



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, 16 czerwca 2016

Streszczenie

Ta praca opisuje projektowanie i budowę środowiska symulacyjnego dla wie-lokierunkowej platformy mobilnej poruszającej się za pomocą kół szwedzkich. Platforma i robot, którego ma wozić są własnością wydziału Elektroniki i Technik Informacyjnych na Politechnice Warszawskiej. Celem jest przygotowanie jak najdokładniejszej kopii oryginału, aby użyć jej zewnętrznym w programie sterującym bez jego modyfikacji.

Rozpatrzone są tutaj wymagania i problemy przy tworzeniu każdego ze składników środowiska. Na system składają się wirtualne efektory i receptory obsługujące odpowiednią maszynę symulacyjną.

Spis treści

1 Wstęp	2
1.1 Cel	2
1.2 Wielokierunkowa platforma mobilna	3
1.3 Koła szwedzkie	5
1.4 Składniki systemu	6
1.4.1 Model 3D	7
1.4.2 Sterownik silników	7
1.4.3 Sterownik czujników	8
1.4.4 Program sterujący	8
1.5 Technologie	9
1.5.1 Gazebo	9
1.5.2 V-Rep	10
1.5.3 ROS	10
1.5.4 Narzędzia	11
1.6 Plan pracy	12
1.7 Istniejące implementacje	12
1.8 Podsumowanie	13

Rozdział 1

Wstęp

1.1 Cel

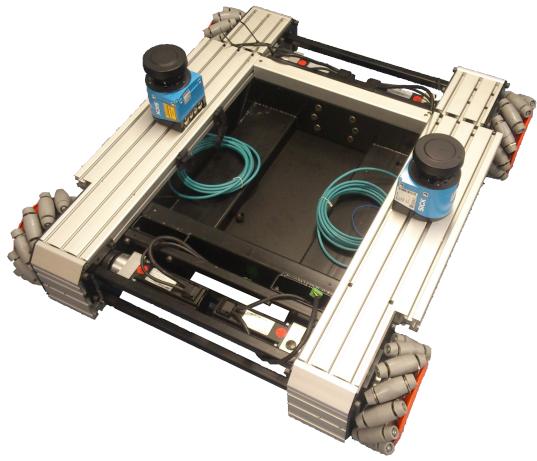
Celem tej pracy inżynierskiej jest budowa środowiska robota mobilnego w przestrzeni wirtualnej. Za zadanie jest stworzyć oprogramowanie modelu 3D, oraz modelu dynamiki wielokierunkowej platformy mobilnej z kołami szwedzkimi. Wymaga się, aby model i obsługującego oprogramowanie było dokładną kopią prawdziwego 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



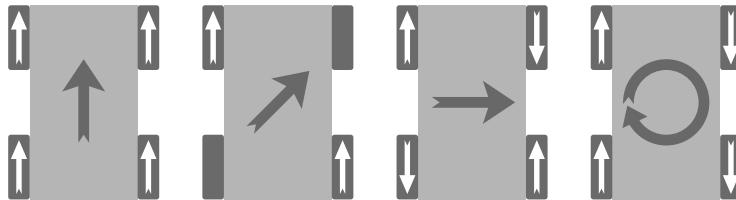
Rysunek 1.1: Fotografia platformy z perspektywy. Niebieskie urządzenia na szczytce to czujniki laserowe. Na obecny stan koła są nieprawidłowo ustawione.

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 serwomotor, zatem może mieć prędkość i kierunek niezależny od pozostałych kół i kierunku poruszania się robota, oraz jego obrotu. Każdy z serwomotorów ma także wbudowany enkoder umożliwiający pomiar rzeczywistego kąta obrotu koła.



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

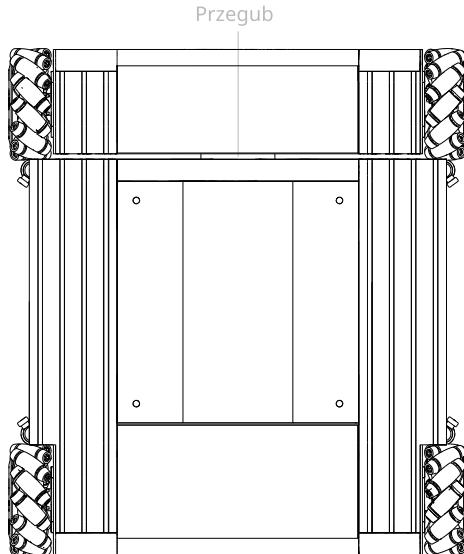
Odpowiedni obrót kół względem bazy pozwala na jej ruch w dowolnym kierunku niezależnie od kąta obrotu robota. Za ich pomocą da się także obracać bazą stojąc w miejscu, lub w trakcie ruchu po prostej. Na przykład, jeśli obracać tylko przeciwnymi kołami po przekątnej, system zacznie się poruszać po skosie 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 uniemożliwiłby 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.



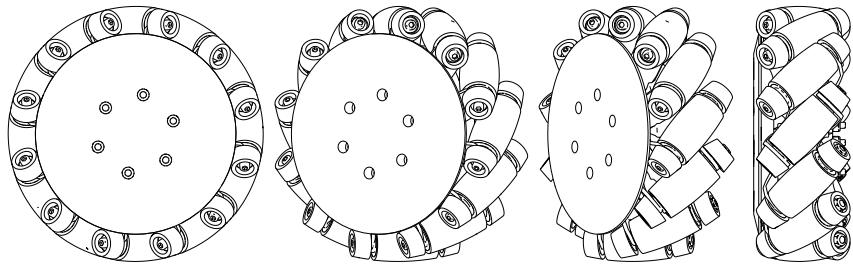
Rysunek 1.5: Platforma mobilna widziana od prawej strony.



Rysunek 1.6: Platforma mobilna widziana od tyłu.

1.3 Koła szwedzkie

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 przeciwnieństwowych wierzchołkach, i razem ustawione są w kształcie litery X patrząc na nie z góry. Na obecny stan robot i jego trójwymiarowe modele mają nieprawidłowo ustawione koła.



Rysunek 1.7: Dokładny widok 12 rolkowego koła szwedzkiego opisywanej platformy wielokierunkowej.

Każde koło ma 3 stopnie swobody. Pierwszym jest obrót całego koła wzdłuż osi. Drugim są rotacje pojedynczych rolek, a trzecim poślizg obrotowy w miejscu styku rolki z podłożem [1].

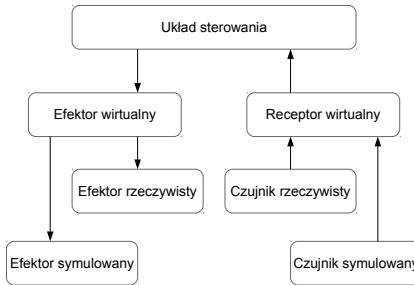
Na podstawie rysunku widać, że krzywizna rolki jest tak ustalona, aby punkt kontaktu rolki z podłożem płynnie przechodził na następną rolkę w trakcie obrotu. Nie powinno być efektu przeskoku z jednej rolki na drugą, gdyż to wprowadza nierówne tarcie i losowe poślizgi.

1.4 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 servomotor 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 1.8: Struktura agenta upostaciowanego.

1.4.1 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 wyglądu zbliżonego do fizycznego robota.

1.4.2 Sterownik silników

Program sterujący generuje abstrakcyjne dane, na przykład liczbę zapisaną binarnie. Przykładowy silnik fizyczny nie jest w stanie działać na ich podstawie, on potrzebuje odpowiedniego napięcia na wejściu. Do tłumaczenia jednych danych na drugie potrzebny jest sterownik niskopoziomowy. Najczęściej implementowany jest w formie mikrokontrolera, lub podobnego systemu wbudowanego.

Jego zadanie to odczytanie danych podanych przez program sterujący i na przykład generowanie na ich podstawie odpowiedniej fali PWC, lub obsługa przetwornika cyfrowo-analogowego. Do innych zadań może należeć kontrola, czy żądana wartość nie uszkodzi urządzenia. Zazwyczaj sterownik może komunikować się z powrotem z resztą systemu, aby zgłaszać ewentualne awarie.

Taki program i powiązany z nim układ elektroniczny są najczęściej dostarczone przez producenta robota i nieznane użytkownikowi. Dodatkowo tworzy kolejną warstwę abstrakcyjną dla sterownika głównego, który nie musi zważyć na generowanie różnych danych dla różnych typów efektorów.

W środowisku wirtualnym należy stworzyć moduł o podobnym działaniu. Powinien przyjmować dane w dokładnie takim samym formacie, jak opisany wyżej układ, aby był łatwo wymienialny na sterownik fizycznego urządzenia bez

ingerencji w główny program sterujący. Zamiast zamieniać odczytane dane na analogowe wartości, on wywołuje odpowiednie funkcje maszyny symulacyjnej, aby wywołać taki sam efekt, co na rzeczywistym efektorze, lecz w wirtualnej przestrzeni symulacji. Jako argumenty podaje parametry fizyczne symulowanego obiektu, oraz przyłożone siły.

1.4.3 Sterownik czujników

Implementowany podobnie do sterownika silników ma za zadanie konwertować surowe i obarczone błędami dane z czujników na format zrozumiały dla programu sterującego. W tym miejscu usuwa się błędy grube, niweluje stałe na podstawie kalibracji, wygładza szum i interpretuje dane, aby pozyskać wymagane przez wyższe warstwy informacje.

Przykładowo czujniki laserowe zwracają jedynie ciąg pomiarów, ale to do tego programu należy interpretacja wykrytych kształtów, łączenie punktów i obróbka do formatu zrozumiałego dla wyższych podzespołów. Większość zaawansowanych receptorów posiada owe układy cyfrowe i programy, są wbudowane w urządzenie. Dostarczone przez producenta tak samo, jak sterowniki efektorów.

Symulując ten element budujemy program generujący dane na podstawie aktualnego stanu maszyny do symulacji w sposób, w jaki działa czujnik w rzeczywistości. Na przykład dla czujnika laserowego wypuszczamy setki promieni i obliczamy ich punkty przecięcia się z wirtualnymi modelami. Możemy renderować obraz, aby symulować kamerę.

Ponieważ dane fizyczne nigdy nie są idealne, w celu przybliżenia wyjścia wirtualnego czujnika do oryginału, dodajemy szum o odpowiednim rozkładzie i błędy.

1.4.4 Program sterujący

Cześć odpowiedzialna za logikę aplikacji. Tutaj obliczane jest sterowanie na podstawie dostarczonych odczytów z czujników. Zazwyczaj wykorzystuje się tu dużą ilość bibliotek dostarczających zaawansowane algorytmy. Ich zadania mogą polegać na budowie wewnętrznej mapy, wyznaczaniu ścieżki, omijaniu przeszkód, odwrotnej kinematyce i tym podobnych.

Taki program zwykle działa na mocniejszych układach, niż sterowniki ze względu na duże zapotrzebowanie na moc obliczeniową. Jeśli robot komunikuje się z użytkownikiem, lub zwraca dane, to zachodzi to w tym module.

Programy sterujące mogą być implementowane w językach wysokopoziomowych, nawet skryptowych, gdyż wymagania czasowe nie są rygorystyczne. Co więcej, często się zdarza, że odpowiednie składowe programu bazują na różnych technologiiach.

Środowisko symulacyjne powinno zapewnić pełną abstrakcję komunikacji tego modułu. Oznacza to, że nie zależy, czy program działa na rzeczywistym robocie, czy symulacji wirtualnej, zawsze powinien móc komunikować się i otrzymywać dane w tym samym formacie. W idealnym świecie program nie powinien mieć możliwości stwierdzić, czy steruje symulacją, czy oryginałem.

1.5 Technologie

Symulator daje użytkownikowi do dyspozycji odpowiednią maszynę symulacyjną odpowiedzialną za obliczenia fizyczne, a także API do obsługi całej symulacji. Zaawansowana maszyna symulacyjna powinna dobrze obsługiwać tarcia, więzy na ruch obiektów, przyłożone siły, materiały fizyczne dla określania tarcia i sprężystości, oraz wszystko to, co potrzebne do jak najwierniejszego odtworzenia zachowania rzeczywistego obiektu.

Na rynku jest wiele różnych maszyn zarówno do symulacji w czasie rzeczywistym, jak i do wyznaczania pozycji obiektów po długich obliczeniach. Jedne z technologii są otwartoźródłowe, inne nie. Mogą używać tylko procesora, lub też być wspomagane przez kartę graficzną. Niektóre prócz zderzeń obiektów potrafią także symulować rozpływ cieczy, dymy, płotna, ciała sprężyste i strukturę wewnętrzną obiektów, lecz te funkcjonalności nie są potrzebne dla naszej symulacji.

1.5.1 Gazebo

Program do pobrania z [2]. Ten symulator graficzny jest dość prosty w obsłudze, skupia się na symulowaniu podanych danych, a mniej na możliwości ich łatwego przygotowania. Zazwyczaj używany w trybie wsadowym, uruchamiany z argumentami z linii poleceń i plikiem *world* opisującym symulację. Plik ten zawiera nazwy i ścieżki innych umieszczanych modeli i wtyczek. Z tego powodu interfejs graficzny jest dość ubogi.

Program przeprowadza symulację podanych modeli używając jednego z czterech popularnych maszyn symulacyjnych: ODE, Bullet, Simbody lub DART. Wszystkie te projekty są wolnym oprogramowaniem i używane są także w innych programach, jak Blender.

Symulator oprócz tego ma wbudowany edytor modeli w którym możemy składać odpowiednie obiekty od razu w przestrzeni trójwymiarowej. Edytor budynków pozwala na stawianie wirtualnych ścian, korytarzy, drzwi i ogólnego otoczenia w którym roboty mogą pracować i być symulowane. Jakość wykonania tych składników pozostawia wiele do życzenia, brak jest tak podstawowych funkcji, jak cofanie ruchu. Dlatego lepiej jest definiować model we wczytywanym pliku tekstowym. Również tworząc modele „offline” w ten sposób mamy nad nimi pełną kontrolę, a parametry można ustawić z dowolną dokładnością.

Gazebo przyjmuje modele w specjalnym formacie SDF. Jest to ustandaryzowany, zdefiniowany zewnętrznie format do opisywania składników robotów i czujników. Dzięki temu taki plik może być użyty także gdzie indziej, pod warunkiem przestrzegania standardu. Składnia jest zwykłym plikiem XML, co znaczy, że może być on tworzony na każdym edytorze tekstowym.

Wtyczka do sterowania modelem jest skompilowaną biblioteką dołączaną na starcie programu. Tworzy się ją w C++ jako klasę dziedziczącą po abstrakcyjnej klasie dostarczonej przez Gazebo. Dzięki temu może się komunikować z innymi systemami poprzez dowolne mechanizmy, nawet systemowe, jak gniazda, czy pamięć współdzielona. Jednak Gazebo dostarcza także swój własny mechanizm kolejek wiadomości, który sprawdza się w jednolitej komunikacji z innymi programami.

Program jest wspierany na systemie 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, uruchamiania skryptów inicjalizujących, tworzenia odpowiednich katalogów, czy definiowania zmiennych systemowych. Standardowo, jak inne programy tworzy ukryty katalog w katalogu domowym użytkownika, gdzie znajdują się wszystkie modele i logi. Czasami trzeba używać tego katalogu, aby umieścić tam swoje modele, które Gazebo będzie automatycznie umieszczał w symulacji.

1.5.2 V-Rep

Program do pobrania z [3]. Duże i skomplikowane środowisko reklamujące się wieloma zaawansowanymi mechanizmami i funkcjami. Pomimo otwartego kodu, użycie komercyjne jest płatne. Dla zastosowań akademickich program jest rozdawany bez opłat. Bogaty interfejs graficzny zakłada budowę i symulację wszystkiego w tym jednym programie.

Używa dwóch z maszyn symulacyjnych, co Gazebo, czyli ODE i Bullet, oraz dodatkowo Vortex i Newton. Z tej czwórki tylko Vortex ma zamknięty kod.

Problemem jest także zapisywanie utworzonych w systemie modeli. Program tworzy drzewiastą strukturę modelu w pliku binarnym własnego formatu, co uniemożliwia edycję i oglądanie modelu bez posiadania całego programu i importowania modelu do symulacji. Brak przenośności, czy wsparcia systemu kontroli wersji dla takich zbiorów bajtów także jest problemem.

Pisanie wtyczek najczęściej odbywa się w C. Są też jednak dostępne inne języki skryptowe, jak Lua, Matlab, Java itp. Komunikacja z innymi programami odbywa się poprzez specjalne dodatki do środowiska. API pozwala nam stworzyć mały, wbudowany 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 w trzech najpopularniejszych systemach operacyjnych — Windows, Linux i OS X.

1.5.3 ROS

Platforma programistyczna do pobrania z [4]. ROS jest skrótem od *Robot Operating System*, lecz jego nazwa jest bardzo myląca. Nie jest to żaden system operacyjny, lecz obszerna platforma programistyczna (framework) zawierająca odpowiednie biblioteki i narzędzia do tworzenia programów sterujących. ROS stara się w łatwy sposób dostarczyć wszystko, co potrzebne do budowy logiki aplikacji sterowania. Są tu algorytmy wyznaczania tras, budowy map, manipulowania itp.

Twórcy zachęcają, aby uzupełniać brakujące moduły swoimi własnymi, a potem dzielić się nimi z resztą programistów, aby każdy mógł skorzystać, jeśli ma podobny problem.

Programy dla ROS pisze się w C++ i integruje z robotem za pomocą kilku gotowych struktur kolejek wiadomości. Platforma ta także posiada moduły do wizualizacji odbieranych danych w formie graficznej. Nie jest to symulator, gdyż sam nie generuje żadnych danych, a jedynie prezentuje gotowe.

Instalacja programu na systemie operacyjnym jest dużym problemem. Z wyjątkiem odpowiednich wersji Ubuntu nie ma łatwego sposobu na wgranie go do

innych systemów. Na przeszkode stoją błędy komplikacji dla nowszych wersji kompilatorów i inne problemy w czasie wykonywania wykonania, jak naruszenie ochrony pamięci. Instalacja alternatywnych pakietów i ręczna komplikacja niektórych części nie działa we wszystkich przypadkach.

Rozwiązańem tego problemu jest instalacja tej platformy programistycznej na maszynie wirtualnej, lub na systemie uruchamianym z dysku zewnętrznego. Takie rozwiązanie także daje dostęp do najnowszej wersji ROS *Kinetic Kame* z końca maja 2016 roku, niedostępnej jeszcze na innych dystrybucjach.

Uruchomienie platformy programistycznej na systemie wymaga wielu dodatkowych komend inicjalizujących, a także dopisywania do tworzonych projektów licznych plików konfiguracyjnych za pomocą dostarczonych skryptów. Używanie modułów z linii poleceń wymaga ustawienia kilku zmiennych systemowych poprzez wczytywania całościowych plików. Użycie niektórych funkcji ROS wymaga uruchomionego demona serwera w tle.

Ogólnie instalacja i używanie ROS na systemie zostawia dużo śmieci, dla tego lepiej jest trzymać ją z dala od codziennego systemu operacyjnego, na maszynie wirtualnej, lub dysku. Z drugiej jednak strony wirtualizacja systemu operacyjnego z ROS bardzo ogranicza dostępną moc obliczeniową potrzebną takim programom w dużych ilościach.

1.5.4 Narzędzia

Do tworzenia oprogramowania na systemach Unixowych można użyć dowolnych edytorów, gdyż standardowo wszystko jest potem komplikowane za pomocą narzędzi wiersza poleceń i skryptów. Jednak warto sobie ułatwić pracę zaawansowanymi środowiskami graficznymi.

Gazebo będzie użyty do symulacji z jego domyślną maszyną ODE. Przelączanie maszyny symulacyjnej wiąże się z rekompilacją programu ze źródła, dlatego zostaną one sprawdzone po przetestowaniu domyślnej. ODE jest szybkie, dobrze napisane i nie ma wielu zaawansowanych niepotrzebnych nam funkcji, jak Bullet.

ROS użyt zostanie jako główna platforma programistyczna. Pod łatwą komunikację z jego modułami należy budować sterowniki wirtualne.

Atom jest popularnym uniwersalnym edytorem tekstowym. Dzięki rozszerzaniu przez wtyczki dobrze się sprawdza przy obróbce plików XML i skryptów. Będzie użyty do konstrukcji modelu.

CMake to popularny i polecaný przez ROS i Gazebo system budowy kodu. Program tworzy na podstawie swoich plików konfiguracyjnych plik **makefile** do komplikacji źródeł i łączenia bibliotek.

GCC będzie użyty do komplikacji, gdyż jest to najpopularniejszy tego typu program używany w GNU/Linux. Same symulatory zostały w nim skompilowane. Razem z nim użyty zostanie debugger GDB.

Code::Blocks lub Eclipse nadają się do pisania komplikowanego kodu wtyczek. Można podłączyć je pod komendę **make** i korzystać z mechanizmów interpretacji błędnych wierszy, graficznego debugowania i podobnych.

Bash będący bardzo popularnym językiem skryptowym nadaje się do automatyzacji pracy i uruchamiania wielu programów w kontrolowany i szybki sposób. Uniwersalne narzędzie pomagające w różnych miejscach.

Git — program kontroli wersji jest podstawowym narzędziem programisty. Kod należy dla bezpieczeństwa umieszczać także w usłudze GitHub.

Virtualbox do ewentualnej wirtualizacji systemu operacyjnego z ROS, lub uruchomienie osobnego systemu z dysku zewnętrznego.

1.6 Plan pracy

1. Należy stworzyć model w SDF zachowując wszystkie rozmiary i momenty rzeczywistej wersji. Bryły składowe modelu muszą przypominać kształtem części z których składa się robot, należy im także ustawić parametry fizyczne, jak masę, moment bezwładności, materiał itp.
2. Zamodelować wszystkie więzy na koła, rolki i przegub, aby maszyna symulacyjna poprawnie symulowała obiekt. Taki model powinien na tym stanie poprawnie reagować na wirtualne siły, lecz jego efektory nie będą jeszcze aktywne. Można go prosto побieżnie przetestować działającą siłą na elementy i patrząc, czy reagują w spodziewany sposób.
3. Zapisanie wtyczki sterującej w Gazebo odczytującej odpowiednie dane z zewnątrz i wywołującej funkcje maszyny symulacyjnej, aby modyfikować ruch modelu. Na tym poziomie można dobudować zamiennik programu sterującego jedynie do podawania prostych wartości bez odczytywania pomiarów i sterowania.
4. Zaprogramowanie wtyczki symulującej czujniki, aby generowały dane z enkoderów, oraz innych urządzeń, dodawały błędy pomiarowe, a następnie przekształcały dane na format zrozumiały dla programu sterującego. Na tym momencie program może je wyświetlić, ale nie wygeneruje na ich podstawie sterowania.
5. Program sterujący w ROS. Największy i najbardziej skomplikowany element, na szczęście 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, aby wyższy sterownik robota mógł użyć tego modułu do sterowania jazdą i odczytywania danych.

1.7 Istniejące implementacje

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

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 wysyłamy odpowiednie wartości kierunku, a on obraca kołami w ten sposób, aby spełnić żądanie. Wersja dla Gazebo jest statycznym modelem, jego efektory nie są zaimplementowane.

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

Ze względu na niezwykle zaawansowany obiekt kół i kształt rolek, prawdopodobnie trzeba będzie uprosić model poprzez zamianę niektórych składowych i dodanie sztucznych więzów. Całościowy model może być zbyt skomplikowany, aby maszyny symulacji mogły go obliczać w czasie rzeczywistym. Taki model także jest znacznie trudniej poprawnie wymodelować ze względu na liczne tarcia i poślizgi rolek.

1.8 Podsumowanie

W ramach przygotowań do pracy udało się zainstalować, skonfigurować i przetestować wszystkie moduły środowiska. Została zdobyta wiedza na temat możliwych problemów z instalacją i używaniem ich w przyszłości. Jakie systemy operacyjne jak dobrze współpracują z systemem ROS i na czym nie da się go zainstalować. Testowanie odbyło się za pomocą budowy własnego, abstrakcyjnego modelu i zastosowania do niego zmodyfikowanych programów przykładowych.

Udało się sprawdzić, jakie są możliwości stworzenia struktury projektu, aby nie umieszczać modeli i kodu osobno, aby zachować porządek. Ustawiono wszelkie systemy kontroli wersji użyte także do budowy tego dokumentu.

Aby zabrać się do pracy, należy przejrzeć sporą ilość materiałów na temat budowy kół i modelowania ich wirtualnie, a także powodów nieścisłości obliczeń. Dobrze jest także obejrzeć dalsze dokumenty zawarte w bibliografiach materiałów.

Należy eksperymentować z różnymi rozwiązaniami ewentualnych uproszczeń modelu, sprawdzić, jak rozwiązywali ten problem inni. Przetestować, czy wspomaganie symulacji za pomocą karty graficznej nie rozwiąże problemu nadmiernych obliczeń.

Bibliografia

- [1] P. Muir, C. Neuman “Kinematic modeling for feedback control of an omnidirectional wheeled mobile robot”, Proceedings, IEEE International Conference in Robotics and Automation, Vol 4. pp. 1772-1778, 1987.
- [2] Strona internetowa symulatora Gazebo. <http://gazebosim.org>
- [3] Strona internetowa symulatora V-Rep. <http://coppeliarobotics.com>
- [4] Strona internetowa platformy programistycznej *Robot Operating System*.
<http://www.ros.org>