DPL

(P2: T7)

Yeray Méndez Romero

[yeray.mendez@udc.es](mailto:yeray.mendez@udc.es)

Daniel Rivera López

[d.rivera1@udc.es](mailto:d.rivera1@udc.es)

***1-Introducción***

Robots son aquellos sistemas electromecánicos conducidos por un cierto programa que les permite realizar una determinada tarea de forma autónoma.

***2-Programación de robots***

Para ser capaces de definir el comportamiento de un robot existen dos niveles de programación, gestual y textual:

-Gestual: En la programación gestual el robot interviene en el proceso como un digitalizador de posiciones por las que luego pasará a ejecutar la tarea. No es necesaria experiencia por parte del usuario, ya que la definición de su comportamiento se realiza con métodos sencillos:

\*Moviendo manualmente el robot a la posición deseada.

\*Mediante un sistema maestro-esclavo por lo que lo movimientos realizados por el operador en el maestro son seguidos por el esclavo.

\*Por medio de un mando que permita definir y registrar posiciones, es la opción más usada.

-Textual: La secuencia de posiciones del robot es definida mediante un programa que define el movimiento del robot y su relación con el entorno (ya que puede obtener información de él). En este caso si es necesaria experiencia en técnicas de programación y realización de estrategias de movimiento basadas en información sensorial. Dentro de la programación textual se pueden distinguir tres tipos:

\*Nivel robot: orientados a las operaciones y secuencia de ellas que el robot debe realizar para llevar a cabo la tarea (lectura de sensores y movimiento de actuadores).

Ejemplos de lenguajes:

-> ANORAD

-> EMILY

\*Nivel objeto: las instrucciones se dan en función de los objetos a manejar, las instrucciones a nivel robot se conseguirán consultando una base de datos.

Ejemplos de lenguajes:

-> RAPT

-> AUTOPASS

\*Nivel tarea: el programador debe establecer cuáles son las acciones que debe ejecutar el robot, pero no tiene necesariamente que detallar cómo hacerlo. Es el sistema el que decide qué movimientos y comprobaciones sensoriales debe realizar, y en qué orden. Las decisiones se toman en función de:

-> Los objetivos propuestos.

-> El estado en cada momento del mundo del robot.

Ejemplos de lenguajes:

-> STRIPS

-> HILAIRE

***3-Relacion de los lenguajes de programación de robots y los habituales***

Podemos agrupar los lenguajes de programación de robots en dos tipos fundamentales:

-Extensiones de lenguajes habituales: Se utilizan lenguajes habituales como C++, Java, Python, Matlab…, a los que se les añade la funcionalidad de programar robot mediante la importación de librerías específicas, por lo que son exactamente iguales a su lenguaje habitual y solo se diferencian en las funciones y tipos de datos que añadan las librerías.

-Lenguajes diseñados específicamente para programar robots: Normalmente diseñados por una empresa fabricante de robots para utilizar en sus propias unidades, se diferencian de los lenguajes habituales en la posesión de funciones de movimiento y control de sensores, además de un menor número de tipos de datos, menos estructuras de control y menor complejidad del lenguaje en general, aunque estas últimas diferencias variarán dependiendo de la tarea que se vaya a programar, ya que deberemos elegir un lenguaje u otro, en un determinado robot.

En ambos tipos anteriores la elección del lenguaje dependerá de con cual es posible programar la tarea que deseemos y el lenguaje soportado por el robot a utilizar.

***4-Lenguajes en empresas***

En el mundo empresarial podemos encontrar muchos lenguajes.

Robotics Business Review (RBR) es la empresa encargada de elaborar la lista anual RBR50 en la que se encuentran las empresas más innovadoras, influentes y exitosas comercialmente en el ámbito de la robótica, en la lista de este año 2017 podemos encontrar:

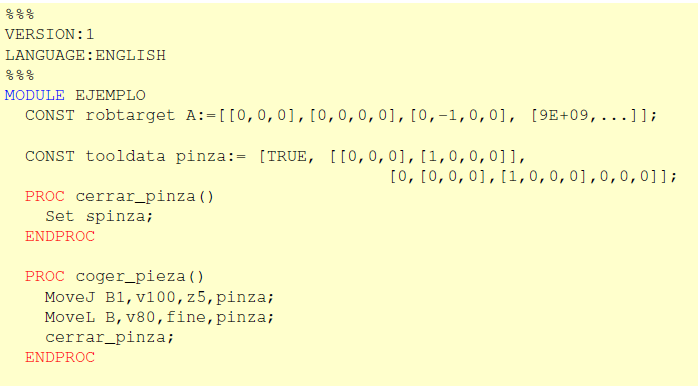
-La empresa ABB con el lenguaje RAPID

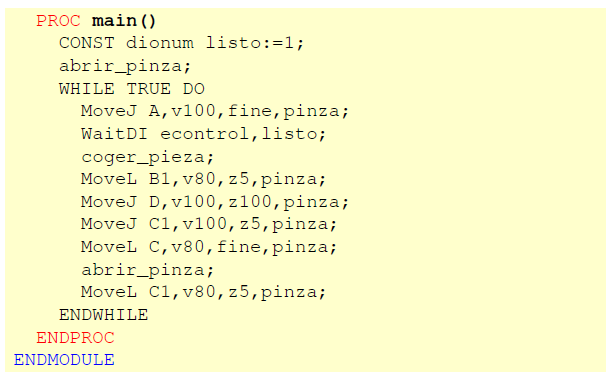
ABB utilizaba ARLA desde que lo introdujo en 1981 junto con la controladora S2 y posteriormente se utilizó también para la S3 de la compañía, pero en 1994 desarrolló RAPID junto con su nueva controladora S4, este último influenciado por su predecesor ARLA, que dejó de utilizarse tras la introducción de RAPID, y C.

RAPID es un lenguaje de programación textual de alto nivel utilizado actualmente en la controladora IRC5 de ABB. Una aplicación RAPID consta de un programa y una serie de módulos del sistema. El programa es una secuencia de instrucciones que controlan el robot y en general consta de tres partes:

-Una rutina principal (main): Rutina donde se inicia la ejecución.

-Datos de programa: Definen posiciones, valores numéricos, sistemas de coordenadas, etc.

-Subrutinas: Sirven para dividir el programa en partes más pequeñas a fin de obtener un programa modular.



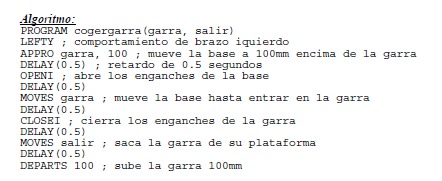
-La empresa Fanuc con Karel

KAREL es un lenguaje que combina características de alto nivel y bajo nivel, es similar a Pascal. Cuenta con variables fuertemente tipadas, constantes, tipos personalizados, procedimientos, funciones de movimiento, movimiento concurrente etc. KAREL es un lenguaje compilado, el fichero.kl debe traducirse a un fichero.pc antes de cargarse y ejecutarse en el controlador. La carga de ficheros “.pc” a los robots no suele realizase, y en su lugar los programas se crean con su interfaz propietaria, debido a que activar esta opción en sus controladoras acarrea un desembolso económico.



-ADEPT con V+:

La historia de V+ comienza sobre 1959, por aquella época era conocido como VAL (Victor's Assembly Language) y propietario de la empresa Unimation que fue la primera fabricante de robótica del mundo, VAL fue evolucionando en VAL-II y VAL-3 a lo largo del tiempo, en 1983 Adept fue fundada por parte de la división de Unimation accediendo así a los derechos sobre VAL.

V+ es un lenguaje de programación interpretado y estructurado de alto nivel que proporciona inteligibilidad, fiabilidad, adaptabilidad y transportabilidad. En V+ cada línea se interpreta como una instrucción del programa y las diferentes tareas poseen prioridades asignables.

La mayor parte de las empresas tienen su propio lenguaje de programación de robots, teniendo en cuenta solo sus necesidades en cuanto a software, y protocolos de comunicación diversos, lo que provoca que el usuario normalmente se quede bloqueado a los productos de un fabricante, ya que el código no es portable debido a los lenguajes propietarios, los fabricantes solo soportan una serie de sensores y periféricos limitados, esto unido a las interfaces mecánicas no estandarizadas acaba implicando una pérdida de tiempo y dinero para el usuario final.

Ante esta gran cantidad de lenguajes propietarios han surgido proyectos intentando proporcionar un lenguaje estándar, como ROS-Industrial, el cual es de código abierto y extiende las capacidades de ROS, Robot Operating System, que es un conjunto de herramientas y librerías para simplificar la tarea de crear un comportamiento complejo y robusto en una gran variedad de robots, con ROS-I ROS adquiere capacidades para la fabricación industrial. ROS-I empezó gracias a la colaboración de Yaskawa Motoman Robotics, Southwest Research Institute, y Willow Garage en el apoyo a utilizar ROS en la producción industrial. El repositorio de software en GitHub fue fundado en enero de 2012 por Shaun Edwards (SwRI). ROS-I posee varios consorcios (ROS-Industrial Consortium Americas, ROS-I Consortium Europe, ROS-Industrial Consortium Asia Pacific), cuya función es apoyar a la comunidad de ROS-I proporcionando entrenamiento, soporte técnico y definiendo la hoja de ruta en el desarrollo de ROS-I. Los consorcios también favorecen la creación de proyectos empresariales conjuntos para ampliar las capacidades de ROS-I.

ROS-I también tiene eventos como ROSCon y conferencias, de las cuales hay una prevista para el 12 de diciembre de 2017.

Los miembros de consorcios de ROS-I a fecha de octubre de 2017 son:



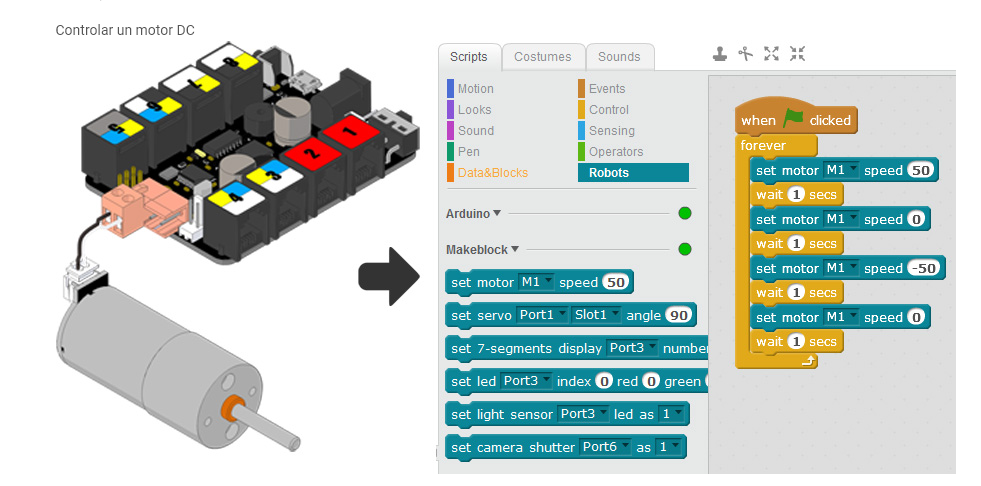
***5-Lenguajes en educación***

Actualmente los robots se han convertido en una forma educativa de interesar a la juventud en el mundo de la programación, la inteligencia artificial y la robótica.

Como sucedía en el mundo de las empresas, también hay compañías con su lenguaje propietario, pero la mayoría soportan lenguajes típicos en programación, además suelen soportar Scratch o poseer una interfaz similar a este último, pero compilando en otro lenguaje.

Algunos lenguajes en este ámbito (no normalmente utilizados):

- Scratch

-Derivado de Scratch tenemos Makeblock ha desarrollado mBlock, un software basado en Scratch especialmente diseñado para niños, con él aprenderán a controlar su robot mediante sencilla programación gráfica de arrastrar y soltarbloques. Makeblock permite usar Scratch con placas Arduino ya que traduce los bloques de Scratch a código fuente de Arduino.

-Scracth también es utilizado juntoLEGO Education WeDo, que es un material de robótica orientado a los más jóvenes.

-Matlab cuenta con la Robotics Toolbox que proporciona funciones para el estudio y simulación de los movimientos de las articulaciones de un robot, así como generaciones de trayectorias y cinemáticas.

-Microsoft Robotics Developer Studio que es una herramienta para la creación de aplicaciones robóticas. Posee un soporte de tiempo real orientado a servicios y está desarrollado sobre el entorno .NET y soporta lenguajes de programación como VB.NET, Python, Visual Basic, VPL o C#.

***6-conclusión de los 2 anteriores***

Las acciones realizables en ambos ámbitos son similares a pesar de la exclusividad de lenguajes en el mundo empresarial, y a diferencia de los lenguajes comunes en ambos ámbitos, podemos denotar un destacable cambio en la interfaz de programación (más sencilla y visual en el educativo).

***7-Bibliografía***

<https://es.wikipedia.org/wiki/Robot>

<https://analisisyprogramacionoop.blogspot.com.es/2014/10/programacion-de-robots.html>

<http://platea.pntic.mec.es/vgonzale/cyr_0708/archivos/_15/Tema_5.6.htm>

<https://blog.robotiq.com/what-is-the-best-programming-language-for-robotics>

<https://en.wikipedia.org/wiki/Educational_robotics>

<http://petercorke.com/wordpress/toolboxes/robotics-toolbox>

<https://www.makeblock.es/soporte/mblock/>

<http://codigo21.educacion.navarra.es/autoaprendizaje/primeros-pasos-con-scratch-y-lego-wedo/>

<http://www.onerobotics.com/posts/2013/introduction-to-karel-programming/>

<http://www.monografias.com/trabajos3/progrob/progrob.shtml>

<http://rosindustrial.org/>

<https://www.roboticsbusinessreview.com/companies/?companyType=rbr_50>

<https://en.wikipedia.org/wiki/RAPID>

<http://hopl.info/showlanguage.prx?exp=7482>

<https://wikivisually.com/lang-de/wiki/ARLA_(Programmiersprache)>

<http://www.robot-forum.com/robotforum/fanuc-robot-forum/karel-load-option-in-r30ib/>

<https://en.wikipedia.org/wiki/Adept_Technology>