

UNIVERSIDAD DEL VALLE DE GUATEMALA  
Facultad de Ingeniería



**Desarrollo de herramientas en software para el manejo,  
monitoreo y programación de la nueva versión del humanoide  
Robonova**

Protocolo de trabajo de graduación presentado por Stefano Papadopolo,  
estudiante de Ingeniería Mecatrónica

Guatemala,

2023

## Resumen

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Cras vitae eleifend ipsum, ut mattis nunc. Pellentesque ac hendrerit lacus. Cras sollicitudin eget sem nec luctus. Vivamus aliquet lorem id elit venenatis pellentesque. Nam id orci iaculis, rutrum ipsum vel, porttitor magna. Etiam molestie vel elit sed suscipit. Proin dui risus, scelerisque porttitor cursus ac, tempor eget turpis. Aliquam ultricies congue ligula ac ornare. Duis id purus eu ex pharetra feugiat. Vivamus ac orci arcu. Nulla id diam quis erat rhoncus hendrerit. Class aptent taciti sociosqu ad litora torquent per conubia nostra, per inceptos himenaeos. Sed vulputate, metus vel efficitur fringilla, orci ex ultricies augue, sit amet rhoncus ex purus ut massa. Nam pharetra ipsum consequat est blandit, sed commodo nunc scelerisque. Maecenas ut suscipit libero. Sed vel euismod tellus.

Proin elit tellus, finibus et metus et, vestibulum ullamcorper est. Nulla viverra nisl id libero sodales, a porttitor est congue. Maecenas semper, felis ut rhoncus cursus, leo magna convallis ligula, at vehicula neque quam at ipsum. Integer commodo mattis eros sit amet tristique. Cras eu maximus arcu. Morbi condimentum dignissim enim non hendrerit. Sed molestie erat sit amet porttitor sagittis. Maecenas porttitor tincidunt erat, ac lacinia lacus sodales faucibus. Integer nec laoreet massa. Proin a arcu lorem. Donec at tincidunt arcu, et sodales neque. Morbi rhoncus, ligula porta lobortis faucibus, magna diam aliquet felis, nec ultrices metus turpis et libero. Integer efficitur erat dolor, quis iaculis metus dignissim eu.

## Antecedentes

Este proyecto de graduación se trabajará con los robos humanoides Robonova sin embargo, debido a que no se han trabajado proyectos con estos robots dentro de la Universidad del Valle de Guatemala, los antecedentes a continuación serán obtenidos de fuentes externas a la institución. Estos antecedentes incluyen: la programación original en RobotBASIC de los Robonova como fue diseñado por David Buckley, un proyecto de robots bailarines autónomos que utilizó a los Robonova como prototipo y las características de otros robots humanoides como NAO de Aldebaran Robotics y Atlas de Boston Dynamics.

## Programación en RoboBASIC

Originalmente, los robots Robonova eran programados a través del IDE RoboBASIC. Como su nombre lo indica, la programación de estos robots se llevaba a cabo en el lenguaje de programación BASIC. Para ello contaba con comandos generales de programación en BASIC además de comandos específicos para facilitar la programación de los Robonova, como lo es el control de los servos y la asignación de grupos de motores estipulada en el manual de RoboBASIC. Además de estos comandos para el control principal del robot, el programa también contaba con comandos para funciones adicionales como lo son comandos de sonido para identificar y generar diversas frecuencias y comandos de control para LCD.

Además de la programación de alto nivel en la que se trabaja, el software de RoboBASIC también cuenta con varias interfaces para facilitar aún más el control de los robots. La

primera, llamada “Catch-and-Play”, permitía controlar cada servomotor de los Robonova en tiempo real a través de la interfaz gráfica que se muestra en la figura 1.



Figura 1: Captura de pantalla de la interfaz Catch and Play de RoboBASIC

Otra interfaz útil dentro de RoboBASIC era RoboScript. Esta podía considerarse como una combinación entre la interfaz de Catch-and-Play y la programación directa en BASIC. Contaba con comandos básicos necesarios para crear una rutina del robot además de poder modificar la posición de los servos a través de una interfaz gráfica que se muestra en la Figura 2.

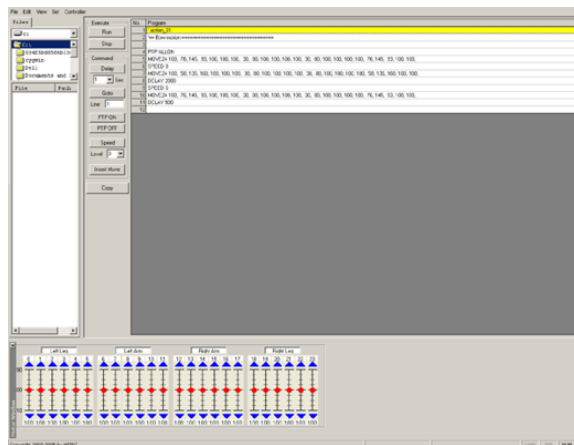


Figura 2: Captura de pantalla de la interfaz RoboScript de RoboBASIC

Por último, los Robonovas cuentan con un control remoto. Este puede ser utilizado para controlar directamente el movimiento del robot o para activar rutinas del mismo. Esta configuración es establecida a través de RoboRemocon, la última interfaz auxiliar de RoboBASIC. Cabe notar que no se lleva a cabo ningún tipo de programación en esta como se hacía en las anteriores, RoboRemocon solamente asigna las funciones y rutinas ya programadas con alguna de las herramientas anteriores y las asigna a un botón específico del

control. La interfaz se muestra en la Figura 3.

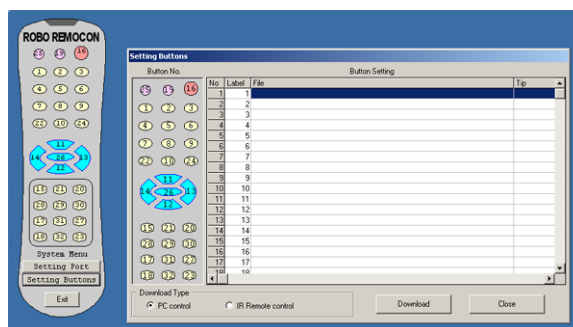


Figura 3: Captura de pantalla de la interfaz RoboReomocon de RoboBASIC

## Programación de robots bailarines

En [1] se presenta un proyecto cuyo objetivo era crear un programa para que los robots Robonova-1 reaccionaran a señales de audio y bailen al ritmo de la música.

Los algoritmos de control de este proyecto se dividieron en 3 etapas: identificación del ritmo, la plataforma a utilizar (Robonova-1) y la generación de gestos y control. Para la primera etapa de identificación de ritmo, dado que el Robonova no contaba con el hardware necesario para el procesamiento de las señales, se realizó el programa en una computadora externa al robot la cual se comunicaba con el mismo por medio de Bluetooth. Este programa externo se encargaba tanto de el procesamiento de la música como la transmisión de los gestos al robot. El baile del Robonova consistía en una concatenación de diferentes gestos ya programados cuya velocidad de acción y de cambio entre gestos era regida por el ritmo analizado anteriormente.

Además de implementar el programa para hacer que el robot bailase, el equipo también creó un nuevo ecosistema para controlarlo en lugar de utilizar RoboBASIC. Lograron crear un mejor ecosistema de control que contaba con una latencia mucho menor a la obtenida al utilizar RoboBASIC (0.2 segundos) además de contar con una mayor exactitud en cuanto a las posiciones deseadas de los servos. Como se evidencia en la Figura 4.

## NAO de Aldebaran Robotics

### Atlas de Boston Dynamics

Una de las compañías más innovadoras en el área de la robótica es Boston Dynamics. En su repertorio de robots cuentan con varios robots cuadrúpedos (Spot, Big Dog, LS3, etc.), robots con ruedas (Handle) y robots humanoides como es el caso del robot Atlas. Con 28 grados de libertad y un sistema de control de estado del arte, Atlas es uno de los robots humanoides con mejor movilidad en la academia. Con este robot, Boston Dynamics demuestra los posibles usos de robots humanoides y como estos podrían revolucionar la industria. Este se puede observar en la Figura 5.

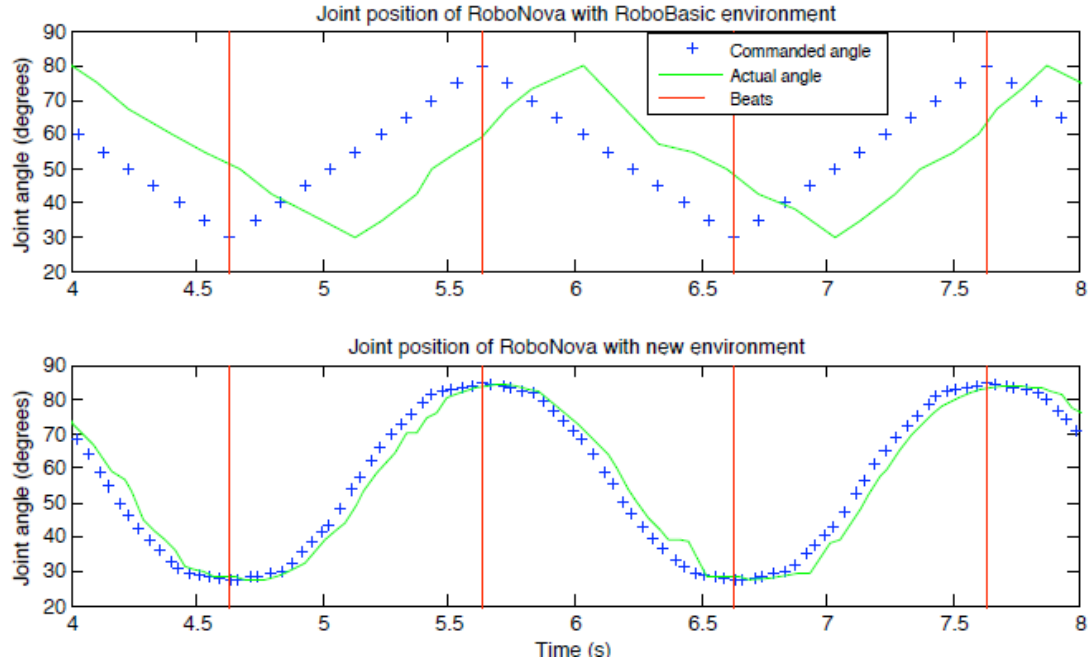


Figura 4: Comparación entre RoboBASIC y el ecosistema creado por investigadores de Drexel University



Figura 5: Robot Humanoide Atlas de Boston Dynamics

## Justificación

En los últimos años se han dado bastantes avances en robótica gracias a la investigación y desarrollo que varias instituciones llevan a cabo utilizando robots humanoides. Desde la manufactura de piezas mecánicas más eficientes hasta la programación de sistemas de control más avanzados y robustos, el uso de estos robots en investigación ha aportado bastante en el área de ingeniería. Por esta razón, este proyecto se llevará a cabo con el fin de revitalizar los robots humanoides Robonova-1 disponibles en la Universidad del Valle de Guatemala. Lo que se desea es actualizar su interfaz de programación además de su conexión y control de forma inalámbrica. El contar con estas herramientas aplicadas a un prototipo como el

Robonova mejorará la investigación y aprendizaje dentro de la universidad en las áreas anteriormente mencionadas y abriría el campo para el futuro control de robots humanoides más sofisticados.

Como se pudo observar en los antecedentes, la plataforma RoboBASIC que se utiliza por defecto para la programación de los Robonova, a pesar de contar con diversas interfaces para facilitar la creación de rutinas, no es tan amigable y ya no cuenta con soporte, con su última actualización siendo en mayo de 2008. Además de ello, no cuenta con monitoreo en software de el estado actual del Robonova lo cual es una característica importante para el control de robots. Lo que se busca entonces es crear una interfaz de programación similar a Coreographe (la interfaz utilizada por los robots NAO). Esta debe permitir al usuario observar el estado de los robots y crear las rutinas en una interfaz comprensible y amigable.

## **Objetivos**

### **Objetivo General**

Diseñar una herramienta de software para el monitoreo y programación de los robots humanoides Robonova-1 de forma gráfica.

### **Objetivos Específicos**

- Conectar la herramienta de software con el robot de forma inalámbrica para su programación y monitoreo en tiempo real.
- Crear una librería de subrutinas para facilitar la creación de coreografías complejas.
- Crear una interfaz gráfica amigable y sencilla para el fácil desarrollo de coreografías de los robots.

## **Marco teórico**

### **Biomecánica del movimiento humano**

Para lograr una emulación correcta del movimiento de una persona correcto de robots humanoides, primero se debe empezar por analizar la mecánica de una persona en movimiento. El area de estudio que se enfoca en esto se le llama biomecánica. Esta se enfoca en modelar a los seres vivos por medio de representaciones físicas más sencillas como masas, eslabones, uniones, resortes, etcétera, para poder implementar un análisis cinemático y dinámico de su movimiento.

Como se puede observar en la Figura 6, un modelo simple para una persona (o robot humanoide) es un conjunto de eslabones unidos por diferentes tipos de uniones. Durante su movimiento, estos eslabones se moveran de acuerdo a los grados de libertad que cada unión permita. Para modelos biomecánicos sencillos, estas uniones generalmente son revolutas con

un grado de libertad. Cabe notar que, a demás de las articulaciones, también se encuentra marcado el centro de masa del modelo al rededor del cual se llevan a cabo los cálculos.

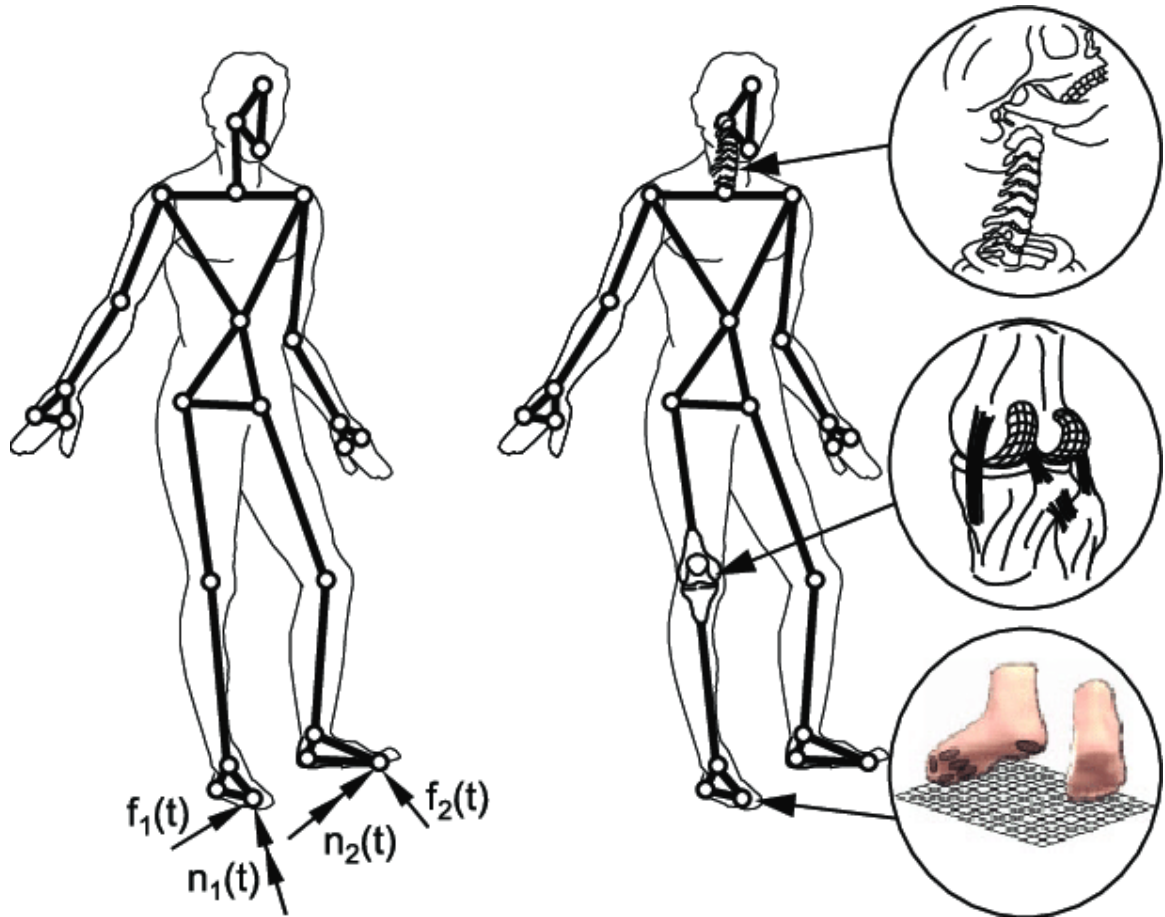


Figura 6: Modelo de juntas y eslabones de un sistema biomecánico

## Ciclo de Gait

Al llevar a cabo movimientos que se repiten una y otra vez como es el caso de caminar y correr, estos pueden ser analizados por medio de un ciclo de Gait. Este ciclo separa los movimientos en distintas fases para su análisis. El ciclo de Gait de caminar puede ser 2 fases: la postura y el balanceo. Durante la fase de postura, la cual es el 60 % del ciclo de Gait [2], la pierna se encuentra en contacto con el piso. Este contacto se subdivide en 5 fases: Heel strike, ocurre cuando el talón entra en contacto con el piso; loading response, cuando este se prepara para cargar con todo el peso del cuerpo; midstance, donde todo el peso se encuentra sobre esa pierna; heel off, cuando el pie comienza a levantarse del piso; y por último, toe off, cuando ya se levantó por completo. Durante la fase de balanceo, como lo indica su nombre, la pierna se balancea con momentum hacia adelante para llegar a su nueva posición. Esta fase también puede ser dividida en 3 fases propias: aceleración, balanceo y desaceleración. Para un ser bípedo, el proceso de caminar consiste en un ciclo de gait continuo en cada pierna desfazados entre sí.

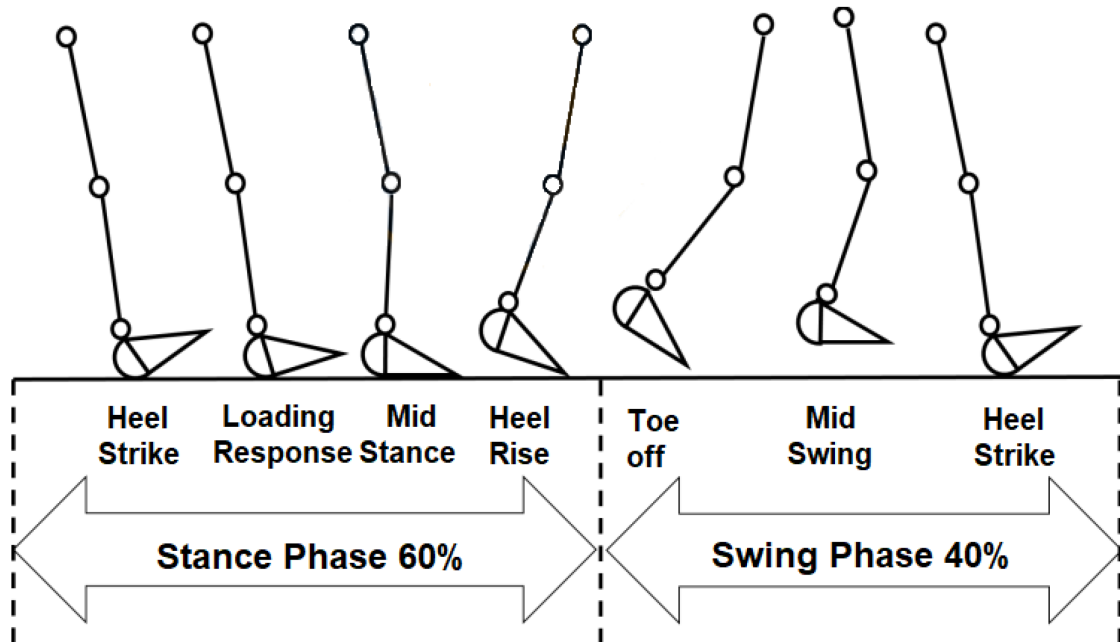


Figura 7: Ciclo de Gait

## Cinemática de robots humanoides

Un robot humanoide es un tipo específico de robot de base flotante cuya forma tiene inspiración en el cuerpo humano. Por ello, la mayoría de estos robots cuentan con 4 extremidades: 2 brazos y 2 piernas. En los robots de base flotante, generalmente su base se encuentra en el centro de masa del mismo. Ya que no es posible actuar sobre la base directamente, este tipo de robot moviliza su base de forma indirecta controlando sus extremidades.[3]

Para el control de las extremidades del robot, se puede considerar cada una como un manipulador serial independiente saliendo de la base. Como se observa en [4], cada una de las extremidades tendrá su propia matriz de Denavit-Hartenberg en relación a la base flotante del robot. Al plantear el robot de esta manera, la cinemática directa e inversa de los brazos del mismo se vuelve trivial.

Este no es el caso para las piernas del robot. Debido a que estas deben sostener el peso entero del robot, además del control cinemático que se lleva a cabo, también deben tomarse en cuenta consideraciones dinámicas al controlar las piernas. En [5], se muestran dos modelos para tomar en cuenta estas consideraciones: el modelo LIMP (Linear Inverted Pendulum Model) y el modelo ZMP (Zero Moment Point). En el modelo LIMP, las piernas actúan como una distancia desde el pivote (el suelo) hasta el centro de masa del robot, simplificando así el análisis físico. Una vez modelado de esta forma el ZMP es el posicionamiento del centro de masa de tal manera que este no genere un torque en el plano xy evitando así que el robot pierda su estabilidad al momento de dar un paso.



## PyBullet

PyBullet es una librería para python del Bullet Physics engine. Esta librería se enfoca en el estudio de detección de colisiones y dinámica de cuerpos rígidos. La librería cuenta con simulaciones de dinámica directa, dinámica inversa, detección de colisiones y intersección de rayos. Esta librería se utiliza principalmente en lo que es la simulación de sistemas de robótica antes de su implementación física además de tener aplicaciones en videojuegos y realidad virtual.

Con el área de interés siendo simulaciones de robótica, pyBullet cuenta con bastantes herramientas para crear y analizar diversos tipos de robots. Además de contar con una librería de robots de ejemplo, pyBullet cuenta con comandos para cargar la información de un robot específico en diversos formatos como URDF, SDF, MJCF, entre otros. Una vez cargados los datos del robot, se puede analizar y controlar dentro del espacio de simulación. PyBullet cuenta con funciones para obtener las propiedades físicas del robot además de funciones que le permiten al programador controlar el mismo. A continuación se encuentra un listado de funciones básicas para el análisis y control de robots dentro de la simulación pyBullet[6]:

- Control de la simulación
  - connect
  - disconnect
  - bullet\_client
  - setGravity
  - loadURDF
  - saveState
  - saveBullet
  - restoreState
  - stepSimulation
- Información del robot
  - getBasePositionAndOrientation
  - getNumJoints
  - getJointInfo
  - getJointState
  - getLinkState
  - getBaseVelocity
  - getNumBodies
- Control del robot
  - setJointMotorControl
  - applyExternalForce

- createContraint

Además de esto, la librería también cuenta con funciones para el cálculo matemático de la cinemática y dinámica inversa de los robots, detección de colisiones, visión de computadora y realidad virtual.

## Robotics Toolbox de Peter Corke

Esta librería es una versión planteada para python de la Robotics Toolbox para MATLAB de Peter Corke. Esta librería cuenta con bastantes herramientas para el análisis físico de robots. Utilizando todas estas herramientas, el programa puede modelar robots, analizar y crear trayectorias, llevar a cabo manipulación simbólica de variables, analizar la cinemática diferencial del robot e incluso la dinámica del mismo.[7]

La Robotics Toolbox ya cuenta con más de 30 modelos cinemáticos de diversos tipos de robots. Además de esto, es posible utilizarla para modelar robots propios de diversas maneras. Se puede generar la matriz de Denavit-Hartenberg con las dimensiones adecuadas del robot o también se pueden cargar los datos del mismo por medio de un string ETS o un archivo URDF. Además de los parámetros cinemáticos, también se pueden agregar otros parámetros como la masa, CoG, inercia de los motores, límites de las articulaciones, etcetera, utilizando palabras clave dentro de la programación.

En cuanto a las trayectorias, el Robotics Toolbox trabaja con polinomios de quinto orden para proporcionar un tirón continuo. Estas trayectorias, proporcionan tanto la posición, velocidad y aceleración de los actuadores para llegar al punto deseado.

Como se estipuló anteriormente, la Robotics Toolbox también computa cinemática diferencial de los robots. Puede computar los jacobianos, hessianos y la manipulabilidad de todos los robots.

Por último, también es posible analizar la dinámica de los robots utilizando integración numérica. Esta se puede utilizar para calcular los términos de inercia, Coriolis y gravedad por medio de dinámica inversa.

## Metodología

## Cronograma de actividades

## Índice preliminar

## Referencias

- [1] D. Grunberg, R. Ellenberg, I. Kim, J. Oh, P. Oh e Y. Kim, “Development of an Autonomous Dancing Robot,” 2010.
- [2] S. S. Ekka. “Gait definition, its phases & abnormal gait.” Running Time: 59 Section: Health & Fitness. (16 de oct. de 2016), dirección: <https://physiosunit.com/gait-definition-phases-of-cycle-explained/> (visitado 20-05-2023).

- [3] Miguel Zea, *Cinemática de robots de base flotante, fuerzas de contacto y el modelo de fricción de Coulomb*, 2023.
- [4] N. Kofinas, “Forward and inverse kinematics for the NAO humanoid robot,” 2012.
- [5] K. Erbatur y O. Kurt, “Natural ZMP trajectories for biped robot reference generation,” *IEEE Transactions on Industrial Electronics*, vol. 56, n.º 3, págs. 835-845, mar. de 2009, ISSN: 0278-0046. DOI: 10.1109/TIE.2008.2005150. dirección: <http://ieeexplore.ieee.org/document/4633623/> (visitado 22-05-2023).
- [6] E. Coumans e Y. Bai, “PyBullet quickstart guide,” 2022.
- [7] P. Corke y J. Haviland, “Not your grandmother’s toolbox – the robotics toolbox re-invented for python,” en *2021 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)*, Xi’an, China: IEEE, 30 de mayo de 2021, págs. 11 357-11 363, ISBN: 978-1-72819-077-8. DOI: 10.1109/ICRA48506.2021.9561366. dirección: <https://ieeexplore.ieee.org/document/9561366/> (visitado 21-05-2023).