

Trabajo Fin de Grado

Grado en Ingeniería en Tecnologías Industriales

Integración de robot manipulador con posicionador basado en arduino

Autor: Antonio Pérez García

Tutor: Luis Fernando Castaño Castaño

Dpto. Ingeniería de Sistemas y Automática
Escuela Técnica Superior de Ingeniería
Universidad de Sevilla

Sevilla, 2022



Trabajo Fin de Grado
Grado en Ingeniería en Tecnologías Industriales

Integración de robot manipulador con posicionador basado en arduino

Autor:

Antonio Pérez García

Tutor:

Luis Fernando Castaño Castaño

Profesor Contratado Doctor

Dpto. Ingeniería de Sistemas y Automática
Escuela Técnica Superior de Ingeniería
Universidad de Sevilla

Sevilla, 2022

Trabajo Fin de Grado: Integración de robot manipulador con posicionador basado en arduino

Autor: Antonio Pérez García

Tutor: Luis Fernando Castaño Castaño

El tribunal nombrado para juzgar el trabajo arriba indicado, compuesto por los siguientes profesores:

Presidente:

Vocal/es:

Secretario:

acuerdan otorgarle la calificación de:

El Secretario del Tribunal

Fecha:

Agradecimientos

El trabajo de fin de grado es la culminación de mucho esfuerzo realizado durante años de mis padres Antonio y Rosario. Agradezco su paciencia y apoyo durante todo este tiempo.

Antonio Pérez García

Sevilla, 2022

Resumen

En el laboratorio de automática

Abstract

In the lab of automatics

Índice Abreviado

<i>Resumen</i>	III
<i>Abstract</i>	V
<i>Índice Abreviado</i>	VII
<i>Notación</i>	XI
1 Introducción	1
1.1 Modos de funcionamiento	1
2 Descripción del hardware	3
3 Desarrollo de placa de conexiones	5
4 Planificación de caja	7
5 Desarrollo en Arduino	9
6 Desarrollo en Robotstudio	11
7 Resultados	13
8 Conclusiones	15
<i>Índice de Figuras</i>	17
<i>Índice de Tablas</i>	19
<i>Índice de Códigos</i>	21
<i>Bibliografía</i>	23

Índice

<i>Resumen</i>	III
<i>Abstract</i>	V
<i>Índice Abreviado</i>	VII
<i>Notación</i>	XI
1 Introducción	1
1.1 Modos de funcionamiento	1
1.1.1 Modo local con microcontrolador	2
1.1.2 Modo remoto con microcontrolador	2
1.1.3 Modo local sin microcontrolador	2
1.1.4 Modo remoto sin microcontrolador	2
2 Descripción del hardware	3
3 Desarrollo de placa de conexiones	5
4 Planificación de caja	7
5 Desarrollo en Arduino	9
6 Desarrollo en Robotstudio	11
7 Resultados	13
8 Conclusiones	15
<i>Índice de Figuras</i>	17
<i>Índice de Tablas</i>	19
<i>Índice de Códigos</i>	21
<i>Bibliografía</i>	23

Notación

ABB	Asea Brown Boveri
mA	Miliamperio
V	Voltio
\mathbb{C}	Cuerpo de los números complejos
$\ \mathbf{v}\ $	Norma del vector \mathbf{v}
$\langle \mathbf{v}, \mathbf{w} \rangle$	Producto escalar de los vectores \mathbf{v} y \mathbf{w}
$ \mathbf{A} $	Determinante de la matriz cuadrada \mathbf{A}
$\det(\mathbf{A})$	Determinante de la matriz (cuadrada) \mathbf{A}
\mathbf{A}^\top	Transpuesto de \mathbf{A}
\mathbf{A}^{-1}	Inversa de la matriz \mathbf{A}
\mathbf{A}^\dagger	Matriz pseudoinversa de la matriz \mathbf{A}
\mathbf{A}^H	Transpuesto y conjugado de \mathbf{A}
\mathbf{A}^*	Conjugado
c.t.p.	En casi todos los puntos
c.q.d.	Como queríamos demostrar
■	Como queríamos demostrar
□	Fin de la solución
e.o.c.	En cualquier otro caso
e	número e
e^{jx}	Exponencial compleja
$e^{j2\pi x}$	Exponencial compleja con 2π
e^{-jx}	Exponencial compleja negativa
$e^{-j2\pi x}$	Exponencial compleja negativa con 2π
Re	Parte real
Im	Parte imaginaria
sen	Función seno
tg	Función tangente
arctg	Función arco tangente
$\sin^y x$	Función seno de x elevado a y
$\cos^y x$	Función coseno de x elevado a y
Sa	Función sampling
sgn	Función signo
rect	Función rectángulo
Sinc	Función sinc
$\frac{\partial y}{\partial x}$	Derivada parcial de y respecto a x

x°	Notación de grado, x grados.
$\Pr(A)$	Probabilidad del suceso A
$E[X]$	Valor esperado de la variable aleatoria X
σ_X^2	Varianza de la variable aleatoria X
$\sim f_X(x)$	Distribuido siguiendo la función densidad de probabilidad $f_X(x)$
$\mathcal{N}(m_X, \sigma_X^2)$	Distribución gaussiana para la variable aleatoria X , de media m_X y varianza σ_X^2
\mathbf{I}_n	Matriz identidad de dimensión n
$\text{diag}(\mathbf{x})$	Matriz diagonal a partir del vector \mathbf{x}
$\text{diag}(\mathbf{A})$	Vector diagonal de la matriz \mathbf{A}
SNR	Signal-to-noise ratio
MSE	Minimum square error
:	Tal que
$\stackrel{\text{def}}{=}$	Igual por definición
$\ \mathbf{x}\ $	Norma-2 del vector \mathbf{x}
$ \mathbf{A} $	Cardinal, número de elementos del conjunto \mathbf{A}
$\mathbf{x}_i, i = 1, 2, \dots, n$	Elementos i , de 1 a n , del vector \mathbf{x}
dx	Diferencial de x
\leq	Menor o igual
\geq	Mayor o igual
\backslash	Backslash
\Leftrightarrow	Si y sólo si
$x = a + 3 \underset{a=1}{=} 4$	Igual con explicación
$\frac{a}{b}$	Fracción con estilo pequeño, a/b
Δ	Incremento
$b \cdot 10^a$	Formato científico
\xrightarrow{x}	Tiende, con x
\mathbf{O}	Orden
TM	Trade Mark
$\mathbb{E}[x]$	Esperanza matemática de x
\mathbf{C}_x	Matriz de covarianza de \mathbf{x}
\mathbf{R}_x	Matriz de correlación de \mathbf{x}
σ_x^2	Varianza de x

1 Introducción

En las prácticas de laboratorio realizadas por parte de alumnos durante la docencia de los cursos de Robótica del Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática de la Escuela Técnica Superior de Ingeniería de Sevilla, los alumnos deben programar el movimiento de un brazo robótico presente en dicho laboratorio. El objetivo es que una pieza sea trasladada por el robot desde un punto de la mesa de trabajo hacia una segunda posición. El proceso se realiza colocando manualmente la pieza, con los problemas que ello conlleva. Por un lado, la precisión es cuestionable, ya que el propio alumno no tiene una referencia sobre la cual poder repetir el proceso de forma eficaz y el error introducido al sistema es alto. Por otro lado, al invadir el espacio de trabajo del brazo robótico continuamente se producen riesgos innecesarios impropios de las normas de seguridad en la industria.

Este trabajo es la continuación de [1] y [2], que sentaron las bases del proyecto. En esta ocasión, el enfoque es en la implementación sobre los equipos del laboratorio. Por ello, el sistema creado debe quedar en una caja donde se realicen las conexiones electrónicas y todos los dispositivos. Además el sistema debe tener componentes fácilmente sustituibles para facilitar las reparaciones.

El sistema cuenta con las siguientes características:

- Posicionamiento de piezas en medidas de ejes X e Y que el usuario requiera para interactuar con el robot.
- Conexión entre Arduino y RobotStudio mediante protocolo TCP/IP para comunicaciones.
- Funcionamiento sin Arduino mediante señales digitales del robot.
- Funcionamiento sin conexión directa entre RobotStudio y Arduino.

1.1 Modos de funcionamiento

Todas las funciones especificadas no pueden cumplirse al mismo tiempo ya que existirían conflictos entre las mismas, por lo que el sistema debe tener ciertos modos de funcionamiento en los que se activen o desactiven dichas características.

La primera consideración es determinar el dispositivo que gobierna el sistema o *máster*. Por ello, se puede diferenciar cuando el *máster* es la controladora del robot (o RobotStudio durante una simulación) o el sistema caja (Arduino o la propia electrónica interna). Respectivamente serán los modos remoto y local.

Por otro lado, como el microcontrolador presente en el Arduino puede estar funcionando o no, se deben añadir las dos posibilidades. Se tiene el modo con microcontrolador y sin microcontrolador.

En total, se cuenta con cuatro modos de funcionamiento que se describen a continuación.

1.1.1 Modo local con microcontrolador

Las órdenes del sistema están proporcionadas por los periféricos de entrada presentes en la caja y el microcontrolador es el encargado de gestionar el posicionamiento y mover el motor cuando le sea indicado.

En caso de que esté disponible la conexión con la controladora del robot, el Arduino comunica mediante conexión TCP/IP la posición de la pieza en los ejes X e Y además del estado del sensor fotoeléctrico y del sistema.

1.1.2 Modo remoto con microcontrolador

El gobierno del sistema pasa a ser parte de la controladora del robot, convirtiendo al microcontrolador en esclavo. El microcontrolador sigue encargándose del posicionamiento y movimiento del motor, pero las órdenes pasan a ser recibidas mediante conexión TCP/IP.

Como en el caso anterior, se envía la posición, estado del sistema y del sensor fotoeléctrico mediante conexión TCP/IP a la controladora.

1.1.3 Modo local sin microcontrolador

Al no tener el microcontrolador operativo, el posicionamiento deja de funcionar y las funciones del sistema pasan a ser más básicas. El movimiento del motor queda a cargo de la electrónica interna del sistema. Para interactuar con el motor y moverlo se realizará mediante los pulsadores de avance y retroceso.

El robot queda no comunicado y solo recibe la señal digital del sensor fotoeléctrico.

1.1.4 Modo remoto sin microcontrolador

Es un modo similar al anterior, en la cual la interacción con el sistema se produce mediante señales digitales enviadas por el robot.

2 Descripción del hardware

3 Desarrollo de placa de conexiones

4 Planificación de caja

5 Desarrollo en Arduino

6 Desarrollo en Robotstudio

7 Resultados

8 Conclusiones

Índice de Figuras

Índice de Tablas

Índice de Códigos

Bibliografía

- [1] Jorge Andrés Tapia Herrera and Luis Fernando Castaño Castaño, *Control de equipo de posicionado de piezas semiautomático en zona de trabajo de robot*, 2018.
- [2] Mauricio Hinojosa Rea, Luis Fernando Castaño Castaño, and David Muñoz de la Peña Sequeda, *Conexión de robotstudio y arduino mediante tcp/ip para la recolección y envío de datos de posicionamiento de cinta transportadora*, 2019.