VEHÍCULOS AÉREOS AUTÓNOMOS

Luis Benigno Gutiérrez Zea

Universidad Pontificia Bolivariana (Medellín), Instituto de Technología de Georgia (USA), gte915w@prism.gatech.edu

Abstract: Ahora que la aviación esta cumpliendo sus 100 años es sorprendente el avance alcanzado en el área. Este avance ha sido propiciado por los desarrollos en muchas áreas como por ejemplo la aerodinámica, el diseño, los nuevos materiales, los sistemas de propulsión, los sistemas hidráulicos, los sensores, los actuadores y los sistemas de control. El desarrollo del área de control ha acompañado a la historia de la aviación y ha permitido el paso de aeronaves totalmente controladas por el piloto (piloto en el lazo de control) a sistemas de piloto automático que requieren solo de la intervención del piloto para tomar decisiones de alto nivel. Pero esto no para ahí, porque ahora la miniaturización y el aumento de la potencia computacional de bajo costo han permitido el desarrollo de vehículos aéreos no tripulados y con cierto grado de autonomía. En este momento la carrera esta en el mejoramiento del grado de inteligencia y autonomía que estos vehículos puedan lograr. ¿Qué nuevas tecnologías en el área de control permitirán esto? Precisamente en esta conferencia se describirán brevemente algunos de los campos de investigación que tratan sobre este tema.

Keywords: : vehículos autónomos, UAV, control



















































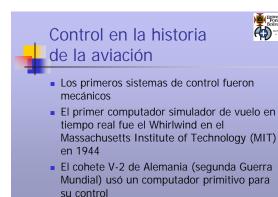


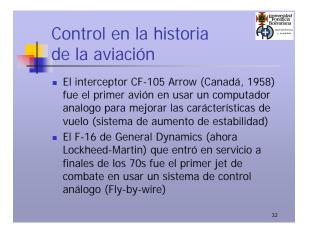


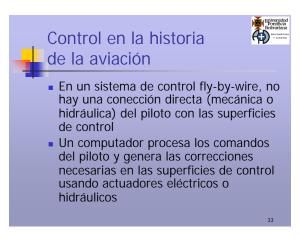




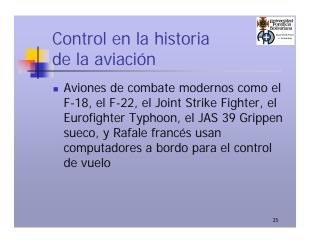










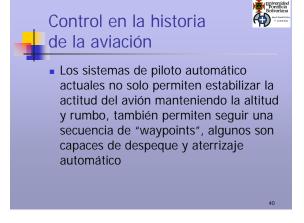








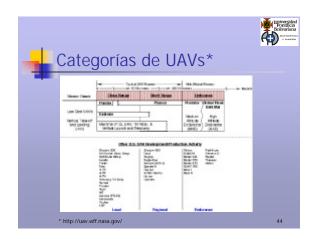


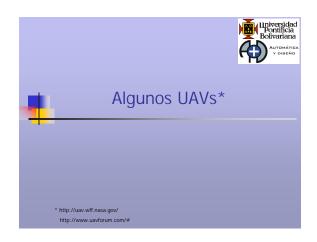
































Detección y aislamiento de fallas



- Sistemas para detectar la presencia de una falla y aislarla de los demás sistemas para evitar daños mayores
- Fallas típicas
 - Fallas en sensores
 - Fallas en actuadores (disminución o pérdida total de autoridad de control)
 - Fallas de hardware
- Pueden usar algun tipo de red neuronal (o neuro difusa) o un esquema de múltiples observadores

55



Control tolerante a fallas

- Sistemas de control capaces de mantener el vehículo en vuelo a pesar de presentarse alguna falla
- Permiten recobrar el vehículo o terminar la misión con una pequeña disminución en el desempeño
- Normalmente se combinan con sistemas de detección y aislamineto de fallas dando lugar a sistemas de control reconfigurable

56



Detección y evitación de límites



- Se trata de detectar cuando la dinámica del vehículo se aproxima a sus límites y tomar acciones correctivas en el sistema de control para evitarlos
- Ejemplos:
 - Evitar condiciones de bloqueo ("stall")
 - Evitar maniobras que comprometan la integridad estructural del vehículo

c 2



Control coordinado en sistemas multiagente



- Sistemas multiagente son aquellos compuestos de varios elementos independientes (agentes) cada uno de los cuales puede contar con sistemas de control independientes
- Dada una mission u objetivo se trata de coordinar los diferentes agentes para lograr cumplir el objetivo de manera optima
- Puede o no existir comunicación entre los diferentes agentes

58



Hardware y software

- Desarrollo de sensores mas pequeños, precisos e inteligentes
- Requerimientos de mayor capacidad de computo por unidad de peso y volumen
- Desarrollo de sistemas operativos de tiempo real, infraestructuras de software, métodos de validación y verificación
- La tecnología actual ya permite tener vehículos de reducido tamaño con una duración de vuelo y alcances razonables

59





