

Tecnológico de Costa Rica
Escuela de Ingeniería Electrónica
Programa de Licenciatura en Ingeniería Electrónica

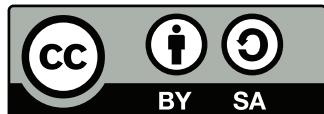


**Desarrollo de un conjunto de flujos de trabajo para la
implementación de software embebido a bordo de
computadoras de guía, navegación y control espacial**

Informe de Trabajo Final de Graduación para optar por el título de
Ingeniero en Electrónica con el grado académico de Licenciatura

David Duarte Sánchez

Cartago, 24 de noviembre, 2024



Este trabajo titulado *Desarrollo de un conjunto de flujos de trabajo para la implementación de software embebido a bordo de computadoras de guía, navegación y control espacial* por David Duarte Sánchez, se encuentra bajo la Licencia Creative Commons Atribución-ShareAlike 4.0 International.

Para ver una copia de esta Licencia, visite <http://creativecommons.org/licenses/by-sa/4.0/>.

Declaro que el presente documento de tesis ha sido realizado enteramente por mi persona, utilizando y aplicando literatura referente al tema e introduciendo conocimientos y resultados experimentales propios.

En los casos en que he utilizado bibliografía he procedido a indicar las fuentes mediante las respectivas citas bibliográficas. En consecuencia, asumo la responsabilidad total por el trabajo de tesis realizado y por el contenido del presente documento.

David Duarte Sánchez

Cartago, 15 de noviembre de 2024

Céd: 3-0507-0982

Instituto Tecnológico de Costa Rica
Escuela de Ingeniería Electrónica
Trabajo Final de Graduación
Acta de Aprobación

Defensa de Trabajo Final de Graduación
Requisito para optar por el título de Ingeniero en Electrónica
Grado Académico de Licenciatura

El Tribunal Evaluador aprueba la defensa del trabajo final de graduación denominado *Desarrollo de un conjunto de flujos de trabajo para la implementación de software embebido a bordo de computadoras de guía, navegación y control espacial*, realizado por el señor David Duarte Sánchez y, hace constar que cumple con las normas establecidas por la Escuela de Ingeniería Electrónica del Instituto Tecnológico de Costa Rica.

Miembros del Tribunal Evaluador

Dr. Adolfo Chaves Jiménez
Profesor Lector

Ing. William Marín Moreno
Profesor Lector

Dr. Johan Carvajal Godímez
Profesor Asesor

Cartago, 24 de noviembre, 2024

Resumen

Este proyecto se centra en el desarrollo de flujos de trabajo robustos para la implementación de software en sistemas de computadoras de guía, navegación y control (GNC) espaciales. El primer paso consiste en seleccionar una plataforma de hardware óptima para diseñar un modelo de ingeniería de una computadora de navegación espacial. Sobre esta base, se establecerán procesos para el prototipado de algoritmos de control de orientación y navegación, con un enfoque especial en sistemas hardware-in-the-loop. Estos sistemas permitirán una validación más realista de los algoritmos en condiciones espaciales simuladas. Además, se explorarán casos de uso aplicados a un sistema de navegación y control a través del desarrollo de una aplicación de referencia. Esta aplicación se basará en una Unidad de Medida Inercial (IMU) y un controlador PID, demostrando la interacción y el rendimiento de los componentes involucrados. Este enfoque integral busca optimizar la implementación de software en sistemas GNC espaciales, mejorando significativamente su eficiencia y confiabilidad.

Palabras clave: GNC, Sistemas, procesadores embebidos, marcos de trabajo, transformación de modelos, código embebido, MATLAB, Simulink, Contenedores

Abstract

This project focuses on developing robust workflows for the implementation of software in space guidance, navigation, and control (GNC) computers. The first step involves selecting an optimal hardware platform to design an engineering model of a space navigation computer. Based on this foundation, processes will be established for prototyping orientation and navigation control algorithms, with a special emphasis on hardware-in-the-loop systems. These systems will enable a more realistic validation of the algorithms under simulated space conditions. Additionally, use cases applied to a navigation and control system will be explored through the development of a reference application. This application will be based on an Inertial Measurement Unit (IMU) and a PID controller, demonstrating the interaction and performance of the involved components. This comprehensive approach aims to optimize the implementation of software in space GNC systems, significantly improving their efficiency and reliability.

Keywords: GNC, Systems, embedded, processor, framework, model to model transformation, embedded code, MATLAB, simulink, containers

a mis queridos padres

Agradecimientos

El resultado de este trabajo no habría sido posible sin el apoyo incondicional de Johan Carvajal Godínez, quien siempre mostró una gran disponibilidad para cooperar y asegurarse de que este proyecto se llevara a cabo con éxito. También quiero expresar mi gratitud al laboratorio de sistemas espaciales y a todos sus integrantes por su valiosa contribución.

David Duarte Sánchez

Cartago, 15 de noviembre de 2024

Índice general

Índice de figuras	IV
Índice de tablas	VI
1. Introducción	1
1.1. Proceso de diseño de los sistemas de Guía, Navegación y Control espacial .	1
1.1.1. Requerimientos de los sistemas	2
1.2. Sistemas embebidos para los sistemas GNC	2
1.2.1. Marco de Trabajo Yocto Project	3
1.3. Hardware en el loop	3
1.4. Objetivos y estructura del documento	3
2. Marco teórico	5
2.1. Estimación	5
2.2. Control	6
2.3. Procesadores embebidos	6
2.3.1. Cortex-A9	6
2.3.2. Tarjeta de desarrollo ZedBoard	7
2.4. Marcos de trabajo	8
2.4.1. Yocto Project	9
2.5. MATLAB	10
2.5.1. Simulink	10
2.6. Transformación de modelo a modelo	11
2.6.1. MATLAB Simulink Coder	11
2.7. Código embebido	12
2.8. Compilación Cruzada	12
2.9. Contenedores	13
2.9.1. Docker	13
2.10. Protocolos de Comunicación	14
2.10.1. UART	14
2.10.2. SSH	15
2.11. Computadoras de guía, navegación y control	15
2.11.1. EXA ICEPS	16
2.12. Revisión literaria	16

2.12.1. Desarrollo de sistemas de navegación	16
2.12.2. Transformación de Lenguaje de Bloques a Código C	17
2.13. Avances recientes en sistemas GNCs	18
2.13.1. Programación de Sistemas GNC	18
3. Selección de la plataforma de desarrollo	19
3.1. Selección de la tarjeta de desarrollo	19
3.1.1. Requerimientos de la aplicación	19
3.1.2. Tarjetas candidatas	20
3.1.3. Criterios de comparación	22
3.2. Matriz de Pugh	24
3.3. Plataforma seleccionada	24
3.3.1. Especificaciones principales	24
3.4. Reflexión final	26
4. Síntesis de software para GNC embebido	27
4.1. Creación de los entornos de desarrollo	28
4.1.1. MATLAB	28
4.1.2. Implementación de contenedores	30
4.2. Caso de estudio 1 - Filtro Básico en MATLAB	37
4.2.1. Simulación del caso de estudio en MATLAB Simulink	41
4.3. Flujo de trabajo de la aplicación de transformación de modelo a modelo	42
4.3.1. Simulink Coder	43
4.3.2. Definición de parámetros	43
4.3.3. Compilación del Código C generado	47
4.4. Flujo de Trabajo EmbedSynthGNC	48
4.4.1. Creación de una capa de Yocto	48
4.4.2. Caso de estudio 1 - Filtro Básico en ZedBoard	49
4.4.3. Integración del programa generado a la capa de Yocto	49
4.4.4. Generación de la imagen	50
4.4.5. Implementación de la imagen en la tarjeta de desarrollo ZedBoard	50
4.4.6. Conexión de la tarjeta de desarrollo con el computador host	51
4.4.7. Ejecución del caso de estudio y resultados	52
4.4.8. Comparación de resultados	53
4.5. Reflexión final	54
5. Validación del sistema con aplicaciones de GNC	55
5.1. Caso de estudio 2 - IMU	55
5.1.1. Implementación en MATLAB Simulink	56
5.1.2. Bloques utilizados para la implementación	56
5.1.3. Resultados de la simulación	66
5.1.4. Implementación en la Tarjeta de desarrollo mediante EmbedSynthGNC	67
5.1.5. Resultados de la implementación	69
5.2. Caso de estudio 3 - PID	71

5.2.1. Implementación en MATLAB Simulink	71
5.2.2. Bloques utilizados para la implementación	71
5.2.3. Resultados simulados	77
5.2.4. Implementación en la Tarjeta de desarrollo mediante EmbedSynthGNC	77
5.2.5. Resultados de la implementación	79
5.3. Reflexión final	80
6. Conclusiones	81
7. Recomendaciones	83
Bibliografía	84
A. Métricas de comparación de señales	89

Índice de figuras

2.1. Tarjeta de desarrollo ZedBoard	7
2.2. Flujo de trabajo Yocto Project	9
2.3. Flujo de trabajo Simulink Coder	11
2.4. Diagrama de compilación cruzada	13
4.1. Diagrama general del flujo de trabajo propuesto	27
4.2. Diagrama para generar el entorno de MATLAB	29
4.3. Instalación Python	29
4.4. Instalación VSCode	30
4.5. Retorno del comando 4.4	31
4.6. Retorno del comando 4.5	32
4.7. Retorno del comando 4.6	32
4.8. Diagrama para la elaboración del entorno para compilación cruzada	33
4.9. Diagrama para la elaboración del entorno para Yocto Project	34
4.10. Diagrama caso de estudio 1 - Filtro Básico	37
4.11. Librería de bloques	37
4.12. Librería de bloques - generador de onda senoidal	37
4.13. Configuración de los generadores de onda senoidal	38
4.14. Librería de bloques - sumador de señales	38
4.15. Configuración del bloque sumador de señales	39
4.16. Bloque función de transferencia	40
4.17. Librería de bloques - gráfico	41
4.18. Diagrama MATLAB Simulink para observar las salidas	41
4.19. Salida simulada del diagrama mostrado en la Figura 4.18	42
4.20. Flujo de trabajo MATLAB Simulink Coder	43
4.21. Pestaña Aplicaciones	43
4.22. Pestaña código C	44
4.23. Configuración de parámetros	44
4.24. Selección del procesador y la familia del procesador	45
4.25. Selección del tipo de archivo de construcción	46
4.26. Archivo comprimido en el directorio swap_area	46
4.27. Make File	47
4.28. Binario llamado simple_filter	47
4.29. Flujo de trabajo EmbedSynthGNC	48

4.30. Árbol de directorios de la capa	49
4.31. Estructura del archivo filter.bb	50
4.32. Puertos tarjeta de desarrollo ZedBoard	52
4.33. Salida resultante de la imagen generada mediante el flujo de trabajo	52
4.34. Comparación de la salida resultante simulada (izquierda) y experimental (derecha)	53
5.1. Diagrama completo del caso de estudio 2 - IMU [56]	56
5.2. Diagrama utilizado para la generación de los archivos [56]	56
5.3. Bloque para la aceleración lineal	57
5.4. Bloque para la velocidad angular	57
5.5. Bloque para la integración de la velocidad angular	59
5.6. Bloque para la simulación del comportamiento de la IMU	60
5.7. Bloque para guardar los datos en un archivo	61
5.8. Diagrama utilizado para la interpretación de los archivos [56]	62
5.9. Bloque para la lectura de archivos	62
5.10. Bloque para la simulación del comportamiento de la IMU	63
5.11. Bloque para la suma de señales	64
5.12. Bloque para convertir de Radianes a grados	64
5.13. Bloque para aplicar una función implementada mediante código	65
5.14. Datos simulados	66
5.15. Definición del tiempo de ejecución del sistema	67
5.16. Definición del procesador objetivo y arquitectura	67
5.17. Archivo de construcción en el directorio swap_area	68
5.18. Programa IMUFusionSimulinModel implementado en la tarjeta de desarrollo	69
5.19. Datos de archivo de salida IMU	69
5.20. Diagrama completo del caso de estudio 3 - PID	71
5.21. Bloque escalon	72
5.22. Bloque integrador	72
5.23. Bloque derivador	74
5.24. Bloque funcion de transferencia	74
5.25. Bloque para la asignación de ganancias	75
5.26. Bloques encargados de sumas	76
5.27. Salida simulada - PID	77
5.28. Definición del procesador objetivo y arquitectura	78
5.29. Archivo de construcción en el directorio swap area	78
5.30. Programa PIDRunFile implementado en la tarjeta de desarrollo	79
5.31. Gráfico de archivo de salida experimental	79

Índice de tablas

2.1. Puertos de entrada y salida de la plataforma de desarrollo Zedbord	8
2.2. Especificaciones generales de la tarjeta de desarrollo ZeadBoard	8
3.1. Matriz de Pugh para seleccionar la tarjeta de desarrollo que mejor se adapte a los requerimientos del proyecto	24
4.1. Precisión de la implementación del caso de estudio 1	53
5.1. Precisión de la implementación del caso de estudio IMU respecto al eje X .	69
5.2. Precisión de la implementación del caso de estudio IMU respecto al eje Y .	70
5.3. Precisión de la implementación del caso de estudio IMU respecto al eje Z .	70
5.4. Precisión de la implementación del caso de estudio IMU respecto error de orientación compuesto	70
5.5. Precisión de la implementación del caso de estudio PID	79

Listings

4.1.	Instalacion de docker, Linux	31
4.2.	Instalacion de Ubuntu 20.04, Linux	31
4.3.	Instalacion de Ubuntu 16.04, Linux	31
4.4.	Lista de contenedores del sistema, Docker	31
4.5.	Iniciar un contenedor, Docker	32
4.6.	Ingresar a un contenedor, Docker	32
4.7.	Instalacion del compilador cruzado, Contenedor	33
4.8.	Instalacion de CMake, Contenedor	33
4.9.	Instalacion de build essential, Contenedor	33
4.10.	Generacion de usuario no root, Linux	34
4.11.	Iniciar usuario no root, Linux	35
4.12.	Requerimientos Yocto Zeus, Linux	35
4.13.	Version de Yocto	35
4.14.	BSP para Zedboard	35
4.15.	Configuraciones adicionales, Yocto	35
4.16.	Copiar archivos al contenedor, Linux	46
4.17.	Copiar archivos del contenedor, Linux	46
4.18.	Compilacion del programa, Linux	47
4.19.	"Print Working Directory",Linux	48
4.20.	Inicializar ambiente, Yocto	48
4.21.	Generar nueva capa, Yocto	49
4.22.	Agregar nueva capa, Yocto	49
4.23.	Generar archivos de desarrollador, Yocto	50
4.24.	Instalar la capa generada, Yocto	50
4.25.	Copiar archivos root, Linux	51
4.26.	Copiar sistema de archivos, Linux	51
4.27.	Copiar archivo por protocolo SSH, Linux	52
5.1.	Compilacion del programa , Linux	68
5.2.	Compilacion del programa , Linux	78
A.1.	Métricas de comparación de señales	89

Capítulo 1

Introducción

En la era de la exploración espacial moderna, la implementación de software embebido a bordo de computadoras de guía, navegación y control (GNC) representa un desafío técnico clave para alcanzar la autonomía y precisión que requieren las misiones espaciales. La capacidad de estos sistemas para adaptarse a condiciones variables y entornos hostiles depende en gran medida de flujos de trabajo bien estructurados que garanticen la eficiencia, confiabilidad y seguridad del software embebido. En esta tesis, desarrollada en el laboratorio de sistemas espaciales del Tecnológico de Costa Rica (SETEC-Lab), se presenta un conjunto de flujos de trabajo diseñados específicamente para la implementación de software en computadoras de GNC espaciales. Este enfoque busca optimizar los procesos de desarrollo y validación, asegurando que el software pueda cumplir con los estrictos requerimientos de las misiones y contribuir al éxito de la exploración y operación en el espacio profundo.

1.1. Proceso de diseño de los sistemas de Guía, Navegación y Control espacial

Los sistemas de guía, navegación y control (GNC) son fundamentales en las misiones espaciales, están encargados de determinar la trayectoria óptima para cumplir los objetivos de la misión, además de calcular la secuencia de maniobras necesarias, determinar la posición, velocidad y orientación, también se encargan de aplicar las acciones correctivas necesarias para mantener la trayectoria [1].

La implementación de sistemas GNC en sistemas embebidos, conlleva una combinación de hardware y software especializado, por un lado, los microprocesadores y sistemas en chip son los encargados de gestionar los cálculos, mientras que los sensores proporcionan distintos tipos de datos por medio de las entradas. Por otro lado, los sistemas en tiempo real garantizan la respuesta en el momento requerido. Las aplicaciones de estos se pueden observar en drones, satélites y sondas espaciales [2].

1.1.1. Requerimientos de los sistemas

Los requerimientos de los sistemas GNC incluyen: precisión para determinar la posición y orientación del vehículo con gran exactitud, robustez para funcionar de manera confiable y tolerar fallos o perturbaciones generadas por el entorno, autonomía para poder operar sin depender de la intervención humana, flexibilidad para adaptarse a diferentes fases de la misión y un bajo consumo de potencia para minimizar el uso de los recursos limitados a bordo. Para cumplir con los requerimientos mencionados anteriormente se debe definir con precisión los requerimientos del sistema, como la precisión necesaria para determinar la posición del vehículo, la robustez del sistema para resistir fallos, las restricciones energéticas y de recursos computacionales a bordo. Una vez solventados estos requerimientos el sistema se plantea bajo una arquitectura modular la cual divide el sistema en bloques independientes para las funciones de guía, navegación y control, facilitando el desarrollo, prueba y mantenimiento [3].

1.2. Sistemas embebidos para los sistemas GNC

El uso de sistemas embebidos ha transformado la navegación y el control aeroespacial. Estos sistemas integran hardware y software, permitiendo el procesamiento de datos en tiempo real, fundamental para la navegación precisa y el control de vuelo. Los sistemas embebidos gestionan sensores que recopilan información sobre altitud, velocidad y posición, permitiendo a pilotos y sistemas automáticos tomar decisiones rápidas y fundamentadas. Esta capacidad de respuesta es esencial en entornos cambiantes, como la aviación o el lanzamiento de cohetes. [4]

Además, los sistemas embebidos facilitan la integración de múltiples funciones en un solo dispositivo, reduciendo el peso y volumen de los equipos a bordo, un factor crucial en la industria aeroespacial. Por ejemplo, en los sistemas de control de vuelo, los microcontroladores y procesadores embebidos pueden gestionar desde la navegación hasta la comunicación y el monitoreo de sistemas críticos, todo desde una única unidad. Esta integración mejora la eficiencia del espacio y minimiza la posibilidad de fallos al reducir el número de componentes individuales que podrían fallar. [5]

Finalmente, la implementación de sistemas embebidos ha permitido avances significativos en la automatización y la inteligencia artificial aeroespacial. Los algoritmos embebidos procesan datos de manera eficiente, permitiendo la navegación autónoma y el control de vehículos sin intervención humana, especialmente relevante en misiones espaciales con comunicación limitada. Los sistemas embebidos mejoran la seguridad y eficiencia de las operaciones aeroespaciales, abriendo nuevas posibilidades para la exploración y el desarrollo de tecnologías futuras en este campo. [6]

1.2.1. Marco de Trabajo Yocto Project

Yocto Project es una iniciativa de código abierto que proporciona un conjunto de herramientas y recursos para crear sistemas operativos Linux personalizados, especialmente diseñados para dispositivos embebidos. Su objetivo principal es facilitar el desarrollo de software y la integración de componentes en una amplia variedad de hardware, permitiendo a los desarrolladores construir imágenes de sistema adaptadas a sus necesidades específicas. Utiliza BitBake, una herramienta que permite definir recetas para la construcción y empaquetado de software, lo que otorga gran flexibilidad y personalización. [7]

Además, soporta múltiples arquitecturas de hardware, como ARM, x86, MIPS y PowerPC, lo que lo hace adecuado para diferentes dispositivos, desde microcontroladores hasta sistemas más complejos. Al fomentar la reutilización de componentes y contar con una comunidad activa que contribuye con mejoras y documentación, el Yocto Project se convierte en una solución ideal para el desarrollo de sistemas operativos en aplicaciones de IoT, electrónica de consumo y automatización industrial [8].

1.3. Hardware en el loop

El Hardware en el loop es una técnica fundamental en el desarrollo de sistemas GNC, ya que, permite simular el comportamiento del hardware en tiempo real, facilitando para los desarrolladores la prueba y validación del software sin requerir el hardware físico, es esta forma permite probar de forma exhaustiva el software asegurando el funcionamiento del hardware simulado y permite la validación de todo el sistema antes de su implementación final. Esta implementación genera una mayor precisión en las pruebas, la posibilidad de validar la autonomía del sistema, además de reducir significativamente el tiempo y los costos de implementación y prueba del hardware. En resumen, es una técnica esencial en el desarrollo de sistemas GNC espaciales, permitiendo una validación integral y eficiente de estos complejos sistemas antes de su despliegue en misiones reales [9] [10].

1.4. Objetivos y estructura del documento

El objetivo principal de este proyecto es desarrollar un conjunto de flujos de trabajo para la implementación de software a bordo de computadoras de guía, navegación y control espacial.

Para lograr este objetivo se persiguen tres objetivos específicos.

Identificar una plataforma de hardware para el desarrollo de un modelo de ingeniería de una computadora de navegación espacial.

Establecer flujos de trabajo para el prototipado de algoritmos de control de orientación y

navegación para aplicaciones espaciales con hardware en el loop.

Evaluar los casos de uso de una computadora de navegación y control espacial mediante la implementación de una aplicación de referencia demostrativa.

Este documento incluye lo siguiente: en el capítulo 2 se presenta el marco teórico, donde se esbozan los fundamentos de la propuesta realizada. En el capítulo 3 se elige la plataforma de desarrollo para implementar solución propuesta. En el capítulo 4 se presenta el flujo de trabajo desarrollado. En el capítulo 5 se muestran los resultados obtenidos. Por último, el capítulo 6 se presenta las conclusiones de la investigación y trabajo realizado, así como recomendaciones y trabajo a futuro por desarrollar.

Capítulo 2

Marco teórico

En este capítulo se presentan los conceptos teóricos que subyacen la propuesta de desarrollo de un conjunto de flujos de trabajo para la implementación de software embebido a bordo de computadoras de guía, navegación y control espacial. La información expuesta se deriva tanto de conocimientos propios como información bibliográfica.

2.1. Estimación

La estimación implica el uso de modelos matemáticos y algoritmos para calcular las variables de estado del sistema [11]. Estas variables son esenciales para comprender el comportamiento del sistema y para tomar decisiones informadas sobre su control. La estimación puede realizarse de dos maneras:

- Lazo abierto: En este enfoque, se utilizan modelos de estimación predefinidos sin retroalimentación, lo que significa que las estimaciones no se ajustan en función de las mediciones reales.
- Lazo cerrado: Este método ajusta las estimaciones en función de las mediciones reales y las salidas del sistema, lo que permite una mayor precisión y adaptabilidad.

Esta es crucial en aplicaciones donde las mediciones directas son difíciles o costosas de obtener, por ejemplo en los sistemas hidráulicos, la estimación de variables de estado permite optimizar el rendimiento y la eficiencia del sistema, asegurando que se mantengan las condiciones deseadas a pesar de las perturbaciones externas o errores en las mediciones [12]. La estimación es un componente clave en los sistemas de control, ya que facilita la comprensión y el manejo de sistemas complejos. Su implementación permite una operación más eficiente y efectiva, mejorando su capacidad de respuesta ante diversas condiciones operativas [13].

2.2. Control

La estimación es un componente clave en los sistemas de control, ya que este se enfoca en el diseño y desarrollo de sistemas capaces de regular y controlar variables de un proceso de manera autónoma. Estos sistemas utilizan sensores, actuadores y algoritmos de control para mantener las variables de interés dentro de los rangos permitidos, mejorando de esta forma la eficiencia, precisión y confiabilidad de los procesos. Su aplicación abarca desde sistemas espaciales hasta sistemas de iluminación [14].

2.3. Procesadores embebidos

Los procesadores embebidos están especializados en tareas dentro de un sistema más complejo. A diferencia de los procesadores de propósito general, están optimizados para ofrecer eficiencia energética, un tamaño compacto y costo reducido. Algunas de las características de los procesadores embebidos son [15]:

- Integración de periféricos: Incorporan periféricos específicos de la aplicación en un único chip, incluyendo temporizadores, puertos de entrada/salida y controladores de memoria.
- Arquitecturas de bajo Consumo: Diseñados para maximizar la duración de la batería en dispositivos portátiles, lo que es esencial para la operatividad de dispositivos móviles.
- Tamaño compacto: Su diseño permite reducir costos y facilitar la integración en espacios limitados, lo que los hace ideales para aplicaciones donde el espacio es crítico.
- Capacidad de respuesta en tiempo real: Pueden responder a eventos externos de manera predecible y determinista, lo que es crucial en aplicaciones que requieren una respuesta rápida y precisa.

2.3.1. Cortex-A9

Los procesadores embebidos basados en la arquitectura ARM Cortex-A9 se utilizan en aplicaciones de alto rendimiento y capacidades avanzadas de procesamiento. Aunque esta arquitectura no es un procesador embebido, sino más bien una familia de núcleos de procesador diseñado por ARM Holdings, los sistemas en chip que incorporan estos núcleos han demostrado ser una solución popular para aplicaciones embebidas [16]. Algunas de sus características son:

- Arquitectura de 32 bits basada en ARM v7-A.

- Alto rendimiento adecuado para aplicaciones exigentes como sistemas operativos embebidos, procesamiento multimedia y gráficos.
 - Características avanzadas como unidades de coma flotante, unidades de procesamiento NEON para procesamiento multimedia y soporte para virtualización.

Algunos sistemas en chip que incorporan núcleos Cortex-A9 son:

- Nvidia Tegra 3: Combina cuatro núcleos Cortex-A9 y una GPU.
 - Texas Instruments OMAP 4: Familia de sistemas en chip que combina núcleos Cortex-A9 y DSP.
 - Xilinx Zynq-7000: Integra núcleos Cortex-A9 con lógica programable FPGA.

2.3.2. Tarjeta de desarrollo ZedBoard

La ZedBoard es una tarjeta de desarrollo basada en el Xilinx Zynq-7000 la cual integra núcleos Cortex-A9 con la lógica programable para Field Programmable Gate Array, por sus siglas en inglés (FPGA). Esta plataforma es ideal para prototipar aplicaciones en el ámbito de sistemas embebidos. La tabla 2.2 resume las especificaciones que posee la tarjeta de desarrollo ZedBoard [17].

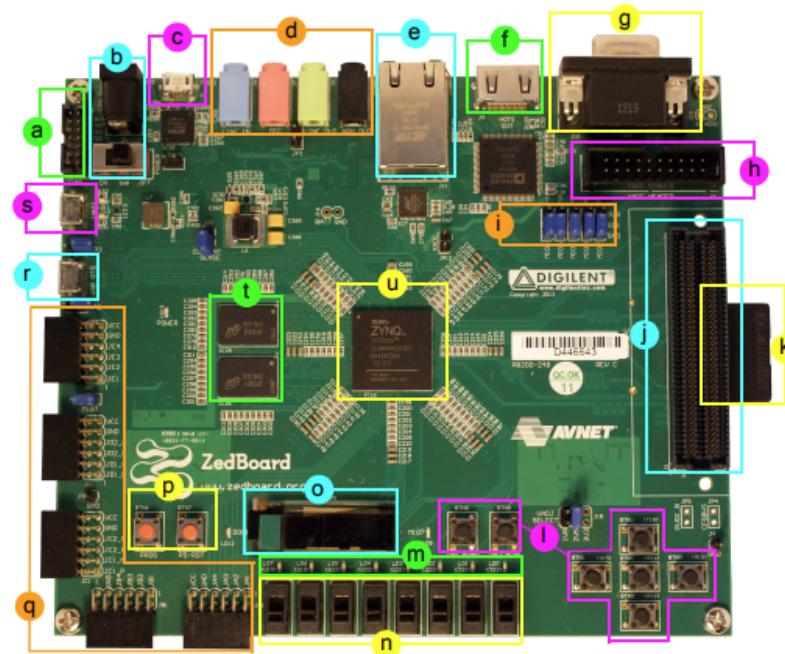


Figura 2.1: Tarjeta de desarrollo ZedBoard

Como se observó en 2.1, esta tarjeta de desarrollo cuenta con los puertos de conexión que se mencionan en la Tabla 2.1:

Tabla 2.1: Puertos de entrada y salida de la plataforma de desarrollo Zedbord

Identificador	Descripción	Identificador	Descripción
a	Conector JTAG Xilinx	l	Pulsadores
b	Entrada de voltaje e interruptor de encendido	m	LED
c	USB-JTAG para programación	n	Interruptores
d	Puertos de audio	o	Pantalla OLED
e	Puerto de Ethernet	p	Botones de programación y reinicio
f	Puerto HDMI (Salida de video)	q	Conectores Pmod
g	Puerto VGA (Salida de video)	r	USB OTG para periféricos
h	Puerto XADC	s	USB UART
i	Puentes de configuración	t	Memoria DDR3
j	Conector FCM	u	Dispositivo Zynq
k	Entrada para tarjeta SD		

Tabla 2.2: Especificaciones generales de la tarjeta de desarrollo ZeadBoard

Especificación	Detalles
Procesador	Xilinx Zynq-7000 (XC7Z020)
Núcleos de Procesador	ARM Cortex-A9 de doble núcleo
Memoria DDR3	512 MB
Memoria Flash	256 MB QSPI
Almacenamiento	Tarjeta SD de 4 GB
Conectividad	Ethernet (10/100/1000 Mbps), USB OTG 2.0, USB-UART
Salidas de Video	HDMI (1080p), VGA de 8 bits, OLED 128x32
Audio	Códec de audio I2S
Puertos GPIO	54 pines GPIO
Interfaz de JTAG	Soporte para programación y depuración
Dimensiones	10.2 cm x 6.4 cm
Fuente de Alimentación	5V a través de conector de alimentación
Sistema Operativo	Soporte para Linux y otros sistemas embebidos
Expansión	Conectores Pmod y FMC para módulos adicionales

Además de esto algunas especificaciones de la plataforma de desarrollo se mencionan en la Tabla 2.2. Por otro lado la ZedBoard es una plataforma de desarrollo altamente versátil que se destaca por su capacidad para ejecutar sistemas operativos como Linux, lo que la convierte en una opción ideal para proyectos de diseño y desarrollo de sistemas embebidos. Además de su compatibilidad con Linux, la ZedBoard cuenta con especificaciones técnicas que la hacen destacar en el ámbito del desarrollo. Entre ellas se incluyen un procesador ARM Cortex-A9 [17].

2.4. Marcos de trabajo

Los marcos de trabajo en sistemas embebidos son conjuntos de herramientas y bibliotecas que facilitan el desarrollo de aplicaciones en estos sistemas. Proporcionan una estructura

que permite abordar los desafíos específicos que presentan los sistemas embebidos.

Los sistemas embebidos interactúan con su entorno físico, lo que requiere un diseño que no solo considere los resultados de las operaciones, sino también el cumplimiento de plazos y restricciones específicas. En este contexto, las propiedades no funcionales, como el consumo energético, la latencia, la fiabilidad y el manejo de recursos, son críticos para el diseño y optimización del rendimiento general del sistema [18]. Los marcos de trabajo juegan un papel fundamental al proporcionar herramientas y bibliotecas predefinidas, permitiendo a los desarrolladores centrarse en la lógica de la aplicación en lugar de lidiar con los detalles de bajo nivel del hardware, lo que acelera el proceso de desarrollo y reduce la posibilidad de errores.

Algunos ejemplos de marcos de trabajo populares en sistemas embebidos incluyen Robot Operating System (ROS), utilizado en aplicaciones de robótica, y FreeRTOS, un sistema operativo de tiempo real diseñado para microcontroladores y sistemas embebidos [19].

2.4.1. Yocto Project

Yocto es un marco de trabajo o bien del inglés (Framework) popular utilizado en el desarrollo de sistemas embebidos, especialmente en la creación de distribuciones de Linux personalizadas para hardware específico. Yocto utiliza un proceso de construcción cruzada, lo que significa que el código se compila en una plataforma diferente a la que se ejecutará, permitiendo que el código se optimice para el hardware específico del sistema embebido [20].

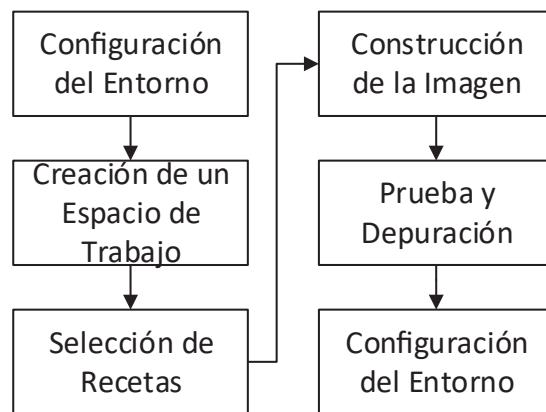


Figura 2.2: Flujo de trabajo Yocto Project

Una de las principales ventajas de Yocto es su flexibilidad en la configuración del sistema, permitiendo a los desarrolladores seleccionar paquetes específicos, configurar algunas opciones de compilación y personalizar el sistema operativo según sus necesidades. Además, Yocto fomenta la reutilización de código a través de capas, que son colecciones de recetas, configuraciones y parches que se pueden agregar o eliminar fácilmente del flujo de trabajo en construcción [20].

2.5. MATLAB

MATLAB es un software de cálculo técnico desarrollado por MathWorks, ampliamente utilizado en diversas áreas de la ciencia y la ingeniería. Proporciona un entorno interactivo para el desarrollo de algoritmos, análisis de datos, visualización y cálculo numérico. Su facilidad para trabajar con vectores y matrices lo distingue de otros sistemas de cálculo [21]. Es comúnmente utilizado para simular sistemas eléctricos, como convertidores DC/DC, y realizar análisis numéricos en problemas complejos [22].

MATLAB juega un papel crucial en el desarrollo de sistemas de control aeroespaciales, facilitando la simulación, modelado y control de vehículos aéreos no tripulados (UAV) y otros sistemas relacionados. MATLAB, junto con Simulink, permite el modelado cinemático y dinámico de UAVs. Esto incluye la programación y control de sus movimientos, como cabeceo, utilizando motores de corriente directa y codificadores ópticos para medir su posición [23] [24].

2.5.1. Simulink

Simulink, es un entorno de simulación y diseño gráfico que forma parte del software MATLAB. Se utiliza principalmente para modelar, simular y analizar sistemas dinámicos, especialmente aquellos que involucran componentes eléctricos, mecánicos y de control, algunas de las características principales de Simulink son:

- Modelado Gráfico
- Simulación en Tiempo real
- Integración con MATLAB
- Diseño de Controladores
- Análisis de Sistemas Dinámicos

Es una herramienta que permite a los usuarios crear modelos visuales de sistemas complejos utilizando bloques representativos, facilitando así su diseño y comprensión. Ofrece simulaciones en tiempo real, esenciales para la evaluación del comportamiento de sistemas en ingeniería y control bajo diversas condiciones [21]. Su integración con MATLAB potencia las capacidades de análisis y programación, permitiendo un análisis más profundo y la personalización de simulaciones [25]. Simulink se aplica en diversas áreas como la ingeniería eléctrica, mecánica, robótica y diseño de sistemas de control, siendo especialmente útil para diseñar y probar controladores, analizar sistemas dinámicos y desarrollar prototipos rápidos para sistemas embebidos [26].

2.6. Transformación de modelo a modelo

La transformación de modelo a modelo hace referencia a un proceso en el que un modelo se convierte en otro, manteniendo la esencia de su estructura y funcionalidad, pero adaptándose a nuevas necesidades o contextos. Este concepto es fundamental en la Ingeniería de Software, especialmente dentro de la Arquitectura Dirigida por Modelos (MDA), donde se busca facilitar la interoperabilidad y la portabilidad de sistemas a través de la transformación de modelos independientes de la computación (CIM) a modelos independientes de la plataforma (PIM) y viceversa [27] [28].

- Modelos de Datos a Modelos de Aplicación:
- Modelos de Negocio a Modelos de Implementación
- Modelos UML a Código Fuente

Para efectos de este trabajo el área de interés serán la transformación de UML a Código Fuente.

2.6.1. MATLAB Simulink Coder

Simulink Coder es una herramienta del entorno MATLAB/Simulink que permite generar automáticamente código C y C++ a partir de modelos gráficos, facilitando la implementación de algoritmos en hardware o software. Sus características incluyen la generación de código automática, integración con diversas plataformas de hardware, optimización del rendimiento y soporte para modelos complejos, lo que la hace ideal para aplicaciones en control de sistemas, simulación y pruebas, y desarrollo ágil. En resumen, Simulink Coder es esencial para transformar modelos teóricos en aplicaciones prácticas, mejorando tanto el proceso de desarrollo como el rendimiento del producto final [29] [30].

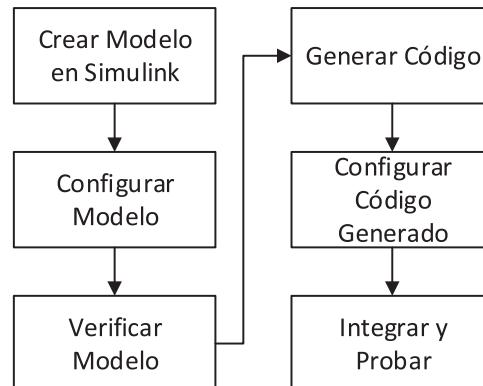


Figura 2.3: Flujo de trabajo Simulink Coder

Como se observa en la Figura 2.3, primeramente se debe de diseñar el modelo utilizando bloques de Simulink para representar el sistema o algoritmo a implementar, una vez generado el diagrama se deben de ajustar las configuraciones del modelo, incluyendo parámetros como el tipo de solución, la frecuencia de muestreo y las opciones de simulación, además de esto se deben de realizar simulaciones para verificar que el modelo funcione correctamente y cumpla con los requisitos especificados.

Finalmente se debe de hacer uso de la herramienta Simulink Coder para generar automáticamente código C o C++ a partir del modelo validado. Adicionalmente a este código generado se pueden realizar configuraciones según se desea su ejecución, estas configuraciones son opciones adicionales para la generación del código, como optimización y estilo de codificación. Una vez aplicados todos los cambios necesarios se debe integrar el código generado en un entorno de desarrollo adecuado y realizar pruebas para asegurar que el código se comporta como se espera en el hardware objetivo [30].

2.7. Código embebido

El código embebido es un tipo de software diseñado para operar en dispositivos con recursos limitados, como microcontroladores y sistemas embebidos. Este código es fundamental en la programación de dispositivos electrónicos, permitiendo que estos realicen tareas específicas, como gestionar un sistema de automatización industrial o incluso operar en dispositivos móviles. Se caracteriza por su ejecución en dispositivos con recursos limitados, su capacidad para controlar dispositivos electrónicos, el uso de lenguajes de bajo nivel, la optimización de recursos y la necesidad de garantizar tiempos de respuesta determinísticos [31] [32].

2.8. Compilación Cruzada

Es un proceso clave en el desarrollo de software que permite compilar código fuente en un sistema operativo o arquitectura de hardware diferente al utilizado para el desarrollo. Este método es especialmente valioso en entornos como sistemas embebidos, donde la plataforma de destino no es adecuada para la compilación directa. Utiliza compiladores específicos, conocidos como compiladores cruzados, que generan código ejecutable para la plataforma de destino desde una plataforma de origen. Esto permite a los desarrolladores trabajar en sus máquinas locales, como Windows o Linux, mientras crean aplicaciones para dispositivos como microcontroladores o sistemas operativos variados [33].

Además de su uso en sistemas embebidos, la compilación cruzada es fundamental para el desarrollo multiplataforma, ya que facilita la creación de aplicaciones que funcionan en diferentes sistemas operativos sin necesidad de modificar el código base. Este enfoque no solo mejora la eficiencia del proceso de desarrollo y pruebas, sino que también evita la constante transferencia de código a la plataforma de destino [34].

En resumen, la compilación cruzada es una técnica esencial en el desarrollo moderno de software, permitiendo abordar múltiples plataformas y arquitecturas con mayor facilidad.

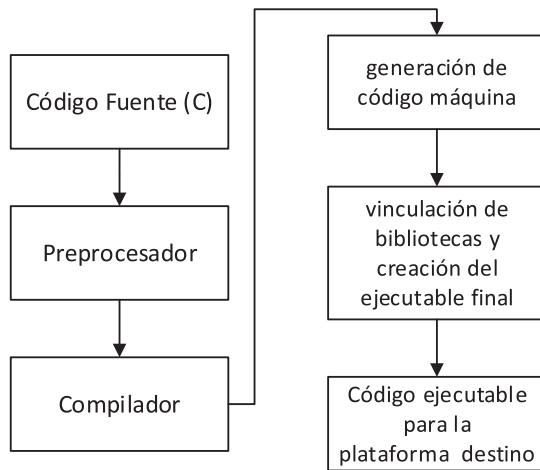


Figura 2.4: Diagrama de compilación cruzada

La Figura 2.4, nos demuestra como el proceso de compilación de un programa en lenguaje C comienza con el código fuente, que es el conjunto de instrucciones escritas por el programador. Después, se utiliza el preprocesador, que lleva a cabo tareas esenciales como la inclusión de archivos y la expansión de macros, generando un archivo intermedio que está listo para ser compilado. Posteriormente, el compilador analiza este archivo intermedio y produce código objeto, una representación en lenguaje máquina que aún no está completamente vinculada. Este código objeto es luego procesado por el ensamblador, que lo convierte en código máquina, específico para la arquitectura del sistema objetivo [35].

2.9. Contenedores

Los contenedores en software son una tecnología que permite empaquetar aplicaciones junto con todas sus dependencias en un entorno aislado y portable. Esto asegura que la aplicación funcione de manera consistente en diferentes entornos, desde la máquina de desarrollo hasta los servidores de producción [36].

2.9.1. Docker

Docker ha revolucionado la forma en que se desarrollan y despliegan aplicaciones al ofrecer un entorno portátil y consistente. Gracias a su capacidad de empaquetar aplicaciones junto con todas sus dependencias, los desarrolladores pueden estar seguros de que su software funcionará de manera idéntica en cualquier entorno, ya sea local, en la nube o en producción. Esta portabilidad no solo ahorra tiempo en la configuración del entorno, sino que también reduce significativamente los problemas relacionados con "funciona en

mi máquina". Además, el aislamiento que proporcionan los contenedores asegura que las aplicaciones operen sin interferencias, lo que es crucial para mantener la estabilidad y el rendimiento [37].

Por otro lado, la eficiencia de Docker es notable. A diferencia de las máquinas virtuales, los contenedores comparten el núcleo del sistema operativo, lo que permite un uso más optimizado de los recursos y un inicio casi instantáneo. Esto se traduce en una mayor agilidad y rapidez al escalar aplicaciones, ya que se pueden crear y gestionar múltiples instancias de contenedores con facilidad. La capacidad de versionar imágenes también es un gran beneficio, ya que permite a los equipos mantener un historial claro de cambios y revertir a versiones anteriores cuando sea necesario. En conjunto, estas características hacen de Docker una herramienta indispensable para la integración y entrega continua (CI/CD), mejorando significativamente los flujos de trabajo de desarrollo y despliegue [38].

2.10. Protocolos de Comunicación

Los protocolos de comunicación son un conjunto de reglas y convenciones que permiten la transmisión de datos entre dispositivos en una red. Estos protocolos son esenciales para garantizar que los dispositivos puedan intercambiar información de manera efectiva y segura [39].

2.10.1. UART

El protocolo receptor-transmisor asíncrono universal por sus siglas en inglés (UART) es un protocolo de comunicación serial ampliamente utilizado para la transmisión de datos entre dispositivos. Su característica principal es ser asíncrono, lo que significa que no requiere una señal de reloj compartida entre el transmisor y el receptor [40] [41].

Características:

- Transmisión Asíncrona: No necesita sincronización de reloj, lo que simplifica su implementación y reduce la complejidad del sistema.
- Configuración Simple: Opera comúnmente con configuraciones de 8 bits de datos, 1 bit de parada y 1 bit de paridad opcional, facilitando su uso en diversas aplicaciones.
- Distancia de Comunicación: Es efectivo para distancias cortas, generalmente menos de 15 metros, debido a la posible degradación de la señal a medida que aumenta la distancia.
- Velocidad de Transmisión: Las tasas de baudios (baud rate) pueden variar desde 300 hasta 115200 bps o más, dependiendo del hardware y las condiciones del entorno.

Aplicaciones:

- Comunicación entre microcontroladores.
- Interfaces para sensores y dispositivos periféricos.
- Envío de datos a través de puertos serie en computadoras y dispositivos embebidos.

2.10.2. SSH

El Secure Shell por sus siglas en inglés (SSH), es un protocolo de red que permite la administración segura de dispositivos y la transferencia de datos a través de redes inseguras. SSH proporciona autenticación y cifrado, garantizando que los datos transmitidos estén protegidos contra ataques maliciosos [42].

Características:

- Cifrado: Utiliza algoritmos de cifrado robustos, como AES, para proteger la información durante su transmisión.
- Autenticación: Permite autenticación mediante contraseña o claves públicas, aumentando significativamente la seguridad en el acceso a los sistemas.
- Túneles Seguros: Facilita la creación de túneles seguros para otros protocolos, lo que permite la transferencia protegida de datos sensibles.
- Interfaz de Línea de Comando: Proporciona acceso remoto a la línea de comandos, permitiendo a los administradores gestionar sistemas sin necesidad de estar físicamente presentes.

2.11. Computadoras de guía, navegación y control

Las computadoras de guía, navegación y control son esenciales en diversas aplicaciones, particularmente en aviación, navegación marítima y vehículos autónomos. Su función principal radica en procesar datos de sensores para ofrecer información precisa que facilite la toma de decisiones en tiempo real. Estas tecnologías son fundamentales para garantizar la seguridad y eficiencia en el transporte moderno [43].

Existen tres tipos principales de computadoras en este ámbito: las computadoras de navegación, que determinan la posición y rumbo de embarcaciones o aeronaves mediante sistemas GPS e iniciales; las computadoras de control, que regulan el movimiento y estabilidad de los vehículos, como los controladores de vuelo; y las computadoras de guía, que ofrecen rutas óptimas a través de sistemas de navegación por satélite. Los componentes

clave incluyen sensores que recogen datos del entorno, procesadores que realizan cálculos complejos e interfaces de usuario que permiten la interacción con el sistema [44].

Las aplicaciones de estas computadoras son variadas y críticas. En la aviación, se utilizan para el control de vuelo en aeronaves comerciales y militares. En la navegación marítima, aseguran rutas seguras para barcos. Además, son integradas en vehículos autónomos como coches y drones, permitiendo una navegación eficiente sin intervención humana. En conjunto, estas tecnologías no solo mejoran la seguridad, sino que también optimizan la eficacia del transporte actual [44].

2.11.1. EXA ICEPS

La computadora de vuelo EXA ICEPS (Integrated Control and Engine Performance System) es una tecnología avanzada diseñada para gestionar y optimizar el rendimiento del motor y otros sistemas críticos en aeronaves. Su integración de sistemas permite combinar el control del motor con diferentes funciones de la aeronave, lo que resulta en una gestión más eficiente y segura durante el vuelo [45].

Entre sus principales características se destacan el monitoreo en tiempo real, que proporciona datos sobre el rendimiento del motor, permitiendo a los pilotos tomar decisiones informadas. Además, la EXA ICEPS optimiza el rendimiento al maximizar la eficiencia del combustible y reducir las emisiones, contribuyendo así a operaciones más sostenibles. Sus funciones incluyen el control automático de los parámetros del motor, la facilitación del diagnóstico y mantenimiento predictivo, lo que ayuda a reducir costos operativos[45].

Este sistema ejemplifica cómo la tecnología moderna está revolucionando la aviación, mejorando tanto la seguridad como la eficiencia operativa. Al integrar múltiples funciones y proporcionar información crítica en tiempo real, la EXA ICEPS no solo optimiza el rendimiento de las aeronaves, sino que también promueve prácticas más sostenibles en la industria[45].

2.12. Revisión literaria

En los últimos años, las computadoras de guía, navegación y control han mostrado grandes avances en el desarrollo de sistemas autónomos.

2.12.1. Desarrollo de sistemas de navegación

En 2022, se presentó un sistema de planificación y control de navegación para vehículos autónomos en entornos urbanos. Este sistema permite la planificación de rutas basadas en la posición actual del vehículo y su destino, utilizando un controlador clásico que asegura el seguimiento de la trayectoria mediante odometría y correcciones visuales. Los resultados

se simularon utilizando herramientas como ROS y Gazebo, lo que demuestra la viabilidad de estos sistemas en entornos complejos [46].

2.12.2. Transformación de Lenguaje de Bloques a Código C

La traducción de código de control de lenguaje de bloques a C implica un proceso de conversión donde cada bloque visual se asocia con una estructura de código en C. Esto se puede hacer utilizando herramientas de software que generan automáticamente el código C a partir de la lógica definida en el entorno de bloques. Este proceso no solo facilita la programación, sino que también permite la optimización del código generado para mejorar el rendimiento en sistemas de navegación autónoma [47].

XOD

XOD es un entorno de programación visual basado en bloques que permite a los usuarios crear programas para microcontroladores como Arduino. Este software genera automáticamente código en C++ a partir de la lógica definida en bloques. Los usuarios pueden conectar componentes gráficamente y, al finalizar, acceder al código generado, que es abierto y personalizable. XOD es gratuito y permite la creación de nuevos nodos para componentes específicos, lo que facilita la adaptación a diferentes proyectos [48].

Visual Microcontroller

Este software proporciona un lenguaje de programación gráfico para microcontroladores, desarrollado en C#. Utiliza una interfaz gráfica que permite a los usuarios diseñar diagramas que representan la lógica de control. El sistema compila el código a partir de diagramas gráficos, generando código intermedio en C antes de llegar al código hexadecimal necesario para la programación del microcontrolador [49].

Simulink

Simulink, parte de MATLAB, proporciona un entorno gráfico para modelar, simular y analizar sistemas dinámicos. Permite a los usuarios crear modelos utilizando bloques y, posteriormente, generar código C automáticamente a partir de estos modelos. Esta herramienta es especialmente valiosa en aplicaciones de ingeniería donde se requiere un alto grado de precisión y control sobre el comportamiento del sistema [50].

2.13. Avances recientes en sistemas GNCs

En el marco del proyecto EROSS+ (European Robotic Orbital Support Services), se ha trabajado en el diseño de un sistema GNC altamente autónomo para misiones de servicio robótico en órbita. Este proyecto, que abarca desde 2021 hasta 2023, busca integrar técnicas avanzadas de navegación visual y control de cumplimiento para la captura y manipulación de satélites, mostrando un enfoque en la autonomía y la eficiencia operativa [51].

Otro desarrollo notable es el programa de NASA sobre GNC autónomo, que incluye sistemas para el transbordador espacial. Este programa se centra en la optimización de trayectorias de vuelo y la adaptación de sistemas GNC para diferentes condiciones de vuelo, lo que demuestra la importancia de la flexibilidad en el diseño de estos sistemas [52].

Finalmente, la actividad VV4RTOS, apoyada por la Agencia Espacial Europea, se ha centrado en la verificación y validación de sistemas de control basados en optimización. Esto incluye el desarrollo de software GNC en tiempo real, lo que permite una validación más efectiva y segura de los sistemas diseñados [53].

2.13.1. Programación de Sistemas GNC

Los lenguajes de bloques, como Simulink, son comúnmente utilizados para diseñar y simular sistemas de control. Estos lenguajes permiten a los ingenieros visualizar el flujo de datos y las interacciones entre componentes de manera intuitiva. Sin embargo, la necesidad de traducir estos modelos a código C es crucial para su implementación en hardware real [54].

A pesar de los avances, existen desafíos significativos en la implementación de sistemas GNC. La variabilidad en los entornos operativos y la necesidad de adaptarse a condiciones cambiantes requieren algoritmos robustos y adaptativos. La optimización de estos sistemas es fundamental para asegurar su efectividad en misiones críticas [55].

Un estudio reciente sobre el sistema CubeNav destaca la importancia de desarrollar herramientas de análisis de navegación que faciliten las operaciones de GNC en misiones de CubeSats. Este enfoque busca reducir la curva de aprendizaje y minimizar errores humanos, lo que es esencial para misiones de bajo presupuesto y alta complejidad [53].

Capítulo 3

Selección de la plataforma de desarrollo

En este capítulo se identificó una plataforma de hardware para el desarrollo de un modelo de ingeniería de una computadora de guía, navegación y control espacial, para llevar a cabo este objetivo se plantearon los requerimientos que se deben de tomar en cuenta para elegir una tarjeta de desarrollo que lograra satisfacer las necesidades de este proyecto, seguido de esto se seleccionaron un grupo de tarjetas las cuales cumplan con los requerimientos previamente establecidos, estas fueron comparadas para determinar cuál de las tarjetas de desarrollo tenía las capacidades para cumplir de mejor forma la tarea seleccionada.

3.1. Selección de la tarjeta de desarrollo

Para la selección de la tarjeta de desarrollo se partió de la definición de los requerimientos de operación del sistema, esto tomando en cuenta las operaciones más comunes que realizan los sistemas GNC, una vez fueron definidos los requerimientos, se seleccionaron tres tarjetas candidatas, esto con el fin de establecer los criterios de comparación para el desarrollo de una matriz de Pugh.

3.1.1. Requerimientos de la aplicación

Al elegir una tarjeta de desarrollo para un sistema de guía, navegación y control (GNC) en aplicaciones espaciales, se tuvieron en cuenta varios factores clave. Dentro de ellos el procesamiento, más precisamente la capacidad de cálculo, ya que estos sistemas requieren de un procesamiento intensivo para los cálculos de trayectoria, estimación de estado y control. Seguido de esto se consideró que fuera un sistema de baja latencia, además que el mismo contara con soporte para sensores y actuadores para medir y controlar el sistema, finalmente los puertos de entrada y salida debían ofrecer la precisión necesaria para leer los datos de los sensores que se conectarán al mismo.

Por otro lado el sistema debía contener capacidades de tiempo real estricto, ya que los

sistemas GNC deben de tomar decisiones críticas en el momento requerido. Además de tener la capacidad de ejecutar un sistema operativo de tiempo real (RTOS) o bien Linux en tiempo real. También un aspecto importante a considerar por la tarjeta de desarrollo era el consumo de energía, esto sin dejar de lado las capacidades de simulación y pruebas, ya que, en la interfaz de simulación la tarjeta se debe de conectar a un entorno de pruebas de hardware-in-the-loop por sus siglas en inglés (HIL), además de las capacidades de depuración y monitoreo.

Finalmente se debieron de tomar en cuenta aspectos como lo son el tamaño, peso y forma de la tarjeta buscando que las mismas contengan un tamaño compacto, ya que los sistemas espaciales siempre se deben de integrar en espacios reducidos y la resistencia del mismo.

3.1.2. Tarjetas candidatas

Bajo los requerimientos planteados anteriormente se eligieron las siguientes tarjetas de desarrollo y se presentaron junto a sus características.

Xilinx ZCU102 Evaluación Kit

La tarjeta de desarrollo ZCU102 contiene procesamiento basado en Zynq UltraScale+ MPSoC, el cual combina un procesador ARM Cortex-A53 de 64 bits con una FPGA de alto rendimiento, la cual es excelente para el procesamiento en tiempo real y algoritmos personalizados.

Por otro lado, esta ofrece una amplia gama de interfaces de comunicación como: PCIe, Ethernet, I2C, SPI, UART, GPIO. En cuanto a la eficiencia energética esta opción presenta mecanismos para el control de energía, además de ser compatible con entornos de simulación y tiene interfaces JTAG para una buena depuración. Finalmente es una tarjeta ampliamente utilizada en la industria en sistemas de prototipos avanzados y despliegue de HIL.

En síntesis esta opción ofrece un procesamiento potente y versátil además de ser excelente para desarrollar y escalar sistemas GNC complejos, por otro lado, es una tarjeta de desarrollo costosa.

NVIDIA Jetson AGX Xavier

Para el caso de la tarjeta AGX Xavier de NVIDIA incorpora una CPU ARM v8.2 de 64 bits y una GPU NVIDIA Volta, prestaciones las cuales se encargan de proporcionar un alto nivel de procesamiento de datos en paralelo especialmente utilizado para aplicaciones de visión por computador o inteligencia artificial para sistemas GNC.

Las interfaces de comunicación presentes en esta tarjeta son puertos I2C, SPI, UART y GPIO además de contener adicionalmente soporte nativo para cámaras y sensores de alta

gama. Además presenta capacidades en tiempo real, ya que se puede implementar con el NVIDIA Jetpack SDK.

En cuanto a la eficiencia energética, la misma posee un diseño optimizado para bajo consumo. Además de ser compatible con interfaces de pruebas y simulación mediante el uso de entornos como Tensor RT y otras plataformas propietarias del desarrollador de la tarjeta de desarrollo.

Esta tarjeta es ideal para sistemas GNC con un procesamiento intensivo de datos ya sean de visión por computador o bien inteligencia artificial, por otro lado posee un desarrollo potente para el procesamiento de tareas en paralelo o bien de aprendizaje reforzado, finalmente contiene un buen soporte para aplicaciones en tiempo real y simulaciones. Por otro lado contiene un bajo procesamiento lógico comparado con las FPGA para aplicaciones en tiempo real extremo, y esta tarjeta de desarrollo se encuentra más enfocada en la implementación de soluciones que requieran inteligencia artificial.

TMS320C6678 Development Kit

La tarjeta TMS320C6678 es basada en un procesador para procesamiento digital de señales (DSP) de 8 núcleos, está enfocado a aplicaciones de procesamiento intensivo en tiempo real, soporta interfaces como lo son Ethernet, SPI, UARTm, I2C y GPIO, además de tener opciones para expandir la conectividad de la misma, por otro lado como mencionamos anteriormente es uno de los sistemas más optimizados para el procesamiento en tiempo real por medio de la plataforma propietaria TI RTOS.

Sobre la eficiencia energética, esta tarjeta de desarrollo ofrece herramientas específicas para la optimización del consumo de energía, haciéndola adecuada para entornos de consumo energético restringido, finalmente es compatible con Code Composer Studio, el cual es un entorno de desarrollo integrado que facilita las labores de integrar, simular y depurar el código implementado. Por tanto podemos decir que es una tarjeta de desarrollo muy adecuada para los sistemas de procesamiento de señales y control, tiene una gran capacidad para soportar aplicaciones industriales y aeroespaciales. Por otro lado, podemos ver que es una plataforma menos flexible que una FPGA.

ZedBoard de Avnet

En cuanto a procesamiento, para la tarjeta ZedBoard, utiliza un procesador Xilinx Zynq-7000 APSoC el cual combina un procesador ARM Cortex-A9 dual core con una FPGA programable, de esta forma tomando el procesador ARM el cual es ideal para ejecutar algoritmos de control y lógica de navegación en un entorno de RTOS o bien Linux, por otro lado la FPGA Zynq-7000 permite la ejecución de tareas de procesamiento paralelo en hardware como el filtrado de señales o algoritmos de estimación de estados, ofreciendo baja latencia y flexibilidad en tiempo real.

En cuanto a las interfaces de entrada y salida, incluye varias opciones como lo son: GPIO,

I2C, SPI, UART. Además de esto contiene puertos Ethernet, micro-usb y HDMI los cuales resultan útiles para la comunicación externa y visualización de los sistemas de desarrollo.

La combinación de un procesador ARM con una FPGA permite un equilibrio en el consumo de energía, ya que la mayoría de tareas intensivas se pueden llevar a cabo en la FPGA y el SoC Zynq ofrece opciones de ahorro de energía lo cual siempre representa un beneficio para las aplicaciones embebidas. En cuanto a las pruebas y simulaciones, cuenta con entornos como Vivado y SDK de Xilinx esto con el fin de realizar simulaciones de HIL. Por otro lado ofrece aplicaciones para depuración como lo es JTAG para el monitoreo en tiempo real de las aplicaciones ejecutándose en la FPGA y en el procesador ARM.

3.1.3. Criterios de comparación

Una vez presentadas las tarjetas de desarrollo candidatas se procede con la definición de los criterios de comparación:

1. Capacidad de procesamiento: La capacidad de procesamiento en dispositivos de desarrollo para sistemas GNC es crucial porque garantiza la ejecución en tiempo real de algoritmos complejos, como los de control y fusión de sensores, que son esenciales para la estabilidad y precisión del sistema. Permite procesar grandes volúmenes de datos de múltiples sensores de manera simultánea y rápida, ejecutar tareas en paralelo, y realizar cálculos intensivos como la planificación de trayectorias y control adaptativo. Además, un procesamiento robusto facilita la simulación HIL, asegurando pruebas y simulaciones realistas.
2. Soporte para sensores y actuadores: El soporte para sensores y actuadores es esencial en dispositivos de desarrollo para sistemas GNC porque estos sistemas dependen de la entrada de múltiples sensores como acelerómetros, giroscopios, GPS, entre otros, para monitorear y estimar la posición, orientación y velocidad del vehículo en tiempo real. La capacidad de interactuar directamente con estos sensores, y con actuadores que ejecutan las acciones de control, es fundamental para garantizar la retroalimentación continua y precisa necesaria para el correcto funcionamiento del sistema GNC. Interfaces como I2C, SPI, UART, y GPIO permiten esta integración, asegurando un control eficiente y adaptable.
3. Capacidad de trabajo en tiempo real: La capacidad de trabajo en tiempo real es vital en dispositivos de desarrollo para sistemas GNC porque estos sistemas requieren respuestas inmediatas y precisas ante cambios en el entorno o en las condiciones del vehículo. Los algoritmos de control, como los de estabilidad y trayectoria, deben ejecutarse sin demoras para garantizar la seguridad y el rendimiento óptimo del sistema. Sin procesamiento en tiempo real, las decisiones de control podrían retrasarse, afectando la estabilidad y el control del vehículo, lo cual es crítico en aplicaciones como navegación autónoma o vuelo espacial.

4. Consumo de energía: El consumo de energía es crucial en dispositivos de desarrollo para sistemas GNC, especialmente en aplicaciones espaciales o autónomas, donde los recursos energéticos son limitados. Un consumo eficiente permite que el sistema funcione de manera prolongada sin comprometer su rendimiento, maximizando la duración de la misión y asegurando que los componentes críticos, como sensores y actuadores, siempre reciban suficiente energía. Además, la gestión adecuada del consumo evita el sobrecalentamiento y prolonga la vida útil de los dispositivos, lo que es fundamental en entornos de operación prolongada o difíciles de acceder.
5. Características Físicas: Las características físicas, como el tamaño, peso y forma, son importantes en dispositivos de desarrollo para sistemas GNC porque estos sistemas suelen implementarse en entornos con restricciones de espacio y peso, como en vehículos aéreos, drones o satélites. Un dispositivo compacto y ligero facilita la integración en estos sistemas sin afectar su desempeño ni su capacidad de carga. Además, un diseño físico optimizado es clave para minimizar los efectos de vibraciones, choques o cambios de temperatura, asegurando un funcionamiento fiable en condiciones extremas.
6. Costo: El costo es un factor importante en dispositivos de desarrollo para sistemas GNC porque influye directamente en la viabilidad económica del proyecto, especialmente en fases de prototipado o prueba. Un dispositivo con un costo adecuado permite realizar iteraciones y pruebas sin superar el presupuesto, facilitando el acceso a tecnologías avanzadas sin comprometer la calidad. Además, un costo equilibrado permite escalar el proyecto o implementar múltiples sistemas de prueba, optimizando el desarrollo sin sacrificar funcionalidad o capacidad técnica.
7. Escalabilidad del sistema: La escalabilidad del sistema es crucial en dispositivos de desarrollo para sistemas GNC porque permite adaptar el hardware y software a medida que el proyecto crece en complejidad o requisitos técnicos. Un dispositivo escalable facilita la integración de nuevos sensores, algoritmos más avanzados o mayores capacidades de procesamiento sin necesidad de cambiar completamente la plataforma. Esto ahorra tiempo y costos, además de asegurar que el sistema pueda evolucionar para cumplir con las demandas de futuras fases del desarrollo o nuevas aplicaciones, manteniendo la flexibilidad y la eficiencia.
8. Soporte del flujo de trabajo Yocto Project: Distribuciones ligeras y personalizables como Yocto Project se usan en hardware embebido como procesadores ARM. Estas permiten construir un sistema operativo ajustado a las necesidades del sistema GNC.

3.2. Matriz de Pugh

Tabla 3.1: Matriz de Pugh para seleccionar la tarjeta de desarrollo que mejor se adapte a los requerimientos del proyecto

Criterios	Peso	ZCU102	AGX Xavier	TMS320C6678	ZedBoard
Capacidad de procesamiento	15	15	15	8	10
Soporte para sensores	15	15	15	15	15
Soporte para actuadores	10	10	10	10	10
Soporte de sistemas de tiempo real	20	20	20	15	20
Características Físicas	10	4	7	10	10
Costo de la tarjeta	10	7	7	7	10
Escalabilidad del sistema	10	10	6	6	10
Soporte de Yocto Project	10	10	0	0	10
Suma general		80	80	75	95
Posición		3	2	4	1

En la Tabla 3.1, un claro ganador según los requerimientos establecidos para este proyecto fue la tarjeta de desarrollo ZedBoard, ya que representó la mejor opción en cuanto a características como lo son la capacidad de procesamiento y el soporte de sistemas en tiempo real. Además de esto cabe destacar que es una de las tarjetas con una mejor relación costo/rendimiento, y también que el procesador contiene la misma unidad central de procesamiento que la tarjeta ICEPS desarrollada por EXA, la cual como se observó en 2.11.1, es un sistema todo-en-uno para CubeSats que combina potencia, computación a bordo y comunicación en una sola plataforma compacta. Está diseñado para ser eficiente y personalizable, con capacidad para transferencias de datos de alta velocidad y almacenamiento expansible.

3.3. Plataforma seleccionada

En la Tabla 3.1, la tarjeta de desarrollo seleccionada fue la tarjeta ZedBoard de Avnet. Esta es una tarjeta de desarrollo basada en el SoC (System-on-Chip) Xilinx Zynq-7000. Diseñada para aplicaciones de desarrollo en sistemas embebidos y de procesamiento de señales, la ZedBoard combina la potencia de un procesador ARM con la flexibilidad de una FPGA (Field Programmable Gate Array), proporcionando una plataforma versátil para la investigación, el desarrollo y la prueba de diversas aplicaciones, incluidas las de GNC.

3.3.1. Especificaciones principales

Como se mencionó en el capítulo 2 en la Tabla 2.2, la tarjeta en cuestión presenta las siguientes especificaciones principales.

Procesador y FPGA

SoC Xilinx Zynq-7000: La ZedBoard integra un procesador ARM Cortex-A9 dual-core junto con una FPGA programable de la serie 7-Series. ARM Cortex-A9: Ofrece un rendimiento de procesamiento general que puede ejecutar sistemas operativos como Linux o FreeRTOS, lo que es útil para tareas de control y procesamiento de datos. FPGA: La FPGA proporciona capacidad para implementar lógica personalizada, lo que permite el desarrollo de algoritmos específicos en hardware para procesamiento en tiempo real y alta velocidad.

Interfaces de E/S

GPIO: General Purpose Input/Output, permite la interacción con una amplia gama de periféricos y sensores. I2C, SPI, UART: Protocolos de comunicación estándar que facilitan la integración con diversos dispositivos de sensor y actuadores. Ethernet: Conectividad de red para comunicación y transmisión de datos. USB: Puertos USB para conexión de dispositivos externos y almacenamiento. HDMI: Salida de video para visualización de datos y control gráfico. JTAG: Para depuración y programación de la FPGA y el procesador ARM.

Memoria

RAM: Incluye memoria DDR3 SDRAM para el procesador y la FPGA, proporcionando espacio suficiente para la ejecución de sistemas operativos y algoritmos complejos. Flash: Memoria flash para almacenamiento de configuraciones y datos persistentes.

Alimentación y Consumo de Energía

La ZedBoard se alimenta típicamente a través de una entrada de 5V, con un diseño que optimiza el consumo energético para aplicaciones de desarrollo. Sin embargo, el consumo real depende del uso de la FPGA y el procesador.

Tamaño y Factor de Forma

Dimensiones: Aproximadamente 15.24 cm x 22.86 cm (6 x 9 pulgadas), lo que la hace adecuada para prototipos sin ser excesivamente grande. Diseño: Compacta pero con suficiente espacio para interfaces y módulos adicionales.

Capacidades de Desarrollo

Entornos de Desarrollo: Compatible con Xilinx Vivado Design Suite y SDK, proporcionando herramientas avanzadas para diseño, simulación, y depuración. Ejemplos de Aplicaciones: Adecuada para aplicaciones que requieren procesamiento en paralelo, desarrollo de sistemas embebidos, y prueba de algoritmos de control.

3.4. Reflexión final

A lo largo de este capítulo se analizaron los requerimientos de hardware que se tomaron en cuenta para el desarrollo de este proyecto, seguido de esto fueron consideradas cuatro tarjetas de desarrollo, con el fin de elegir entre las que presentaran las prestaciones adecuadas para la tarea a realizar. La Avnet ZedBoard y la computadora de vuelo EXA ICEPS comparten el procesador ARM Cortex-A9 de 32 bits, lo que permitió una comparación directa en rendimiento y capacidades. Esta similitud en la arquitectura proporciona una base sólida para validar casos de estudio antes de su implementación en sistemas críticos como la EXA ICEPS. La ZedBoard se presentó como una herramienta valiosa para el desarrollo y prueba de algoritmos en un entorno controlado.

Capítulo 4

Síntesis de software para GNC embebido

En el capítulo 3, se realizó la selección de la tarjeta de desarrollo ZedBoard la cual comparte el procesador ARM Cortex-A9 de 32 bits con la computadora de vuelo EXA ICEPS, lo que permitió realizar una comparación directa en rendimiento y capacidades. Además de esto uno de los requerimientos que se tomó en cuenta fue la compatibilidad de esta con el flujo de trabajo de Yocto Project.

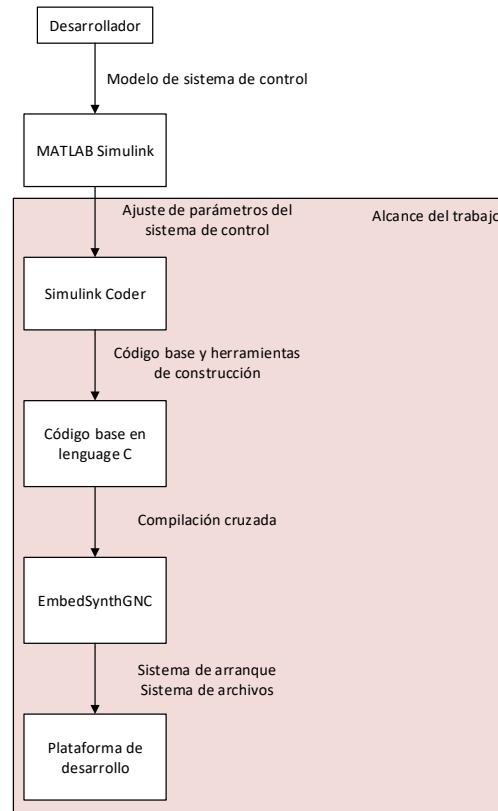


Figura 4.1: Diagrama general del flujo de trabajo propuesto

En este capítulo se establecieron los flujos de trabajo para el prototipado de algoritmos de control, orientación y navegación para aplicaciones espaciales. Esto mediante la implementación de un caso de estudio básico. En la Figura 4.1, se tomó un modelo de sistema de control, el cual debía implementar en MATLAB Simulink por medio de los bloques del sistema.

Seguido de esto se realizó un ajuste de parámetros con el objetivo que el mismo opere dentro de las condiciones esperadas, una vez ajustado el sistema, se ingresó el modelo al flujo de trabajo de Simulink Coder, el cual nos dio como salida el código base y las herramientas de construcción requeridas para compilar el archivo ejecutable, cabe destacar que la compilación que se llevó a cabo fue cruzada, esta nos permitió compilar los archivos en un sistema distinto al objetivo.

Finalmente se ingresó el archivo binario generado al flujo de trabajo de EmbedSynthGNC, el cual, se encargara de dar como salida un sistema de archivos de arranque y el sistema de directorios listos para implementar en la plataforma de desarrollo.

4.1. Creación de los entornos de desarrollo

En esta sección se describen los pasos desarrollados para la creación de los entornos de desarrollo utilizados en este proyecto. En el mismo se incluye la información del hardware y software utilizado, además de las versiones de los sistemas para cada una de las implementaciones. Cabe destacar que el computador anfitrión donde se implementaron estos entornos de desarrollo tiene las siguientes características:

- Procesador Intel i9 - 13900k
- Almacenamiento 1 TB
- Memoria 16 GB
- Video Nvidia RTX4060Ti

4.1.1. MATLAB

Para el entorno de MATLAB se utilizó como sistema operativo Windows 11, en su versión de 64 bits, se destinó a este sistema operativo un espacio en disco de 500 GB, en el cual se instalaron los programas requeridos para la generación de contenido y el análisis de datos. La versión utilizada es MATLAB 2024b por medio de una licencia de prueba de la versión full, la cual nos permitió generar y probar el contenido necesario para los casos de uso a tratar. Por otro lado, para el análisis y procesamiento de datos se utilizó Python 3.12.3.

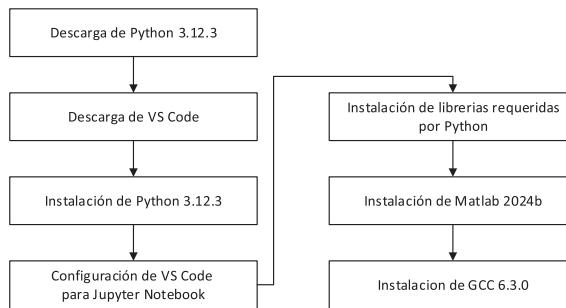


Figura 4.2: Diagrama para generar el entorno de MATLAB

Según la Figura 4.2, para la generación de este entorno de trabajo primeramente se debe realizar la instalación de Python 3.12.3 y seguido de esto la instalación de MATLAB con las herramientas requeridas. Finalmente se instaló GCC en su versión 6.3.0.

Como primer paso se realizó la descarga de Visual Studio desde [este enlace](#), esto con el fin de hacer uso de Jupyter Notebook para el análisis de datos, además de esto se descargó Python en su versión 3.12.3 desde esta dirección.

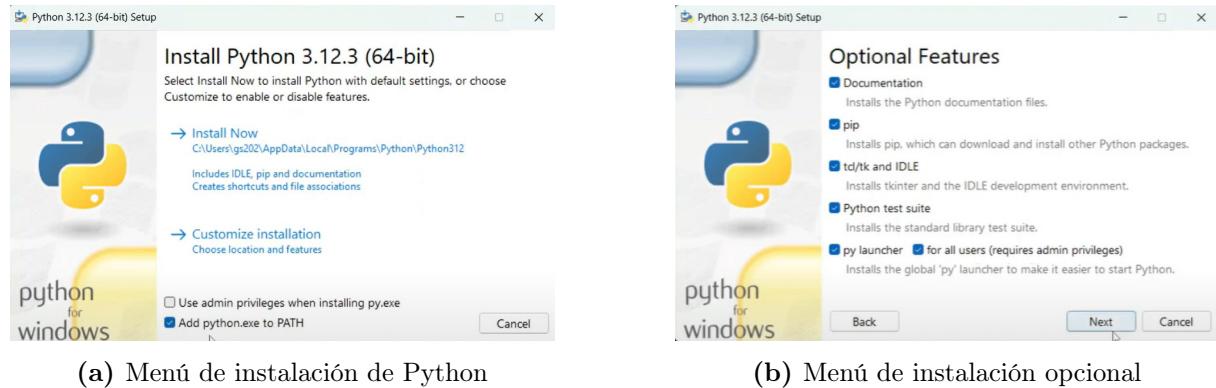
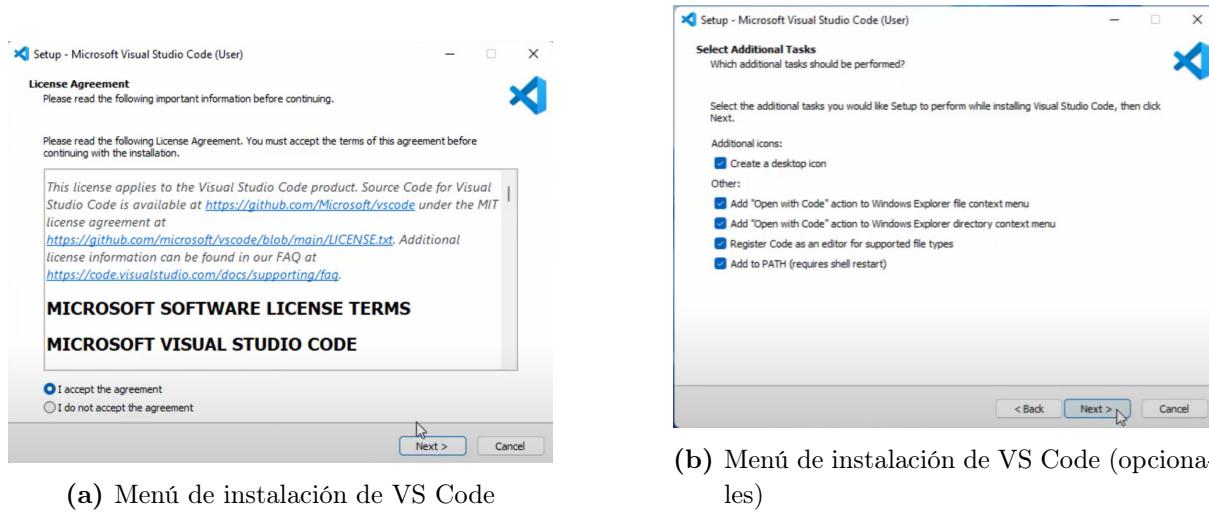


Figura 4.3: Instalación Python

Una vez descargados estos programas se realizó la instalación de los mismos, primeramente se instaló Python, el cual, según la Figura 4.3a se seleccionó la opción para agregar Python al directorio PATH, esto con el fin de instalar los entornos y librerías requeridas. Seguido de esto se debe seleccionar la opción de instalación personalizada (Customize installation) para agregar las características que se mostraron en la Figura 4.3b.

**Figura 4.4:** Instalación VSCode

Una vez concluida la instalación de Python de continuo con VS Code, el cual como se observa en la Figura 4.4a, se aceptaron los términos y condiciones del programa y en el siguiente menú se seleccionaron las opciones marcadas en la Figura 4.4b.

Finalmente se realizó la descarga de MATLAB por medio de [este enlace](#). Como un paso adicional se tuvo que registrar una cuenta y esto habilitó la descarga de la versión de prueba que tiene una durabilidad de 30 días. Dentro de la instalación es importante mencionar que se solicitaron todas las herramientas dentro del periodo de prueba, pero las herramientas que resultaron esenciales para el desarrollo del mismo fueron las siguientes:

- MATLAB Simulink
- MATLAB Coder

Además, se instaló la herramienta GCC en su versión 6.3.0, el cual es el compilador de código C, este se utilizó para compilar el código y probar que el mismo funcione de la forma esperada; cabe destacar, que este no es el compilador cruzado, este compilador se encargó de generar un archivo binario el cual sé probó en el sistema Windows, esto con el fin de realizar correcciones más eficientes al sistema.

4.1.2. Implementación de contenedores

En la elaboración del proyecto se decantó por el uso de contenedores, como se menciona en 2.9, estos permitieron encapsular todas las dependencias y configuraciones necesarias para ejecutar una aplicación. Esto aseguró que la aplicación funcione de manera consistente en diferentes entornos, ya sea durante el desarrollo.

Cada contenedor opera de forma independiente, lo que permite ejecutar múltiples aplicaciones en el mismo sistema sin interferencias. Este aislamiento redujo significativamente

el riesgo de conflictos entre diferentes versiones de software y dependencias, lo que se tradujo en un entorno más estable y predecible. Los contenedores se construyeron en el computador anfitrión en un sistema operativo Linux en su versión 22.04 LTS.

Comandos utilizados para la creación y gestión de contenedores

```
1 sudo apt install docker.io
```

Listing 4.1: Instalacion de docker, Linux

Mediante el uso de [4.1](#), se realizó la instalación de docker.io, el cual como se menciona en [2.9](#), es una plataforma que permite la creación, despliegue y gestión de aplicaciones en contenedores.

```
1 sudo docker run -it ubuntu:20.04 /bin/bash
```

Listing 4.2: Instalacion de Ubuntu 20.04, Linux

Por medio del comando [4.2](#) se realizó la construcción del contenedor descargando la imagen de Ubuntu 20.04. Se creó y ejecuto un contenedor en modo interactivo además de proporcionar acceso al terminal del contenedor, donde se ejecutan comandos como si fuera una máquina virtual. Este contenedor se utilizó para realizar la compilación cruzada, se tomó la decisión de utilizar Ubuntu 20.04, ya que esta versión contiene la versión de GCC que satisface los requerimientos impuestos por otros flujos de trabajo.

```
1 sudo docker run -it ubuntu:16.04 /bin/bash
```

Listing 4.3: Instalacion de Ubuntu 16.04, Linux

Por otro lado, el comando [4.3](#), genero el contenedor que fue utilizado para la implementación del flujo de trabajo de Yocto Project, cabe destacar que se utilizó Ubuntu 16.04, ya que, es la versión que cumple con los requerimientos del flujo de trabajo de Yocto, esto se debe a que al trabajar con Yocto Zeus y este ser desarrollado en el año 2019, esta era la versión de Ubuntu estable para la fecha.

```
1 sudo docker ps -a
```

Listing 4.4: Lista de contenedores del sistema, Docker

CONTAINER ID	IMAGE	COMMAND	CREATED	STATUS	PORTS	NAMES
1420fedd3067	ubuntu:20.04	"bash"	13 days ago	Exited (255) 4 days ago		crazy_brattain
20a26f16e5ac	ubuntu:16.04	"/bin/bash"	4 weeks ago	Exited (0) 4 days ago		dreamy_jemison

Figura 4.5: Retorno del comando [4.4](#)

Una vez fueron generados los dos contenedores, se consultó mediante el comando [4.4](#), para obtener la lista de contenedores de la Figura [4.5](#). Se observó de izquierda a derecha las columnas denominadas: Container ID, el cual es el identificador del contenedor, este valor se utilizó para referirse al contenedor para las operaciones que se realizaron fuera del entorno, también se muestra la Imagen que el contenedor tiene instalada, el comando

de creación del mismo, la creación del contenedor, el status, los puertos definidos y el Nombre.

Para efectos de este proyecto se tomó importancia solamente a las columnas de (Container ID) e (Image).

```
1 sudo docker start <ID del contenedor>
```

Listing 4.5: Iniciar un contenedor, Docker

```
rex@rex-milize:~$ sudo docker start 1420fedd3067
1420fedd3067
```

Figura 4.6: Retorno del comando 4.5

Por medio del comando 4.5 se inició el contenedor deseado, esto siempre dependerá del ID que se coloque, tras la ejecución de este comando la salida del mismo se observa en la Figura 4.6.

```
1 sudo docker exec -it <ID del contenedor> \bin\bash
```

Listing 4.6: Ingresar a un contenedor, Docker

```
rex@rex-milize:~$ sudo docker exec -it 1420fedd3067 /bin/bash
root@1420fedd3067:/#
```

Figura 4.7: Retorno del comando 4.6

Finalmente, para la ejecución del contenedor en terminal se utilizó el comando 4.6, este se encargó de acceder a la terminal del contenedor deseado. Como se observa en la Figura 4.7 ya la terminal se encontraba ejecutando el contenedor construido bajo el ID del contenedor "1420fedd3067".

Una vez generados los contenedores, se procedió a construir el entorno de desarrollo requerido dentro de los mismos.

Contenedor para compilación Cruzada

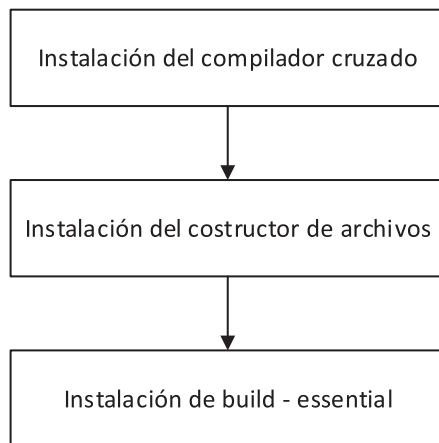


Figura 4.8: Diagrama para la elaboración del entorno para compilación cruzada

Para la compilación de los archivos se elaboró un entorno para compilación cruzada, esto se debe a que el archivo se compiló para la ejecución en la plataforma de desarrollo seleccionada, es por esto que para la preparación del entorno se siguieron los pasos de la Figura 4.8

```
1 sudo apt install gcc-arm-linux-gnueabihf
```

Listing 4.7: Instalacion del compilador cruzado, Contenedor

```
1 sudo apt install cmake
```

Listing 4.8: Instalacion de CMake, Contenedor

```
1 sudo apt install build-essential
```

Listing 4.9: Instalacion de build essential, Contenedor

Primeramente se instaló el compilador cruzado, para efectos de este trabajo fue arm-linux-gnueabihf-gcc, esto se implementó mediante el comando 4.7. Seguido de esto se instaló CMake el cual es una herramienta de construcción multiplataforma y de código abierto que se utilizó para gestionar la construcción de software, el mismo se instaló mediante el comando 4.8. Finalmente se instaló build-essential el cual es un paquete herramientas ayudo a compilar el programa generado. Esta instalación se logró mediante el comando mostrado en 4.9. Luego de estas tres instalaciones quedo preparado el entorno para la compilación cruzada.

Contenedor para Yocto Project

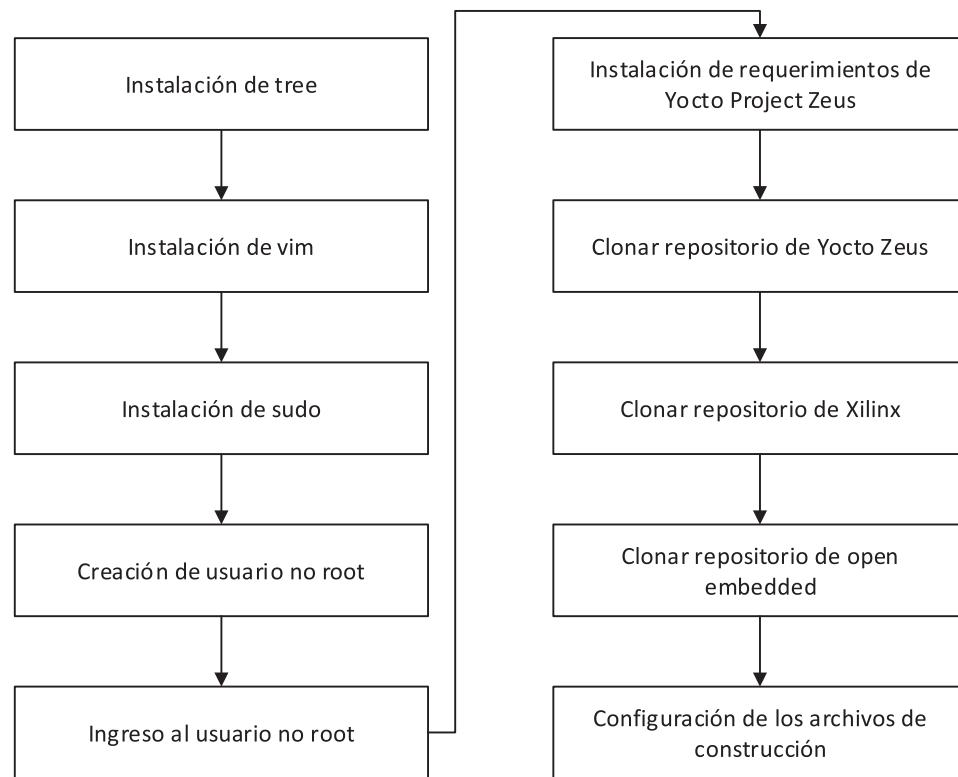


Figura 4.9: Diagrama para la elaboración del entorno para Yocto Project

El contenedor para Yocto Project, fue en el cual se llevó cabo la construcción de la imagen utilizada en la plataforma de desarrollo, para esto se requirió la instalación de algunas dependencias las cuales se observan en la Figura 4.9.

Creación de un usuario no root

Para el uso del marco de trabajo de Yocto se generó un usuario no root, esto principalmente por razones de seguridad y manejo adecuado de permisos.

```

1 apt - get install -y sudo
2 useradd - ms/bin/bash myuser
3 echo "myuser:password" | chpasswd
4 usermod - aG sudo myuser
  
```

Listing 4.10: Generacion de usuario no root, Linux

De forma que según el comando 4.10, en la primera línea se realizó la instalación de sudo, esto con el objetivo de ejecutar comandos con privilegios de administrador sin tener que iniciar sesión como usuario root, seguido de esto en la segunda línea se agregó el usuario denominado (myuser), en la tercera línea se generó una contraseña para este usuario la cual

se definió como (chpasswd), finalmente se agregó en el archivo usermod el nuevo usuario el cual, mediante el uso del comando sudo tiene acceso a los privilegios de administrador.

```
1 su - myuser
```

Listing 4.11: Iniciar usuario no root, Linux

Cada vez que se inicie el contenedor siempre lo hará como usuario root. Para iniciar con el usuario no root generado en 4.10, se debe hacer uso del comando que se muestra en 4.11, el cual se encarga de iniciar el entorno bajo el usuario llamado (myuser). Cada vez que se realice alguna instalación o procedimiento que requiera permisos de administrador se deberá de ingresar la contraseña.

Yocto Project

Como se observó en 2.4.1, Yocto presenta flexibilidades a la hora de configurar un sistema permitiendo al desarrollador seleccionar paquetes específicos y personalizar el sistema operativo.

```
1 sudo apt - get install gawk wget git - core diffstat unzip texinfo
2 gcc - multilib build - essential chrpath socat cpio python python3
3 python3 - pip python3 - pexpect xz - utils debianutils
4 iputils - ping python3 - git python3 - jinja2
5 libegl1 - mesa libsdlib1 .2 - dev pylint3 xterm
```

Listing 4.12: Requerimientos Yocto Zeus, Linux

Para que el mismo funcionara de forma correcta se debieron de instalar los requerimientos del marco de trabajo 4.12.

```
1 git clone -b zeus https://git.yoctoproject.org/git/poky
2 cd poky
```

Listing 4.13: Versión de Yocto

```
1 git clone -b zeus https://github.com/Xilinx/meta-xilinx
2 git clone -b zeus https://github.com/openembedded/meta-openembedded.
git
```

Listing 4.14: BSP para Zedboard

La versión de Yocto que se utilizó es Yocto Zeus, ya que contiene soporte para la tarjeta ZedBoard, los archivos de esta versión se clonaron de 4.13. Una vez clonado el repositorio se ingresó al directorio (poky) y adicionalmente se clonó, dentro del mismo, el repositorio 4.14 el cual contiene la versión de paquete de soporte para la tarjeta ZedBoard, esto con el objetivo de generar una imagen para la tarjeta de desarrollo.

```
1 source oe - init - build - env
2
3 echo "MACHINE ??=\\" zedboard-zynq7\\"" >> conf/local.conf
4 echo "IMAGE_FEATURES +=\\" package-management\\"" >> conf/local.conf
```

```

5 echo "DISTRO_HOSTNAME =\"zynq\\"" >> conf/local.conf
6
7 bitbake-layers add-layer ../meta-xilinx/meta-xilinx-bsp/
8 bitbake-layers add-layer ../meta-openembedded/meta-oe/

```

Listing 4.15: Configuraciones adicionales, Yocto

Una vez clonados los repositorios se continuó con algunas configuraciones adicionales que se debían de realizar, con el fin de configurar correctamente el entorno de trabajo, estas se enlistaron en 4.15. La primera línea se encargó de configurar el entorno de trabajo dentro del directorio llamado (build). Dentro del entorno de trabajo generado en (build) en el directorio llamado (conf) se encontraron archivos como el local.conf este es un archivo de configuración utilizado por el sistema de compilación BitBake. Este archivo está escrito en lenguaje de configuración de BitBake, define aspectos importantes como la arquitectura del objetivo, la distribución del sistema las imágenes a crear y las herramientas utilizadas, además de incluir rutas adicionales a capas de Yocto o bien a configuraciones específicas de las recetas.

Además de esto también nos encontramos con el archivo llamado bblayers.conf, este al igual que local.conf, es un archivo de configuración de BitBake que define las capas que se utilizan durante el proceso de compilación. En este como se mencionó anteriormente se encuentran las rutas de las diferentes capas que el sistema de compilación de Yocto debe usar. Estas capas contienen las recetas y los archivos de configuración que controlan la compilación de paquetes, imágenes y el sistema operativo en general. Cabe destacar que el orden en que se listan las capas puede ser importante, ya que capas más específicas pueden sobreescribir las configuraciones o recetas de capas más generales.

Una vez comprendidos estos conceptos la línea tres de 4.15 se encargó de agregar la máquina, que en nuestro caso sería la tarjeta de desarrollo ZedBoard de Avnet, la línea cuatro se habilitó la administración de paquetes, esto quiere decir que se asegura que el sistema que se está construyendo incluirá las herramientas necesarias para gestionar paquetes (como instalar, actualizar o eliminar) después que el sistema haya sido desplegado. La línea cuatro se encargó de establecer el nombre del anfitrión, el sistema operativo generado tendrá el nombre de anfitrión configurado como (zynq). Por otro lado, la línea siete y ocho se encargaron de agregar las capas al archivo de bblayers.conf.

Finalizada la configuración básica de los entornos de trabajo se sigue con las siguientes secciones en donde se desarrollaron los casos de estudio con el objetivo de demostrar el funcionamiento del flujo de trabajo propuesto en la Figura 4.1.

4.2. Caso de estudio 1 - Filtro Básico en MATLAB

Como caso de estudio se seleccionó una aplicación la cual permitió realizar una comparación de resultados antes y después del procesamiento de datos, es por esto que se decidió implementar un filtro básico de tipo paso bajo haciendo uso de los bloques de MATLAB Simulink.

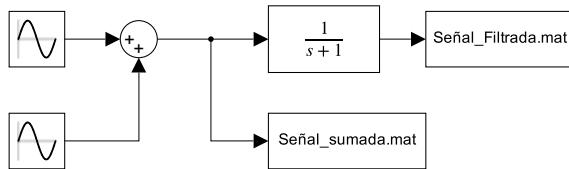


Figura 4.10: Diagrama caso de estudio 1 - Filtro Básico

Para la construcción del caso de estudio sé propuso el diagrama de la Figura 4.10, donde para su construcción se llevaron a cabo los siguientes pasos.

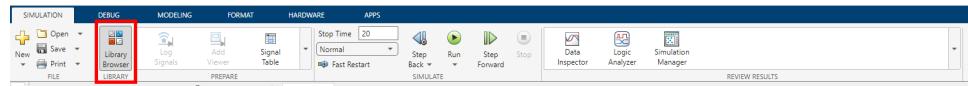


Figura 4.11: Librería de bloques

Primeramente se tuvo acceso a la librería de bloques, la misma se pudo encontrar en la ubicación que se muestra en la Figura 4.11, a esta se accedió en el ícono que se encuentra resaltado en la Figura anteriormente mencionada.

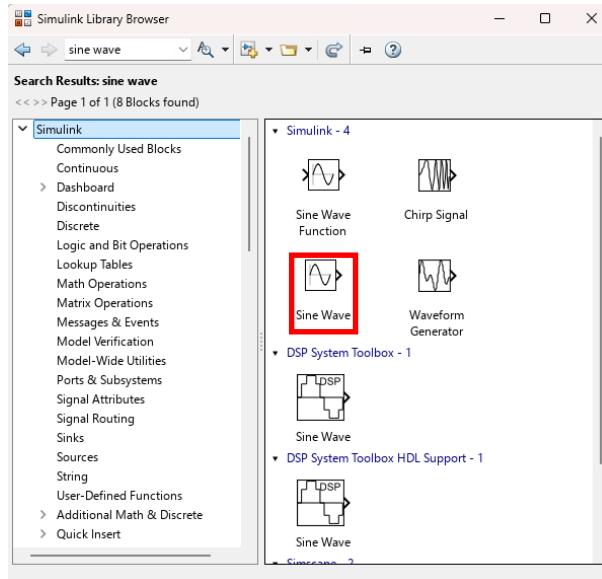
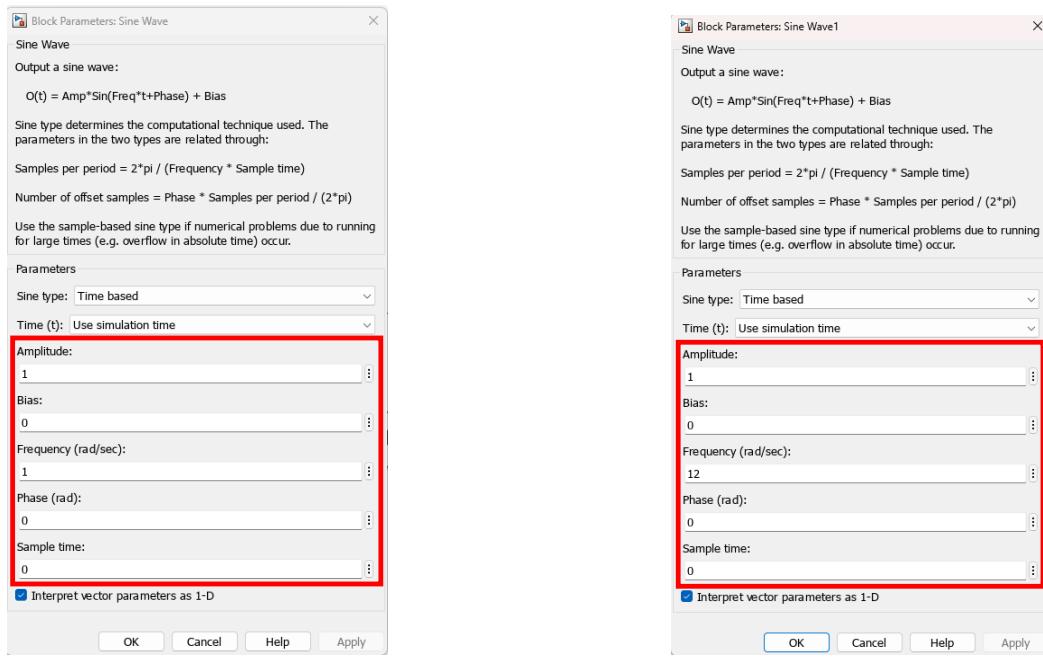


Figura 4.12: Librería de bloques - generador de onda senoidal

Una vez en la librería de bloques, como se observa en la Figura 4.12 se ingresó en el buscador marcado en color rojo la palabra clave del bloque que se desea buscar, para este caso se buscó el generador de onda seno del cual se ocupan dos bloques.

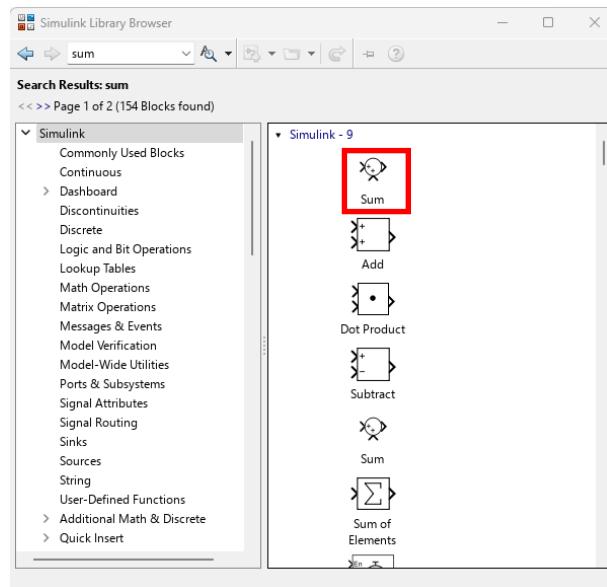


(a) Generador de onda seno 1

(b) Generador de onda seno 2

Figura 4.13: Configuración de los generadores de onda senoidal

Para la configuración de los generadores de onda senoidales se siguieron las configuraciones que se muestran en la Figura 4.13, de forma que al primer bloque generador de onda seno se le colocó la configuración que se muestra en 4.13a y al segundo la que se muestra en 4.13b. De esta forma quedaron configurados los bloques encargados de generar las ondas según los parámetros indicados.

**Figura 4.14:** Librería de bloques - sumador de señales

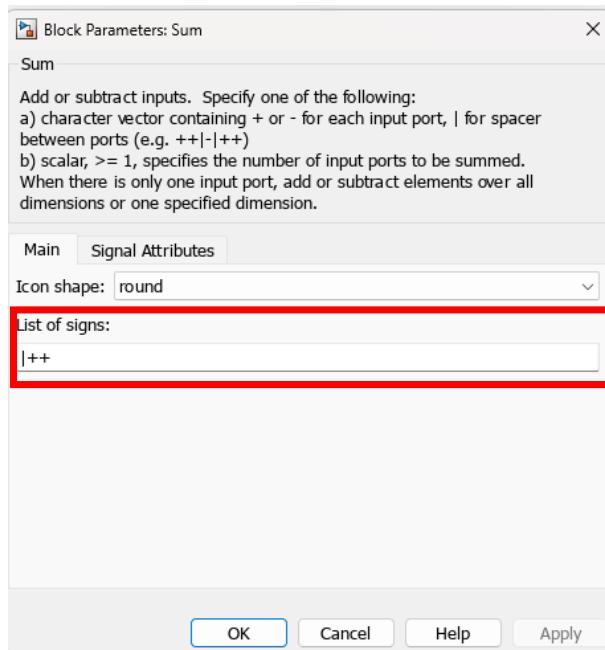


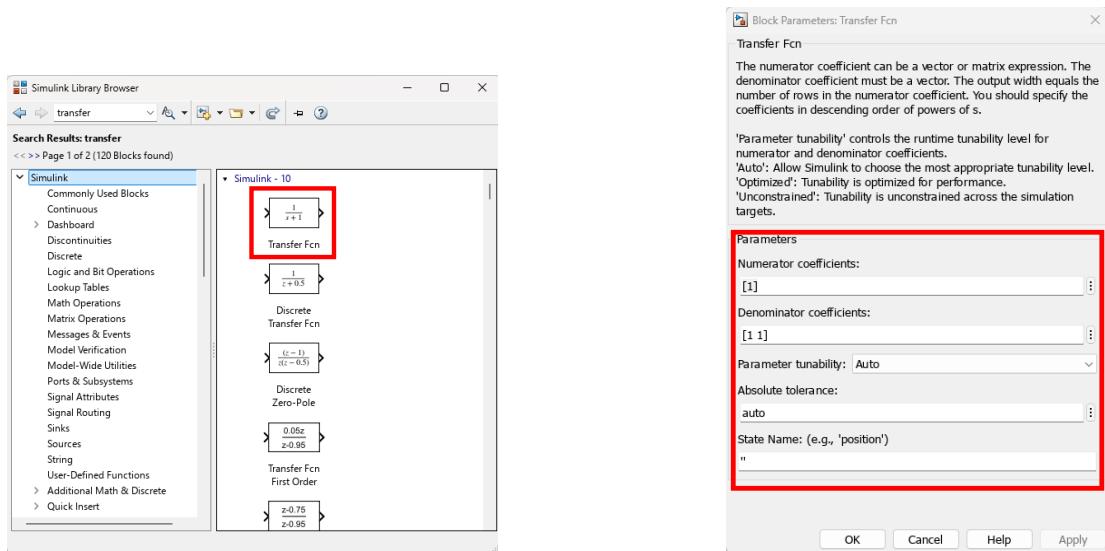
Figura 4.15: Configuración del bloque sumador de señales

Seguido de esto se implementó el bloque sumador el cual se muestra en la Figura 4.14, este mismo se configuró como se muestra en la Figura 4.15, este bloque nos ayudó a sumar las dos señales senoidales, ya que al sumar ondas de diferentes frecuencias, se genera un fenómeno llamado modulación, donde la onda resultante presenta un patrón que varía en el tiempo.

$$y(t) = \sin(t) + \sin(12t) \quad (4.1)$$

Por otro lado la función de transferencia utilizada en el filtro fue:

$$H(S) = \frac{1}{S + 1} \quad (4.2)$$



(a) Librería de bloques - función de transferencia

(b) Configuración del bloque función de transferencia

Figura 4.16: Bloque función de transferencia

Como se observa en la Figura 4.16, a la izquierda 4.16a el bloque de función de transferencia en la librería de bloques, por otro lado a la derecha en 4.16b, la configuración utilizada en el mismo, esto con el objetivo de ejecutar la función que se muestra en 4.2. De esta forma al aplicar el filtro a la señal compuesta, la onda $\sin(t)$ paso a través del filtro con poca atenuación, mientras que la onda $\sin(12t)$ fue significativamente atenuada debido a su alta frecuencia.

Estos bloques mencionados anteriormente se colocan como se muestra en la Figura 4.10 de modo que se obtuvo como salida del sistema dos archivos, uno llamado señal sumada el cual contenía los datos crudos de la modulación de las dos señales senoidales y otro denominado señal filtrada el cual contenía los datos de la señal filtrada por la función de transferencia.

4.2.1. Simulación del caso de estudio en MATLAB Simulink

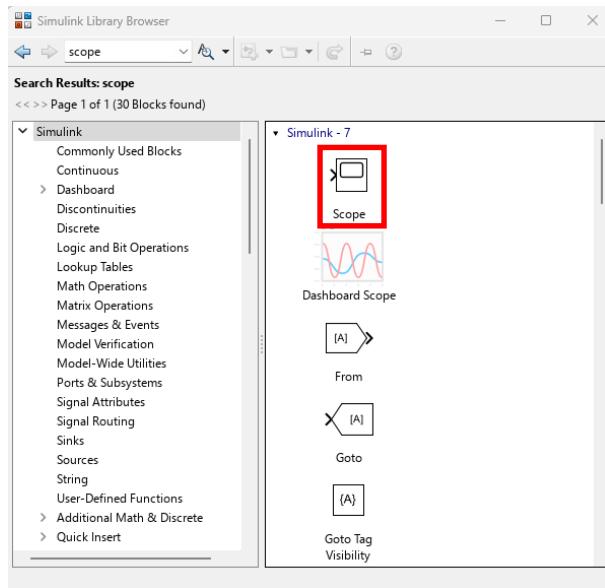


Figura 4.17: Librería de bloques - gráfico

Para la simulación del caso de estudio de la Figura 4.10 se requirió un bloque adicional, el cual se encargó de mostrar de forma grafica los resultados de la ejecución, el mismo se observa en la Figura 4.17.

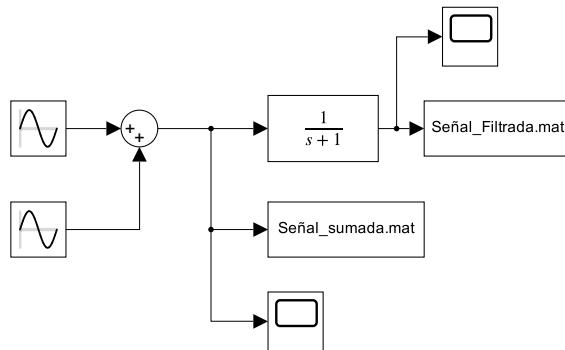


Figura 4.18: Diagrama MATLAB Simulink para observar las salidas

De esta forma el diagrama de la Figura 4.10, se colocaron dos bloques de gráfico en el diagrama según se muestra en la Figura 4.18, esto con el objetivo de observar las señales de salida en cada uno de los puntos de interés.

Resultados obtenidos con la ejecución de la simulación

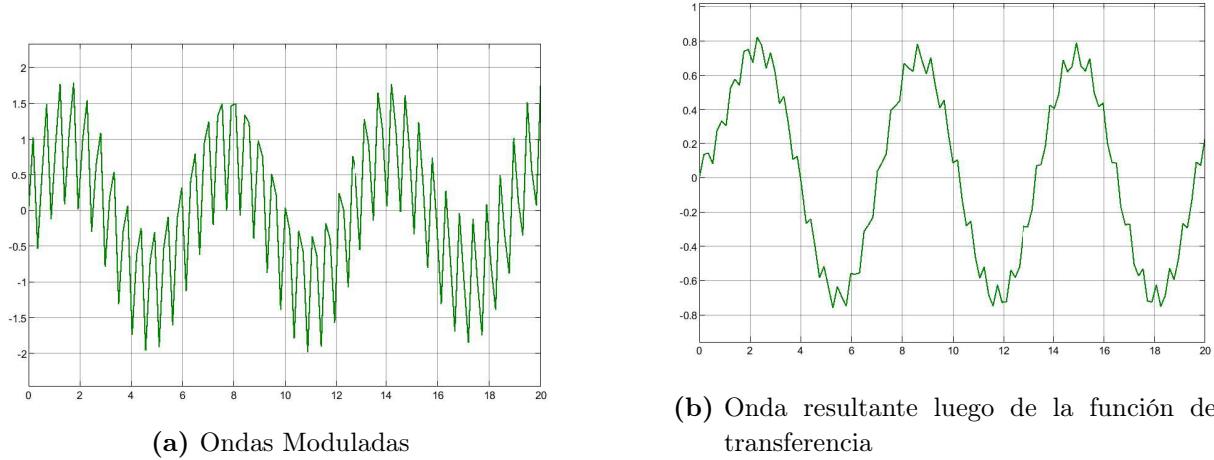


Figura 4.19: Salida simulada del diagrama mostrado en la Figura 4.18

En la Figura 4.19a se observan la modulación de las dos señales senoidales, por otro lado, en 4.19b se observa la salida de la función de transferencia. Siendo la salida esperada de la función de transferencia, siendo un filtro paso bajo atenúa las señales que estén por debajo de la frecuencia de corte, que para este filtro es de 1 rad/s . Como la señal compuesta contiene una onda seno con frecuencia de 1 rad/s y otra con frecuencia de 12 rad/s es posible observar aun componentes de la frecuencia atenuada.

4.3. Flujo de trabajo de la aplicación de transformación de modelo a modelo

Para cumplir con el objetivo de embeber el sistema, se utilizó de la herramienta MATLAB Simulink Coder. Como se menciona en 2.6, a este tipo de aplicaciones se les conoce como transformadores de modelos, en este caso se empleó para lograr transformar el diagrama de control implementado en MATLAB Simulink en un código de lenguaje C, manteniendo de esta forma la estructura del modelo, pero realizando una adaptación al formato requerido, este convertidor de modelos garantizo la consistencia del modelo de control además de realizar la adaptación del mismo a las características de la tarjeta de desarrollo ZedBoard. Algunos de los parámetros que se pueden configurar en este transformador de modelos son: parámetros de la solución, implementación en hardware y generación de código.

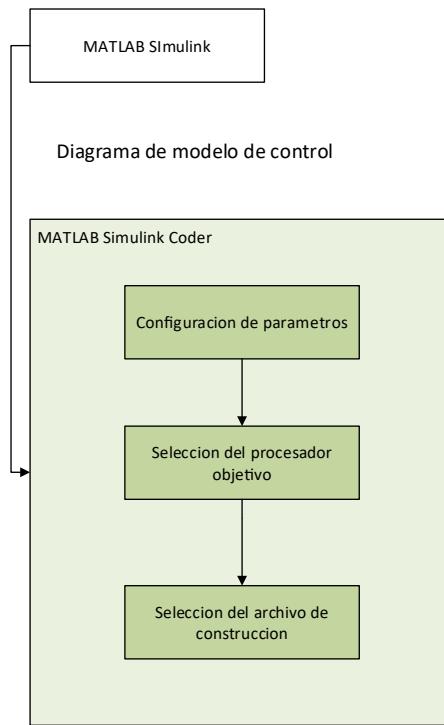


Figura 4.20: Flujo de trabajo MATLAB Simulink Coder

En la Figura 4.20 se encuentra un diagrama que contempla los pasos a seguir en esta sección, los cuales se explican a lo largo de este capítulo, además, se definieron los parámetros a utilizar y el funcionamiento de estos dentro de la generación del código C.

4.3.1. Simulink Coder

Una vez comprobado el comportamiento del caso de estudio mediante la simulación, se procedió con la ejecución del flujo de trabajo de MATLAB Simulink Coder, para transformar el modelo generado en MATLAB Simulink a un modelo de lenguaje de programación C. Cabe destacar que para esta implementación se utilizó el diagrama de Figura 4.10, ya que, solamente contenía como salida los archivos con los datos numéricos del sistema y no las salidas gráficas agregadas en 4.2.1.

4.3.2. Definición de parámetros

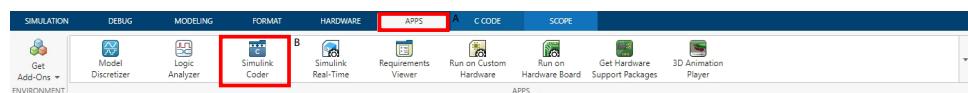


Figura 4.21: Pestaña Aplicaciones



Figura 4.22: Pestaña código C

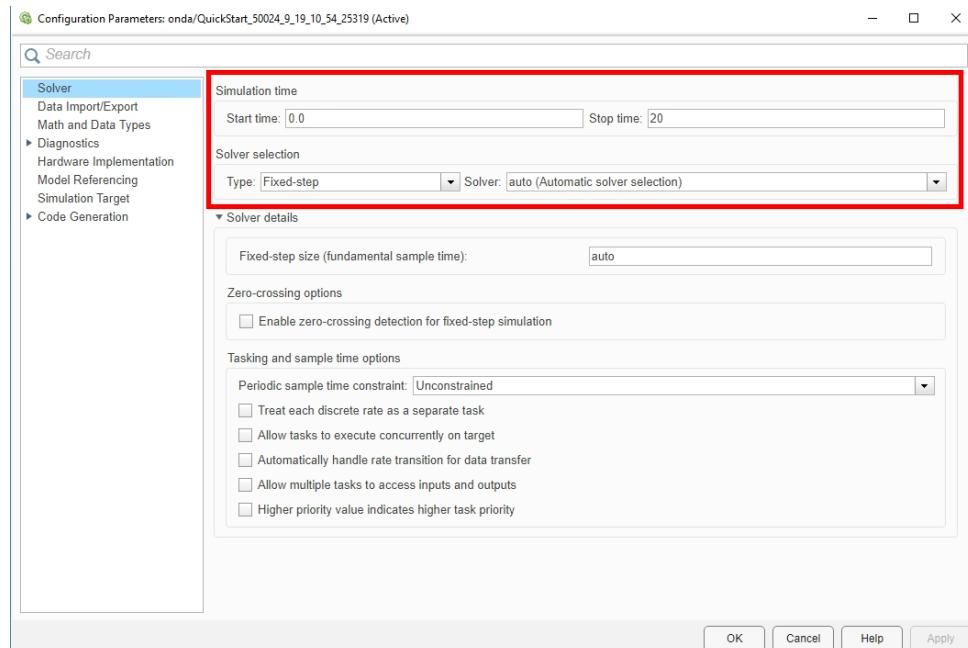


Figura 4.23: Configuración de parámetros

Para la definición de parámetros, primero se abrió el programa MATLAB Simulink, una vez en el entorno se seleccionó la pestaña denominada Aplicaciones (APPS) como se muestra en la Figura 4.21. Se seleccionó la aplicación denominada Simulink Coder, con esta opción se abrió la pestaña llamada código C, (C CODE) como se pudo observar en la Figura 4.22.

En la pestaña llamada código C, se seleccionó la opción de configuración de parámetros, en la Figura 4.22 se observa esta opción bajo el nombre de (settings), cuando se ingresó esta opción se abrió una ventana emergente como la que se muestra en la Figura 4.23, en la pestaña denominada (Solver) se proporcionaron los datos sobre el tiempo de ejecución de la prueba.

Selección del procesador objetivo

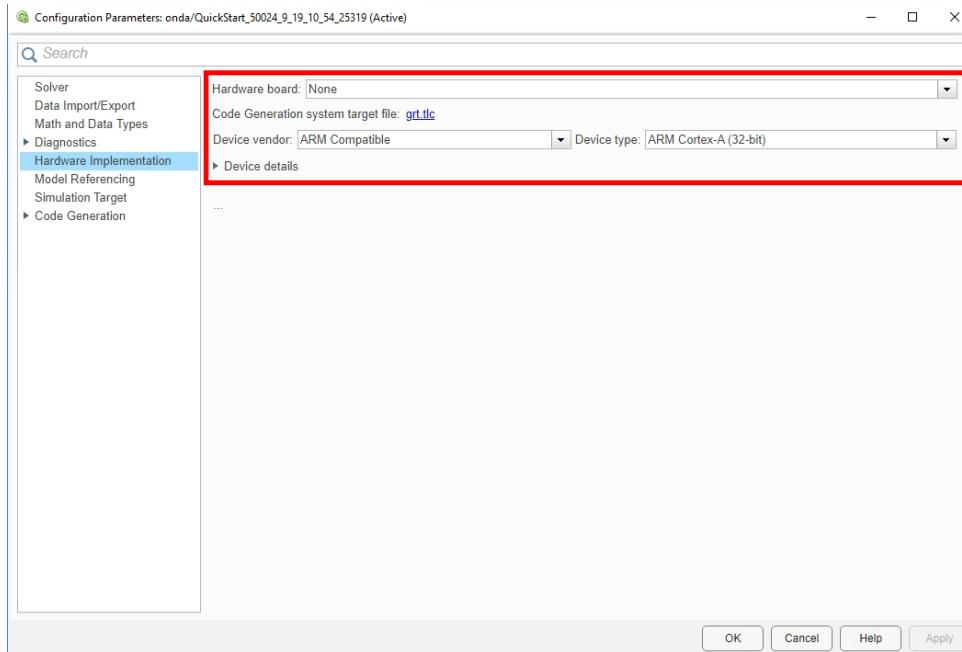


Figura 4.24: Selección del procesador y la familia del procesador

En la pestaña llamada implementación de hardware (Hardware Implementation), se colocaron los datos de Fabricante del hardware (Device Vendor) el cual hace referencia al tipo de procesador que contiene la tarjeta de desarrollo, para nuestro caso se seleccionó ARM Compatible y el tipo de dispositivo (Device Type) correspondiente a la familia del procesador, la tarjeta de desarrollo ZedBoard cuenta con un procesador ARM Cortex-A de 32-bits, como se muestra en la Figura 4.24.

Selección del tipo de archivo de construcción

Con los pasos anteriores se configuraron los parámetros de tiempo de operación y procesador de la tarjeta de desarrollo. En esta sección se configuró el tipo de archivo que se utilizó para la generación de los archivos binarios, como se debe realizar una compilación cruzada se eligió un tipo de archivo el cual nos permite compilar el código C para la ejecución del sistema sin importar el sistema operativo de la máquina anfitrión.

Para esto, se seleccionó en la pestaña de generación de código (Code Generation) el kit de herramientas (Toolchain) denominado CMake como muestra en la Figura 4.25, además de esto se marcó tanto la opción generar solamente el código (Generate code only), como empacar código y artefactos (Package code and artifacts), esta última opción nos generó como salida un archivo comprimido con todos los requerimientos de la aplicación.

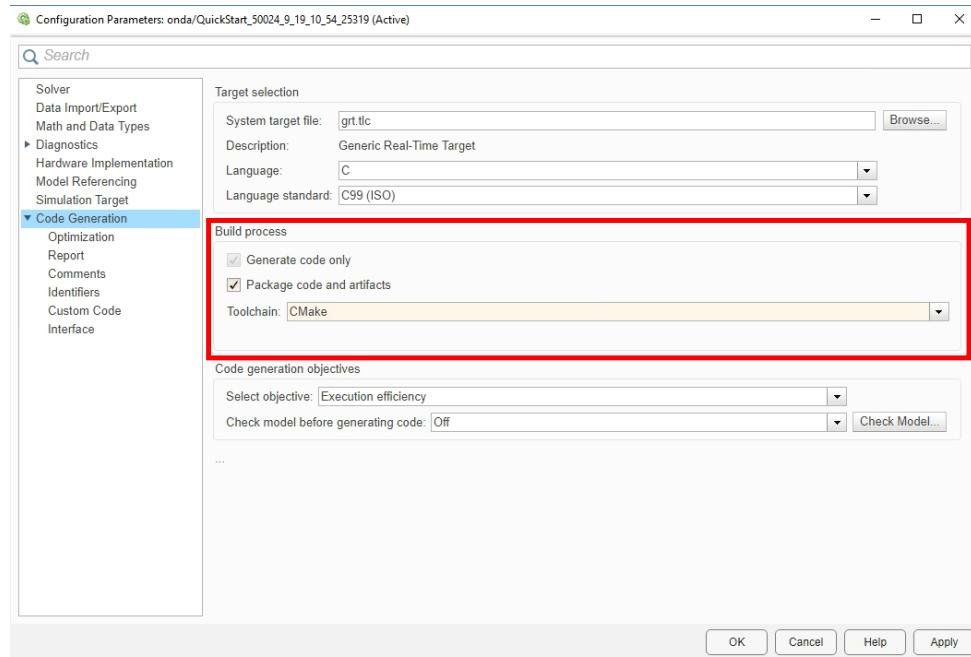


Figura 4.25: Selección del tipo de archivo de construcción

Generación de archivos de compilación

Para la construcción de los archivos, se seleccionó la opción de generar código, como se observa en la Figura 4.22 bajo el nombre de (Build).

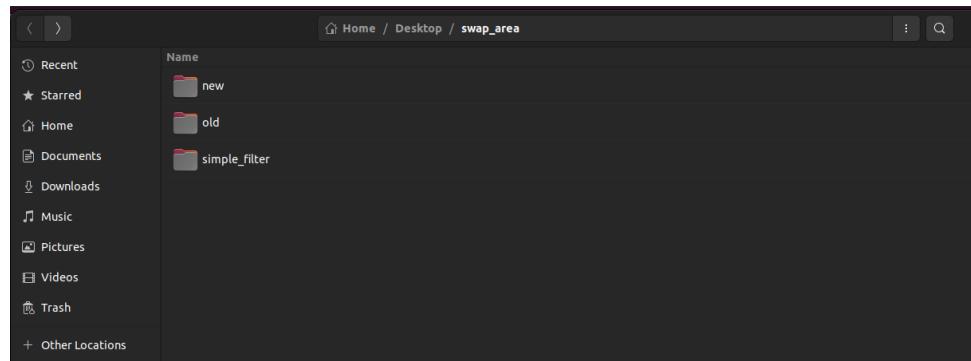


Figura 4.26: Archivo comprimido en el directorio swap_area

```

1 sudo docker cp /direccion/del/archivo
2 <id_de_contenedor>:/direccion/del/contenedor

```

Listing 4.16: Copiar archivos al contenedor, Linux

```

1 sudo docker cp <id_de_contenedor>:/direccion/del/contenedor
2 /direccion/del/archivo

```

Listing 4.17: Copiar archivos del contenedor, Linux

Seguido de esto copio el archivo comprimido generado en 4.3.1, al contenedor con Ubuntu 16.04 generado en 4.1.2. Para esto se colocó el archivo comprimido en un directorio lla-

mado swap_area, como se muestra en la Figura 4.26. Luego se descomprimió el archivo. Finalmente se envió el archivo al contenedor haciendo uso del comando 4.16.

4.3.3. Compilación del Código C generado

```
1 cmake -DCMAKE_C_COMPILER=arm-linux-gnueabihf-gcc
2 CMakeLists.txt -DMATLAB_ROOT=/home/test/simple_filter/R2024b/
```

Listing 4.18: Compilacion del programa, Linux

Figura 4.27: Make File

Figura 4.28: Binario llamado simple_filter

Para la compilación del archivo binario se utilizó del comando 4.18, el cual se encargó de construir el Makefile. En la Figura 4.27, una vez generado el Makefile se ejecutó el comando (Make) dando como salida los binarios requeridos para la ejecución del programa. Los mismos se observan en la Figura 4.28.

Una vez compilado el archivo binario, se continuó con el flujo que se presenta en el diagrama que se muestra en la Figura 4.1, lo cual sería la implementación de los binarios en una imagen de Yocto.

4.4. Flujo de Trabajo EmbedSynthGNC

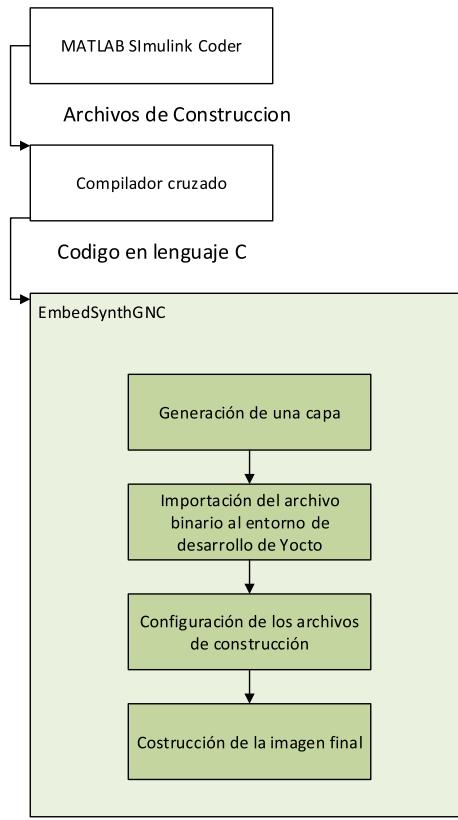


Figura 4.29: Flujo de trabajo EmbedSynthGNC

Anteriormente se realizó la compilación cruzada de un caso de estudio, el mismo ahora se debe de implementar en un sistema operativo a la medida mediante el flujo de trabajo de Yocto Project, como se mencionó en 2.4.1, Yocto Project es un marco de trabajo utilizado para el desarrollo de sistemas embebidos especializado en la construcción de distribuciones de Linux a la medida, cabe destacar que el flujo de trabajo a seguir se explica brevemente en la Figura 4.29.

En el desarrollo de esta sección se muestran los pasos que se siguieron para la generación de una imagen, la integración de una capa personalizada con el binario generado en 4.3.3 y la implementación de la misma en la tarjeta de desarrollo seleccionada.

4.4.1. Creación de una capa de Yocto

```
1 pwd
```

Listing 4.19: "Print Working Directory",Linux

```
1 source oe-init-build-env build/
```

Listing 4.20: Inicializar ambiente, Yocto

Para la generación de una capa de Yocto primero se debe estar en el directorio denominado POKY, esto se logró verificar por medio del uso del comando 4.19, seguido de esto se inicializó el entorno de desarrollo mediante el comando 4.20, el cual se encargó de todos los requerimientos necesarios para hacer uso de las variables de entorno con las cuales opera el marco de trabajo.

```
1 bitbake-layers create-layer <nombre-de-la-capa>
```

Listing 4.21: Generar nueva capa, Yocto

```
rex@20a26f16e5ac:~/test/poky/meta-EmbedSynthGNC/recipes-core imu$ tree
.
└── files
    └── IMUFusionSimulinkModel
        └── imu.bb
1 directory, 2 files
rex@20a26f16e5ac:~/test/poky/meta-EmbedSynthGNC/recipes-core imu$
```

Figura 4.30: Árbol de directorios de la capa

```
1 bitbake-layers add-layer ../<nombre-de-la-capa>
```

Listing 4.22: Agregar nueva capa, Yocto

Se utilizó el comando 4.21 encargado de generar el árbol de directorios que se muestra en la Figura 4.30. Luego se ejecutó el comando 4.22 para agregar la capa al archivo denominado bblayers.conf el cual contiene todas las rutas de acceso a las capas requeridas para generar la imagen. Para este caso de estudio se generó una capa con el nombre de (meta-embedsynthGNC).

4.4.2. Caso de estudio 1 - Filtro Básico en ZedBoard

En esta sección se integró el caso de estudio generado en 4.3.3, a un sistema operativo a la medida por medio del marco de trabajo de Yocto Project.

4.4.3. Integración del programa generado a la capa de Yocto

Para la implementación del binario generado en 4.3.3, se crearon algunos directorios, con el fin de mantener el orden y evitar problemas en la generación del sistema operativo. Como directorio principal se creó el directorio llamado (recipes-core), el mismo contiene un directorio llamado (caso_de_estudio_1) donde se colocó el archivo de configuración de la capa llamado (caso_de_estudio_1.bb); este archivo se generó mediante el comando que se observa en 4.21. Además de establecer este archivo se creó un directorio llamado (files) que será el encargado de almacenar el archivo binario compilado en 4.3.3.

filter.bb

El archivo filter.bb es el encargado de la configuración de la capa, el mismo contiene los comandos de instalación y la dirección, en donde se encuentra el archivo binario en el sistema de archivos de la imagen del sistema embebido.

```
DESCRIPTION = "Simulink App precompiled binary"
LICENSE = "CLOSED"
SRC_URI = "file:///simple_filter"

S = "${WORKDIR}"

do_install() {
    install -d ${D}${bindir}
    install -m 0755 ${WORKDIR}/simple_filter ${D}${bindir}/simple_filter
}

RDEPENDS_${PN} += "glibc"
```

Figura 4.31: Estructura del archivo filter.bb

La estructura que debe de contener ese archivo para instalar binarios en el sistema se puede observar en la Figura 4.31.

4.4.4. Generación de la imagen

```
1 bitbake-layers add-layer ../../<nombre-de-la-capa>
```

Listing 4.23: Generar archivos de desarrollador, Yocto

Antes de generar la imagen se tuvo en consideración ejecutar la línea de comando que se muestra en 4.23, esto con el fin de generar archivos de desarrollo en lugar de archivos de imagen en formato iso. Una vez generados estos cambios inicializo de nuevo el entorno por medio del comando 4.20.

```
1 IMAGE_INSTALL_APPEND+= caso\_de\_estudio\_1
```

Listing 4.24: Instalar la capa generada, Yocto

Para la instalación de la capa dentro de la imagen se editó el archivo de configuración local llamado local.conf, en la dirección build/conf/local.conf, donde se agregó la línea que se muestra en 4.24.

4.4.5. Implementación de la imagen en la tarjeta de desarrollo ZedBoard

Para la implementación de la imagen desarrollada 4.4.4 en la tarjeta de desarrollo, se desarrollaron los siguientes pasos en la máquina anfitrión.

Primeramente se formateó la tarjeta SD de al menos 4 GB, las particiones de la misma se tienen que observar de la siguiente forma:

- raíz = 100 MB FAT 32
- sistema de archivos = 3.5 GB ext6(linux filesystem format)

Se debe de ir a la ruta (ruta donde se encuentran los archivos de imagen de la zedBoard). En la máquina anfitrión se debe de ir a la ruta seleccionada para almacenar los archivos temporalmente y se copiaron los archivos del contenedor a la máquina anfitrión mediante el comando que se muestra en [4.17](#).

```

1 sudo cp boot.bin boot.scr
2 core-image-minimal-zedboard-zynq7.cpio.gz.u-boot
3 u-boot.img uEnv.txt uImage zynq-zed.dtb /media/root

```

Listing 4.25: Copiar archivos root, Linux

```

1 sudo cp core-image-minimal-zedboard-zynq7.tar.gz /mnt/partition2

```

Listing 4.26: Copiar sistema de archivos, Linux

Para el sistema Root se copiaron los archivos mediante el comando que se muestra en [4.25](#), por otro lado en la partición denominada FileSystem se copió el archivo "core-image-minimal-zedboard-zynq7.tar.gz" mediante el uso del comando que se muestra en [4.26](#).

4.4.6. Conexión de la tarjeta de desarrollo con el computador host

Como protocolo de comunicación se estableció primeramente el protocolo UART, el cual como se mencionó en [2.10](#) consiste en un protocolo de comunicación serie que permite la transmisión y recepción de datos de manera asíncrona entre dos dispositivos y en el caso de la tarjeta de desarrollo se conecta según se muestra en el diagrama de la Figura [4.32](#), mediante el uso del puerto marcado como "S.en" el diagrama. Para leer la consola se utilizó Minicom el cual se encarga de la emulación de terminal en Linux que permite la comunicación serie con dispositivos a través de puertos seriales.

Una vez que se estableció la conexión por medio de SSH como se menciona en [2.10](#), consiste en protocolo de comunicación en red que permite el acceso remoto seguro a sistemas, proporcionando autenticación y encriptación de datos, ya que es mejor que UART para comunicaciones remotas porque proporciona autenticación y encriptación, garantizando la seguridad de los datos transmitidos, mientras que UART es un protocolo simple y sin mecanismos de seguridad, adecuado solo para comunicaciones locales y de corto alcance.

El diagrama de este protocolo de comunicación se puede observar en [4.32](#), el cual se logra mediante la conexión al puerto denominado en el diagrama como e.

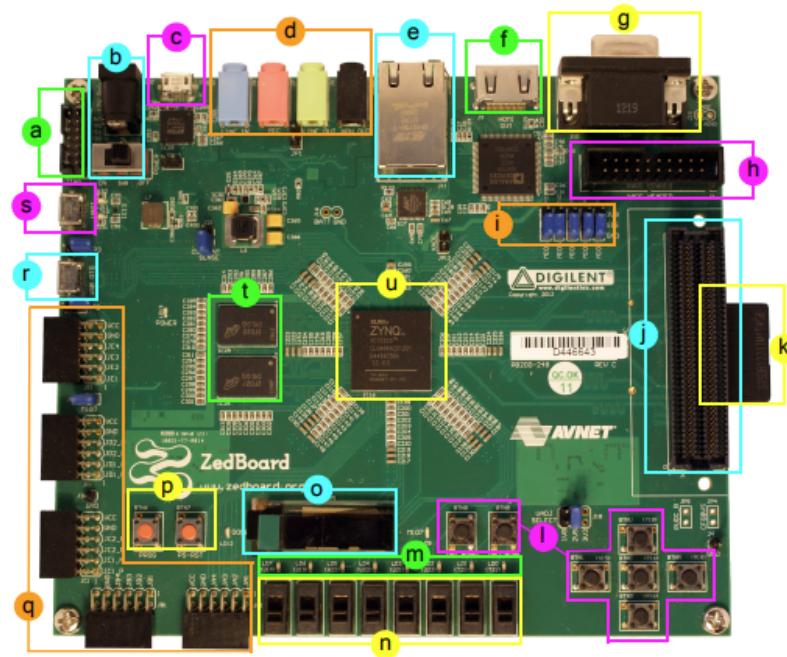


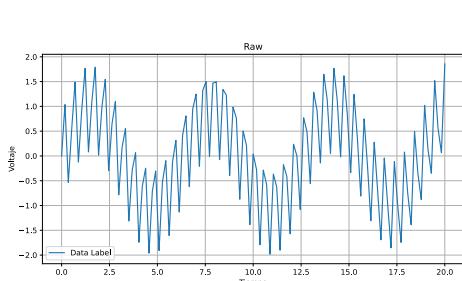
Figura 4.32: Puertos tarjeta de desarrollo ZedBoard

4.4.7. Ejecución del caso de estudio y resultados

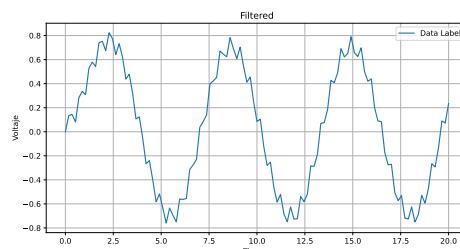
Una vez implementada la imagen de Yocto en la tarjeta de desarrollo se ejecutó el caso de estudio. Para esto fue necesario dirigirnos al directorio en el cual se instaló el archivo binario, en la ruta `usr/bin/simple_filter`. Una vez encontrado el archivo se ejecutó mediante el uso del nombre del mismo `simple_filter`. Al ejecutar el programa se generaron dos archivos de salida llamados `Raw_signal.mat` y `Filtered_signal.mat`, mediante el uso del programa en Python desarrollado se leyeron los archivos generados y como salida del programa se obtuvieron gráficos. Los resultados se transmitieron al computador por medio del comando 4.27.

```
1 scp user@ip:/ruta/del/archivo/zedboard .
```

Listing 4.27: Copiar archivo por protocolo SSH, Linux



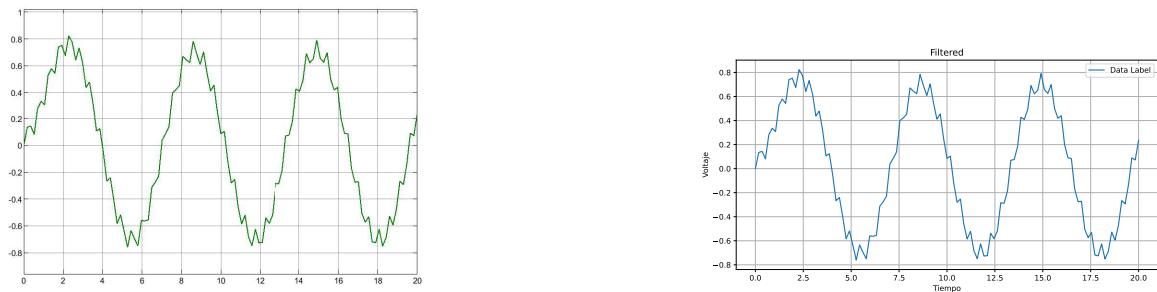
(a) Ondas Moduladas



(b) Onda resultante luego de la función de transferencia

Figura 4.33: Salida resultante de la imagen generada mediante el flujo de trabajo

4.4.8. Comparación de resultados



(a) Onda simulada resultante luego de la función de transferencia

(b) Onda experimental resultante luego de la función de transferencia

Figura 4.34: Comparación de la salida resultante simulada (izquierda) y experimental (derecha)

Como se pudo observar en la Figura 4.34, a la izquierda se puede observar la gráfica proveniente de la simulación del sistema, por otro lado en la derecha se puede observar la gráfica proveniente de la ejecución del sistema en la tarjeta de desarrollo, estas mediciones corresponden a las señales resultantes luego de la etapa de filtrado del caso de estudio desarrollado en esta sección.

Para un mejor análisis de resultados se utilizó el código de Python que se muestra en A, el cual se encarga de tomar tanto el archivo de salida de la simulación como el archivo de salida del caso experimental y compararlas, esto con el objetivo de medir el error promedio absoluto, el error cuadrático medio y la raíz cuadrada del mismo y de esta forma cuantificar las diferencias entre la señal de salida simulada y la experimental.

Para este caso de estudio se obtuvieron los siguientes resultados:

Tabla 4.1: Precisión de la implementación del caso de estudio 1

Métrica	Error
Error promedio absoluto	$1,930 \times 10^{-18}$ [V]
Error cuadrático medio	$2,14 \times 10^{-34}$ [V ²]
Raíz del error cuadrático medio	$1,46 \times 10^{-17}$ [V]

Los valores de error obtenidos son bajos, esto indica un alto nivel de correspondencia entre la señal simulada y la señal experimental. Por un lado tenemos el error promedio absoluto, el cual represente la diferencia promedio entre la simulación y el experimento, al ser esta métrica representada por un valor de $1,930 \times 10^{-18}$ V sugiere que las diferencias entre ambas señales son despreciables. Por otro lado, tenemos el error cuadrático medio, este es asociado con un valor de $2,14 \times 10^{-34}$ V², lo que indica que las desviaciones en las mediciones son mínimas y puntuales. Finalmente la raíz del error cuadrático medio, la cual es representada por el valor de $1,46 \times 10^{-17}$ V representa la magnitud promedio de las diferencias cuadráticas. La cercanía a cero que otorga este valor refuerza la alta precisión del modelo en relación con la señal experimental.

Al tener valores tan bajos en las métricas encargadas de medir el error de los modelos se puede respaldar que el proceso experimental es acorde a los resultados de simulación, cumpliendo con los requisitos de exactitud de forma notable.

4.5. Reflexión final

Los resultados de error obtenidos son satisfactorios, lo cual respalda la implementación del caso de estudio realizada a lo largo de este capítulo. Estos valores indican una correspondencia perfecta entre la simulación y el proceso experimental. La alta precisión alcanzada no solo valida el modelo desarrollado, sino que también resalta la consistencia y fiabilidad del proceso experimental. Es por esto que se aprueba el marco de trabajo realizado y se continúa con la investigación del mismo, ya que los porcentajes de error que se muestran en la Tabla 4.1 respaldan que se logra a cabalidad el establecimiento de un flujo de trabajo para el prototipado de algoritmos de control de orientación y navegación para aplicaciones espaciales.

Capítulo 5

Validación del sistema con aplicaciones de GNC

En el capítulo 4 se diseñó el flujo de trabajo encargado de implementar los archivos compilados, a la imagen

5.1. Caso de estudio 2 - IMU

Como caso de estudio de implementación se desarrolló la simulación de una Unidad de medición inercial (IMU), se siguió el uso del modelo que se presenta en [56]. Este ejemplo muestra cómo generar y fusionar datos de sensores IMU usando MATLAB Simulink. Permitiendo modelar con precisión el comportamiento de un acelerómetro, un giroscopio y un magnetómetro, además de fusionar sus salidas para calcular la orientación.

Una IMU es un grupo de sensores que incluye un acelerómetro para medir aceleración y un giroscopio para medir velocidad angular. Frecuentemente, también se incluye un magnetómetro para medir el campo magnético de la Tierra. Cada uno de estos tres sensores produce una medición de tres ejes, constituyendo una medición de nueve ejes en total. Además de esto un Sistema de Referencia de Actitud y Rumbo (AHRS) toma las lecturas de sensores de nueve ejes y calcula la orientación del dispositivo. Esta orientación se da en relación con el marco NED, donde N es la dirección del Norte Magnético. El bloque AHRS en Simulink logra esto usando una estructura de filtro de Kalman indirecto [56].

5.1.1. Implementación en MATLAB Simulink

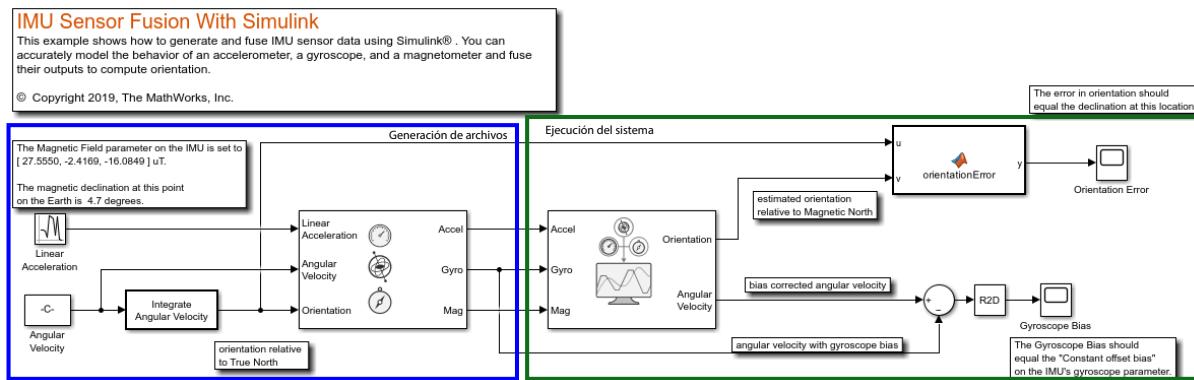


Figura 5.1: Diagrama completo del caso de estudio 2 - IMU [56]

Como se observa en la Figura 5.1, este es el caso de estudio que se propuso en [56], se le deben de realizar unas modificaciones de acuerdo al funcionamiento deseado, siempre generando datos en el ámbito de simulación en MATLAB para luego contrastar los mismos con los datos obtenidos en la ejecución del modelo en la tarjeta de desarrollo seleccionada.

5.1.2. Bloques utilizados para la implementación

Los bloques utilizados se obtuvieron en la librería de bloques de MATLAB Simulink. A continuación se muestran los bloques utilizados, así como la configuración empleada en los mismos para la correcta operación del modelo. La implementación del sistema se dividió en dos partes. La primera parte se encargó de generar los archivos necesarios para la operación del sistema mientras que la segunda parte del sistema, tomo los archivos de datos y se encargó de leerlos archivos con los datos y generar los dos archivos de salida del programa.

Sistema para la generación de archivos

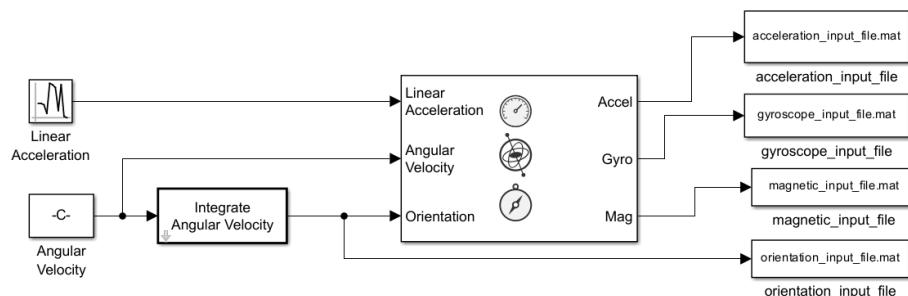
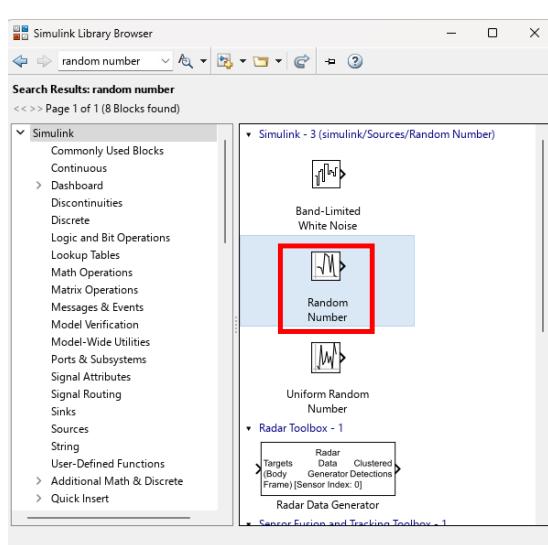
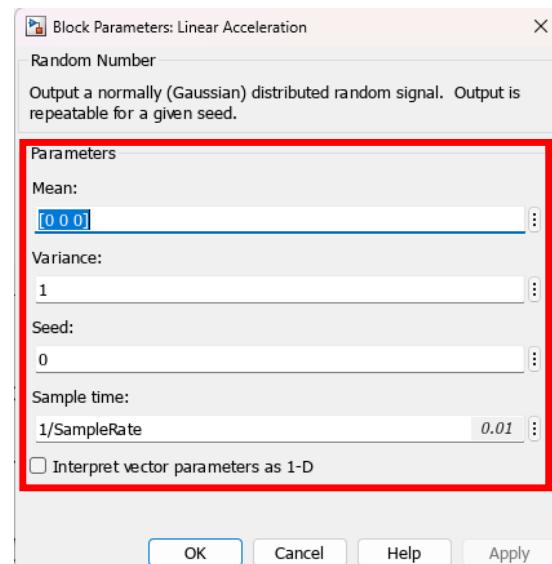


Figura 5.2: Diagrama utilizado para la generación de los archivos [56]

Este sistema fue el encargado de generar los archivos de entrada, estos contenían los datos de tiempo y valores para la correcta implementación del sistema, los bloques se utilizaron para construir el diagrama de la Figura 5.2.



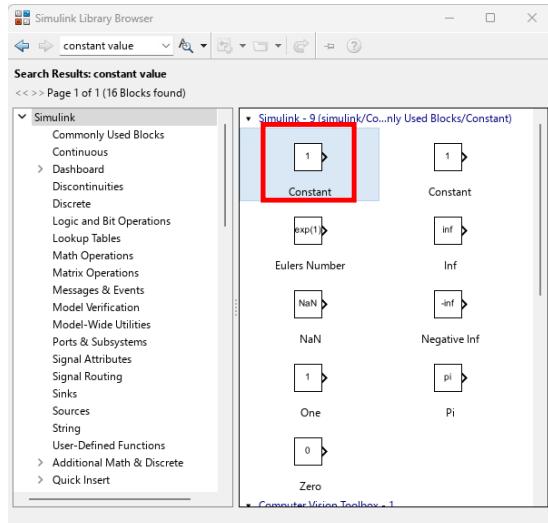
(a) Librería de bloques - Aceleración Lineal



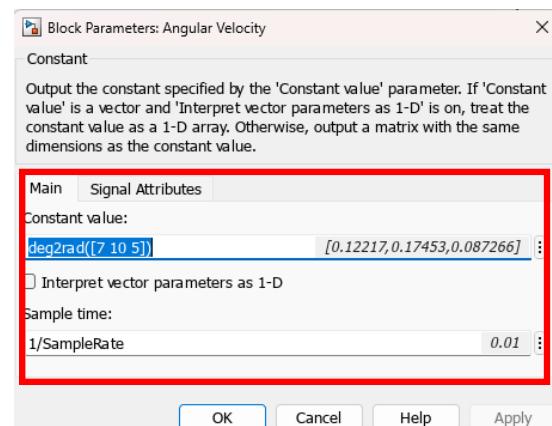
(b) Configuración del bloque aceleración lineal

Figura 5.3: Bloque para la aceleración lineal

Como se observa en la Figura 5.3, se presenta a la izquierda la librería donde se encuentra el bloque a utilizar para establecer la constante de la velocidad angular, para este caso se utilizó en el mismo el valor que se observa en la Figura 5.3b, además de algunas configuraciones adicionales requeridas por el bloque.



(a) Librería de bloques - Velocidad Angular

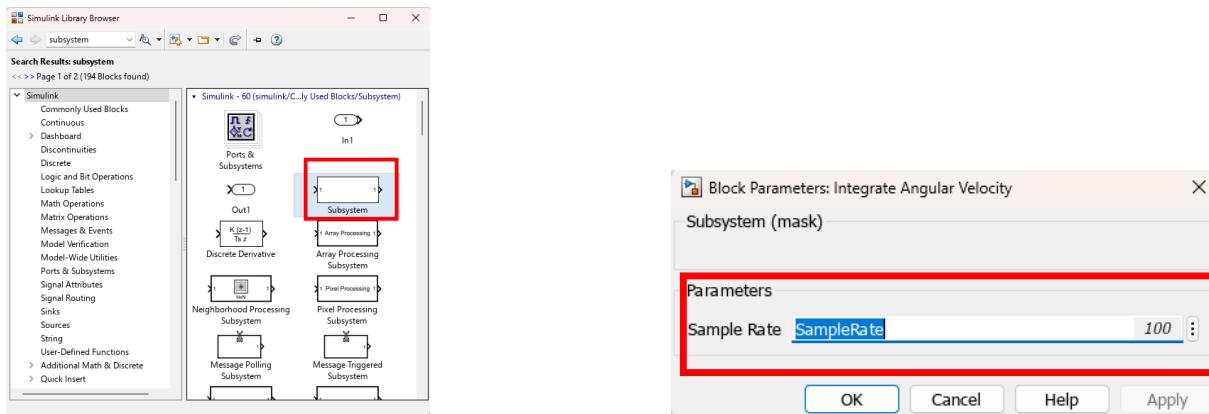


(b) Configuración del bloque velocidad angular

Figura 5.4: Bloque para la velocidad angular

Seguido de esto, en la Figura 5.4 se observa el bloque encargado de establecer la variable de la velocidad angular, a la izquierda el bloque a utilizar en la librería y a la derecha se

encuentra la configuración utilizada para este bloque.



(a) Librería de bloques - Integrador

(b) Configuración del bloque velocidad angular

Figura 5.5: Bloque para la integración de la velocidad angular

Adicional al bloque que se muestra en 5.4 también se implementó un bloque encargado de integrar el valor de la velocidad angular, para esto se usa el bloque que se muestra en la Figura 5.5, este mismo se encontró en la librería de bloques de Simulink como se muestra en 5.5a, también, en la Figura 5.5b se muestran los parámetros que se utilizaron en la configuración del bloque.

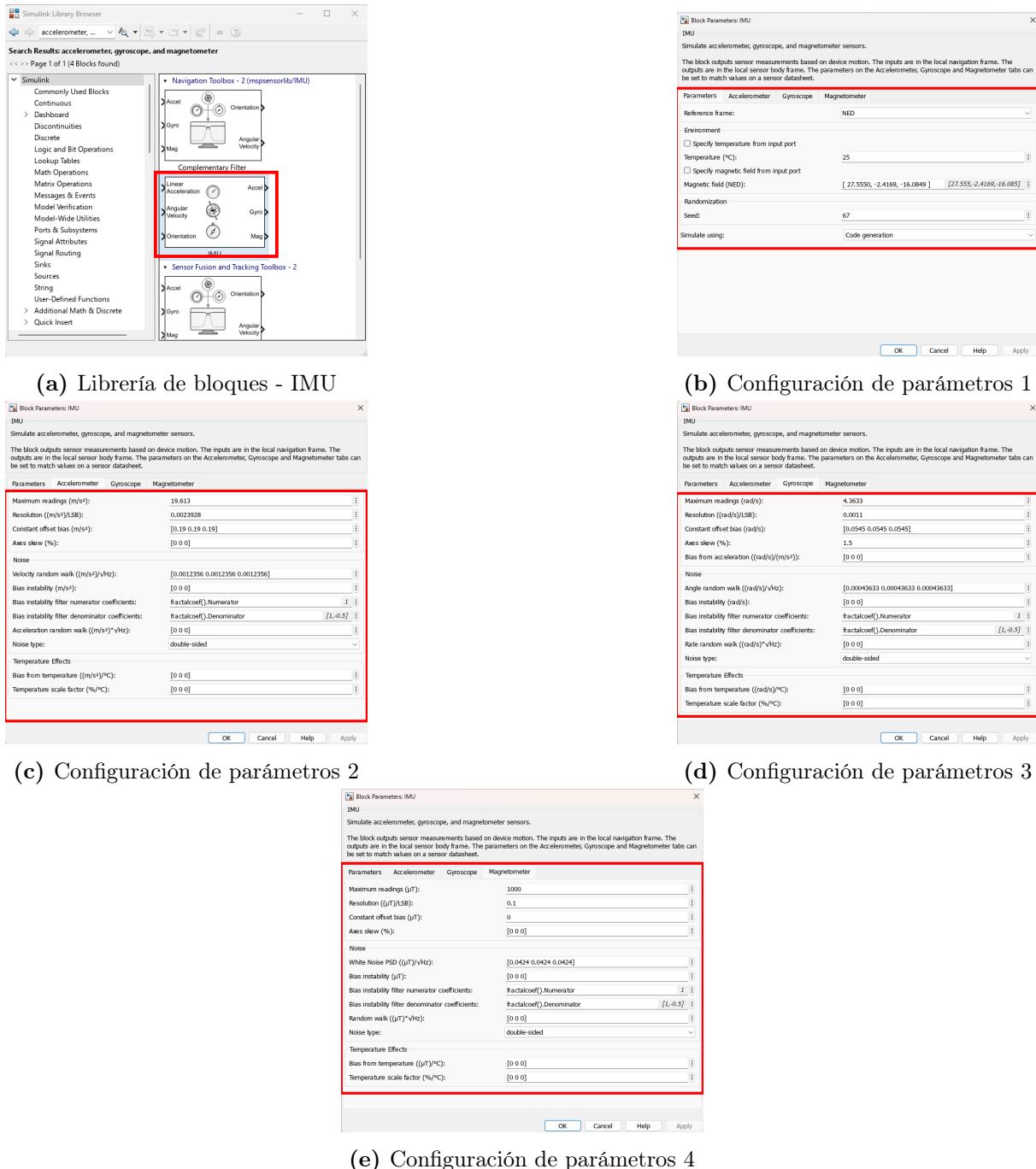
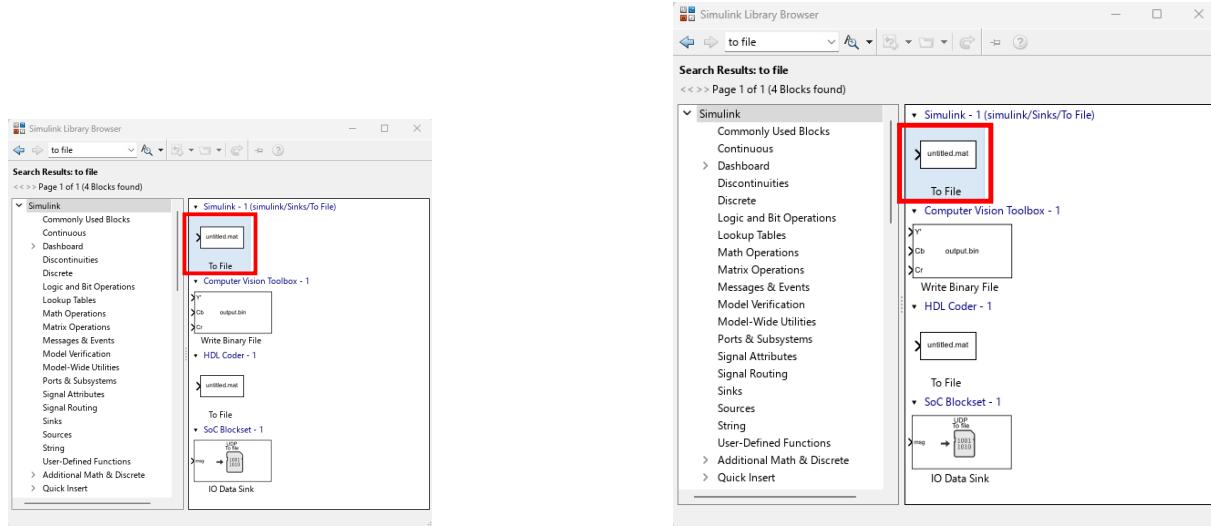


Figura 5.6: Bloque para la simulación del comportamiento de la IMU

Finalmente en la Figura 5.6 se presenta el bloque que se encargó de simular la detección y medición de la aceleración y rotación en diferentes ejes de un sistema. Por un lado en la Figura 5.6a se muestra el bloque en la librería. Por otro lado, en la Figura 5.6b la configuración del bloque respecto a los parámetros del mismo, esto contempló desde el marco de referencia a utilizar, la temperatura de operación del sistema, las componentes del campo magnético y la semilla, en la Figura 5.6c la configuración utilizada en el bloque para las componentes relacionadas con el acelerómetro, las mismas contemplan desde la configuración de máximos de lectura, resolución del sensor, el ruido y los efectos de

temperatura, en la Figura 5.6d se presenta la configuración del boque relacionada con los parámetros del giroscopio, estos contemplan algunos parámetros similares a los del acelerómetro y finalmente en la Figura 5.6e se muestra la configuración empleada para el magnetómetro. Cabe destacar que si se quiere replicar el experimento se deben de usar los parámetros mostrados en las imágenes contenidas en 5.6.



(a) Librería de bloques - Guardar en archivo

(b) Configuración de parámetros - Guardar en archivo

Figura 5.7: Bloque para guardar los datos en un archivo

Para generar archivos los cuales se utilizaron más adelante en este caso de estudio se utilizó el bloque que se muestra en la Figura 5.7, este se encargó de generar un archivo en formato (.mat) con el objetivo de proveer datos a las otras secciones de este caso de estudio, cabe destacar que la configuración del mismo se muestra en la Figura 5.7b en donde se establece el nombre del archivo de salida, la forma de almacenamiento de los datos y finalmente el nombre de la variable por la cual se accederán estos datos. Los nombres a utilizar son:

- acceleration_input_file
- gyroscope_input_file
- magnetic_input_file
- orientation_input_file

Estos nombres se deben de respetar a la hora de generar los archivos de salida, ya que el programa encargado de recibir estos datos buscara los archivos en el directorio bajo estos nombres.

Sistema para la lectura e interpretación de los archivos generados previamente

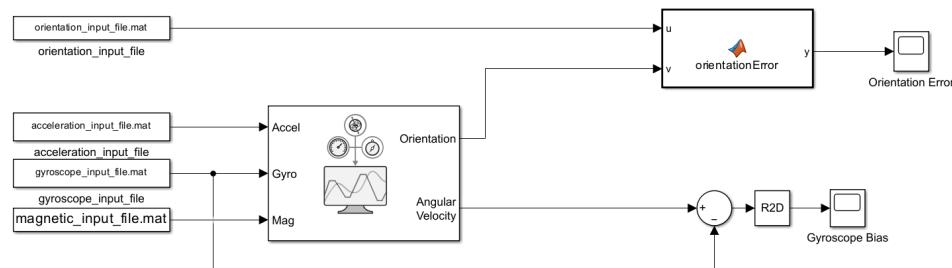
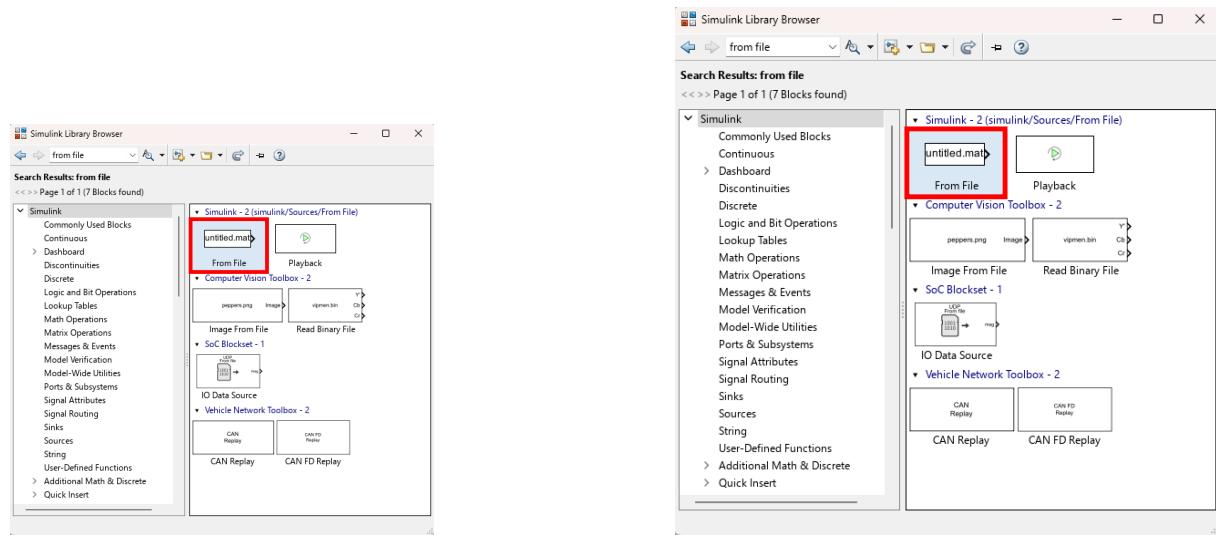


Figura 5.8: Diagrama utilizado para la interpretación de los archivos [56]

Una vez fue establecido el diagrama que se encarga de la generación de los datos, en esta sección se explican los bloques requeridos para la construcción del diagrama de la Figura 5.8.



(a) Librería de bloques - Leer de archivo

(b) Configuración del bloque encargado de la lectura de archivos

Figura 5.9: Bloque para la lectura de archivos

El desarrollo de este capítulo, en 5.1.2 se tuvo como salida del programa una serie de archivos generados. Para leer los archivos generados previamente se utilizó del bloque que se muestra en la Figura 5.9, para el correcto funcionamiento del sistema es muy importante que los parámetros de configuración que se muestran en la Figura 5.9b.

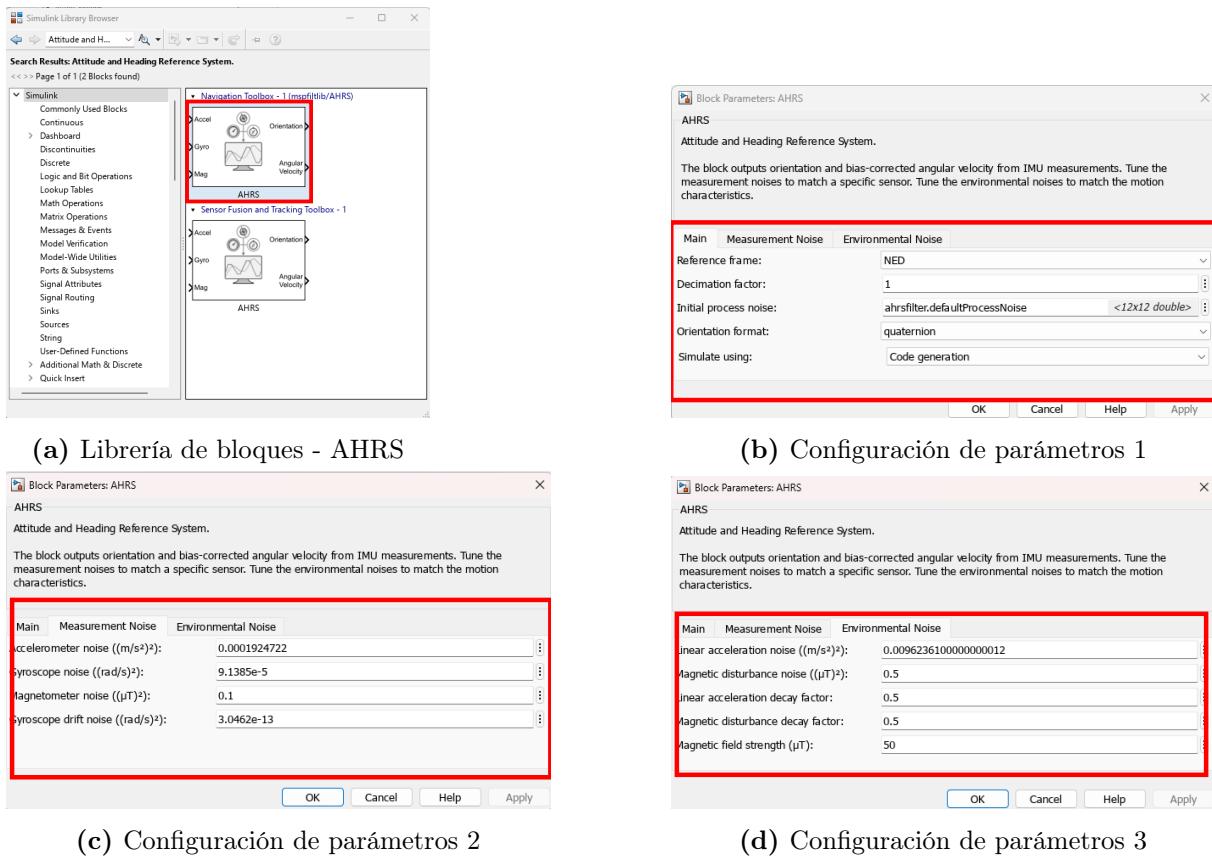
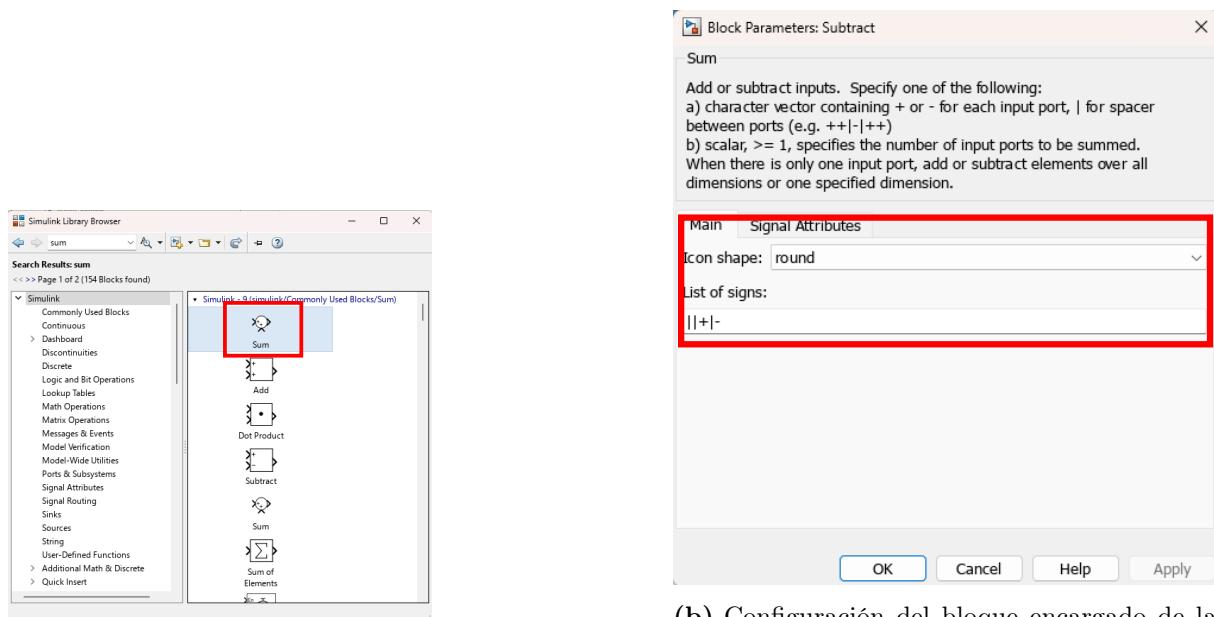


Figura 5.10: Bloque para la simulación del comportamiento de la IMU

En la Figura 5.10, se encontró el bloque denominado AHRS, este es un sistema que proporciona la estimación de la actitud y orientación de un objeto en 3D. Es por esto que se siguió una serie de configuraciones con el objetivo de lograr el correcto funcionamiento del módulo. Su principal función fue calcular la orientación del objeto usando datos de sensores como acelerómetros, giroscopios y magnetómetros. Por un lado en la Figura 5.10a, podemos observar el nombre del módulo en la Librería de bloques. Una vez dentro de los parámetros de configuración del bloque tenemos en la Figura 5.10b, los parámetros principales de configuración, seguido de esto en la Figura 5.10c, tenemos los parámetros encargados del ruido de la medición. Finalmente en la Figura 5.10d se configuran los parámetros relacionados con el ruido del ambiente.

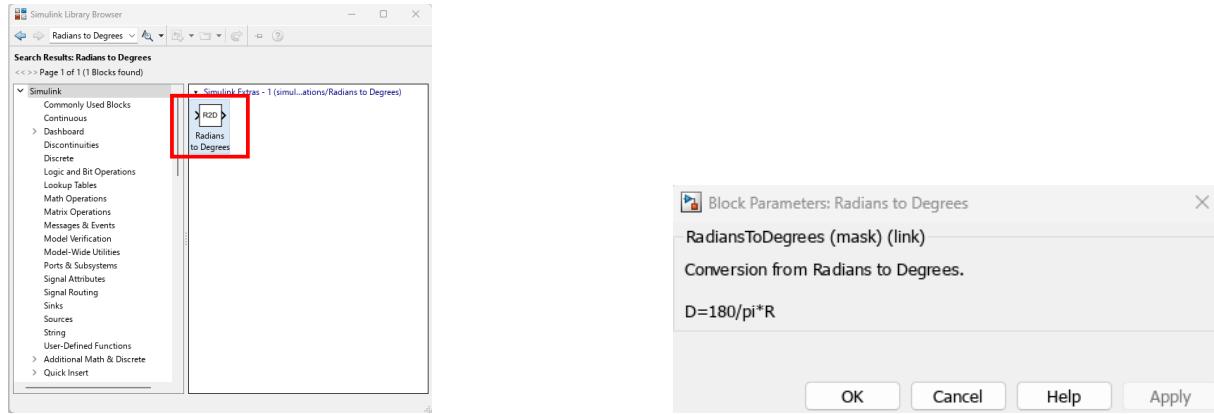


(a) Librería de bloques - Suma

(b) Configuración del bloque encargado de la suma de señales

Figura 5.11: Bloque para la suma de señales

Para realizar una resta de señales se utilizó el bloque suma, el mismo se puede observar en la Figura 5.11. Se debe de realizar la diferencia para calcular la desviación del giroscopio y de esta forma generar un archivo de salida con estos datos.

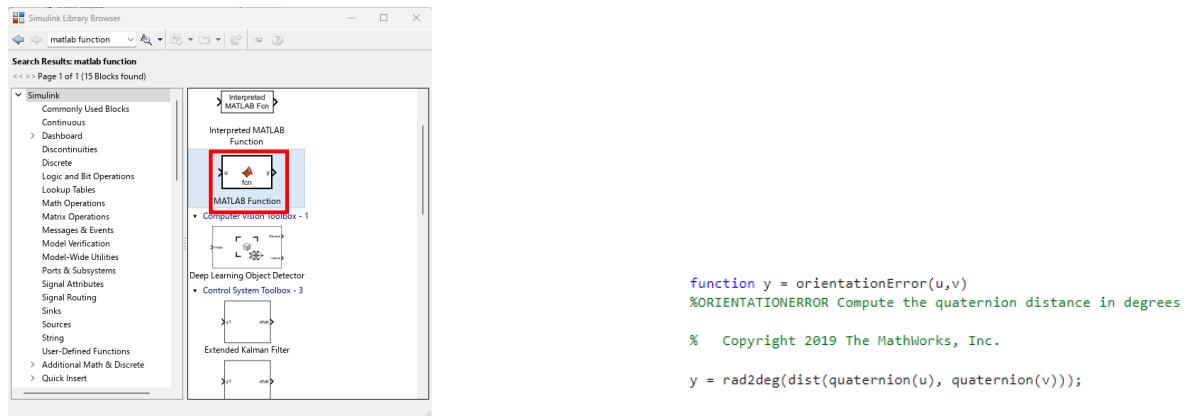


(a) Librería de bloques - Conversor de radianes a grados

(b) Configuración del bloque conversor de radianes a grados

Figura 5.12: Bloque para convertir de Radianes a grados

Los bloques de MATLAB trabajan utilizando las medidas de los ángulos en unidades de radianes, es por esto que se utilizó un bloque de transformación para obtener los resultados en grados y que sean más sencillos de interpretar tanto en los datos de salida como en los gráficos elaborados.



(a) Librería de bloques - Función

(b) Configuración del bloque de Función

Figura 5.13: Bloque para aplicar una función implementada mediante código

Finalmente se implementó un bloque de código encargado de calcular el error de orientación del sistema, esto con el fin de estimar la precisión con la cual el giroscopio simulado, en este caso de estudio se pudo determinar la orientación, en la Figura 5.13a se observa el bloque en la librería, seguido de esto en la Figura 5.13b se observa el código implementado dentro de este bloque. El archivo se guardó bajo el nombre de (IMUFusionSimulinModel) y el tiempo de ejecución se estableció en 1000ms.

5.1.3. Resultados de la simulación

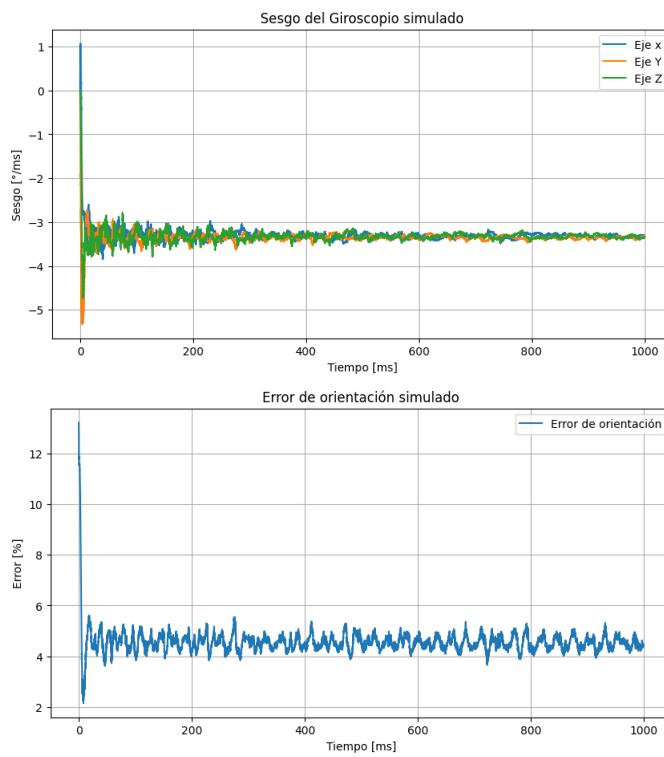


Figura 5.14: Datos simulados

Ejecutando el sistema en el entorno de simulación MATLAB Simulink se obtuvieron los resultados que se muestran en 5.14, al lado izquierdo se observan los datos de la desviación simulada del sistema, mientras que, al lado derecho se observan los datos correspondientes a error de orientación. Cabe estacar que el resultado es esperado, ya que la diferencia entre la orientación estimada y la verdadera debería ser casi 4.7 [grados], que es la declinación en esta latitud y longitud y en el bloque IMU, al giroscopio se le dio una polarización de 0,0545 [rad/s] o 3,125 [grados/s], que debería coincidir con el valor de estado estacionario. En la siguiente sección se detallaron los pasos a seguir para la implementación de este sistema en la tarjeta de desarrollo por medio del flujo de trabajo desarrollado en el capítulo 4.

5.1.4. Implementación en la Tarjeta de desarrollo mediante EmbeddedSynthGNC

Para la implementación en la tarjeta de desarrollo ZedBoard se ejecutó el flujo de trabajo que se desarrolló en la sección 4.3. El mismo es representado mediante el diagrama que se muestra en la Figura 4.20.

Primeramente se generaron los archivos de Código C desde MATLAB Simulink, para esto se deben seguir el diagrama de la Figura 4.20.

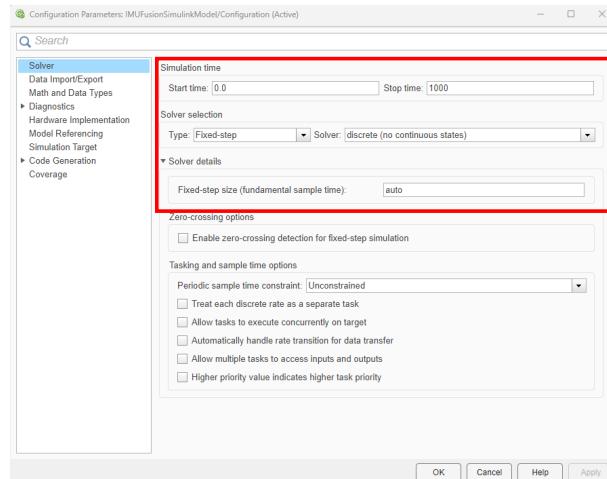


Figura 5.15: Definición del tiempo de ejecución del sistema

Como primer punto se realizaron las configuraciones que se muestran en la Figura 5.15 donde se definió el tiempo de ejecución del sistema, para este caso se estableció una ejecución de 1000 ms.

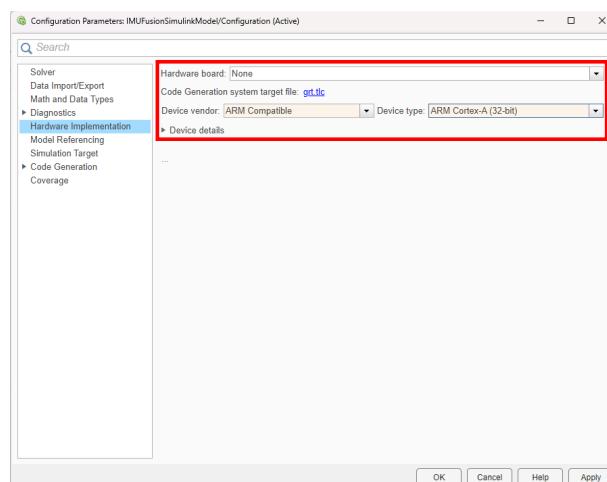


Figura 5.16: Definición del procesador objetivo y arquitectura

Como se muestra en la Figura 5.16 se establecio el procesador objetivo y la arquitectura del mismo. Finalmente se definió el tipo de archivo de construcción el cual se puede observar en la Figura 4.25.

El archivo resultante fue un archivo llamado IMUFusionSimulinModel.zip seguido de esto se debe de se exportaron los archivos al sistema Linux. Una vez exportados los archivos se descomprimieron los mismos en la carpeta denominada swap_area.

```
rex@rex-mllize:~/Desktop/swap_area/caso_IMU$ ls -l
total 240
-rwxr-xr-x 1 root root 115828 oct 16 18:40 IMUFusionSimulinModel
drwxrwxr-x 4 rex rex 4096 oct 31 20:32 IMUFusionSimulinModel_d
-rw-rw-r-- 1 rex rex 119971 oct 31 20:31 IMUFusionSimulinModel.zip
rex@rex-mllize:~/Desktop/swap_area/caso_IMU$
```

Figura 5.17: Archivo de construcción en el directorio swap_area

```
1 cmake -DCMAKE_C_COMPILER=arm-linux-gnueabihf -gcc
2 CMakeLists.txt -DMATLAB_ROOT=/home/test/IMUFusionSimulinModel/R2024b
/
```

Listing 5.1: Compilacion del programa , Linux

Una vez fueron descomprimidos los archivos en el directorio denominado como swap_area se enviaron al contenedor mediante el comando que se muestra en 5.17. Luego se construyó el archivo responsable de la compilación del código C, esto se logró mediante el comando que se muestra en 5.1. El archivo binario resultante se encuentra en la ruta /home/IMUFusionSimulinModel/IMURAW, este se envió al directorio denominado swap_area, donde el mismo se exportó al contenedor encargado de integrarlo a la imagen generada mediante el marco de trabajo de Yocto y el flujo de trabajo de EmbedSynthGNC.

Dentro del contendor del entorno Yocto se fue al directorio denominado meta-EmbedSynthGNC dentro del mismo se ingresó a la ruta (/poky/meta-EmbedsinthGNC/recipes-core) y en la misma se agrego un directorio con el nombre de (imu). Seguido, se inicializó el ambiente de trabajo mediante el uso del comando 4.20. Una vez inicializado el ambiente de trabajo se agregó la nueva capa al archivo local.conf esto con el fin que el binario con el nombre IMUFusionSimulinModel sea incluido en la generación de la imagen. Finalmente se repitieron los pasos establecidos en 4.4.5 donde se llevó a cabo la exportación de los archivos. Adicionalmente se preparó la memoria extraible de la tarjeta de desarrollo para los nuevos archivos.

5.1.5. Resultados de la implementación

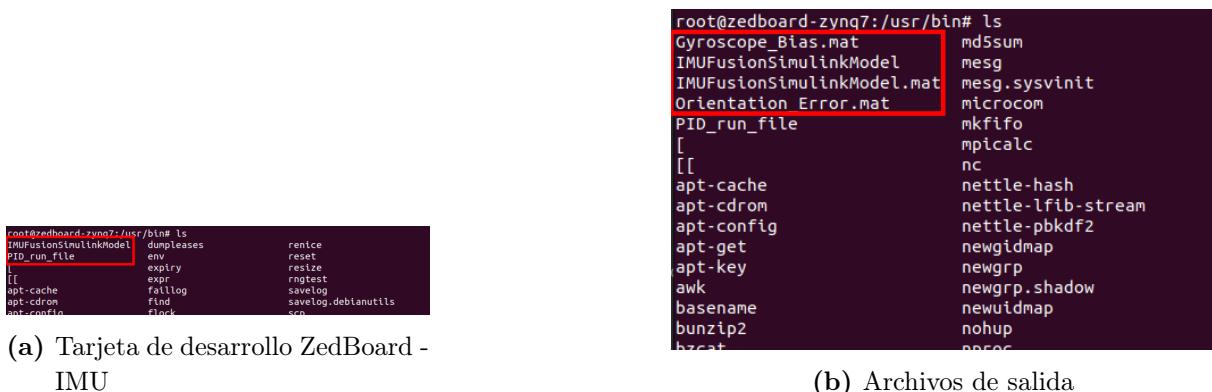


Figura 5.18: Programa IMUFusionSimulinModel implementado en la tarjeta de desarrollo

Como se puede observar en la Figura 5.18a se observa el binario contenido en la imagen dentro de la tarjeta de desarrollo. Una vez ejecutado el mismo se obtuvieron los archivos de salida que se muestran en la Figura 5.18b.

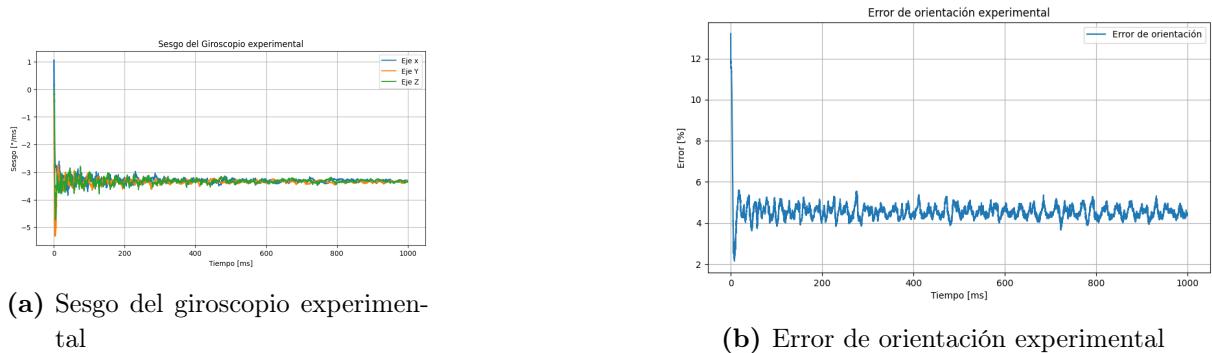


Figura 5.19: Datos de archivo de salida IMU

Analizando los mismos mediante el programa de Python A se obtuvieron los gráficos que se muestran en 5.19, donde en la Figura 5.19a se muestra el gráfico relacionado con el sesgo del giroscopio en sus tres ejes de operación, y en la Figura 5.19b se muestra el gráfico de error de operación del giroscopio. Al realizar la comparación con los datos simulados 5.1.3, se obtuvieron los siguientes resultados para el análisis de error.

Tabla 5.1: Precisión de la implementación del caso de estudio IMU respecto al eje X

Métrica	Error
Error promedio absoluto	$2,31 \times 10^{-15}$ [grados/s]
Error cuadrático medio	$3,09 \times 10^{-15}$ [grados/s ²]
Raíz del error cuadrático medio	$9,56 \times 10^{-30}$ [grados/s]

De los cuales se puede determinar que dado el orden de magnitud tan pequeño de los errores en cada eje, las mediciones del giroscopio son altamente precisas, con variaciones

Tabla 5.2: Precisión de la implementación del caso de estudio IMU respecto al eje Y

Métrica	Error
Error promedio absoluto	$2,36 \times 10^{-15}$ [grados/s]
Error cuadrático medio	$3,29 \times 10^{-15}$ [grados/ s^2]
Raíz del error cuadrático medio	$1,08 \times 10^{-29}$ [grados/s]

Tabla 5.3: Precisión de la implementación del caso de estudio IMU respecto al eje Z

Métrica	Error
Error promedio absoluto	$3,19 \times 10^{-15}$ [grados/s]
Error cuadrático medio	$4,58 \times 10^{-15}$ [grados/ s^2]
Raíz del error cuadrático medio	$2,10 \times 10^{-29}$ [grados/s]

mínimas. Las diferencias entre los ejes (ligeramente más altas en el eje Z) podrían deberse a factores menores de calibración o sensibilidad en el giroscopio, pero en general se logra obtener un desempeño excelente.

Por otro lado los datos relacionados con el error de orientación se obtiene que las diferencias mostradas en estas gráficas es dé.

Tabla 5.4: Precisión de la implementación del caso de estudio IMU respecto error de orientación compuesto

Métrica	Error
Error promedio absoluto	$1,28 \times 10^{-13}$ [grados]
Error cuadrático medio	$2,12 \times 10^{-13}$ [grados 2]
Raíz del error cuadrático medio	$4,51 \times 10^{-26}$ [grados]

Aunque el error en la orientación es de una magnitud algo mayor que en los ejes individuales del giroscopio, sigue siendo muy pequeño. Esto sugiere que el sistema de orientación es preciso, aunque hay un margen de acumulación de error que sería esperado en cálculos de orientación que integran múltiples ejes.

5.2. Caso de estudio 3 - PID

Finalmente como último caso de estudio se desarrolló un controlador PID (Proporcional-Integral-Derivativo) es una herramienta clave en los sistemas de control automático, diseñada para minimizar el error entre una señal de referencia y la señal de salida real. Su importancia radica en su capacidad para ajustar la respuesta del sistema, logrando un equilibrio entre rapidez y estabilidad. Esto permite que el controlador maneje eficazmente perturbaciones y cambios en el entorno, siendo aplicable a una variedad de sistemas, como motores eléctricos, sistemas de calefacción y procesos industriales complejos.

En el contexto de MATLAB y Simulink, estas herramientas ofrecen una plataforma visual que facilita la implementación y ajuste de controladores PID. A través de bloques específicos en Simulink, los ingenieros pueden modificar en tiempo real los parámetros proporcional, integral y derivativo, observando directamente cómo estos ajustes afectan la salida del sistema. Esta capacidad de simulación y diseño iterativo no solo optimiza el rendimiento del sistema controlado, sino que también proporciona un entorno propicio para la experimentación y el aprendizaje práctico en el campo del control automático.

5.2.1. Implementación en MATLAB Simulink

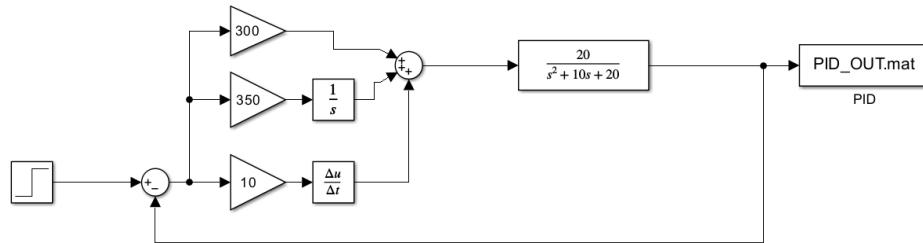


Figura 5.20: Diagrama completo del caso de estudio 3 - PID

Como se observa en la Figura 5.20, este es el caso de estudio que se propuso en [57], a este caso de estudio se le realizaron unas modificaciones de acuerdo al funcionamiento deseado, siempre generando datos en el ámbito de simulación en MATLAB para luego contrastar los mismos con los datos obtenidos en la ejecución del modelo en la tarjeta de desarrollo seleccionada.

5.2.2. Bloques utilizados para la implementación

Los bloques utilizados se obtuvieron en la librería de bloques de MATLAB Simulink. A continuación se muestran los bloques empleados, así como la configuración de los mismos para la correcta operación del modelo.

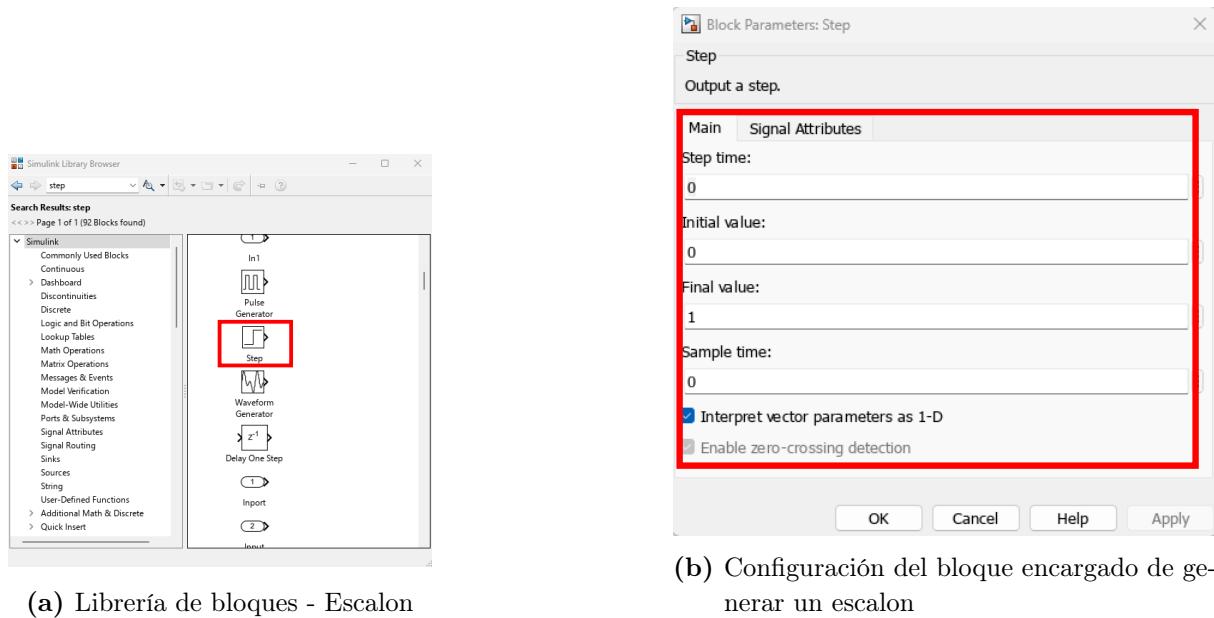


Figura 5.21: Bloque escalon

Primeramente para la implementación del modelo que se muestra en la Figura 5.20, se utilizó el bloque que se muestra en la Figura 5.21, el mismo se puede encontrar en la librería de bloques como se muestra en la Figura 5.21a, además de esto la configuración del mismo se observa en la Figura 5.21b.

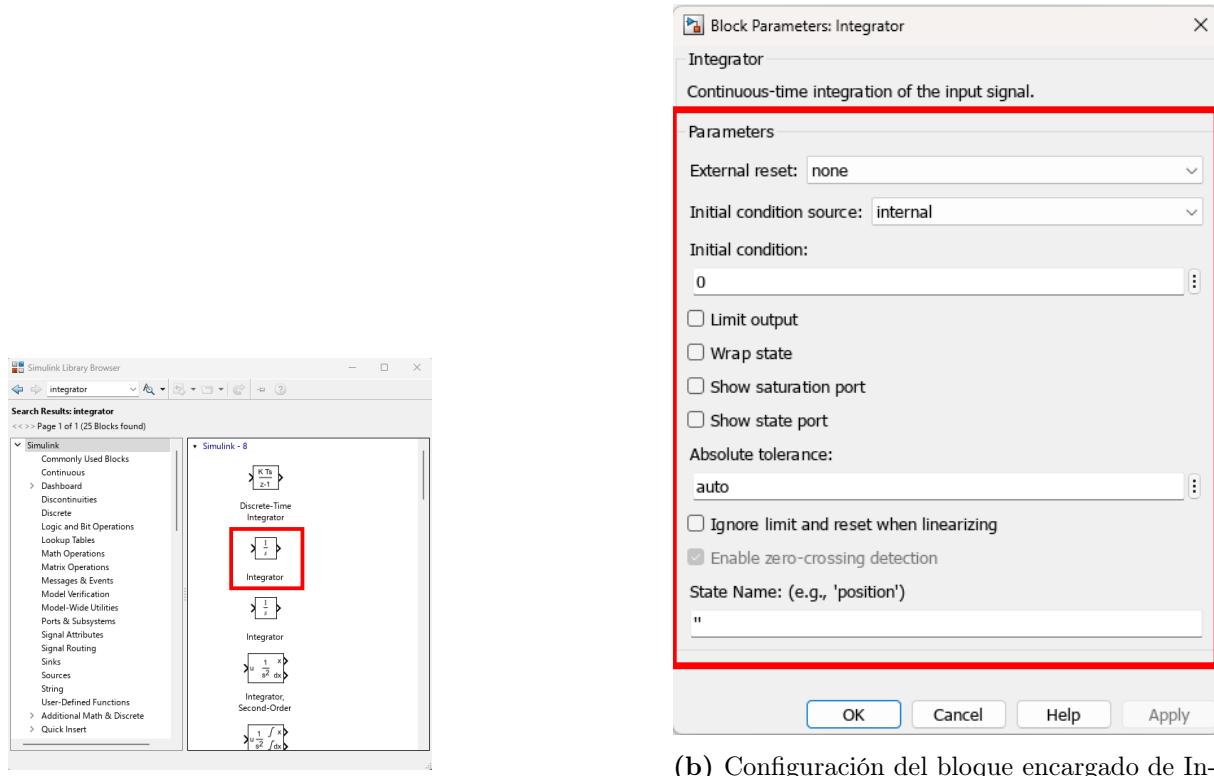
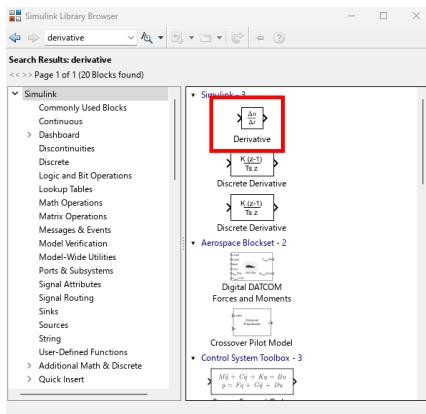
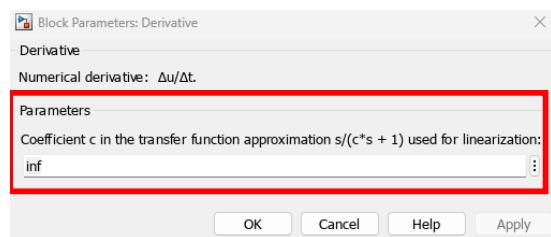


Figura 5.22: Bloque integrador

Por un lado, al realizar la implementación del controlador PID por separado se utilizó un bloque especializado para la integración, este se muestra en la Figura 5.22, es obtenido en la librería de bloques como se muestra en la Figura 5.22a. La configuración de este bloque se observa en la Figura 5.22b.



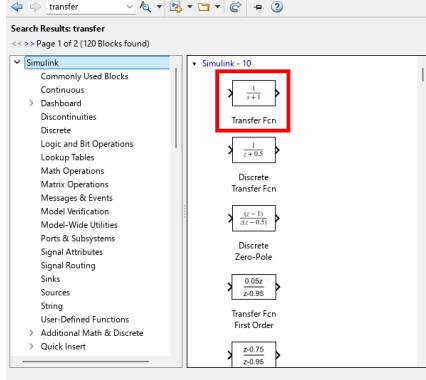
(a) Librería de bloques - Derivador



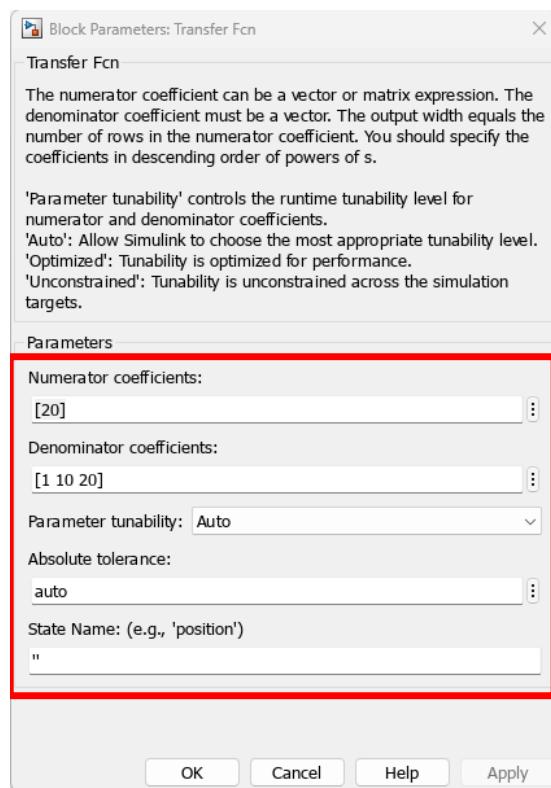
(b) Configuración del bloque encargado de derivar

Figura 5.23: Bloque derivador

Por otro lado, tenemos un bloque especializado para la derivación, se logró mediante el uso del bloque de la Figura 5.23, el mismo se obtuvo de la librería de bloques como se muestra en la Figura 5.23a. La configuración de este bloque se observa en la Figura ??.



(a) Librería de bloques - Funcion de trasnferencia



(b) Configuración del bloque encargado de aplicar la funcion de transferencia

Figura 5.24: Bloque funcion de transferencia

Al tratarse de la implementación de un control PID el mismo contó con la función de transferencia, esta fue implementada mediante el bloque que de la Figura 5.24, el mismo se encontró en la librería de bloques como se observa en la Figura 5.24a, además de esto

la configuración de la función de transferencia se observa en la Figura 5.24b.

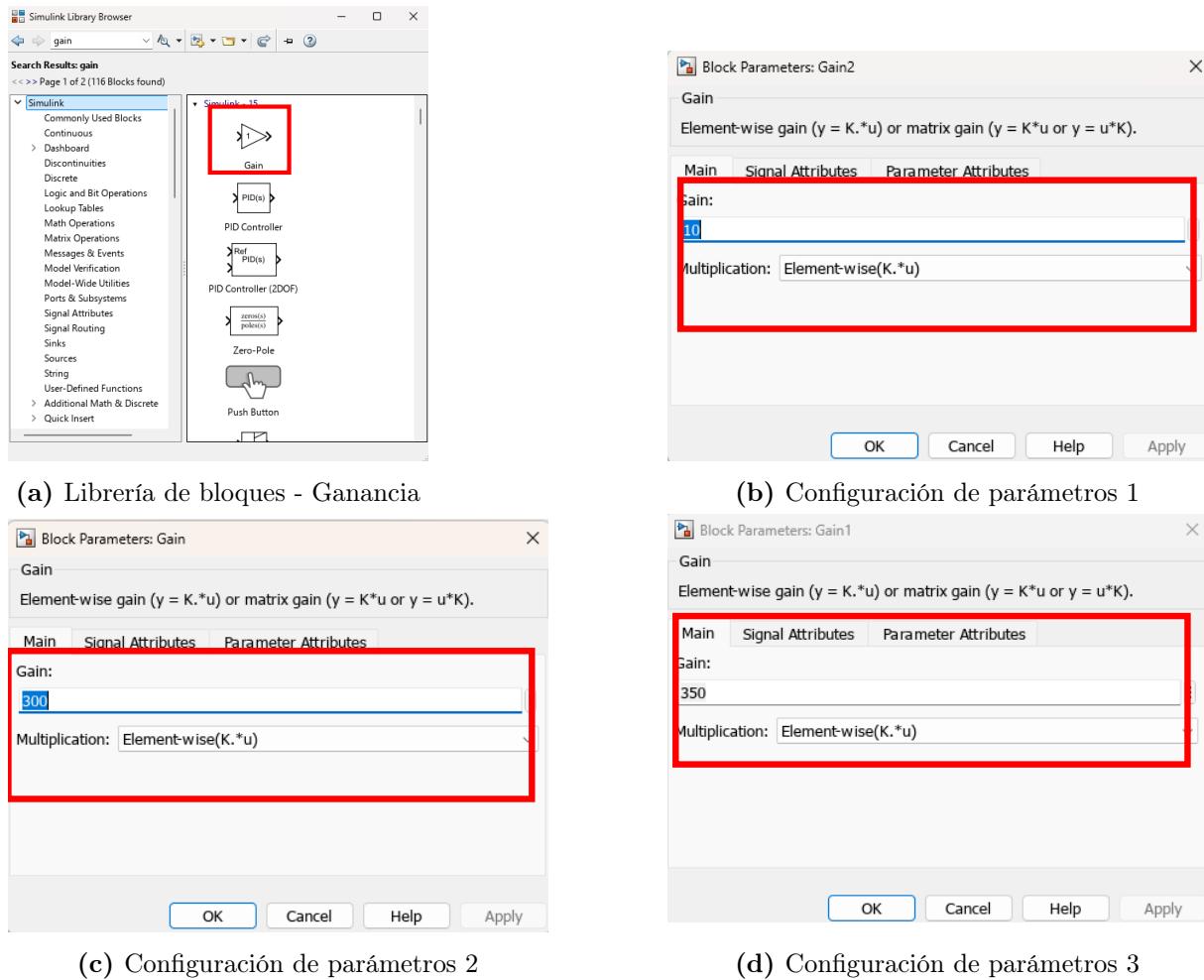
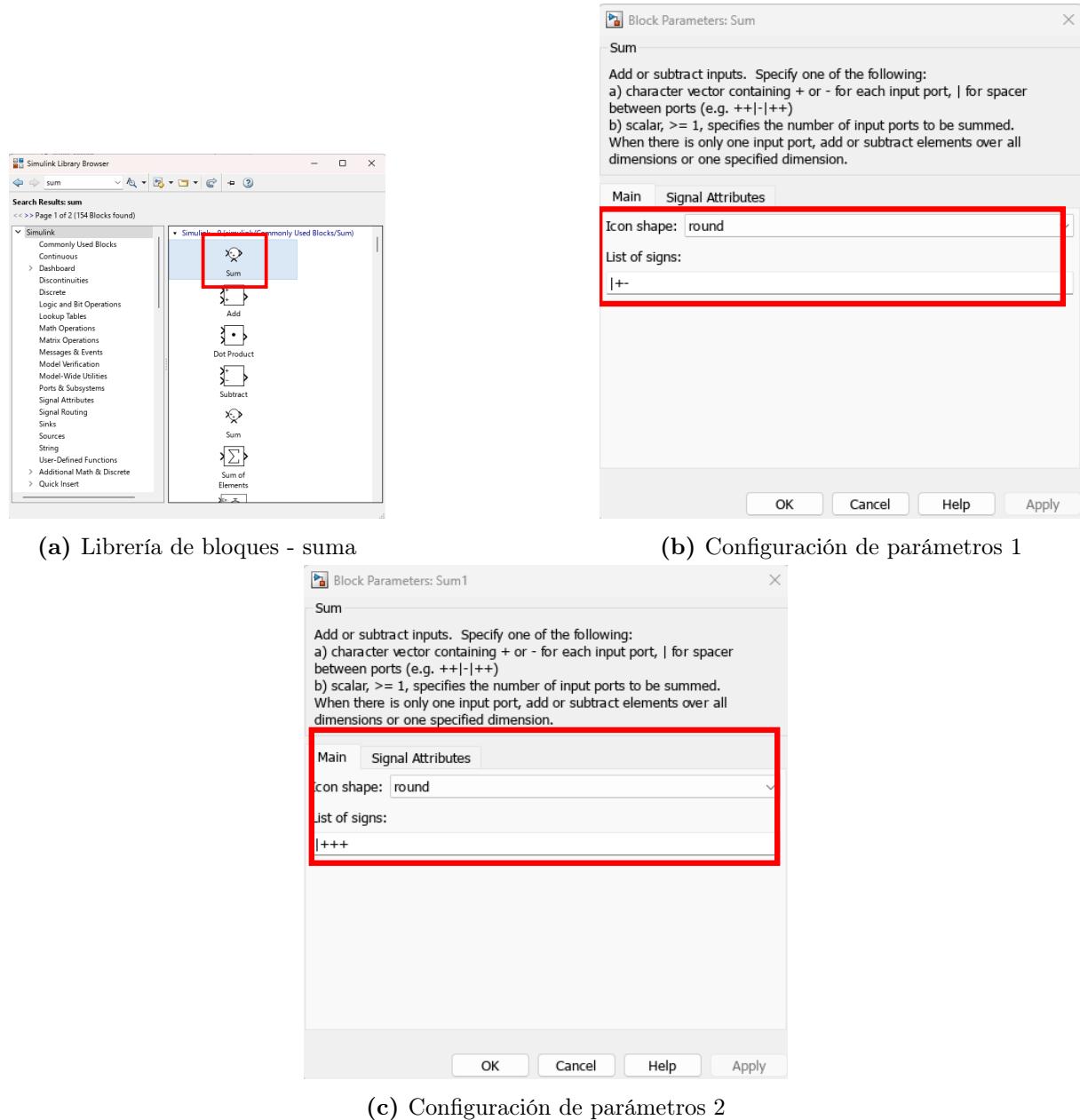


Figura 5.25: Bloque para la asignación de ganancias

También, se ingresaron los valores de las ganancias esto se realiza por medio del bloque de la Figura 5.25, se logró mediante la implementación de tres bloques de ganancia el primero se generó con la configuración que se muestra en la Figura 5.25b, el segundo se estableció según los parámetros indicados en la Figura 5.25c y finalmente el tercero se configuró como lo indica la Figura 5.25d.



Finalmente se implementaron dos bloques de suma, el primer bloque se encargo de realizar la realimentación del sistema de control, el mismo se implementa haciendo uso de bloque de la librería que se observa en la Figura 5.26a, esto mediante el uso de la configuración establecida en la Figura 5.26b, por otro lado el segundo bloque de suma se encargo de sumar las tres señales de salida del controlador PID este bloque se configuró como se muestra en la Figura 5.26c. Una vez implementado el sistema el archivo se guardó bajo el nombre de (PIDRunFile) y el tiempo de ejecución se debe establecer para 0.5ms.

5.2.3. Resultados simulados

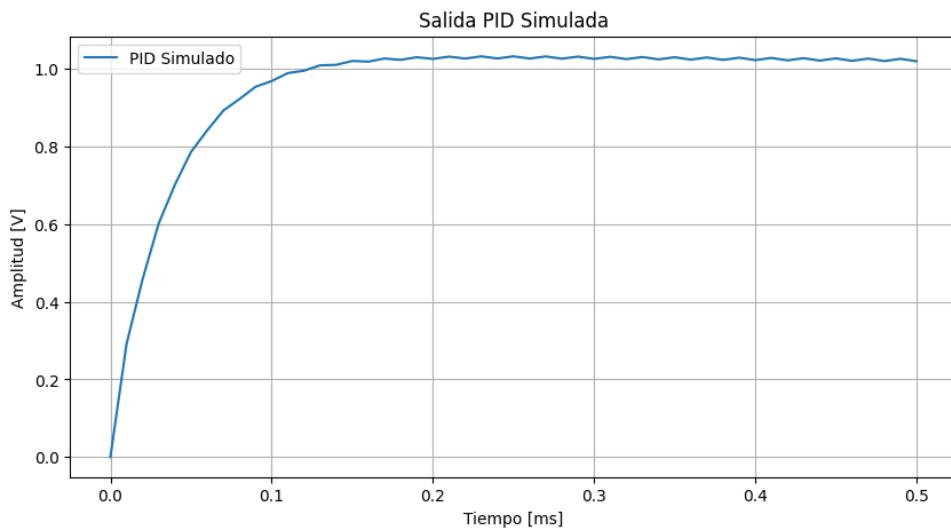


Figura 5.27: Salida simulada - PID

Cuando se ejecutó el sistema en el entorno de simulación MATLAB Simulink se obtuvieron los resultados que se muestran en 5.27. Cabe destacar que el resultado es esperado, ya que el valor de estado estacionario esperado para este modelo debería ser de 1.02 V. En las próximas secciones se detallaron los pasos a seguir para la implementación de este sistema en la tarjeta de desarrollo por medio del flujo de trabajo que se desarrolló en capítulo 4.

5.2.4. Implementación en la Tarjeta de desarrollo mediante EmbeddedSynthGNC

Para la implementación en la tarjeta de desarrollo ZedBoard se ejecutó el flujo de trabajo que se muestra en la sección 4.3. El mismo es representado mediante el diagrama que se muestra en la Figura 4.20.

Primeramente se generaron los archivos de Código C desde MATLAB Simulink, para esto se siguió el diagrama de la Figura 4.20.

Como se muestra en la Figura 5.28 se estableció el procesador objetivo y la arquitectura

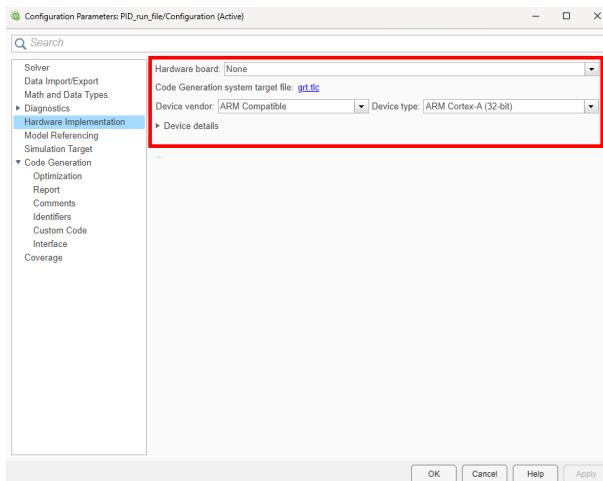


Figura 5.28: Definición del procesador objetivo y arquitectura

del mismo. Finalmente se definió el tipo de archivo de construcción el cual se observa en la Figura 4.25.

El archivo resultante fue un archivo llamado PIDRunFile.zip seguido de esto se exportaron los archivos al sistema Linux. Una vez exportados los archivos se descomprimieron los mismos en la carpeta denominada swap_area.

```
rex@rex-milize:~/Desktop/swap_area/caso_PID$ ls -l
total 96
drwxrwxr-x 4 rex rex 4096 oct 23 10:45 PID_run_file
-rw-rw-r-- 1 rex rex 92357 oct 23 10:44 PID_run_file.zip
rex@rex-milize:~/Desktop/swap_area/caso_PID$
```

Figura 5.29: Archivo de construcción en el directorio swap area

```
1 cmake -DCMAKE_C_COMPILER=arm-linux-gnueabihf-gcc
2 CMakeLists.txt -DMATLAB_ROOT=/home/test/PIDRunFile/R2024b/
```

Listing 5.2: Compilacion del programa , Linux

Una vez descomprimidos los archivos en el directorio denominado como swap_area se enviaron al contenedor mediante el comando que se muestra en 5.29. Una vez dentro del contenedor se construyó el archivo responsable de la compilación del código C, esto se logró mediante el comando que se muestra en 5.2. El archivo binario resultante se encuentra en la ruta /home/PIDRunFile/casodeestudiopid, el mismo se envió al directorio denominado swap_area, este se exportó al contenedor encargado de integrarlo a la imagen generada mediante el marco de trabajo de Yocto y el flujo de trabajo de EmbedSynthGNC.

Dentro del contendor del entorno Yocto se fue al directorio denominado meta-EmbedSynthGNC dentro del mismo se ingresó a la ruta (/poky/meta-EmbedSynthGNC/recipes-core) y en la misma se agregó un directorio con el nombre de (pid). Seguido, se inicializó el ambiente de trabajo mediante el uso del comando 4.20. Una vez inicializado el ambiente de trabajo se agregó la nueva capa al archivo local.conf esto con el fin que el binario con el nombre PIDRunFile sea incluido en la generación de la imagen. Finalmente se repitieron los pasos

establecidos en 4.4.5 donde se llevó a cabo la exportación de los archivos. Adicionalmente se preparó la memoria extraíble de la tarjeta de desarrollo para los nuevos archivos.

5.2.5. Resultados de la implementación

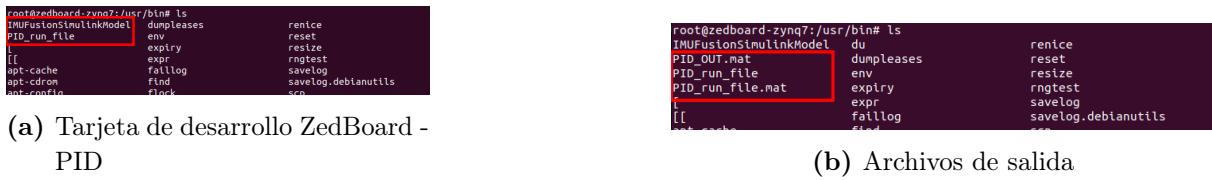


Figura 5.30: Programa PIDRunFile implementado en la tarjeta de desarrollo

Como se observa en la Figura 5.30a el binario contenido en la imagen dentro de la tarjeta de desarrollo. Una vez ejecutado el mismo se obtienen los archivos de salida que se muestran en la Figura 5.30b.

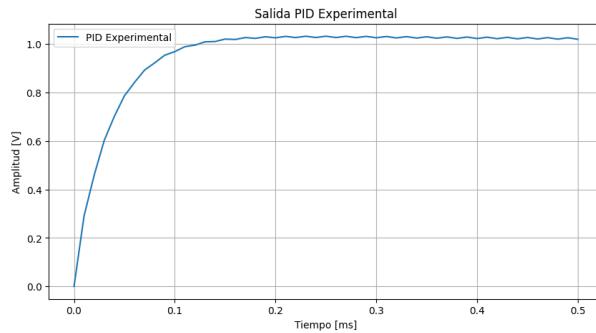


Figura 5.31: Gráfico de archivo de salida experimental

Analizando los mismos mediante el programa de Python A se obtuvo el gráfico que se observa en la Figura 5.31. Realizando una comparación con los datos simulados obtenidos en 5.2.3, se obtuvieron los siguientes resultados para el análisis de error.

Tabla 5.5: Precisión de la implementación del caso de estudio PID

Métrica	Error
Error promedio absoluto	$1,12 \times 10^{-32}$ [V]
Error cuadrático medio	$1,01 \times 10^{-34}$ [V^2]
Raíz del error cuadrático medio	$1,01 \times 10^{-17}$ [V]

Los resultados obtenidos muestran valores extremadamente bajos, indicando una alta concordancia entre las señales comparadas. El Error Promedio Absoluto de $1,12 \times 10^{-32}$ sugiere que las desviaciones promedio entre los datos experimentales y simulados son insignificantes, mientras que el Error Cuadrático Medio de $1,01 \times 10^{-34}$ refuerza este resultado al reflejar un bajo nivel de variabilidad en los errores al cuadrado. Finalmente, la Raíz del Error Cuadrático Medio (RMSE), con un valor de $1,01 \times 10^{-17}$, confirma

que las diferencias entre las señales son prácticamente despreciables, lo cual respalda la precisión del modelo simulado respecto al proceso experimental. Estos valores en conjunto demuestran una correspondencia casi exacta, validando la efectividad del modelo para replicar el comportamiento de la señal experimental.

5.3. Reflexión final

La implementación y análisis de dos casos de estudio, uno centrado en el uso de una Unidad de Medición Inercial (IMU) y otro en un controlador PID, han revelado resultados con errores notablemente bajos, lo que indica una alta precisión en ambos enfoques. La IMU, con su capacidad para medir aceleración y velocidad angular en tiempo real, mostró una correspondencia significativa entre los datos experimentales y los simulados. Los valores de error, casi nulos, sugieren que el modelo simulado captura con gran exactitud las dinámicas y variaciones de los movimientos medidos, lo cual es esencial para aplicaciones que requieren un monitoreo preciso de la orientación y posición en entornos críticos. La efectividad del modelo IMU indica que se puede confiar en los datos simulados como una representación fiel del comportamiento del sistema en condiciones reales.

De manera similar, el controlador PID logró un ajuste excepcionalmente alto entre la señal deseada y la respuesta obtenida en la simulación, con errores prácticamente despreciables que demuestran un control preciso sobre la señal en cuestión. La baja magnitud de error en ambos casos sugiere que el sistema de control es altamente efectivo en términos de corrección de desviaciones y en la capacidad del modelo para minimizar las diferencias entre los datos simulados y experimentales. Estos resultados no solo validan el rigor de las simulaciones y la calidad del modelado, sino que también brindan una base sólida para futuras aplicaciones y ajustes, dado que los modelos son capaces de replicar de manera precisa el comportamiento de sistemas reales. La consistencia en los bajos valores de error en ambos casos de estudio subraya la confiabilidad y aplicabilidad de estos modelos en escenarios de guía, navegación y control, donde la precisión es fundamental.

Capítulo 6

Conclusiones

El análisis realizado destacó a la Avnet ZedBoard como una plataforma de desarrollo óptima para el modelado de ingeniería de una computadora de navegación espacial. La arquitectura compartida con la EXA ICEPS, basada en el procesador ARM Cortex-A9 de 32 bits, permitió una comparación detallada y efectiva del rendimiento y las capacidades en un entorno controlado. Esto no solo validó los algoritmos en condiciones seguras, sino que también optimizó significativamente el proceso de desarrollo, preparándolo para su eventual implementación en un sistema crítico. La ZedBoard se consolidó como una herramienta fundamental para avanzar de manera segura y eficiente en el desarrollo de sistemas de guía, navegación y control espacial, cumpliendo satisfactoriamente el objetivo de identificar una plataforma de hardware adecuada para este propósito.

Los resultados obtenidos confirman de manera satisfactoria el logro del objetivo propuesto: establecer flujos de trabajo efectivos para el prototipado de algoritmos de control de orientación y navegación con hardware en el loop, específicamente para aplicaciones espaciales. La estrecha concordancia observada entre los resultados de simulación y los datos experimentales, combinada con los bajos porcentajes de error, evidencia la confiabilidad y precisión del marco de trabajo desarrollado. Esta validación asegura que el flujo de trabajo implementado cumple con los requisitos necesarios para la integración y prueba de algoritmos en entornos de hardware en el loop. Por lo tanto, se ha establecido una metodología robusta y fiable para la verificación y validación de sistemas de control de orientación y navegación espacial, lo que será de gran valor en futuras investigaciones y desarrollos en este campo.

La evaluación de los casos de uso de una computadora de navegación y control espacial, a través de la implementación de una aplicación de referencia demostrativa, ha arrojado resultados prometedores. La precisión alcanzada en los modelos de la Unidad de Medición Inercial (IMU) y del controlador PID confirma la capacidad de la aplicación para replicar con exactitud las condiciones reales, lo que es fundamental en entornos de guía, navegación y control espacial.

Los bajos niveles de error registrados en ambos casos demuestran que los modelos imple-

mentados no solo capturan fielmente el comportamiento dinámico del sistema, sino que también ofrecen una herramienta confiable para futuras aplicaciones y pruebas. Este alto grado de precisión en la simulación y el control proporciona una base sólida para el uso de esta computadora en misiones donde la precisión y la confiabilidad son críticas.

Capítulo 7

Recomendaciones

Realizar una evaluación comparativa continua del desempeño de la ZedBoard frente a nuevas plataformas de hardware embebido para mantener actualizado el sistema, considerando nuevas opciones con mayores capacidades o eficiencia energética, especialmente si surgen otros modelos compatibles con ICEPS de EXA.

Automatizar el entorno de compilación cruzada mediante scripts y herramientas como CE Docker, para facilitar la generación de binarios para ARM y simplificar la integración de futuros cambios en el código.

Implementar un sistema de versionado y pruebas automatizadas para los archivos de arranque y de sistema. Esto permitirá asegurar la compatibilidad y estabilidad del entorno a lo largo del ciclo de vida del proyecto y en futuras iteraciones.

Diseñar un marco de validación de algoritmos que permita evaluar la efectividad de cada algoritmo de control en simulaciones y pruebas de hardware en lazo cerrado. Esto ayudará a identificar mejoras en su rendimiento y adaptabilidad para aplicaciones GNC complejas

Bibliografía

- [1] L. Hewing et al., «Enhancing the Guidance, Navigation and Control of Autonomous Parafoils using Machine Learning Methods,» en *12th International Conference on Guidance, Navigation & Control Systems*, 2023, págs. 1-15.
- [2] MATLAB. «MATLAB y Simulink para sistemas espaciales.» (2024), dirección: <https://la.mathworks.com/solutions/aerospace-defense/space-systems.html> (visitado 16-07-2024).
- [3] «Introducción a la Ingeniería de Sistemas Espaciales,» Agencia Espacial Mexicana. (2017), dirección: https://www.educacionespacial.aem.gob.mx/images/convocatorias/images/mem17/04Introducion_ala_ISE.pdf (visitado 16-07-2024).
- [4] Á. R. Castaño, «Estimación de posición y control de vehículos autónomos a elevada velocidad.,» 2014. dirección: <https://api.semanticscholar.org/CorpusID:170879515>.
- [5] R. D. Culp y G. Bickley, «Guidance and control, 1993; Annual Rocky Mountain Guidance and Control Conference, 16th, Keystone, CO, Feb. 6-10, 1993,» 1993. dirección: <https://api.semanticscholar.org/CorpusID:108791083>.
- [6] A. Falcoz et al., «Guidance, Navigation & Control on-board architecture for Mars Sample Return Rendezvous & Capture,» *Papers of ESA GNC-ICATT 2023*, 2023. dirección: <https://api.semanticscholar.org/CorpusID:267285374>.
- [7] O. Salvador y D. Angolini, *Embedded Linux Development with Yocto Project*. Packt Publishing Ltd, 2014.
- [8] A. Vaduva, *Learning Embedded Linux Using the Yocto Project*. Packt Publishing Ltd, 2015.
- [9] F. Mihalič, M. Trnatič y A. Hren, «Hardware-in-the-loop simulations: A historical overview of engineering challenges,» *Electronics*, vol. 11, n.º 15, pág. 2462, 2022.
- [10] J. Montoya et al., «Advanced laboratory testing methods using real-time simulation and hardware-in-the-loop techniques: A survey of smart grid international research facility network activities,» *Energies*, vol. 13, n.º 12, pág. 3267, 2020.
- [11] S. Garrido, L. Moreno y C. Balaguer, «Identificación, estimación y control de sistemas no-lineales mediante RGO,» *Universidad Carlos III*, 1999.

- [12] J. S. G. Merchán, M. F. Rodríguez, G. J. C. Méndez y M. F. H. Morales, «Evaluación de modelos aproximados para el diseño de control automático en sistemas de riego a canal abierto,» 2019. dirección: <https://api.semanticscholar.org/CorpusID:230388188>.
- [13] F. Mesa, R. Ospina-Ospina y G. Correa-Vélez, «Estimación de variables de estado (LA y LC) en sistemas de control,» *Revista UIS Ingenierías*, 2020. dirección: <https://api.semanticscholar.org/CorpusID:228853996>.
- [14] C. A. Smith, A. B. Corripio y S. D. M. Basurto, *Control automático de procesos: teoría y práctica*. Limusa México, 1991.
- [15] C. Gombau, «Procesadores Intel vs AMD: Test,» *Computer hoy*, n.º 470, págs. 60-65, 2016.
- [16] F. Schwiegelshohn y M. Hübner, «Design of an attention detection system on the Zynq-7000 SoC,» *2014 International Conference on ReConfigurable Computing and FPGAs (ReConFig14)*, págs. 1-6, 2014. dirección: <https://api.semanticscholar.org/CorpusID:18920120>.
- [17] L. H. Crockett, R. A. Elliot y M. A. Enderwitz, *The zynq book tutorials for zybo and zedboard*. Strathclyde Academic Media, 2015.
- [18] P. G. de Aledo Marugán, «Simulación y verificación de propiedades no-funcionales para sistemas embebidos,» 2017. dirección: <https://api.semanticscholar.org/CorpusID:67290306>.
- [19] J. M. Herrera-López, Á. Galán-Cuenca, I. García-Morales, M. Rollón, I. Rivas-Blanco y V. F. Muñoz, «Entorno de trabajo cíber-físico para cirugía laparoscópica,» *Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial*, 2023. dirección: <https://api.semanticscholar.org/CorpusID:265202759>.
- [20] A. Leppakoski, E. Salminen y T. D. Hämäläinen, «Framework for industrial embedded system product development and management,» *2013 International Symposium on System on Chip (SoC)*, págs. 1-6, 2013. dirección: <https://api.semanticscholar.org/CorpusID:21473510>.
- [21] C. A. Peñaloza-Luna, G. E. Gallego-Rodríguez, J. J. Ramírez-Mateus, K. C. Puerto-López y K. Y. Sánchez-Mojica, «Simulación de un convertidor DC/DC cuadrático elevador con control modo corriente mediante Matlab/Simulink,» *Mundo FESC*, 2022. dirección: <https://api.semanticscholar.org/CorpusID:270944525>.
- [22] J. E. O. García, E. M. de Lourdes Loaiza Massuh y R. A. C. Aguilar, «Matlab como una herramienta informática útil a la contabilidad,» *RECIMUNDO*, 2022. dirección: <https://api.semanticscholar.org/CorpusID:250030773>.
- [23] D. G. Sáenz, J. R. Azagra, S. N. Canal y M. G. Martínez, «Laboratorio para el desarrollo de sistemas de navegación y control para UAVS multirrotor,» *Actas de las XXXIX Jornadas de Automática, Badajoz, 5-7 de Septiembre de 2018*, 2020. dirección: <https://api.semanticscholar.org/CorpusID:198488769>.

- [24] M. A. Chávez-Gudiño, A. Concha-Sánchez, F. M. Maciel-Barboza, S. K. Gadi, S. Thenozhi y R. O. J. Betancourt, «Desarrollo y control de un helicóptero de laboratorio de 2 GDL y de bajo costo,» *Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial*, 2023. dirección: <https://api.semanticscholar.org/CorpusID:259644850>.
- [25] J. E. Z. Daza, D. González-Montoya, E. E. H. Bravo, C. A. Ramos-Paja y D. A. Aponte-Roa, «Plataforma de prototipos de control rápido para sistemas fotovoltaicos basados en Arduino y Simulink,» *Revista EIA*, 2021. dirección: <https://api.semanticscholar.org/CorpusID:236424349>.
- [26] D. O. C. Sarmiento, «Simulation of Isolated Photovoltaic System in Matlab / Simulink,» *Mundo FESC*, 2019. dirección: <https://api.semanticscholar.org/CorpusID:270530814>.
- [27] A. Kusel, J. Schönböck, M. Wimmer, G. Kappel, W. Retschitzegger y W. Schwinger, «Reuse in model-to-model transformation languages: are we there yet?» *Software & Systems Modeling*, vol. 14, págs. 537-572, 2015.
- [28] D. Varró, «Model transformation by example,» en *Model Driven Engineering Languages and Systems: 9th International Conference, MoDELS 2006, Genova, Italy, October 1-6, 2006. Proceedings 9*, Springer, 2006, págs. 410-424.
- [29] R. Hyl y R. Wagnerová, «Fast development of controllers with Simulink Coder,» en *2017 18th International Carpathian Control Conference (ICCC)*, IEEE, 2017, págs. 406-411.
- [30] J. Krizan, L. Ertl, M. Bradac, M. Jasansky y A. Andreev, «Automatic code generation from Matlab/Simulink for critical applications,» en *2014 IEEE 27th Canadian Conference on Electrical and Computer Engineering (CCECE)*, IEEE, 2014, págs. 1-6.
- [31] G. Galeano, *Programación de sistemas embebidos en C*. Alpha Editorial, 2009.
- [32] L. Sugezky et al., «Desarrollo e implementación de herramientas de simulación de modelos para sistemas embebidos,» en *Congreso Argentino de Sistemas Embebidos*, 2016.
- [33] J. Sierra Rodríguez, «Compilación cruzada comparativa de desarrollo cruzado con C y Java para diferentes sistemas operativos,» Tesis doct., Universitat Politècnica de València, 2012.
- [34] P. J. Thomas et al., «Tendencias en el desarrollo de Aplicaciones para Dispositivos Móviles,» en *XX Workshop de Investigadores en Ciencias de la Computación (WICC 2018, Universidad Nacional del Nordeste)*, 2018.
- [35] B. Horan, «Cross Compile Environment,» en *Practical Raspberry Pi*, Springer, 2013, págs. 105-124.
- [36] F. H. Martínez, «Docker: A tool for creating images and launching multiple containers with ROS OS,» *Tekhnê*, vol. 19, n.º 1, págs. 13-22, 2022.

- [37] I. Docker, «Docker,» *linea]. [Junio de 2017]. Disponible en: <https://www.docker.com/what-docker>, 2020.*
- [38] T. Combe, A. Martin y R. Di Pietro, «To docker or not to docker: A security perspective,» *IEEE Cloud Computing*, vol. 3, n.º 5, págs. 54-62, 2016.
- [39] J. E. Eterovic, M. Cipriano y S. Nicolet, «Análisis de protocolos de comunicaciones para internet de las cosas,» 2018. dirección: <https://api.semanticscholar.org/CorpusID:149955331>.
- [40] E. J. Guananga Narváez y W. R. Vivas Díaz, «Comparación de protocolos de comunicación para internet de las cosas (IoT),» B.S. thesis, 2022.
- [41] E. Rojas-Ramírez, «Manejo de puerto UART,»
- [42] K. M. Coca, J. L. V. Ávila, J. G. P. Richard, R. S. Lara, M. A. R. Blanco y M. M. Alarcón, «INTERFAZ GRÁFICA PARA LA CONDUCCIÓN REMOTA DE UN PROTOTIPO CARROBOT MEDIANTE EL PROTOCOLO DE COMUNICACIÓN SSH (GRAPHICAL INTERFACE FOR REMOTE DRIVING OF A CARROBOT PROTOTYPE THROUGH THE SSH COMMUNICATION PROTOCOL),» *Pistas Educativas*, vol. 44, n.º 144, 2023.
- [43] A. Pellacani, M. Graziano y M. Suatoni, «Design, development, validation and verification of gnc technologies,» en *8th European Conference for Aeronautics and Sciences (EUCASS)*, 2019.
- [44] C. Pirat et al., «Mission design and GNC for in-orbit demonstration of active debris removal technologies with CubeSats,» *Acta Astronautica*, vol. 130, págs. 114-127, 2017.
- [45] C. R. N. M3, M. J. N. Drouet y M. G. N. Drouet, «ICEPS: Compact, all-purpose, USB 2.0 based small satellite system core,» 2019.
- [46] C. Barrera-Ramírez, Ó. González-Miranda y J. M. Ibarra-Zannatha, «Sistema de planeación y control de navegación para un vehículo autónomo en un entorno urbano,» *Pádi Boletín Científico de Ciencias Básicas e Ingenierías del ICBI*, 2022. dirección: <https://api.semanticscholar.org/CorpusID:260620410>.
- [47] S. Elert, «Programming possibilities using MATLAB simulink embedded coder on the example of data analysis from ahrs module,» en *Journal of Physics: Conference Series*, IOP Publishing, vol. 1507, 2020, pág. 082042.
- [48] S. R. Sánchez, «Programación de laboratorios de biología portátiles abiertos basados en Arduino con el lenguaje de programación visual XOD,» 2020. dirección: <https://api.semanticscholar.org/CorpusID:215856445>.
- [49] C. Sacta y K. David, «Desarrollo de un lenguaje de programación gráfico para microcontroladores,» 2011. dirección: <https://api.semanticscholar.org/CorpusID:170649818>.
- [50] S. T. Karris, *Introduction to Simulink with engineering applications*. Orchard Publications, 2006.

- [51] D. Casu, V. Dubanchet, H. Renault, A. Comellini y P. Dandr  , «EROSS+ Phase A/B1 Guidance, Navigation and Control design for In-Orbit Servicing,» *Papers of ESA GNC-ICATT 2023*, 2023. dirección: <https://api.semanticscholar.org/CorpusID:267272107>.
- [52] A. J. Bordano, G. G. Mcswain y S. T. Fernandes, «Autonomous Guidance, Navigation and Control,» 1991. dirección: <https://api.semanticscholar.org/CorpusID:108853424>.
- [53] P. Lourenço et al., «Verification & validation of optimisation-based control systems: methods and outcomes of VV4RTOS,» *Papers of ESA GNC-ICATT 2023*, 2023. dirección: <https://api.semanticscholar.org/CorpusID:267287945>.
- [54] J.-S. Ardaens y G. Gaias, «Integrated Solution for Rapid Development of Complex GNC Software,» 2015.
- [55] M. Tafazoli, D. Nikanpour y S. Saraf, «An Efficient Approach to Subsystem Design: Autonomous GNC-A Case Study,» 1998.
- [56] MathWorks, *IMU Sensor Fusion with Simulink*, Disponible en: <https://la.mathworks.com/help/fusion/ug imu-sensor-fusion-with-simulink.html> [Accedido: 27-oct-2024], MathWorks, 2024.
- [57] Microcontrollers Lab, *PID Controller Design in Simulink*, Accessed: 2024-10-31, n.d. dirección: <https://microcontrollerlab.com/pid-controller-design-simulink/>.

Apéndice A

Métricas de comparación de señales

```
1 import h5py
2 import scipy.io
3 import matplotlib.pyplot as plt
4
5 #Cargar los archivos .mat
6 #En la linea 7 se debe de colocar la direccion del archivo de
7 #simulacion generado por MATLAB
8 with h5py.File(r"archivo_simulado.mat", 'r') as archivo:
9     print("Claves del archivo:", list(archivo.keys()))
10    senal_simulada = archivo[list(archivo.keys())[0]][:]
11
12 #En la linea 12 se debe de colocar la direccion del archivo generado
13 #al ejecutar el programa en el ZedBoard
14 senal_experimental = scipy.io.loadmat('archivo_experimental.mat')
15
16 vector1 = senal_simulada
17 vector2 = senal_experimental
18
19 #Calculo del Error promedio absoluto
20 mae = np.mean(np.abs(vector1 - vector2))
21 print(f"Error Promedio Absoluto (MAE): {mae}")
22
23 #Calculo de la raiz del error cuadratico medio
24 rmse = np.sqrt(np.mean((vector1 - vector2) ** 2))
25 print(f"Raíz del Error Cuadrático Medio (RMSE): {rmse}")
26
27 #Calculo del error cuadratico medio
28 mse = np.mean((vector1 - vector2) ** 2)
29 print("Error Cuadrático Medio (MSE):", mse)
```

Listing A.1: Métricas de comparación de señales