



Universidad  
Rey Juan Carlos



Escuela Técnica Superior de  
Ingeniería de Telecomunicación

# Mejoras en entorno de robótica educativa para niños

Trabajo de fin de grado

Rubén Álvarez Martín

José María Cañas Plaza

# Índice

1. Introducción

2. Objetivos

3. Herramientas

4. Mejoras a WebSim

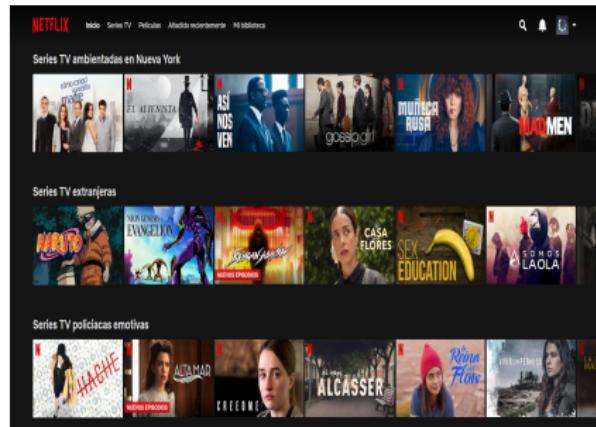
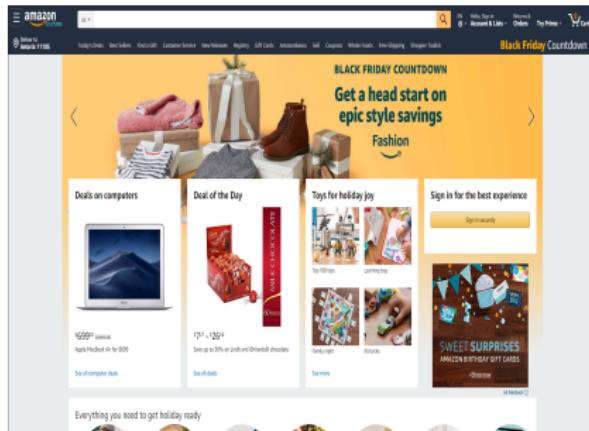
- ▶ Soporte a drones en WebSim
- ▶ Teleoperadores en WebSim
- ▶ Ejercicios individuales
- ▶ Ejercicios competitivos

5. Conclusiones

# Introducción

# Tecnologías web

- HTTP
- Tecnologías cliente: HTML5, CSS3 y JS.
- Tecnologías servidor: Node, Django y Spring.



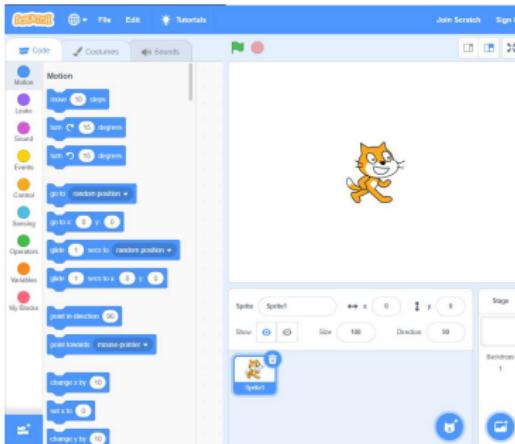
# Robótica



- ▶ *robot = hardware + software*
- ▶ *hardware = sensores + actuadores + procesadores*

# Robótica educativa

- Plataformas hardware: *LEGO mindstorm*, *mBot* o *Arduino*.



- Lenguajes de programación visual:  
*Scratch*, *Snap!* o *Kodu*.

# Objetivos

# Objetivos

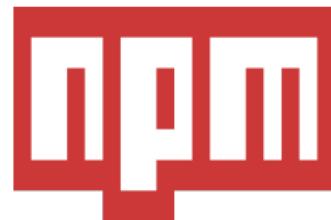
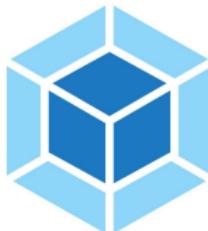
- ▶ Mejorar *WebSim*:
  1. Soporte a *drones*.
  2. Teleoperadores y ficheros de configuración.
  3. Ejercicios individuales.
  4. Ejercicios competitivos y evaluadores automáticos.

# Herramientas

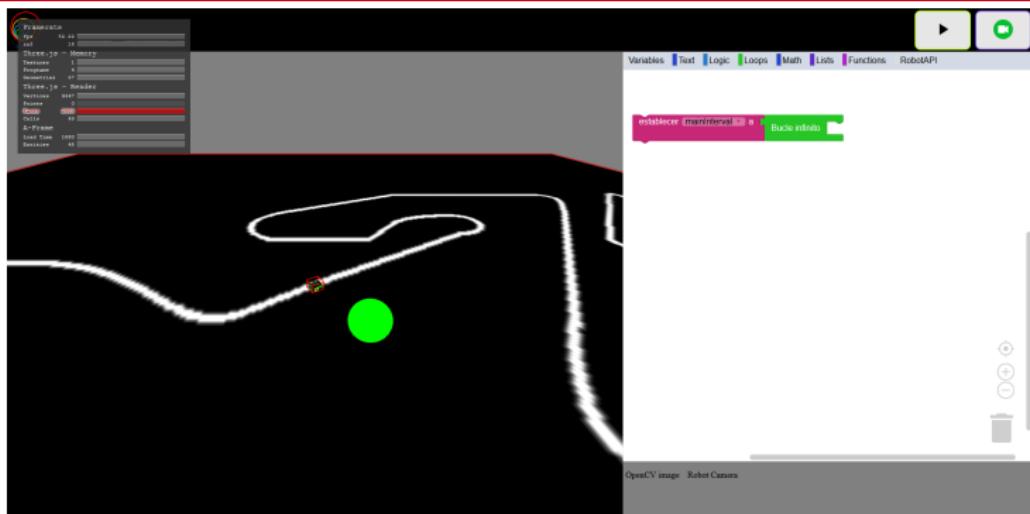
# Herramientas



Blockly



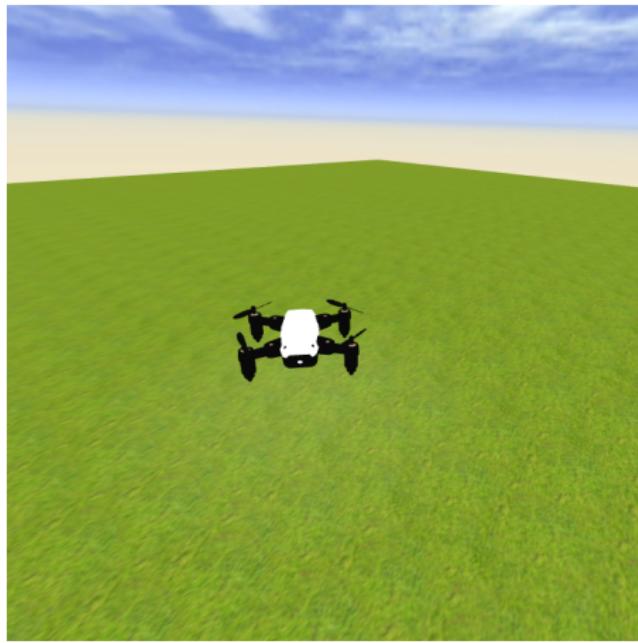
# WebSim



- *WebSim* -> simulador web robótico para enseñar conceptos básicos de tecnología, robótica y programación (Álvaro Paniagua).

# **Mejoras a WebSim**

# Soporte a drones: Modelo 3D



- Formato *A-Frame*
- Modelo *low-poly*
- Animación hélices

# Soporte a drones: Drivers

- ❖ **HAL API:** Sensores y actuadores.

Método	Descripción
.setL(integer)	Comanda velocidad ascendente
.getL()	Devuelve velocidad ascendente
.despegar()	Despega <i>drone</i>
.aterrizar()	Aterriza <i>drone</i>
.move(integer, integer, integer)	Comanda velocidades

# Soporte a drones: Bloques Scratch

Eleva myRobot a velocidad

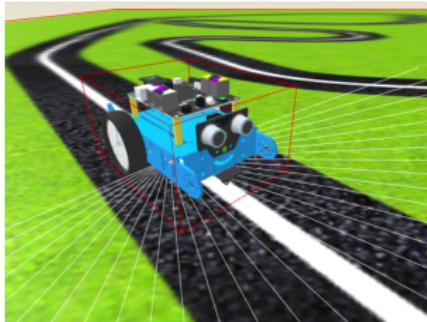
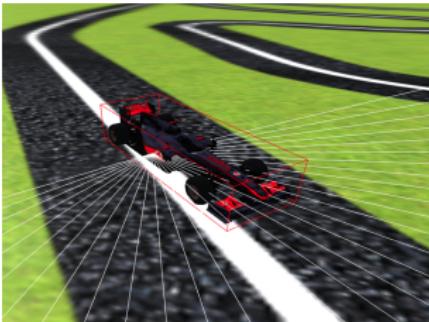
Obtener la velocidad de elevación de myRobot

Aterrizar myRobot

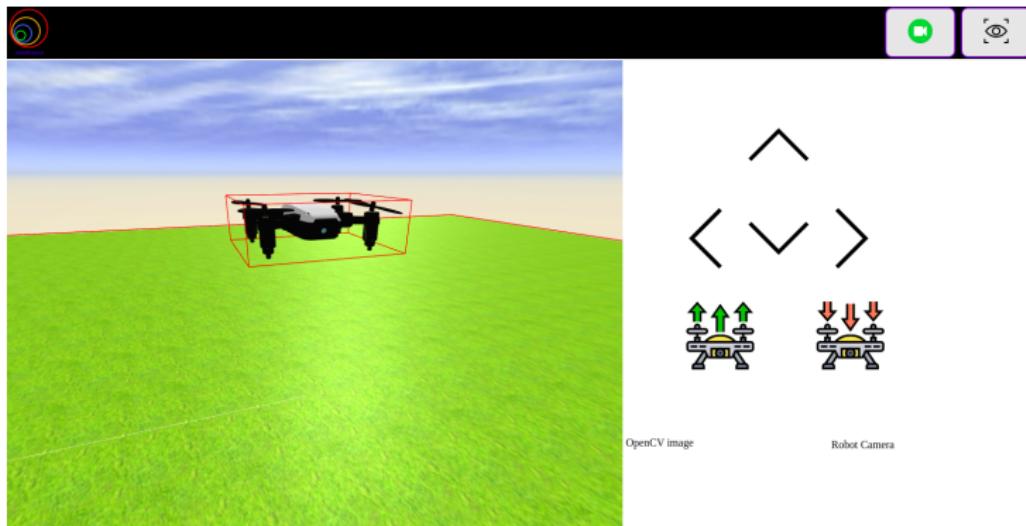
Despegar myRobot

```
export default function initTakeoffBlock(){
  var takeoffBlock = {
    "type": "takeoff",
    "message0": "%{BKY_TAKEOFF_TEXT}",
    "args0": [
      {
        "type": "field_variable",
        "name": "ROBOT_VAR",
        "variable": "myRobot"
      }
    ],
    "previousStatement": null,
    "nextStatement": null,
    "colour": "%{BKY_ROBOT_MOTORS_HUE}",
    "tooltip": "%{BKY_TAKEOFF_TOOLTIP}",
    "helpurl": ""
  }
  Blockly.Blocks['takeoff'] = {
    init: function() {
      this.jsonInit(takeoffBlock);
    }
  };
  Blockly.JavaScript['takeoff'] = function(block) {
    var robotvar = Blockly.JavaScript.variableDB_.getName(block.getFieldValue('ROBOT_VAR'), Blockly.Variables.NAME_TYPE);
    var code = robotvar + '.setL(3); \nawait sleep(0.5); \n' + robotvar + '.setL(0); \n';
    return code;
  };
  Blockly.Python['takeoff'] = function(block) {
    var robotvar = Blockly.Python.variableDB_.getName(block.getFieldValue('ROBOT_VAR'), Blockly.Variables.NAME_TYPE);
    var code = robotvar + '|despegar|; \n\n' + 'time.sleep(0.5)\n';
    return code;
  };
}
```

# Otros modelos



# Teleoperadores



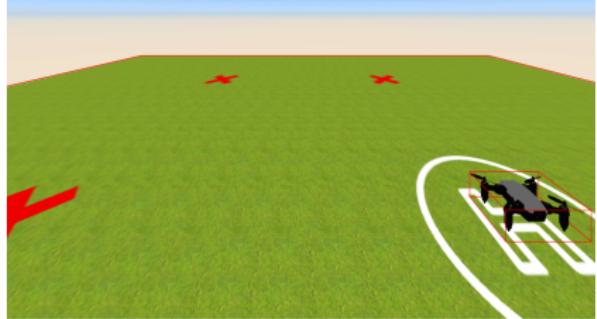
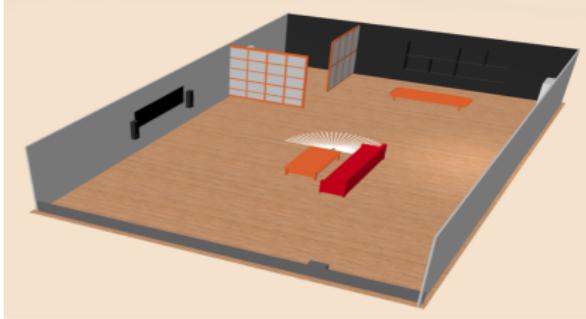
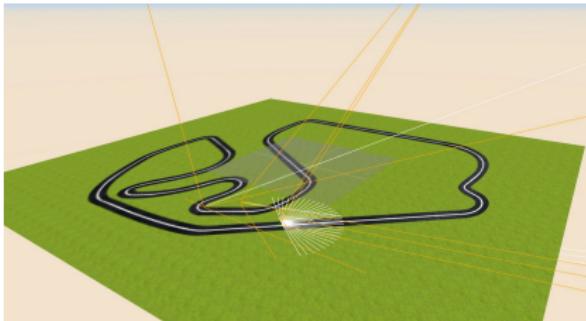
- ❖ Permiten controlar robots sin programarlos.

# Teleoperadores: configuración

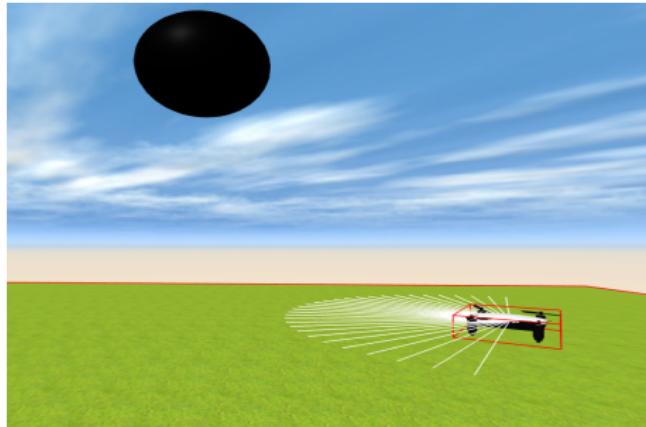
- Ficheros de configuración -> crear escenario sin tener elementos en el código fuente.
- Formato JSON -> escenario, robot, gravedad, elementos, etc.

# Ejercicios individuales

# Ejercicios individuales

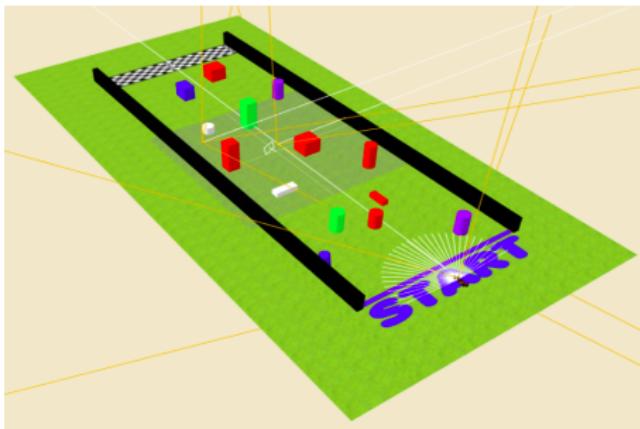


# Sigue pelota



```
Bucle infinito
  establecer [centroX v] a [De la cámara de myRobot obtener centroX del objeto de color black]
  establecer [centroY v] a [De la cámara de myRobot obtener centroY del objeto de color black]
  establecer [area v] a [De la cámara de myRobot obtener area del objeto de color black]
  establecer [errorX v] a [(65) - centroX] [0.0005]
  establecer [errorY v] a [centroY - 30] [0.0005]
  si [centroX <= 57]
    hacer [Girar (myRobot) a la izquierda a velocidad [-errorX]]
  sino si [centroX >= 63]
    hacer [Girar (myRobot) a la derecha a velocidad [-errorX] x -0.5]
  sino
    hacer [Girar (myRobot) a la izquierda a velocidad [0.2]
    si [centroY >= 60]
      hacer [Eleva (myRobot) a velocidad [-0.2]
    sino si [centroY <= 48]
      hacer [Eleva (myRobot) a velocidad [0.1]
    sino si [centroY >= 15]
      hacer [Eleva (myRobot) a velocidad [0.2]
    sino
      Parar (myRobot)
    si [area <= 150]
      hacer [Avanza (myRobot) a velocidad [0.1]
    sino si [area >= 160]
      hacer [Retrocede (myRobot) a velocidad [0.1]
```

# Atraviesa bosque



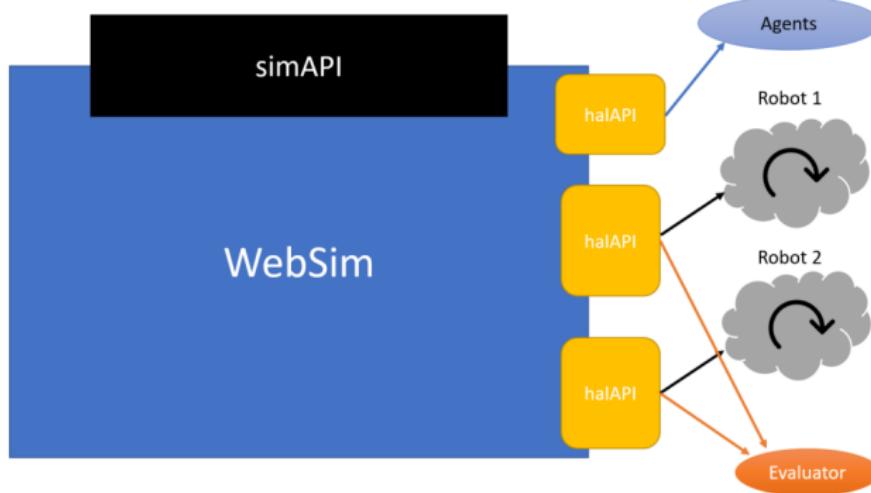
```
Bucle infinito establecer distancias a Para myRobot obtener las distancias en arco 180 grados
Avanza myRobot a velocidad 0.25
Gira myRobot a la izquierda a velocidad 0
establecer menor a 100
establecer id a 15
contar con id desde 10 hasta 20 de a 1
hacer si en la lista distancias obtener F i menor
hacer establecer mayor a en la lista distancias obtener F i
establecer id a 15
hacer si menor < 5
hacer id = 15
hacer Avanza myRobot a velocidad 0.75
Gira myRobot a la derecha a velocidad 0.5
sino si id = 15
hacer Avanza myRobot a velocidad 0.5
Gira myRobot a la izquierda a velocidad 0.05
sino si id = 15
hacer Avanza myRobot a velocidad 0.5
Gira myRobot a la derecha a velocidad 0.05
```

<https://youtu.be/z3n47wWHDFc>

# Ejercicios competitivos

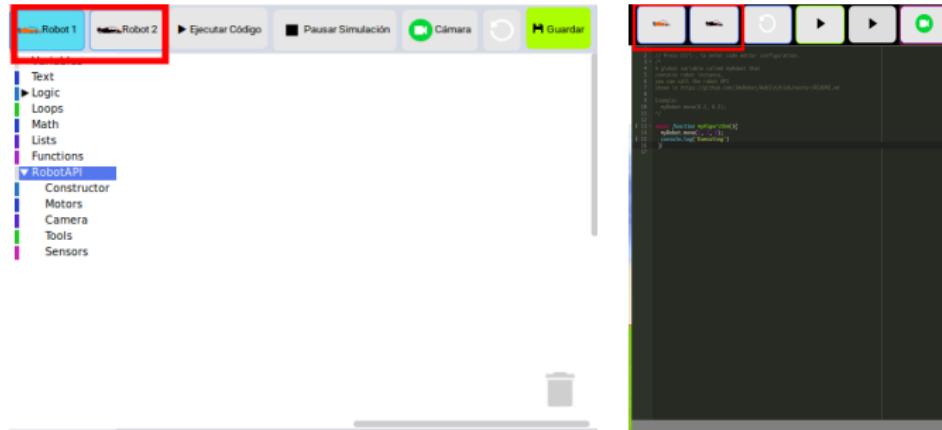
# Arquitectura de cómputo

- Módulo **brains** ampliado.
- Módulo **evaluators**: *runEvaluator(arrayRobots, evaluator)*
- Módulo **agents**: *runAgent(idRobot, path)*

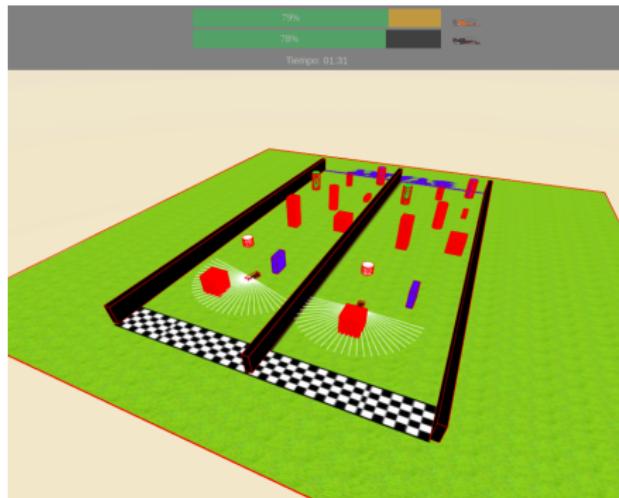


# Arquitectura de cómputo

## ► Editores dobles:



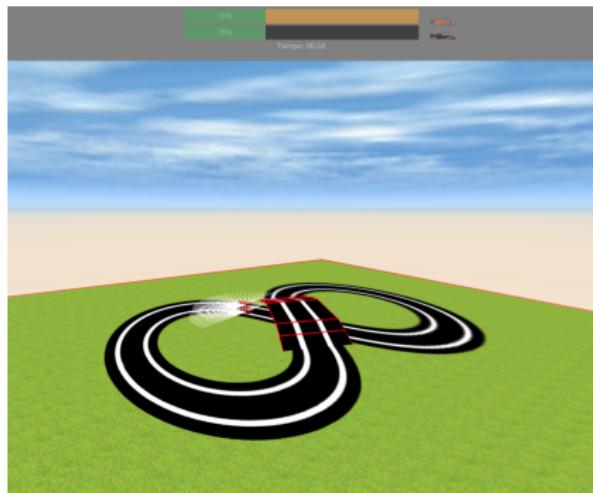
# Atraviesa bosque competitivo



- % distancia recorrida
- Mismo recorrido

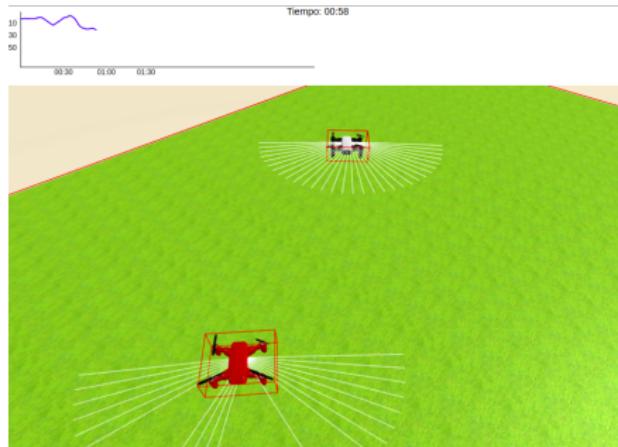
# Sigue líneas visión competitivo

- ❖ % distancia recorrida
- ❖ Puente primitivas  
*A-Frame*



[https://youtu.be/0aA7\\_wsXhk8](https://youtu.be/0aA7_wsXhk8)

# Gato-ratón



- ▶ Distancia *drones* en gráfica
- ▶ Módulo *agents*

<https://youtu.be/Ez9MStthNWqA>

# Gato-ratón evaluador

- ❖ Distancia
- ❖ Gráfica
- ❖ Cronómetro

```
evaluator.setEvaluator = (arrayRobots) => {
    var robot1 = Websim.robots.getHalAPI(arrayRobots[0]);
    var robot2 = Websim.robots.getHalAPI(arrayRobots[1]);
    if(robot1.velocity.x!=0 || robot2.velocity.x!= 0 || robot1.velocity.y != 0 || robot2.velocity.y != 0){
        clock = true;
    }
    if(!clock){
        timeInit = new Date();
    }else{
        var time= document.getElementById("time");
        var realTime = new Date(new Date() - timeInit);
        var formatTime = timeFormatter(realTime);
        time.innerHTML = "Tiempo: " + formatTime;
        var pos1 = robot1.getPosition();
        var pos2 = robot2.getPosition();
        var dist = Math.sqrt(Math.pow(pos2.x-pos1.x,2)+Math.pow(pos2.y-pos1.y,2)+Math.pow(pos2.z-pos1.z,2));
        line.addPointXY(x,dist+10);
        x+=1;
        myPanel.addElement(line);
    }
}
```

# Conclusiones

# Conclusiones

- Soporte a *drones*. ✓
- Ficheros de configuración. ✓
- Ejercicios individuales. ✓
- Ejercicios competitivos: agentes y evaluadores. ✓

# Líneas futuras

- *WebWorkers.*
- Control en posición interrumpible.