



Politechnika Warszawska
Wydział Elektroniki i
Technik Informacyjnych

WYDZIAŁ ELEKTRONIKI
I TECHNIK INFORMACYJNYCH

Sprawozdanie z Pracowni Dyplomowej
Inżynierskiej I — PDI

Informatyka

Tytuł:

Symulacja dookólnej bazy
mobilnej

Autor:
Radosław Świątkiewicz

Opiekun naukowy:
dr hab. inż. Wojciech Szynkiewicz

Warszawa, 13 czerwca 2016

Spis treści

1	Wstęp	2
1.1	Cel	2
1.2	Wielokierunkowa platforma mobilna	3
1.3	Składniki systemu	6
1.3.1	Model	6
1.3.2	Driver silników	7
1.3.3	Driver czujników	7
1.3.4	Program sterujący	7
1.4	Technologie	7
1.4.1	Gazebo	8
1.4.2	V-Rep	8
1.4.3	ROS	9
1.5	Ogólny zarys pracy	9
1.6	Pomocne implementacje	10

Rozdział 1

Wstęp

1.1 Cel

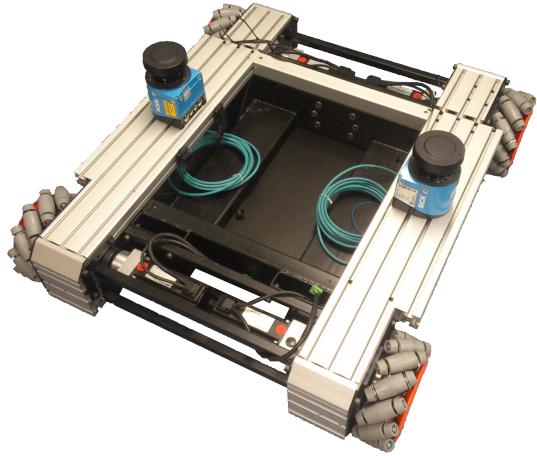
Celem tej pracy inżynierskiej jest budowa środowiska robota mobilnego w przestrzeni wirtualnej. Za zadanie jest stworzyć oprogramowanie modelu 3D, oraz modelu dynamiki wielokierunkowej platformy mobilnej z kołami szwedzkimi. Wymaga się, aby model i obsługującego oprogramowanie było dokładną kopią prawdziwego robota, dzięki czemu zachowanie symulacji będzie jak najbardziej zbliżone do zachowania fizycznego obiektu. Opisywana platforma będzie używana jako baza wielokierunkowa do przemieszczania dwuramiennego robota manipulującego Velma.

Należy tak opisać model, aby reagował na siły podobnie do rzeczywistej wersji i przyjmował to samo sterowanie z zewnątrz, co rzeczywisty obiekt. To spowoduje, że możliwe będzie stworzenie jednego wspólnego programu sterującego do użycia zarówno w wirtualnej wersji, jak i fizycznej.

Testowanie oprogramowania na prawdziwym obiekcie może prowadzić do jego uszkodzeń, dlatego wpierw trzeba się upewnić o poprawności projektowanych rozwiązań na bezpiecznej kopii wirtualnej. Rzeczywistość nie pozwala także na przeprowadzanie zaawansowanych scenariuszy środowiska testowego. Szybciej i taniej jest stworzyć wirtualne środowisko testowe, niż fizyczne, w dodatku porażka sterowników przy symulacji nie wpływa na zniszczenie robota w rzeczywistości. Dopiero przy osiągnięciu satysfakcjonującej jakości sterowania w symulacji wirtualnej można zastosować algorytmy sterowania do oryginalnego obiektu bez ryzyka uszkodzeń urządzenia.

Należy także móc obsługiwać czujniki, za pomocą których oprogramowanie orientuje się w przestrzeni i generuje sterowanie. Wirtualizacja czujników polega na generowaniu danych na podstawie symulacji. W celu przybliżenia wyjścia takiego programu do rzeczywistego urządzenia, do generowanych danych zwykle dodaje się szum, oraz błędy.

1.2 Wielokierunkowa platforma mobilna



Rysunek 1.1: Fotografia platformy z perspektywy. Niebieskie urządzenia na szczytce to czujniki laserowe. Na obecny stan koła są nieprawidłowo ustawione.

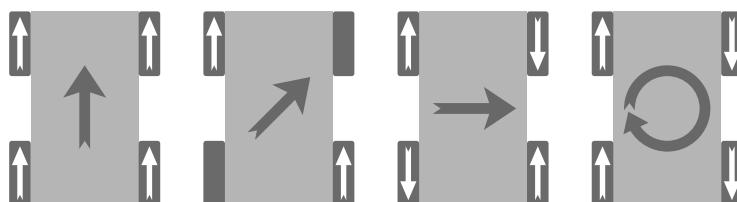
Jest to duża, prostokątna baza dookoła poruszająca się na czterech kołach szwedzkich. Koła są stałe, parami przyczepione do dwóch osi. Każde koło jest sterowane osobno przez podłączony bezpośrednio servomotor, zatem może mieć prędkość i kierunek niezależny od pozostałych kół i kierunku poruszania się robota, oraz jego obrotu. Każdy z servomotorów ma także wbudowany enkoder umożliwiający pomiar rzeczywistego kąta obrotu koła.

Koła szwedzkie, zwane także kołami mecanum, to specjalne koła z dodatkowymi rolkami na obwodzie ustawionymi pod kątem 45° do osi koła. Rolki są pasywne i obracają się niezależnie od siebie. Każde koło posiada 12 takich rolek. Ich osie ustawione są w ten sposób, że osie rolek dwóch kół z tej samej strony robota przecinają się pod kątem prostym. Innymi słowy, robot ma identycznie ustawione koła na przeciwnie wierzchołkach, i razem ustawione są w kształt litery X patrząc na nie z góry. Na obecny stan robot i jego trójwymiarowe modele mają nieprawidłowo ustawione koła.



Rysunek 1.2: Przykład prawidłowej platformy wielokierunkowej na podstawie fragmentu komercyjnego robota Kuka Youbot. Należy zwrócić uwagę na charakterystyczne ustawienie kół względem siebie.

Odpowiedni obrót kół względem bazy pozwala na jej ruch w dowolnym kierunku niezależnie od kąta obrotu robota. Za ich pomocą da się także obracać bazą stojąc w miejscu, lub w trakcie ruchu po prostej. Na przykład, jeśli obracać tylko przeciwnymi kołami po przekątnej, system zacznie się poruszać po skosie bez zmiany kąta obrotu. A jeśli do tego dodamy obrót kół drugiej przekątnej w odwrotnym kierunku, wtedy pojazd zacznie się poruszać w bok pomimo faktu, że koła nie są skrętne i nie mogą ustawić się prosto do kierunku jazdy.

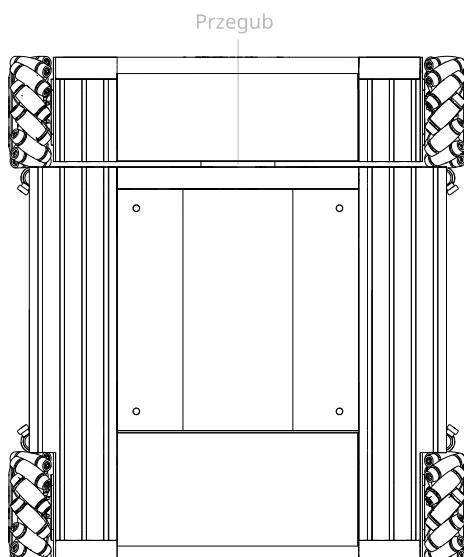


Rysunek 1.3: Podstawowe ruchy, jakie może wykonywać robot o napędzie wielokierunkowym.

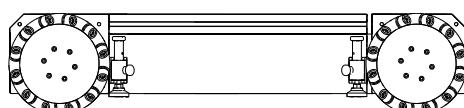
Podstawa ma za zadanie transportować wydziałowego robota manipulującego Velma tworząc razem uniwersalny manipulator mobilny. Velma to wysoki i bardzo ciężki robot wyposażony w dwa chwytki na ramionach o licznych

przegubach. Taka budowa wymaga szerokiej podstawy, aby zachować środek ciężkości całości odpowiednio nisko. Jeżdżąc na tej podstawie robot może się przemieszczać i obracać w dowolnym kierunku, aby uzyskać lepszy dostęp do manipulowanych przedmiotów. Dodatkowe czujniki laserowe umieszczone tuż nad postawą odpowiadają za wykrywanie kolizji.

Platforma jest niesymetrycznie podzielona w poprzek na dwie niezależne części. Przegub o jednym stopniu swobody (tzw. zawias) jest jedynym łącznikiem pomiędzy tymi dwoma fragmentami. Zadaniem tego przegubu jest niwelować niedoskonałości terenu, aby każde koło dociskało do podłoża z taką samą siłą, jak po drugiej stronie osi. Bez tego zawiasu nierówny teren uniemożliwiałby sprawne sterowanie platformą na skutek nierównego tarcia kół tej samej osi i nieplanowany skręt. Niedeterministyczne tarcie kół jest niewykrywalne w bezpośredni sposób, więc należy je wyeliminować na przykład za pomocą takiego przegubu.



Rysunek 1.4: Platforma mobilna widziana od góry. Przegub zawiasowy łączy dwie części.



Rysunek 1.5: Platforma mobilna widziana od prawej strony.



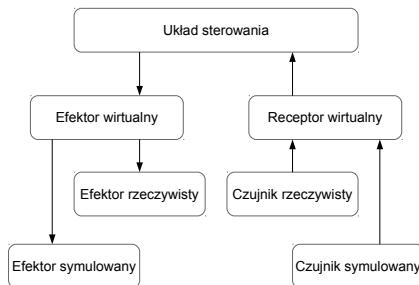
Rysunek 1.6: Platforma mobilna widziana od tyłu.

1.3 Składniki systemu

Środowisko symulacyjne składa się z kilku odrębnych modułów, które komunikują się ze sobą poprzez specjalne interfejsy wykorzystujące kolejki wiadomości. Taka implementacja komunikacji pozwala zamieniać i przepisywać kod źródłowy elementów, używać różnych języków programowania zachowując tę samą komunikację między składnikami i nie tracąc kompatybilności między sobą.

Efektor rzeczywisty, na przykład serwomotor jest sterowany za pomocą efektora wirtualnego, który zamienia wyjście głównego układu sterowania na zrozumiałe dla silnika wartości fizyczne. Przykładowo zmienia podaną liczbę oznaczającą zadaną prędkość na odpowiednie napięcie na wyjściu. W przestrzeni symulacyjnej jedynie wywołuje odpowiednie funkcje maszyny do symulacji.

Podobnie receptor wirtualny pobiera surowe dane z czujnika, przekształca na odpowiedni format, usuwa błędy i szum tak, aby program sterujący mógł wykorzystać te dane w prosty sposób. Doskonałym przykładem jest tutaj kamera Kinect, w której to zachodzi odczytanie obrazu z kilku kamer i zamiana na mapę odległości, szkielety wykrytych osób, ich sylwetki i wiele innych gotowych danych.



Rysunek 1.7: Struktura agenta upustociowanego.

1.3.1 Model 3D

Odpowiednio opisany równaniami fizycznymi powinien mieć zachowanie zbliżone do oryginału w jak największym stopniu. Musi brać pod uwagę masy i momenty bezwładności elementów składowych, a także wszelkie tarcia. Model posiada więzy na ruchome elementy, jak koła i rolki, aby symulować przeguby.

Ta część środowiska oddziałuje bezpośrednio z maszyną do symulacji fizycznej. To kształt, masy i momenty bezwładności brył są argumentami funkcji liczących. Także maszyna manipuluje z powrotem podanymi obiektami nadając im wirtualnie odpowiednie prędkości w czasie.

Do modelu doczepia się wirtualne czujniki generujące odpowiednie dane na podstawie symulacji i rozkładu losowego. Nie są to pełne dane o stanie modelu, jakie posiada maszyna do symulacji, gdyż czujniki fizyczne również nigdy nie mają pełnej informacji o stanie urządzenia.

Dla ozdoby można wykorzystać istniejący model CAD do stworzenia siatki trójwymiarowej i nadania symulowanemu obiekowi wyglądowi zbliżonego do fizycznego robota.

1.3.2 Driver silników

Ma taką samą funkcjonalność, jak pokładowy driver niskopoziomowy na robocie. W rzeczywistości najczęściej implementowany w formie mikrokontrolera, lub podobnego systemu czasu rzeczywistego. Zadaniem pokładowego sterownika jest przyjęcie wartości sterowania od zewnętrznego programu i podanie odpowiednich wartości napięcia na silniki kół. Może także wprowadzać niezależne zabezpieczenia przed zniszczeniem urządzenia przez nieprawidłowe wejście. Taki program jest najczęściej dostarczony przez producenta robota i nie znany użytkownikowi. Zależy ściśle od budowy urządzenia i nie może być prosto wymienialny z innym obiektem.

Cel polega na stworzeniu alternatywnego programu pobierającego podobne, co w fizycznej wersji dane i obracającego kołami w odpowiedni sposób. Tutaj polega to na wywoływaniu funkcji silnika fizycznego z odpowiednio przygotowanymi argumentami. Silnik fizyczny symulatora przekłada te siły na odpowiednie prędkości w przestrzeni wirtualnej biorąc pod uwagę charakterystykę modelu i otoczenia.

1.3.3 Driver czujników

Normalny driver na urządzeniu pobiera surowe dane i zamienia je na format możliwy do odczytania przez zewnętrzny program. Najczęściej polega to na próbkowaniu sygnału i wysyłaniu go dalej. Driver może także robić wstępne obrabianie danych w celach usuwania szumów, korekcji błędów, albo szybkiej obróbki na wyższy format, jak ma to miejsce na przykład w kamerze Kinect.

Symulując ten element budujemy program generujący dane na podstawie aktualnego stanu symulacji. W celu przybliżenia go do realizmu powinno także dodawać się do generowanych danych sztuczny szum i błędy, aby łatwiej można było go zamienić później na prawdziwy czujnik.

1.3.4 Program sterujący

Cześć odpowiedzialna za logikę aplikacji. Tutaj podejmowane są decyzje, jakie wymusić prędkości kół, aby pojechać po wymaganej krzywej. Ten program także pobiera, obrabia i interpretuje przetworzone przez driver dane z czujników.

W tej części używanych jest wiele zaawansowanych algorytmów, jak budowanie mapy, szukanie ścieżki, unikanie kolizji, wyznaczanie obiektów na obrazie itp. Zwykle działa to na dużych, wielowątkowych maszynach ze względu na spore wymagania obliczeniowe. Jeśli robot komunikuje się z użytkownikiem, to ma to miejsce tutaj.

Sterownik składa się z wielu modułów, każdy odpowiedzialny za coś innego. Może być stworzony w językach wysokopoziomowych, a nawet po części skryptowych, gdyż nie ma wymagań czasowych. Zazwyczaj program ma wiele poziomów. Nadrzędne algorytmy decyzyjne wołają niższe funkcje odpowiedzialne np. za planowanie, a te z kolei jeszcze niższe od np. ruchu itp.

1.4 Technologie

Symulator daje użytkownikowi do dyspozycji odpowiedni silnik fizyczny w którym odbywa się symulacja modelu, oraz API do obsługi. Zaawansowany sil-

nik powinien obsługiwać odpowiednie tarcia, więzy, siły, materiały fizyczne i wszystko, co potrzebne do jak najwierniejszego odtworzenia prawdziwego zachowania obiektu. Na rynku jest wiele różnych silników zarówno do symulacji w czasie rzeczywistym, jak i do wyznaczania tras obiektów po długich obliczeniach. Jedne z technologii są otwartoźródłowe, inne mniej.

1.4.1 Gazebo

Ten silnik jest dość prosty w obsłudze i wydaje się mieć mało funkcji ze względu na prosty interfejs. Jednak jego potencjał tkwi w argumentach linii poleceń i w czytaniu podanych plików.

Program symuluje podane obiekty używając jednego z czterech popularnych silników fizycznych: ODE, Bullet, Simbody lub DART. Wszystkie te silniki są wolnym oprogramowaniem i używane także w innych programach, jak na przykład Blender.

Program oprócz symulatora ma wbudowany edytor modeli i budynków w którym możemy tworzyć nasze dzieła od razu w przestrzeni trójwymiarowej. Jakość wykonania tych składników jest bardzo słaba, brak jest tak podstawowych funkcjonalności, jak cofanie ruchu. Również tworząc modele w ten sposób nie mamy nad nimi pełnej kontroli i dokładności.

Zatem najlepszym sposobem jest tworzenie modelu w specjalnym formacie SDF. Jest to ustandaryzowany zdefiniowany zewnętrznie format do opisywania składników robotów i czujników. Dzięki temu napisany w ten sposób model może być użyty także gdzie indziej, pod warunkiem przestrzegania standardu. Składnia jest zwykłym plikiem XML, co znaczy, że może być tworzony na każdym edytorze tekstowym.

Wtyczka do sterowania modelem jest zwyczajną biblioteką dołączaną w czasie symulacji. Pisze się ją w C++ jako własna klasa dziedzicząca po klasie wtyczki Gazebo. Dodatkowo tym sposobem może się łączyć z programem sterującym poprzez kolejki wiadomości udostępnione przez Gazebo, lub inne mechanizmy, nawet systemowe, jak gniazda, czy pamięć współdzielona.

Program działa domyślnie na dystrybucji Ubuntu, ale bez problemu można go także skompilować pod inne systemy. Interfejs jest dopracowany i przestrzega wielu ustawień systemowych, jak DPI. Uruchamianie jest proste i nie wymaga dodatkowych ustawień, tworzenia odpowiednich katalogów, czy definiowania zmiennych systemowych. Podobnie do wszystkich tworzy ukryty katalog w katalogu domowym użytkownika, gdzie znajdują się wszystkie modele i logi.

1.4.2 V-Rep

Duży i skomplikowany silnik reklamujący się wieloma zaawansowanymi mechanizmami. Bogaty interfejs graficzny zakłada budowę i symulację wszystkiego w tym jednym programie.

Używa dwóch z silników z Gazebo, czyli ODE i Bullet, oraz Vortex i Newton. Z tej czwórki tylko Vortex ma zamknięty kod. Podobno symulacja fizyczna jest gorszej jakości, niż w Gazebo.

Problemem jest także zapisywanie utworzonych w programie modeli. Program zapisuje drzewiastą strukturę modelu w pliku binarnym własnego formatu, co uniemożliwia edycję i oglądanie modelu bez posiadania całego programu i

wczytywania pliku. Brak przenośności, czy wsparcia kontroli wersji dla takich zbiorów bajtów także jest problemem.

Pisanie wtyczek najczęściej odbywa się w C. Są też dostępne inne języki skryptowe, jak Lua, Matlab, Java itp. Komunikacja z innymi programami odbywa się poprzez specjalne mosty w formie dodatków. API pozwala nam stworzyć mały interfejs graficzny do sterowania symulacją poprzez przyciski i suwaki.

Ze strony producenta pobieramy gotowe archiwum z programem, który nie wymaga żadnej instalacji i posiada wszystkie potrzebne zasoby do pracy i nauki, jak przykładowe modele istniejących komercyjnych robotów. Program działa na trzech Najpopularniejszych systemach operacyjnych — Windows, Linux i OS X.

Lepiej jednak jest używać do symulacji Gazebo głównie ze względu na jego otwartość, prostotę i elastyczność.

1.4.3 ROS

Najpopularniejsza biblioteka i gotowe algorytmy do budowania logiki sterowania. Dostępne są tutaj programy do obróbki danych, wyznaczania ścieżek, tworzenia map itp.

Właściwie nie ma dobrej alternatywy do zbioru tych bibliotek, poza implementacją wszystkiego ręcznie na nowo i po swojemu. Programy dla ROS pisze się w C++ i integruje z robotem za pomocą kilku gotowych struktur.

Instalacja programu na komputerze jest dużym problemem. Z wyjątkiem Ubuntu nie ma łatwego sposobu na wgranie go do innych systemów. Na przeszodzie stoją błędy komplikacji dla nowszych wersji kompilatorów i inne problemy wykonania, jak naruszenie ochrony pamięci. Niektórym studentom wydziało się udało tego z wielkim trudem dokonać, lecz dużo prościej jest użyć Ubuntu na maszynie wirtualnej, bądź dysku USB. Takie rozwiązanie także daje dostęp do najnowszej wersji *Kinetic Kame* niedostępnej jeszcze na innych dystrybucjach.

Uruchomienie systemu wymaga wielu dodatkowych komend inicjalizujących, a także dopisywania wielu plików konfiguracyjnych za pomocą wielu skryptów do tworzonych projektów. Używanie linii poleceń wymaga ustawienia kilku zmiennych systemowych. Użycie niektórych funkcji wymaga uruchomionego demona serwera w tle. Ogólnie instalacja i używanie ROS na systemie dużo śmieci, dla tego lepiej jest trzymać ją z dala od codziennego systemu operacyjnego na maszynie wirtualnej, lub dysku.

1.5 Ogólny zarys pracy

1. Należy stworzyć model w SDF zachowując wszystkie rozmiary i momenty prawdziwego robota. Należy ustawić bryły, aby przypominały kształtem podstawę i nadać im parametry fizyki.
2. Trzeba zdefiniować wszystkie więzy na koła i przegub i zamodelować je, aby silnik fizyczny dobrze współpracował. Taki model powinien na tym stanie reagować na zewnętrzne siły, ale nie ruszać się własnymi silnikami. Można go prosto przetestować działając siłą na elementy i patrząc, czy reaguje w poprawny sposób.

3. Wtyczka sterująca w Gazebo odczytuje dane z zewnętrz i odpowiednio obraca kołami. Na tym poziomie można dobudować zamiennik programu sterującego jedynie do podawania prostego sterowania na koła, bez żadnej logiki. Do komunikacji użyć struktur Gazebo, a nie ROS. Model powinien poprawnie reagować na proste wejście, jak naprzemienne koła itp.
4. Wtyczki dla czujników, aby generowały dane z enkoderów, oraz ewentualnie innych urządzeń, dodawały błędy pomiarowe i wysyłyły je na zewnątrz, aby program sterujący miał dane do działania. Taki model jest w tym momencie kopią prawdziwego robota.
5. Program sterujący w ROS. Największy i najbardziej skomplikowany element, na szczeble wspólny dla obu bytów — wirtualnego i rzeczywistego. Zazwyczaj nie jest to praca jednego człowieka, a jego rozwój nie ustaje przez długi czas. Ten program dostarczy funkcji ruchów wywoływanych przez wyższy sterownik Velmy.

1.6 Pomocne implementacje

Istnieją już wcześniejsze modele jeżdżących robotów na kołach szwedzkich. Można z nich brać przykład i sugerować się źródłami kodu i modelów.

Kuka Youbot jest popularnym robotem tego typu. Jego modele są domyślnie dostępne zarówno w Gazebo, jak i w V-Rep. Tylko w przypadku V-Rep mamy wstępny sterownik do którego kierujemy zadane prędkości kół za pomocą graficznego interfejsu. Wersja dla Gazebo symuluje kłodę drewna.

Te profesjonalne modele także pomogą przy wstępnej weryfikacji zachowania się naszego modelu, czy nie zachowuje się nadzwyczaj dziwnie.