trayectorias.

6.3.1. Trayectoria a largo plazo

Para poder generar trayectorias suaves a lo largo de todo el circuito es conveniente tener en cuenta las posiciones aproximadas de todas las puertas, de esta forma a medida que el aeronave recorre la trayectoria obtiene nuevas estimaciones que permiten ir refinando la trayectoria. Si se generase la trayectoria solo teniendo en cuenta los m siguientes waypoints, la trayectoria a seguir variaría mucho después de pasar una puerta, lo que perjudicaría en el rendimiento de la aeronave. Dado que el dron obtiene nuevas mediciones a una frecuencia de unos 30 Hz esta trayectoria se tiene que ir actualizando continuamente, por lo que es conveniente minimizar el tiempo de cómputo de cada una.

Como se ha presentado en el capítulo 5 las trayectorias que se van a emplear son *splines* en las que el grado de los segmentos polinómicos depende de la acción de control a minimizar. Los dos factores que afectan principalmente al tiempo de cómputo son el grado de los segmentos polinomiales, ya que a mayor grado, mayor número de coeficientes se deben calcular, y el número de *waypoints*, ya que aumenta el número de segmentos polinomiales.

Para poder generar una ruta a través de todo el circuito que se calcule de la forma más rápida posible y que tenga en cuenta las limitaciones físicas de la aeronave, se ha empleado trayectorias de aceleración mínima ($n = 2$) con 12 *waypoints*, 11 de las puertas y 1 de la posición de la aeronave. Estas trayectorias son rápidas de calcular y permiten actualizar la trayectoria con una frecuencia superior a la de adquisición de la cámara. Estas trayectorias cambian continuamente, por lo que no es conveniente usar estas trayectorias para controlar el cuadricóptero ya que las referencias del controlador estarían cambiando continuamente, generando un movimiento muy poco fluido. Para solucionar esto se emplean las trayectorias a corto plazo. [alguna imagen en rviz](#)

6.3.2. Trayectoria a corto plazo

Para generar la trayectoria que va a seguir el controlador, es conveniente generar trayectorias de *snap* mínimo ($n = 4$), ya que son las que generan trayectos más suaves. El grado de los polinomios que componen estas *splines* son de grado 7, lo que implica un elevado coste computacional. Además, es conveniente que los *waypoints* empleados para generar esta trayectoria estén cerca (una distancia inferior a los 8 m entre waypoints), ya que si se eligen waypoints muy separados, la trayectoria resultante puede separarse demasiado de la línea recta entre ellos, llegando a poder colisionar con el entorno. Por lo que para generar una trayectoria completa del circuito sería necesaria una gran cantidad de waypoints, por lo que el tiempo de cómputo sería muy elevado, haciendo que el sistema no sea capaz de reaccionar a cambios en las posiciones de las puertas de forma rápida.

Para poder conseguir trayectorias de control óptimas se ha decidido partir de la trayectoria a largo plazo y establecer un horizonte temporal, sobre el cual se calcule la trayectoria a corto plazo. Este proceso se genera en varias etapas:

1. Se localiza la posición del cuadricóptero dentro de la trayectoria a largo plazo. Para ello se parte de la última posición conocida de la aeronave en la trayectoria t_c y se comprueba en un pequeño intervalo, en que posición se encuentra la aeronave. Dado que el sistema tiene inercia y los algoritmos tardan un tiempo en procesarse, es necesario recalcular esta posición para obtener una mayor precisión.
2. Se muestrea la trayectoria a largo plazo para obtener los waypoints de la trayectoria a corto plazo. Partiendo de la posición obtenida previamente t_c , se fija un horizonte temporal en el que se quiere calcular la trayectoria a corto plazo t_h , también se fija la distancia a la que se quiere que se encuentren los waypoints t_d . Con estos datos se muestrea la trayectoria en el intervalo $t \in (t_c, t_c + t_h)$ con una distancia de muestreo t_d entre muestras. Las muestras obtenidas constituyen el conjunto de *waypoints* que se emplearán para generar la trayectoria a corto plazo.
3. Finalmente, se genera una trayectoria de *snap* mínimo empleando el conjunto de waypoints obtenidos previamente. La trayectoria obtenida $P(t) : [0, t_f] \rightarrow \mathbb{R}^3$ pro-

porciona las posiciones en el espacio tridimensional en las que deberá estar el cuadricóptero para cada instante de tiempo. Para generar las consignas del controlador es conveniente conocer también las velocidades y aceleraciones para cada instante de tiempo, por lo que se derivan estos splines para obtener la trayectoria en velocidad $V(t) : [0, t_f] \rightarrow \mathbb{R}^3$ y la trayectoria en aceleración $A(t) : [0, t_f] \rightarrow \mathbb{R}^3$ siendo t_f el tiempo de finalización de la trayectoria.

Para conseguir que estas trayectorias tengan en cuenta los cambios $P(t)$, $V(t)$ y $A(t)$ en la estimación de las puertas, estas trayectorias se recalculan periódicamente a medida que se modifica la trayectoria a largo plazo.

6.3.3. Orientación de la aeronave en *yaw*

Además de las referencias de posición en el espacio tridimensional, para controlar el estado de la aeronave es necesario indicar el ángulo de *yaw* deseado. De cara a obtener las mejores estimaciones en las posiciones de las puertas, se desea que la aeronave siempre este orientada de forma que las cámaras miren hacia delante. Partiendo de la trayectoria a corto plazo $V(t)$ es fácil obtener el valor requerido del ángulo de *yaw* ψ . Siendo $v_x(t)$ y $v_y(t)$ las componentes de la trayectoria $V(t)$ para el eje x y el eje y respectivamente, en ángulo de *yaw* deseado es:

$$\psi_{des}(t) = -atan2(v_x, v_y) + \pi/2 \quad (6.2)$$

siendo $atan2(x, y)$ el arco tangente de dos parámetros entre x e y . Con esta simple expresión se consigue que la aeronave se oriente de forma que las cámaras miren hacia donde se va a mover la aeronave.

Arquitectura del sistema

Para conseguir que los distintos módulos que integran el sistema trabajen de forma conjunta es necesario establecer una arquitectura que permita la comunicación eficiente entre ellos así. Para coordinar el trabajo de los distintos módulos que componen el sistema se ha empleado ROS (*Robot Operating System*) [14] un *framework* orientado a el desarrollo de software para robots ampliamente extendido en la comunidad robótica. En el paradigma de ROS el código se estructura en nodos independientes que se comunican entre ellos a través de tópicos (mensajes que un nodo difunde de forma general a los demás nodos y cualquiera lo puede leer) y servicios (peticiones de un nodo particular a otro).

Esto permite desarrollar cada componente del sistema de forma independiente y comunicarlos entre ellos mediante una interfaz común. Esto permite encapsular el código, lo que aumenta la reusabilidad y la robustez de cada módulo, independiente del resto de módulos que les rodeen.

A continuación se explicará más detalladamente los distintos nodos que componen la arquitectura:

- **Simulador:** En la arquitectura propuesta el entorno de simulación empleado, Flight-goggles, se comporta como un nodo adicional. Este nodo constituye el interfaz de comunicación entre la aeronave simulada y el entorno simulado, el cual publica datos sobre el estado de la aeronave como su posición y orientación, las imágenes de las cámaras simuladas y la posición de las esquinas de las puertas en las imágenes obtenidas. Asimismo, recibe los comandos de control enviados a la aeronave.
- **Estimación de estado.** Este modulo se encarga de completar la estimación de estado de la aeronave, empleando la información temporal sobre los cambios de pose de la aeronave. Además proporciona esta información a través de mensajes estándar al resto de los módulos de la arquitectura.
- **Percepción.** El simulador provee las imágenes, tomadas por las cámaras, del entorno simulado. En estas imágenes aparecen las puertas del circuitos con un indicador del número de puerta, así como las posiciones de las esquinas de las puertas en las imágenes tomadas. Conociendo los parámetros de la cámara y las dimensiones de las puertas se puede extrapolar la posición de las puertas respecto a la cámara. El modulo de percepción se encarga de enviar las posiciones aproximadas de las distintas puertas del circuito e ir actualizando estas estimaciones a medida que la aeronave avanza a través del circuito.
- **Generador de trayectorias.** Una vez conocida la posición de la aeronave en el circuito y las posiciones aproximadas de las puertas con respecto a la aeronave se genera la trayectoria que debe seguir la aeronave para pasar a través de las puertas

de la forma más rápida posible sin colisionar con el entorno. Para poder actualizar la trayectoria de forma rápida con un coste bajo computacional se divide este trabajo en dos módulos:

- **Trayectoria a largo plazo:** Obtiene las posiciones de las puertas provistas por el módulo de percepción y genera el recorrido tridimensional completo que debería realizar el cuadricóptero.
 - **Trayectoria a corto plazo:** Recibe la trayectoria a largo plazo y la evalúa en un corto horizonte temporal respecto a la posición actual de la aeronave. Dentro de este horizonte se genera la trayectoria de control óptima a seguir. Este módulo también se encarga de evaluar la trayectoria actual a lo largo del tiempo y enviar las consignas de posición, velocidad y aceleración al controlador.
- **Controlador:** El módulo del controlador recibe el estado actual de la aeronave provisto por el módulo de estimación y la referencias provistas por el módulo trayectoria a corto plazo. Con esto genera las acciones de control que se envían al módulo del simulador.

Experimentos

8.1. Experimentos en simulación

8.2. Experimentos en real

Conclusiones y trabajo futuro

9.1. Conclusiones

9.2. Trabajo futuro

Presupuesto y Planificación

A.1. Presupuesto

El presupuesto del trabajo se puede separar en tres partes: recursos humanos, compra de material y amortización de los equipos utilizados.

En cuanto a los recursos humanos empleados, se ha tenido una dedicación por parte del alumno de unas 800 horas, esto es un número de horas mucho superior a las 360 horas (30h/ECTS) correspondientes a la carga temporal de los 12 ECTS del Trabajo fin de Grado (TFG). Esto se ha debido al gran alcance y a la complejidad del mismo. Un sueldo de investigador a media jornada en la universidad, sin estar graduado, es de unos 450 euros. Lo que se traduce en un salario de unos 5,625 euros la hora. Los salarios del tutor y el cotutor se han extraído del portal de transparencia de la UPM. La dedicación del tutor ha sido de unas 20 horas de implicación en el trabajo y la implicación del cotutor ha sido de unas 80 horas de implicación.

Recursos humanos	Horas	Coste Horario [EUR]	Total [EUR]
Alumno	800	5.625	4500
Cotutor	80	7.8	624
Tutor	20	33.72	674.4
Total			5798.4

Los costes de material del proyecto son debidos a la construcción del cuadricóptero y del autopiloto.

Material	Coste unitario [EUR]	Unidades	Total [EUR]
Cuadrcóptero			
Bobina PLA 1Kg	20	1.5	30
Perfiles aluminio	2	1	2
Pack 4 Motores MT2204 II	25	1	25
ESC BIHeli 4 in 1	50	1	50
Baterías LiPo	25	2	50
PCB autopiloto	20	1	20
Componentes PCB	50	1	50
Hélices HQ5040	2.5	4	10
Total			239

En cuanto a la amortización del equipo, se han empleado 2 ordenadores para el desarrollo del software y para el entrenamiento de los algoritmos. Se ha considerado una amortización lineal del 10 % de la vida útil (10 años).

Equipo	Precio	Coste Amortización(10 %)
Pc sobremesa	1980	198
Pc portátil	1300	130
Total		328

Añadiendo un coste de encuadernado de la memoria de unos 30 euros el presupuesto total del proyecto ha sido

Concepto	Total [EUR]
Recursos humanos	5798.4
Material	239
Amortización del equipo	328
Encuadernación	40
Total	6405,4

A.2. Planificación

La realización de este trabajo ha empleado un ritmo continuo de horas de trabajo desde su comienzo, siendo un poco menor en épocas de exámenes y un poco mayor al comienzo de los cuatrimestres y julio. La dedicación media diaria del trabajo ha sido de unas 4 horas semanales, durante un periodo de unos 10 meses (descontando agosto y septiembre), lo que da un total de unas 800 horas. La inmensa mayoría de estas horas se han dedicado en el Centro de Automática y Robótica (CAR) de la Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales (ETSII) de la Universidad Politécnica de Madrid (UPM), concretamente en el grupo de investigación de Visión por Computador y Robots Aéreos (CVAR).

En cuanto a la distribución del trabajo en este tiempo, el trabajo comenzó a realizarse en septiembre de 2018, durante los primeros meses se realizó el curso sobre redes neuronales y aprendizaje profundo, en la plataforma online Coursera. La duración del curso se extendió hasta finales de diciembre. Paralelamente, a partir de octubre se comenzó con el diseño de la aeronave, y en noviembre con el del autopiloto. A principios de febrero se finalizó con el diseño y construcción del cuadricóptero y con el diseño y montaje de la PCB del autopiloto. A partir de este punto, el resto del tiempo se ha dedicado al software, tanto el del autopiloto, como el de la estación de tierra, al diseño de los algoritmos de control y a la experimentación real. Se ha realizado un diagrama GANTT (??) en el que se ha detallado más en profundidad la distribución temporal de las tareas. Asimismo, se ha esquematizado la organización del proyecto en un diagrama EDP

Impacto social y medioambiental

El impacto social que tiene este trabajo se ve reflejado en su posible empleo en la educación y la investigación. Actualmente las metodologías docentes están tendiendo hacia el aprendizaje práctico, hacia aprender haciendo. Esta plataforma podría emplearse en centros docentes debido a su montaje mecánico hecho casi en su totalidad con impresión 3D.

Desde el punto de vista de la investigación, tener la posibilidad de desarrollar y probar nuevos algoritmos para el control de cuadricópteros puede mejorar la efectividad del uso de estas aeronaves en múltiples aplicaciones. Cuanto mejor sea el controlador, más fácil será utilizar estas aeronaves para tareas de inspección, seguridad y búsqueda y rescate, entre otras.

El impacto medioambiental de la plataforma es reducido, ya que, el PLA es un plástico biodegradable y las baterías de Litio, una vez descargadas, son sencillas de desechar. EL proceso de fabricación de los componentes requiere de recursos materiales y energéticos, cuyo proceso de obtención puede provenir de fuentes no renovables. Sin embargo, los beneficios sociales que se pueden extraer de los resultados del proyecto hacen asumible este impacto medioambiental.

Índice de figuras

1.1	Cuadricóptero empleado en el AlphaPilot 2019, mirando hacia la primera puerta del circuito [1]	1
3.1	Esquema de fuerzas y momentos que actúan sobre un cuadricóptero y sus sistemas de referencia asociados.	7
6.1	Transformaciones entre los sistemas de referencia de las puertas, el cuerpo de la aeronave y el mundo.	21
6.2	Vista aérea del circuito en el simulador FightGoggles, las puertas que se deben traspasar se simbolizan con su número en color amarillo.	22

Índice de tablas

Bibliografía

- [1] P. Foehn, D. Brescianini, E. Kaufmann, T. Cieslewski, M. Gehrig, M. Muglikar, and D. Scaramuzza, “Alphapilot: Autonomous drone racing,” *arXiv preprint arXiv:2005.12813*, 2020.
- [2] G. Hoffmann, S. Waslander, and C. Tomlin, “Quadrotor helicopter trajectory tracking control,” in *AIAA guidance, navigation and control conference and exhibit*, 2008, p. 7410.
- [3] B. Vanek, T. Peni, J. Bokor, and G. Balas, “Practical approach to real-time trajectory tracking of uav formations,” in *Proceedings of the 2005, American Control Conference, 2005.*, 2005, pp. 122–127 vol. 1.
- [4] A. B. Cruz, P. G. Mier, and J. C. Montaña, “Advanced uav trajectory generation planning and guidance.” in *Aerial Vehicles*, T. M. Lam, Ed. In-TECH, January 2009, vol. 1, pp. 55–82. [Online]. Available: <http://oa.upm.es/3492/>
- [5] G. V. Raffo, M. G. Ortega, and F. R. Rubio, “Mpc with nonlinear \mathcal{H}_∞ control for path tracking of a quad-rotor helicopter,” *IFAC Proceedings Volumes*, vol. 41, no. 2, pp. 8564 – 8569, 2008, 17th IFAC World Congress. [Online]. Available: <http://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S1474667016403277>
- [6] J. H. Gillula, H. Huang, M. P. Vitus, and C. J. Tomlin, “Design of guaranteed safe maneuvers using reachable sets: Autonomous quadrotor aerobatics in theory and practice,” in *2010 IEEE International Conference on Robotics and Automation*. IEEE, 2010, pp. 1649–1654.
- [7] D. Mellinger and V. Kumar, “Minimum snap trajectory generation and control for quadrotors,” in *2011 IEEE International Conference on Robotics and Automation*, 2011, pp. 2520–2525.
- [8] S. Mallikarjunan, B. Nesbitt, E. Kharisov, E. Xargay, N. Hovakimyan, and C. Cao, “L1 adaptive controller for attitude control of multirotors,” in *AIAA guidance, navigation, and control conference*, 2012, p. 4831.
- [9] M. Kamel, M. Burri, and R. Siegwart, “Linear vs Nonlinear MPC for Trajectory Tracking Applied to Rotary Wing Micro Aerial Vehicles,” *ArXiv e-prints*, Nov. 2016.
- [10] M. Faessler, D. Falanga, and D. Scaramuzza, “Thrust mixing, saturation, and body-rate control for accurate aggressive quadrotor flight,” *IEEE Robot. Autom. Lett.*, vol. 2, no. 2, pp. 476–482, Apr. 2017.

- [11] M. Faessler, A. Franchi, and D. Scaramuzza, “Differential flatness of quadrotor dynamics subject to rotor drag for accurate tracking of high-speed trajectories,” *IEEE Robot. Autom. Lett.*, vol. 3, no. 2, pp. 620–626, Apr. 2018.
- [12] D. Falanga, P. Foehn, P. Lu, and D. Scaramuzza, “Pampc: Perception-aware model predictive control for quadrotors,” in *2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)*. IEEE, 2018, pp. 1–8.
- [13] E. Kaufmann, M. Gehrig, P. Foehn, R. Ranftl, A. Dosovitskiy, V. Koltun, and D. Scaramuzza, “Beauty and the beast: Optimal methods meet learning for drone racing,” in *2019 International Conference on Robotics and Automation (ICRA)*, 2019, pp. 690–696.
- [14] Stanford Artificial Intelligence Laboratory et al., “Robotic operating system.” [Online]. Available: <https://www.ros.org>
- [15] W. Guerra, E. Tal, V. Murali, G. Ryou, and S. Karaman, “Flightgoggles: Photo-realistic sensor simulation for perception-driven robotics using photogrammetry and virtual reality,” *arXiv preprint arXiv:1905.11377*, 2019.