

# Tarea 3 - IRB2001

Profesor: Jorge Díaz  
jjdiaz6@uc.cl

Ayudante: Alonso Rivera  
adrivera1@uc.cl

Publicación: Martes 24 de Octubre.

Entrega: Viernes 24 de Noviembre (23:59 hrs).

## 1. Indicaciones

- El puntaje asociado a cada pregunta está incluido al lado de ella, la nota final consiste en la suma del puntaje de todas las preguntas (+1 base).
- La entrega es en canvas y consiste de un archivo .zip que contenga un informe y la estructura de la tarea (puedes descargarla clonando [este repositorio](#))
- La tarea es individual, pudiendo discutirla con sus pares. Toda referencia externa debe citarse.

## 2. Parte práctica

Para la realización de esta tarea es necesaria la utilización del programa [Webots](#), compatible con Windows, Linux y macOS ([Guía de instalación](#)), también es necesario contar con Python 3 (de preferencia [Python3.11](#)) y se recomienda fuertemente el uso de la librería [Numpy](#) para agilizar los cálculos.

### 2.1. Simulación (Webots)

En este caso utilizaremos un robot modelo “Turtlebot Burger” y un laberinto de 10m x 10m.

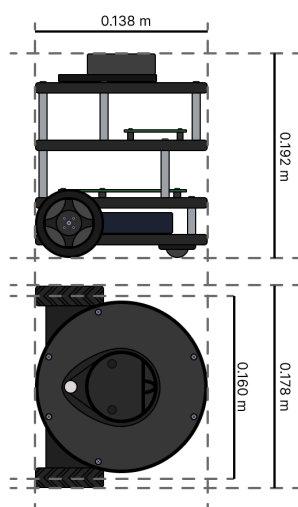


Figure 1: Turtlebot burger

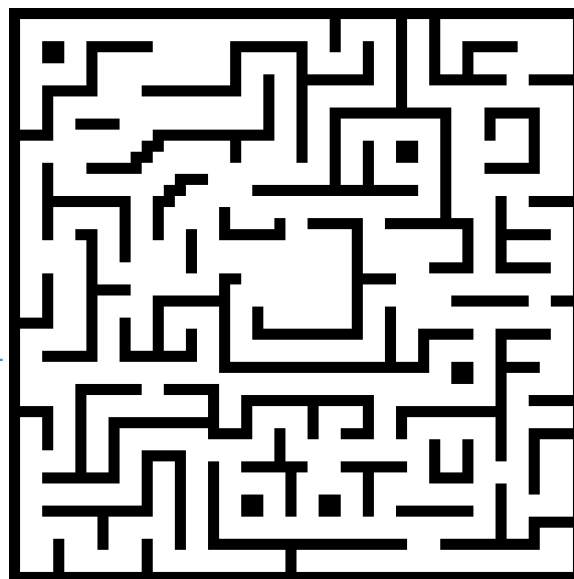
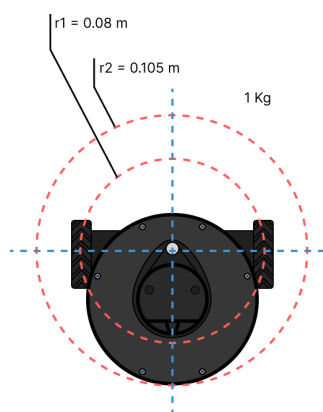


Figure 2: Laberinto

HINT: el robot cuenta con un módulo “[gps](#)” y un módulo “[gyro](#)” que junto con la función integrada en Python “[dir\(\)](#)” te serán útiles.

#### 2.1.1. Mapeo (SLAM) (0.25 ptos.)

En la carpeta “simulador/controllers/01\_mapping” debes implementar un controlador que de manera autónoma se ubique y registre **todo** el mapa del *World file* “maze.wbt” a partir de los sensores integrados en el robot.

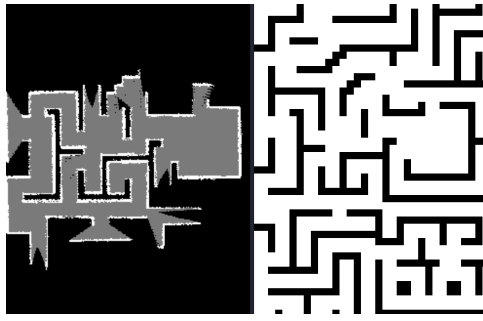


Figure 3: Ejemplo mapa odométrico

Deberás hacer uso del módulo **LiDAR LDS-01** integrado en tu Turtlebot, este toma  $N = 240$  muestras, una cada  $\theta = 360/N$  grados, con una distancia radial maxima de  $L = 1.8$  m, ruido artificial en la medición con un coeficiente de 0.0086 y un periodo de muestreo *timeStep*.

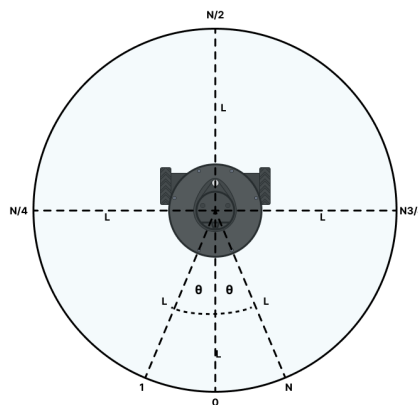


Figure 4: LDS-01

### 2.1.2. Localización (0.5 ptos.)

En la carpeta “simulador/controllers/02\_location” debes implementar un controlador que sea capaz de encontrar la ubicación del robot en cualquier parte del *World file* “maze.wbt” en función de los datos del sensor LiDAR, en este caso se entrega un código donde las funciones gps y gyro estan modificadas para que sólo puedas utilizarlo para detectar el movimiento del robot y no obtener la posición exacta, también se te entrega un mapa global en formato .png (1m:1px) por lo que puedes decidir usar este o el que generaste en la pregunta anterior.

### 2.1.3. Localización con obstáculos (0.75 ptos.)

En la carpeta “simulador/controllers/03\_location\_obstacle” debes implementar un controlador que sea capaz de encontrar la ubicación del robot en cualquier parte del *World file* “maze-obstacle.wbt” en función de los datos del sensor LiDAR. Nuevamente se te entrega un código donde las funciones gps y gyro están modificadas, y el mapa cuenta con obstáculos que harán que tus mediciones tengan errores mucho más grandes. Se te entrega el mismo mapa que en la pregunta anterior, este no cuenta con información de estos obstáculos. Puedes asumir que estos últimos son estáticos.

\*No es válido el uso de la cámara integrada.

\*\*Se espera que se pruebe moviendo manualmente el robot a posiciones que tengan obstáculos.

### 2.1.4. Planificación de Trayectorias (1.25 ptos.)

En la carpeta “simulador/controllers/04\_path\_planning” debes implementar un controlador capaz de moverse desde un punto A a un punto B en el *World file* “maze.wbt”, contarás con una variable “MODO”, si su valor es igual a 1 deberás encontrar el camino mas rápido (considerando pesos para

cada movimiento teniendo en cuenta el costo de los giros y la aceleración en rectas), en el caso de que la variable tenga valor 0 deberás encontrar el camino más corto (distancia manhattan), para ambos casos puedes usar una representación interna previa del mapa y los valores de los sensores, puedes ocupar cualquier algoritmo (A, DFS, BFS, Dijkstra, etc) pero debes justificar la elección de este para decidir cual entrega el camino más corto y el más rápido. En el caso de que MODO tenga valor 2, debes encontrar el camino de A hasta B sin usar el mapa global, se recomienda utilizar A\* ([ejemplo](#)).

Puedes obtener los puntos A y B de la función entregada `get_points` (n:int), esta retorna un “numpy array” de dimensiones [n, 2] con n posiciones válidas por lo que deberás utilizar n=2 (caso base).

\*Se espera que desde cualquier posición primero llegue hasta A y luego hasta B.

\*\*Tener en consideración 0.3 metros de tolerancia para la meta (distancia manhattan) (punto B)

### 2.1.5. Planificación de Trayectorias con obstáculos (1.25 pts.)

En la carpeta “simulador/controllers/05\_path\_planning\_obstacle” debes implementar un controlador capaz de moverse desde un punto A a un punto B (obtenidos de la misma manera que la pregunta anterior) en el *World file* “maze-obstacle2.wbt”, en este caso no importa que tan rápido o corto sea el camino, pero contarás con obstáculos en el mapa que debes esquivar, la mayoría de estos no estan en el rango visible del LiDAR por lo que deberás hacer uso del modulo “[camera](#)” integrado en el robot, este cuenta con una función de reconocimiento de objetos y distancia de la cámara, si el objeto detectado es un “*Rabbit*” deberás deveras evitarlo y cambiar de camino, pero si es una “*can*”, debeás cambiar de objetivo para llegar a un nuevo punto C (deberás hacer otra petición a la función `get_points`)(en caso de encontrarte con otra “*can*” no debes hacer nada distinto), si es cualquier otro objeto puedes ignorarlo o esquivarlo en caso de no permitirte el paso.

\*En caso de que alguno de los puntos sea un conejo se considera como una ruta no valida y debes reiniciar el proceso considerando nuevos puntos.

\*\*Tener en consideracion 0.5 metro (distancia manhattan) de tolerancia para la meta (punto B o C)

## 2.2. Visión por Computador (YOLO) (1 pts.)

Haciendo uso del modelo YOLO de la libreria [ultralytics](#), deberas entrenar un modelo de IA que logre jugar el juego del archivo “select\_game.py”, este muestra 4 imagenes al azar donde 1 pertenece a la carpeta “game/correct\_images” y las otras 3 a “game/incorrect\_images”, al hacer click en la imagen de la carpeta correcta obtienes 1 punto, al obtener 10 puntos ganas el juego.

Debes generar un data set con imagenes (.png) de dos categorías (por ejemplo perros y gatos), con este entrenar al modelo y usando una libreria como [pyautogui](#) deberas hacer que un código implementado en el archivo “player.py” detecte los elementos en las imagenes y seleccione la opción correcta.

\*Con el data set generado debes llenar las carpetas de “game/correct\_images” y “game/incorrect\_images” para que el juego funcione, por lo que depende de ti cual sera la categoría correcta e incorrecta (Por ejemplo las imagenes correctas son perros y las incorrectas gatos).

\*\*Para generar el data set se recomienda el uso de herramientas como [googleapis](#) y [cvat](#), aunque tambien se acepta descargar un dataset listo de páginas como [kaggle](#) y, por el contrario, no esta permitido el uso de un modelo pre-entrenado.

HINT: Puedes entrenar el modelo en [Google Colab](#) dado que para utilizar el modelo para deteccion solo necesitas el archivo “.pt”

### 3. Parte teórica (1 pto.)

Responda las siguientes preguntas:

1. En la vida real los sensores no son ideales y funcionan un poco distinto al simulador, investigue sobre el funcionamiento y aplicación de los sensores LiDAR en la vida real, de al menos 3 ejemplos de usos prácticos.
2. Investigue que tipo de sensores se utilizan en la realidad para realizar odometria y mencione cuales serían necesarios para implementar este robot en la vida real (obviando la cámara y el LiDAR).
3. Los metodos para resolver laberintos no solo sirven para encontrar caminos en 2D, explique 2 aplicaciones de estos fuera de las 2 dimensiones y comente cuales serían los pasos para mapear estos problemas.
4. Explique porqué en la realidad para un mismo punto puede existir un camino mas corto y otro que sea mas largo pero mas rápido para un mismo robot.