



hochschule mannheim



Kooperationsprojekt

Kartierung eines und Navigation in einem Labyrinth

David Siekacz

16. August 2022

Betreut durch Prof. Dr. Thomas Ihme

Zusammenfassung:

Die Robotik nimmt ein immer größer werdendes Forschungsgebiet innerhalb der Wissenschaft ein. Roboter werden für unser alltägliches Leben immer wichtiger. Doch um sich in unser Umfeld, z. B. als Staubsaugroboter, integrieren zu können, müssen diese auch in der Lage sein, in Umgebungen zu navigieren. Dieser Projekt handelt von der Kartierung und darauf aufbauenden Navigation innerhalb eines unbekannten Labyrinthes. Wie Menschen zum Finden eines Ortes eine Karte brauchen, so benötigen auch Roboter diese, um zu navigieren. Dazu wird das Robot-Operating-System genutzt, um den Roboter, einen Turtelbot, diese Aufgaben bewältigen zu lassen. Dazu kartiert dieser ein Labyrinth, kreiert eine Karte, durch welcher der Roboter schlussendlich eigenständig in jenem Labyrinth navigieren kann.

Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung	5
2	Grundlagen	5
2.1	ROS	5
2.1.1	Überblick	5
2.1.2	Aufbau	5
2.1.3	Vorteile	6
2.1.4	Datenaustausch	6
2.1.5	Publisher-Subscriber	7
2.1.6	Services	7
2.1.7	Visualisierung des Datenaustausches	7
2.1.8	Drahtlose Übertragung	7
2.1.9	Simulation und Visualisierung	8
2.2	Turtlebot	9
2.2.1	Überblick	9
2.2.2	LiDAR-Sensor	9
2.2.3	Raspberry Pi	10
2.3	Kartierung	10
2.3.1	SLAM	10
2.3.2	Positionierung	10
2.3.3	GMapping	11
2.4	Monte-Carlo-Lokalisation	11
2.5	Wegfindung	11
2.5.1	Definition	11
2.5.2	Anwendung in der heutigen Welt	11
2.5.3	Algorithmen zur Umsetzung	11
2.5.4	Costmap	13
2.5.5	Wegplanung	14
2.6	Die move_base	14
3	Lösungskonzept	15
4	Bedienung	15
4.1	Steuerung	15
4.2	Implementierung	15
5	Kartierung	16
5.1	Kartierung mit Hilfe des LiDAR-Sensors	16
5.2	Implementierung	18
5.3	Karten speichern	18
6	Lokalisierung	18
6.1	Positionierung auf einer Karte	18
6.2	Implementierung	19
7	Navigation	20
7.1	Navigationsziel festlegen	20
7.2	Implemention	20
8	Probleme	23
8.1	Bedienung	23
8.2	Kartierung	23

8.3 LiDAR-Sensor	23
9 Zusammenfassung	24
Literatur	24

1 Einleitung

Für uns Menschen ist das orientieren eine alltägliche Aufgabe. Ob in der Stadt, auf dem Weg nach Hause oder in einem Bürogebäude. Roboter, welche immer mehr Aufgaben automatisieren, haben das gleiche Problem. Auch diese müssen sich in Umgebungen zurechtfinden. Von Staubsaugrobotern zu autonom fahrenden Fahrzeugen, all diese Systeme müssen sich in einer verzweigten Umgebung zurechtfinden. Daher ist es auch in Wettbewerben beliebt, Aufgaben zu diesem Thema zu stellen. So auch im „RoboCup“©. Roboter müssen sich in einem Labyrinth zurechtfinden und verschiedene Aufgaben bewältigen. Daher kommt auch die Idee für dieses Projekt. Ein Roboter soll sich in einem Labyrinth zurechtfinden - mit Hilfe einer selbst erstellten Karte. Basierend auf einer vereinfachten Version des „RoboCup Rescue Maze“ ist das Ziel des Projekts die autonome Navigation, wobei jedoch keine Aufgaben wie beispielsweise die Rettung von Personen erfüllt werden. Dies geschieht basierend auf einem Turtlebot-Roboter, auf welchem das Robot-Operating-System operiert. Ziel ist, einen Roboter zu bauen, welcher in einem komplexen Labyrinth werden kann, welches auch Zyklen besitzt und somit nicht durch das Folgen einer Wand vollends durchlaufen werden kann.

2 Grundlagen

Das Projekt baut auf einige Prinzipien, Algorithmen und Prozesse auf, welche im Folgenden kurz erläutert werden.

2.1 ROS

Wie es jedermann von seinem Heimcomputer kennen, so gibt es auch für Roboter ein Betriebssystem. Analog unterstützt ROS, das Robot Operating System, auch bei der Bedienung und soll im folgenden kurz erklärt werden.

2.1.1 Überblick

Das sogenannte Robot Operating System, kurz ROS genannt, ist ein Open-Source Betriebssystem für Roboter, welches viele Tools und Software-Bibliotheken bietet. Die Entwicklung von ROS begann 2007 im Stanford Artificial Intelligence Laboratory. Ab 2009 wurde ROS im Institut Willow Garage fortgeführt[1], bis ROS ab 2012 von der OSRF (Open Source Robotic Foundation) unterstützt wird. Seit der Veröffentlichung von ROS gibt es regelmäßig Updates und neuere Versionen von ROS, welche hauptsächlich mit Betriebssystem Linux, aber auch Windows oder MacOS kompatibel sind. [2]

Die grundsätzliche Idee von ROS ist, alle Vorteile von vergleichbaren Produkten zu vereinen, während die Nachteile der jeweiligen Produkte behoben werden. Die Hauptbestandteile von ROS sind: Hardwareabstraktion, Gerätetreiber, Nachrichtenaustausch zwischen Programmen und Programmteilen und die Paketverwaltung. Alle diese Bestandteile sorgen dafür, dass der Roboter einfacher auf Daten zugreifen kann. Es handelt sich dabei um den aktuellen internationalen Standard, welcher auf den meisten Systemen einwandfrei läuft und dabei wenig Leistung beansprucht. Ein Gerätetreiber ist ein Programm, welches die Interaktion mit angeschlossenen, eingebauten oder virtuellen Geräten steuert. Beim Nachrichtenaustausch werden Nachrichten zum Empfänger versendet, bei welchen es sich um Signale oder Datenpakete handeln kann. Die Paketverwaltung hilft bei der Verwaltung von Software, die in Form von Programmpaketen vorliegt. Ein weiteres Ziel von ROS ist, oft wiederverwendbare Funktionen zugänglich zu machen. [3]

2.1.2 Aufbau

Programme werden in ROS als Pakete implementiert. Ein Paket besteht aus einer Manifestdatei, welche Metadaten (z.B. den Autor) über das Paket beinhaltet, sowie ausführbaren Skripten

(Programmen). Pakete werden meist unabhängig voneinander entwickelt, können doch miteinander kommunizieren (siehe Datenaustausch). Pakete können (ähnlich zu Apps auf einem Handy) einzeln installiert bzw. deinstalliert werden, wobei einige Pakete andere benötigen, um zu funktionieren. Die Programme werden meist in den Programmiersprachen C++ oder Python geschrieben, welche beide die größte Integration in das ROS vorweisen.

Der ROS-Core ist der Mittelpunkt des Betriebssystems. Dieses Programm steuert alle Vorgänge und sorgt dafür, dass Daten an korrekte Nodes weitergegeben werden, sowie vieles mehr.

Eine Grundkomponente von ROS sind sogenannte Nodes (Knotenpunkte), welche von Programmen initiiert werden können: Jeder dieser Nodes hat eine gewisse Funktion (z.B. das Ansteuern von Motoren). Diese Knotenpunkte sind des Weiteren austauschbar, sodass es für verschiedene Motorenmodelle beispielsweise andere Nodes gibt, welche jedoch alle die gleiche Funktion erfüllen, nämlich das Ansteuern der Motoren. [4]

2.1.3 Vorteile

Der größte Vorteil des ROS ist die Aufteilung des Systems in universelle Komponenten. Der Datenaustausch der Komponenten ist standardisiert, d.h. die Daten, welche beispielsweise an Motoren weitergegeben werden, haben immer die gleiche Form. Dadurch können Hersteller für ihre Motoren Programme entwickeln, denn die Daten, welche an die Komponente zur Motorensteuerung weitergegeben werden. Gleiches gilt auch für die Ausgabe von Daten durch einzelne Komponenten. Diese Standardisierung von Daten erlaubt eine Flexibilität in der Spezifität der einzelnen Komponenten und erlaubt eine einfache Integration. Dadurch wird eine Kollaboration vieler Menschen überall auf der Welt ermöglicht. Forschungsergebnisse, wie z.B. GMapping, worauf später eingegangen wird, werden damit für jedermann verfügbar und können leicht in die eigenen Systeme eingebunden werden.[1]

2.1.4 Datenaustausch

Der Austausch von Daten kann sich als Graph vorgestellt werden. Jeder Knotenpunkt kann Daten aussenden oder empfangen. Der Datentyp, welcher ausgetauscht wird, kann beliebig bestimmt werden, jedoch beruht alles auf vier Grundtypen.

- Ganzzahlen (Integer)
- Kommazahlen (Float)
- Zeichen (Char)
- Ja / Nein (Boolean)

Basierend auf diesen Grundtypen können neue Datentypen gebaut werden. So kann man beispielsweise sagen, dass der Datentyp Auto

- eine Kommazahl hat, welche den Füllstand beschreibt,
- eine ganze Zahl hat, welche die Anzahl an Passagieren beschreibt,
- ein aus mehreren Zeichen bestehendes Kennzeichen hat,
- einen Ja / Nein-Wert hat, welcher bestimmt, ob der Motor an ist,

hat. Die Datenstruktur der ausgetauschten Daten wird Nachricht genannt. Nodes tauschen also Nachrichten untereinander aus. Jede Nachricht bekommt eine sogenannte Topic, was die Nachricht und deren Struktur eindeutig identifiziert. Ein Beispiel hierfür ist das *cmd_vel* Topic, welche Nachrichten des Types *geometry_msgs/Twist* weitergibt. Diese Daten geben Informationen über die aktuelle Bewegungsrichtung wieder. Zur Vereinfachung werden nur die Richtungen

der Bewegung im 3D-Raum, nicht aber der Drehung, da diese für das Verständnis nicht notwendig ist, gezeigt. Die Struktur der Nachricht sieht daher (in gekürzter Fassung folgendermaßen aus:

linear:

- float64 x
- float64 y
- float64 z

float64 stellt in der Programmierung eine 64 Bit große Gleitkommazahl dar. Daraus folgt, dass diese Nachricht drei Zahlen für jede Richtung hat, woraus sich die Bewegungsrichtung des Roboters ergibt. Im Falle meiner Navigation ist die *z*-Koordinate irrelevant, da der Roboter sich nicht nach oben/unten bewegt, sondern nur auf der zweidimensionalen Ebene. [5]

2.1.5 Publisher-Subscriber

Nodes sind von Programmen initiierte Knotenpunkte, auf welche das Programm, welches sie initiiert hat, Zugriff hat. Über diese Punkte können Daten bereitgestellt werden, indem das Programm diese publiziert (Publisher). Dies kann man sich wie ein Forum darstellen, in welchem eine Person mit einem Megafon die Daten verkündet. Andere Nodes (Listener/Subscriber) können diesen Punkt nun abonnieren, was bedeutet, dass die Daten an sie weitergeleitet werden. Diese Listener-Nodes sind vergleichbar mit Personen, die einem Forum betreten und daher alles hören, was der Redner (Publisher-Node) sagt. Bei dieser Variante des Datenaustausches bestimmt der Publisher, wann Daten verbreitet werden. Mehrere Listener-Nodes können ein Publisher-Topic abonnieren. [4]

2.1.6 Services

Services bilden das Gegenstück zum Publisher-Subscriber-Modell. Hierbei stellt ein Node Aufgaben bereit, welche er auf Anforderung erfüllt. Node A bietet beispielsweise an, die Lichter in einem Raum an bzw. auszuschalten. Node B kann in diesem Fall auf den Service "Ändere Lichtzustand" von Node A zugreifen, woraufhin Node A das Licht an bzw. ausschaltet. Ohne Aufruf führt Node A dies jedoch nicht durch. Dies zeigt, dass bei diesem Modell nicht der Node, welche einen Service bereitstellt, den Zeitpunkt der Ausführung definiert, sondern ein anderer Punkt, welcher den Service aufruft. [4]

2.1.7 Visualisierung des Datenaustausches

Der Datenaustausch zwischen verschiedenen Nodes kann mit Hilfe einfacher Tools visualisiert werden. Ein sehr wichtiges Tool ist *rqt_Graph*, welches alle Knoten und deren Kommunikationsbeziehungen als Graphen anzeigt. Dabei werden Nodes als Ellipsen und deren Verbindungen als Pfeile angezeigt. Verbindungen werden mit dem Namen des Topic, welches die Daten, welche Übertragen werden, beschreibt, beschriftet. Dies ist vereinfacht in Abbildung 1 dargestellt. Hierbei veröffentlicht der Node *number_publisher* Daten auf dem Topic */number* an den Node *number_subscriber* (rechts), welche das Topic abonniert hat.

2.1.8 Drahtlose Übertragung

Wie bereits erwähnt, besitzt der Turtlebot einen Raspberry Pi. Dieser besitzt zwar für seine Größe vergleichsweise viel Leistung, jedoch wäre es natürlich vorteilhaft, die Rechenleistung eines herkömmlichen Desktop-PCs zu nutzen. Genau deshalb ermöglicht es das ROS, über mehrere Geräte hinweg zu kommunizieren. Das Herzstück bildet hierbei das ROS-Core Programm, welches alle Vorgänge innerhalb des Systems steuert. Dieses Programm muss auf einem der miteinander

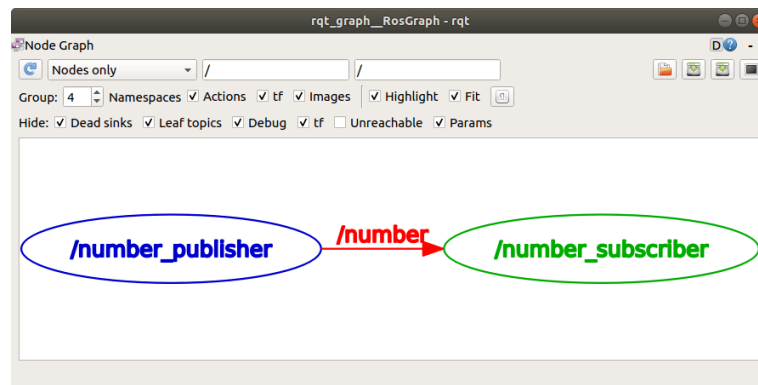


Abbildung 1: Ein vereinfachter Graph
[6]

kommunizierenden Geräte aktiv sein. Mit Hilfe der IP-Adressen ¹ der Geräte kommunizieren die Teilnehmer untereinander in einem Netzwerk, als ob alle Nodes auf einem Gerät ausgeführt werden würden. Dies ermöglicht das ausführen von Rechenintensiven Programmen auf einem Computer, während kleinere Programme, sowie der ROS-Core auf dem Turtlebot laufen. Das Gerät, auf welchem der Ros-Core läuft, wird auch ROS-Master genannt. Um beide Geräte zu verbinden, benötigt es nur wenige Einstellungen. Nachdem beide Geräte sich im gleichen Netzwerk befinden müssen die Parameter: **ROS_IP** und **ROS_Master_URI** eingestellt werden. Ersterer beschreibt die IP-Adresse des Gerätes (für beide Geräte unterschiedlich) und letzterer Parameter beschreibt die IP-Adresse des ROS-Masters (für beide gleich, in meinem Fall ist es die Ip-Adresse des Turtlebot). Durch das ROS bauen beide Geräte eine Verbindung miteinander auf und kommunizieren miteinander. [7]

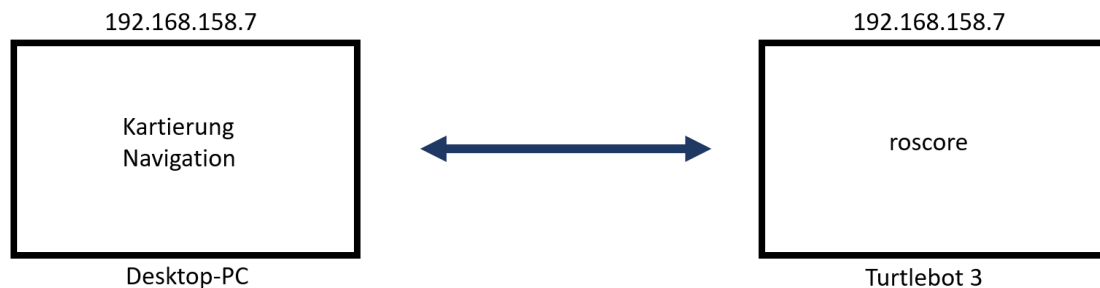


Abbildung 2: Netzwerkverbindung und Programmaufteilung

2.1.9 Simulation und Visualisierung

Gazebo ist ein Open-Source-Programm², welches eine vollständige Simulation von Robotern, Umgebungen und Messungen ermöglicht. Robotermodelle können dazu modelliert werden, ebenso wie Umgebungen. Der Roboter kann sich daraufhin, wie in der realen Welt, bewegen und Messungen durchführen. Durch eine realistische Physik-Engine³ können Messungen wie in der echten Welt simuliert werden. D. h. der simulierte Roboter, in meinem Fall der Turtlebot, erhält Messdaten durch seinen Sensor, welche basierend auf der virtuellen Welt errechnet werden. Da ein großer teil der Entwicklbg zu Hause erfolgte, wurde dieses Programm oft genutzt, weshalb viele Abbildungen diesem Programm entstammen und nicht aus realen Experimenten.

Rviz ist ebenso ein Open-Source-Tool, welches es ermöglicht, Daten, ob gemessen oder errechnet, zu visualisieren. Dafür empfängt ROS Daten der Nodes und präsentiert diese auf geeigne-

¹Ähnlich einer Adressanschrift: Zahlenkombination zur eindeutigen Identifikation eines Gerätes in einem Netzwerk

²Frei zur Verfügung gestellt

³Virtuelle Simulation physikalischer Kräfte

ter Weise. So kann beispielsweise die Momentane Bewegungsrichtung als Pfeil, Messdaten des LiDAR-Sensors als Punkte oder eine Errechnete Karte als Hintergrundbild angezeigt werden. [8]

2.2 Turtlebot

2.2.1 Überblick

Der Turtlebot ist ein beliebtes Robotermodell der Firma Robotis und kommt in verschiedenen Varianten. Das gute Preis-Leistungs-Verhältnis sowie die Einsteigerfreundlichkeit, kombiniert mit einer guten Integration in viele Programme, machen ihn zu einer guten Wahl für viele Projekte. Der Turtlebot 3 besteht aus vier Basisplatten, auf welchen die gesamte Technik des Roboters untergebracht ist. Auf der untersten Basisplatte findet man zwei Servomotoren der X-Series von Dynamixel vor, welche dem Turtlebot seine Mobilität verleihen, auf den anderen Plattformen ist ein Raspberry PI 3, welcher unter Umständen auch durch einen Raspberry Pi 4 ersetzt werden kann, sowie ein Einplatinencomputer vorzufinden. Bei Letzterem handelt es sich standardmäßig um einen Intel Joule 570x. Auf der obersten Basisplatte findet man Platz für einen Sensor vor, dort kann eine Kamera, allerdings auch ein Lasersensor oder ähnliches angebracht werden. Auf dem genutztem Turtlebot ist ein LiDAR-Sensor montiert. Dieser Sensor sendet Laserimpulse aus und kann durch das zurückgestrahlte Licht den Raum exakt vermessen. Der Roboter tastet die Umgebung mit den Laserimpulsen ab, was dazu führt, dass er Messpunkte erhält. [9]

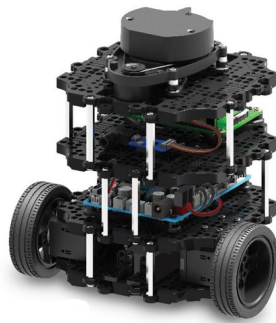


Abbildung 3: Der Turtlebot 3 in der „Burger“ Variante

2.2.2 LiDAR-Sensor

Ein LiDAR (Light detection and ranging) - Sensor, wie er auf der obersten Ebene des Turtlebot in Abbildung 3 zu sehen ist, sendet Laserimpulse aus und kann durch das zurückgestrahlte Licht den Raum exakt vermessen. Der Roboter tastet die Umgebung mit den Laserimpulsen ab, was dazu führt, dass er Messpunkte erhält. Diese Messpunkte kann der Roboter als Wände oder andere Formen interpretieren. Allerdings handelt es sich dabei um eine 2D-Messung, welche in unserem Fall die Umgebung des Roboters auf Höhe des Sensors scannt. Der Sensor kann sich unabhängig vom Roboter um 360° drehen. Die Distanz eines Punktes ergibt sich aus der Zeitdifferenz zwischen Aussendung und Empfangen einer elektromagnetischen Welle (Licht) im infraroten Bereich. Der Entfernung wird wie folgt berechnet:

$$s = c \cdot \frac{t}{2} \quad (1)$$

Hierbei ist s die Entfernung, t die Zeit zwischen Aussendung und Empfangen, sowie c die Lichtgeschwindigkeit.

Ein Problem für Roboter ist, dass mit Hilfe des LiDAR-Sensor keine Hindernisse erkannt werden, welche nicht auf der Höhe des Sensors sind. Dies ist vor allem für größere Roboter

ein Problem, kann aber aufgrund der Umgebung des Roboters, sowie aufgrund der höheren Labyrinth-Mauern vernachlässigt werden. [10]



Abbildung 4: Der im Turtlebot 3 verbaute LiDAR-Sensor

2.2.3 Raspberry Pi

Auf dem Turtlebot ist ein kleiner Computervom Typ Raspberry Pi verbaut. Standardmäßig handelt es sich dabei um das Modell der Reihe 3, welches jedoch aus Leistungsgründen mit einem Modell der 4. Generation ausgetauscht worden ist. Dieser Mikrocomputer stellt das Herzstück des Roboters dar und steuert alle Vorgänge. Wie ein jeder Computer besteht auch der Raspberry Pi aus einem Prozessor, Arbeitsspeicher, einer SD-Karte als nichtflüchtiger Speicher und vielem mehr. Zwar stellt die Firma Raspberry auch eine graphische Benutzeroberfläche bereit, jedoch ist diese zur Programmierung nicht notwendig und wird deshalb nicht verwendet, da diese Leistung verbraucht, welche für Berechnungen verwendet werden könnte. Aus diesem Grund wird der Raspberry Pi mit einem einfachen Betriebssystem, welches nur eine Konsole anzeigt, um Leistung zu sparen, verwendet. [11]

2.3 Kartierung

2.3.1 SLAM

SLAM (*Simultaneous Localization and Mapping*, dt.: *Simultane Positionsbestimmung und Kartierung*) beschreibt den Prozess, in welchem eine Karte durch Messdaten erstellt wird, wobei der Roboter selbst auf der Karte verordnet wird. Im Fall des Turtlebot geschieht dies mithilfe der Messdaten des LiDAR-Sensors, welcher die Entfernung von Objekten durch Laserstrahlen misst (*siehe LiDAR-Sensor*)

2.3.2 Positionierung

Der Roboter wird anfangs auf den Mittelpunkt der, zu Beginn noch nicht vorhandenen Karte, welche erst durch Messdaten entsteht, platziert. Dieser Punkt wird als Kartenursprung ($P(0|0)$ interpretiert). Die Position des Roboters wird entsprechend der Bewegung seiner Motoren kalkuliert. Mithilfe des Umfangs der Reifen kann die bewegte Distanz errechnet werden, da dem Roboter die Winkeländerung der Motoren, z.B. eine Drehung dieser um 180° , bekannt ist. Diese werden an die Motoren übermittelt, wobei die Information noch an andere Teile weitergeleitet werden kann, hier der Mikrochip auf der Hauptplatine des Raspberry Pi 3 in der Mitte der Roboters, welcher damit Rechnungen, eben zur Positionskorrektur durchführen kann. Vereinfacht gilt daher bei einer geraden Bewegung [12]

$$D = R \cdot U \quad (2)$$

Hierbei steht D für die zurückgelegte Distanz, R für die Umdrehungen der Motoren und U für den Umfang der Reifen. Die Rotation, also die Drehung des Roboters, wird aus der Rota-

tionsdifferenz beider Motoren berechnet. Dreht sich der rechte Motor weiter (größerer Winkel), so dreht sich der Roboter nach links, für eine Rechtsdrehung gilt das Gegenteil. Auf diese Weise kann nur aus den Daten, welche an der Motoren gesendet wird, errechnet werden wie weit und in welche Richtung der Roboter sich bewegt hat. Die Raddrehungen werden aus den Motoren ausgelesen und entsprechend zu linearem Anteil und Rotationsanteil berechnet. Diese weichen durch Umwelteinflüsse und Messungenauigkeiten leicht von der Realität ab.

2.3.3 GMapping

GMapping beschreibt einen SLAM-Algorithmus, welche an der Universität Freiburg über Jahre hinweg entwickelt worden ist. Dieser ist einer der meist genutzten Algorithmen für diese Zwecke und deshalb gibt es auch eine Implementation für das Robot-Operating-System. Die Entwicklung eines eigenen Kartierungsalgorithmus geht weit über die Zeitspanne dieses Projektes hinüber, weshalb das GMapping-ROS-Paket verwendet wird (siehe *Kartierung*). [13]

2.4 Monte-Carlo-Lokalisation

Hat ein Roboter eine Karte seiner Umgebung. bringt diese ohne die Position des Roboters in der Karte nicht viel. Die Monte-Carlo-Lokalisation ist eine Möglichkeit, um die Position des Roboters innerhalb der Karte zu bestimmen. Dafür wird die Karte der Umgebung sowie die Sensordaten benötigt. Anfangs ist es gleich wahrscheinlich, dass der Roboter sich in jeglicher Stelle auf der Karte befindet. Nun werden die gemessenen Sensorpunkte und die Karte der Umgebung übereinander gelegt. Stimmen Hindernisse, welche durch die Karte in der Nähe sind, sowie gemessene Sensordaten der realen Welt überein, so ist es wahrscheinlich, dass sich der Roboter an dieser Stelle in der Karte befindet. Misst der Turtlebot beispielsweise einen Runden Gegenstand vor sich und in einer Position auf der Karte ist in gleicher Distanz eine Runde Säule vor dem Roboter, so ist es wahrscheinlich, dass der Roboter sich in dieser Position befindet. Nachdem dieser sich bewegt hat, wird der Vorgang wiederholt, wodurch die möglichen Positionen immer näher beieinander liegen, da entfernte Schätzungen aufgrund der vielseitigen Umgebung nicht mehr mit den Sensordaten übereinstimmen. [14]

2.5 Wegfindung

2.5.1 Definition

Pathfinding (*dt. Wegfindung*) beschreibt den Prozess der Wegfindung, wobei der kürzestmöglichen Weg von einem Startpunkt zu einem Zielpunkt gefunden werden soll. Dieser Prozess setzt eine Karte der Umgebung (*siehe SLAM*), in welcher ein Weg gefunden werden soll, voraus.

2.5.2 Anwendung in der heutigen Welt

Pathfinding-Prozesse sind von heutiger Technologie nicht mehr zu trennen. Sie sind überall präsent und helfen uns, auch wenn wir es manchmal nicht bemerken. Navigationssysteme müssen die kürzeste Route zu einem Zielpunkt finden, wohingegen Staubsaugroboter Orte in einem Haus erreichen müssen. Signale über Satelliten hinweg werden auch über den kürzesten Weg geleitet. Diesen zu finden bedeutet immer, dass für den Transport weniger Aufwand und Zeit benötigt wird.

2.5.3 Algorithmen zur Umsetzung

Für die Wegfindung gibt es viele etablierte Algorithmen, jedoch stellt sich nun die Frage, welcher am Nützlichsten ist. Diese Nützlichkeit wird meist an zwei Faktoren gemessen. Diese sind zum einen die Genauigkeit, welche beschreibt, ob ein Algorithmus den besten Weg findet, und zum anderen die Geschwindigkeit. Diese beschreibt, wie effizient ein Algorithmus den idealen Weg findet. Mit Geschwindigkeit ist also nicht die Zeit der Ausführung gemeint, welche mit der

Effizienz jedoch stark zusammenhängt, da diese je nach genutzten Bauteilen in Computern variiert. Vielmehr wird, wie erwähnt, die Rechenintensität als Maß genutzt. Diese beschreibt, wie viele Schritte durchgeführt werden müssen, bis der ideale Weg gefunden wurde. Je geringer, desto besser.

Viele Wegfindungsalgorithmen nutzen das gleiche Grundprinzip. Die Karte wird in kleine Vierecke unterteilt. Vom Startpunkt aus wird nun in eine Richtung gegangen und zwar einen Schritt weit. Dabei wird diese Stelle als "besucht" angesehen, wobei von ihr aus nun in weitere Richtungen gelaufen werden kann (Abbildung ??). Grenzt eine besuchte Fläche an das Ziel an, so wurde ein Weg gefunden. Nachdem anfangs in jede Richtung ein Schritt in die Tiefe gegangen wurde, wird nun erneut in eine andere Richtung gegangen, bis in jede Richtung ein Schritt gegangen bzw. abgesucht worden ist (Abbildung ??). Eine Tiefe (Längeneinheit) wurde somit vollständig abgedeckt. Daraufhin wird nun das Gleiche mit einer Tiefe von zwei zum Startpunkt hin wiederholt.

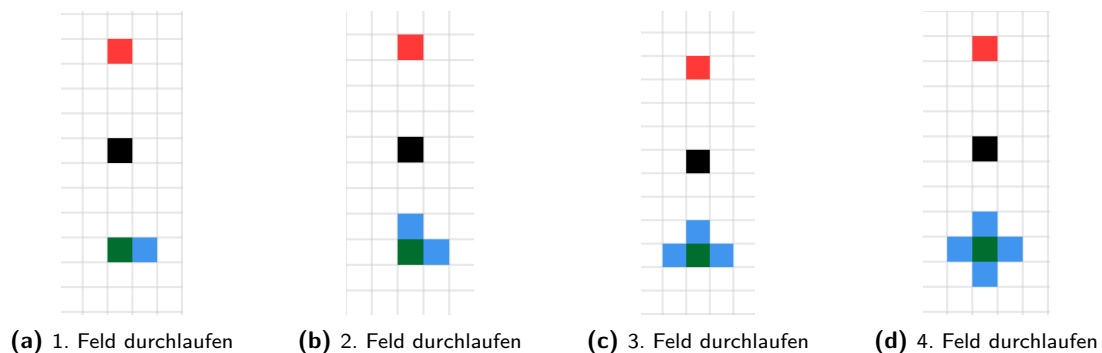


Abbildung 5: Funktionsweise eines Pathfinding-Algorithmus

Dies wird in Abbildung 5 verdeutlicht. Grün repräsentiert den Startpunkt, Rot den Endpunkt. Schwarz repräsentiert ein nicht passierbares Feld und blaue Felder sind von dem Suchalgorithmus bereits besucht worden. Die dargestellte Suchart stellt den *Breadth-first Search Algorithmus* dar, welche zur oben gegebenen Beschreibung passt. Dabei handelt es sich um einen einfachen Wegfindungsalgorithmus.

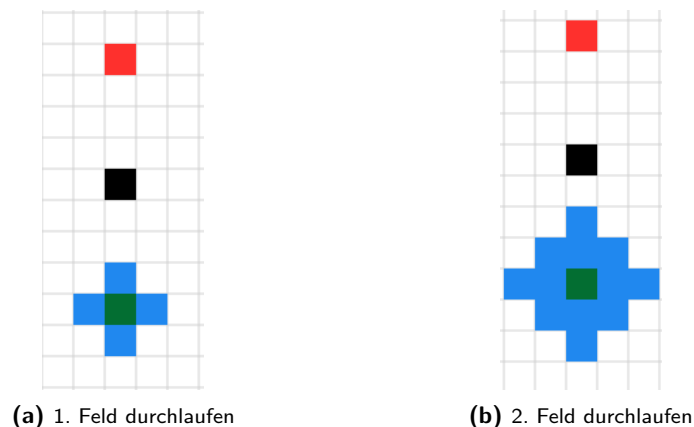


Abbildung 6: Funktionsweise eines Pathfinding-Algorithmus

Zur Verbesserung der Effizienz nutzen manche Algorithmen andere Methoden, die Schätzalgorithmen, welche man auch Heuristik nennt, die Einfluss darauf nehmen, welche Felder als nächstes besucht werden. Felder, welche in Richtung des Ziels zeigen bzw. sehr wahrscheinlich dorthin führen, werden bevorzugt durchlaufen, Felder, welche vom Ziel weg zeigen, werden hingegen seltener besucht. Dazu misst der Algorithmus nicht nur die Distanz (Kosten) bis zu einem Punkt, um zu berechnen, ob es sich lohnt, von diesem aus weiter zu suchen, sondern auch die

Distanz zum Ziel. Mathematisch kann man dies als zusammengesetzte Funktion verstehen.

$$f(x) = g(x) + h(x) \quad (3)$$

Hierbei stellt $g(x)$ die Funktion dar, welche die Kosten(Distanz) vom Startpunkt bis zu einem Punkt x berechnet. $h(x)$ beschreibt die vermutete Distanz von x bis zum Zielpunkt. Beide Ergebnisse zusammen ergeben einen Wert, welcher die Kosten über einen Punkt x zum Zielpunkt errechnet. Dies wird für viele Punkte x berechnet, wobei der nächste Schritt von dem Punkt ausgeht, welcher den niedrigsten Wert (also die geringste, errechnete Distanz) hat. Diese Algorithmen sind für viele Verwendungszwecke sehr effizient. Heuristik nutzende Wegfindungsalgorithmen können unter Umständen nachteilig sein, wenn diese in Labyrinthen eingesetzt werden, welche eine hohe Komplexität aufweisen, da Sackgassen, welche nur durch eine Wand vom Ziel getrennt werden, meist durchsucht werden, obwohl sie im Endeffekt nicht Zielführend sind. [15]

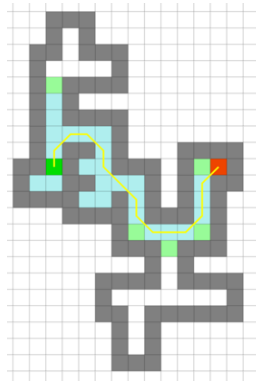


Abbildung 7: Wegfindung eines Algorithmus mit Heuristik

2.5.4 Costmap

Die gegebene Karte wird in eine Costmap umgewandelt. Dabei bleibt die Grundfunktion bestehen. Eine Karte, welche Hindernisse aufzeigt. Zusätzlich dazu unterstützt diese Karte jedoch bei der Wegfindung. Jeder Punkt auf der Karte erhält einen Wert - dessen Kosten, welche die Wahrscheinlichkeit eines Zusammenstoßes beschreibt. Sind diese Kosten hoch, bedeutet dies, dass, sofern der Mittelpunkt des Roboters sich auf diesem Punkt befindet, eine Kollision mit einem Gegenstand sehr wahrscheinlich ist. Je weiter ein Punkt von einem Hindernis entfernt ist, desto geringer ist der Wert dieses Punktes.



Abbildung 8: Die Costmap einer Karte

Abbildung 8 zeigt die Costmap. Es ist zu erkennen, dass der Bereich um Hindernisse (lila) verschieden gefärbt ist, was die abnehmenden Kosten für diesen Punkt beschreibt. [16]

2.5.5 Wegplanung

Der zu befahrende Weg wird basierend auf mehreren Variablen geplant. Dazu zählt die Distanz im groben, d. h. der kürzeste Weg wird bevorzugt, aber auch gleichzeitig die Wahrscheinlichkeit einer Kollision während des Weges. Dazu werden die Kosten der Punkte auf der Costmap, welche auf dem Weg liegen betrachtet. Um mehr Variabilität bei der Wegplanung zu erlauben, wird die Planung in zwei Bereiche unterteilt. Ein globaler Planer plant den groben Weg zum Ziel, während ein lokaler Planer den Weg entlang des groben Weges plant, wobei gegebenenfalls auch Korrekturen vorgenommen werden müssen.

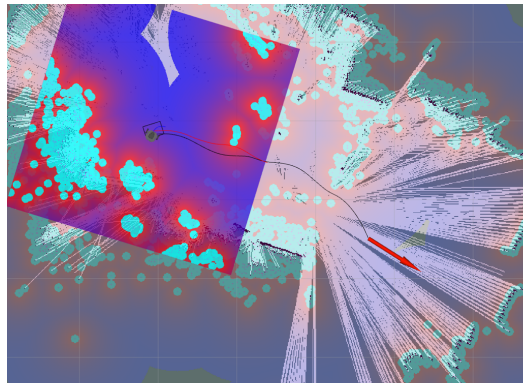


Abbildung 9: Die Wegplanung, visualisiert in Rviz

Die obige Abbildung visualisiert den geplanten Weg. Dieser ist in einen roten, den lokal geplanten Weg, sowie einen Schwarzen, den global geplanten Weg aufgeteilt. Der blaue Strich repräsentiert die momentane Bewegungsrichtung. Weiter ist zu erkennen, dass die Costmap in einen lokalen Bereich (Rechteck), sowie einen globalen Bereich, welcher die ganze Karte umfasst, hat. Der lokale Bereich ist für die kurzfristige Wegplanung (lokaler Planer) für Bedeutung und hebt Hindernisse stärker hervor.[17]

2.6 Die move_base

Das `move_base` - Paket steuert die Navigation des Roboters, sowie den Pfad, welchem der Roboter folgen soll. Es besteht aus mehreren Nodes (in Abbildung 10 oval dargestellt). Dazu abonnieren dieser Node verschiedene Topics. Dazu gehören Sensordaten (z.B. `sensor_msgs/LaserScan` für die Daten des LiDAR-Sensors), Odometriedaten und eine Karte. Die Karte wird durch einen Kartenserver bereitgestellt, was aber auch der `GMapping` - Node sein kann. [17]

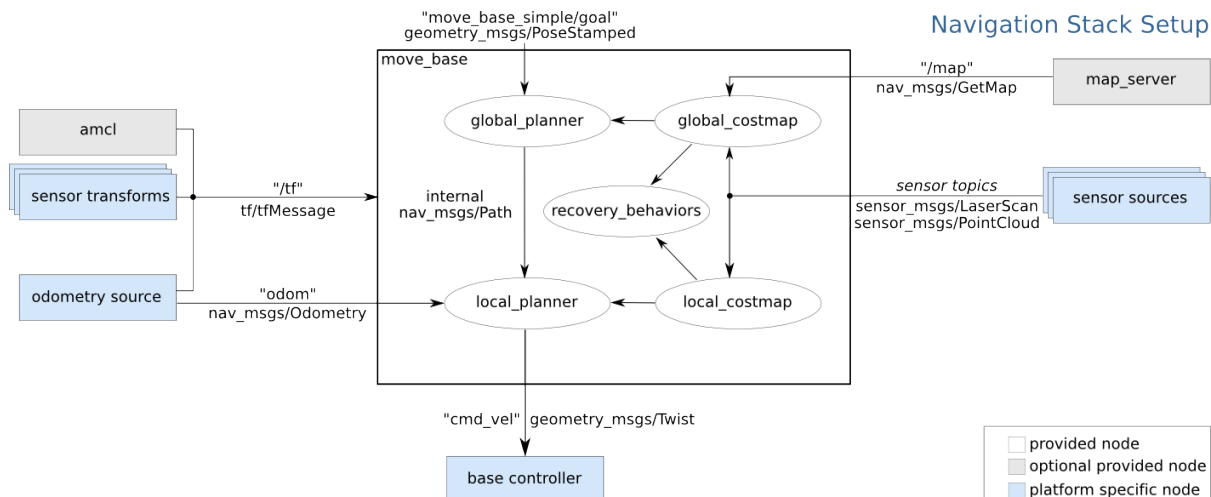


Abbildung 10: Das move_base - Paket
[18]

3 Lösungskonzept

Zur Lösung der Aufgabe wurde ein Turtlebot Roboter benutzt. Dieser ermöglicht durch den Raspberry Pi, welcher eingebaut ist, eine einfache Programmierung. Auf dem Raspberry Pi läuft das Robot-Operating-System, was eine einfache Steuerung und Programmierung ermöglicht.

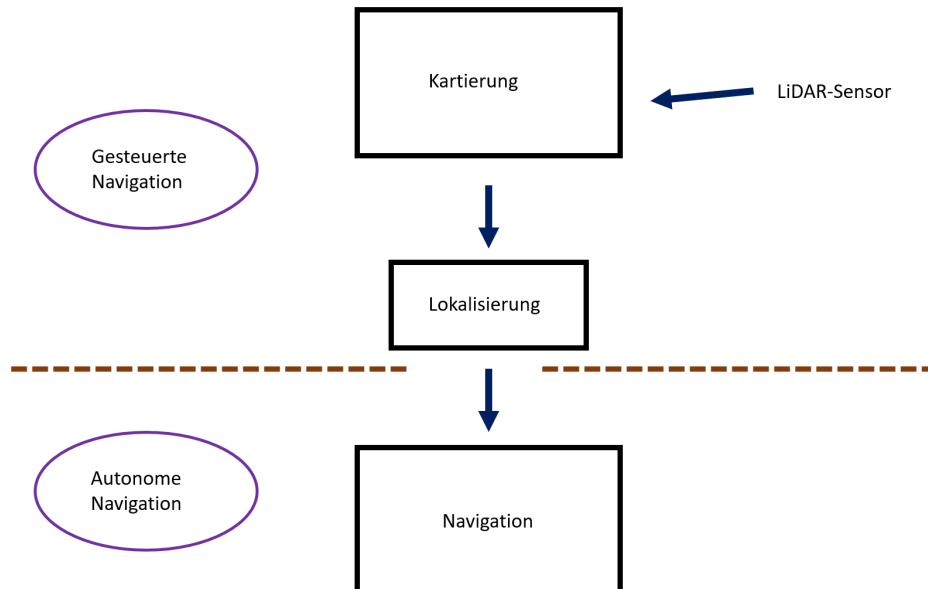


Abbildung 11: Vorgehensweise zur autonomen Navigation

Der Roboter wird anfangs mit Hilfe einer Tastatur oder eines Controllers gesteuert. Dabei wird, mit Hilfe des GMapping-Algorithmus, durch die Messdaten des LiDAR-Sensors, eine Karte der Umgebung erstellt. Damit die Karte nicht jedes mal erneut erstellt werden muss, besteht auch die Möglichkeit, eine bereits existierende Karte einzulesen. Auf der erstellten Karte wird der Roboter lokalisiert und positioniert. Sind diese Bedingungen erfüllt, kann der Roboter durch ein Navigationspaket im Labyrinth navigieren, wobei keine Steuerung durch einen Menschen mehr benötigt wird.

4 Bedienung

Damit der Turtlebot ein Labyrinth kartieren kann, muss dieser sich in diesem bewegen, um es vollends auszukundschaften. Dazu wird sowohl die Tastatur, als auch alternativ ein Logitech Controller verwendet.

4.1 Steuerung

Sowohl die Tastatur, als auch der Controller werden an einen PC angeschlossen. Auf die Eingabe der Tastatur kann sofort zugegriffen werden, jedoch ist im Falle des Controllers mehr Aufwand nötig. Im Falle des Ubuntu-Betriebssystems werden die Eingaben eines Controllers in eine Gerätedatei geschrieben, auf welche lesend zugegriffen werden kann. Dabei handelt es sich im Falle des Logitech Controllers um die Datei `"/dev/input/js0"`.

4.2 Implementierung

Um die Daten der Eingabegeräte zu verarbeiten und schlussendlich als Bewegungsrichtung auszugeben, wird der *teleop-Node* verwendet. Im Falle der Tastatur als Eingabegerät kann mit den Befehl

```
roslaunch turtlebot3_teleop turtlebot3_teleop_key.launch
```


den dazugehörige Node starten. Danach kann der Roboter mit den Tasten W,A,X,D nach vorne, links, hinten oder rechts beschleunigt werden. Die Taste S setzt die Geschwindigkeit in bestimmte Richtungen zurück.

Im Falle des Controllers ist ein andere Befehl nötig, welcher mehr Informationen übergibt. Hierbei wird sowohl die Datei, welche die Eingaben des Controllers beinhaltet, sowie die Tastenkonfiguration des Controllers übermittelt.

```
roslaunch teleop_twist_joy teleop.launch
joy_dev:="/dev/input/js0" joy_config:="xd3"
```

In beiden Fällen werden die Eingaben in Daten der *geometry_msgs/Twist* - Form umgewandelt, welche in ROS oft zur Steuerung von Robotern verwendet wird.

5 Kartierung

Bevor der Roboter sich autonom Bewegen kann, muss dieser seine Umgebung erst kennen. Dafür wird von dieser eine Karte erstellt, auf welche später zurückgegriffen werden kann.

5.1 Kartierung mit Hilfe des LiDAR-Sensors

Die Kartierung erfolgt mithilfe der Daten des LiDAR-Sensors. Dieser misst den Abstand des Roboters in verschiedene Richtungen punktförmig.

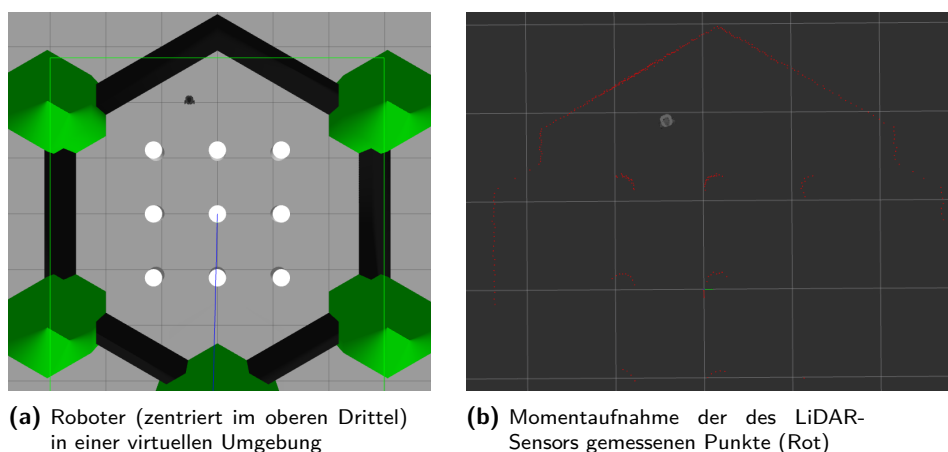


Abbildung 12: Eine virtuelle Umgebung und der dazugehörige LiDAR-Scan

Links erkennt man eine mit Gazebo simulierte Welt, in welcher sich der Roboter befindet, wobei er von Objekten (Säulen, Mauern) umgeben ist. Das rechte Bild ist ein Ausschnitt aus dem vorher erwähnte Programm Rviz, welches die durch den LiDAR-Sensor gemessene Punkte rot darstellt. Es ist zu erkennen, dass das Verbinden der Roten Punkte auf die Ursprüngliche Umgebung schließen lässt. Je näher der Roboter an einem Objekt ist, desto mehr Punkte befinden sich an dessen Stelle

Zwar gibt eine Messung von einem Standpunkt einen akzeptablen Überblick, so werden jedoch viele Messungen von verschiedenen Stellen benötigt. Durch die Positionsänderung (*siehe Positionierung*) kann errechnet werden wo neue Messpunkte im Vergleich zu alten Messpunkten liegen. Diese Positionierung der Punkte relativ zueinander wird schlussendlich zu einer Karte, wobei viele Messungen nötig sind. Da die Karte jedoch nur aus Punkten besteht, muss der Roboter diese noch interpretieren, sodass viele linear angeordnete Punkte z.B. als Wand interpretiert werden.

Um eine komplette Karte zu erhalten, bewegt sich der Roboter durch die ihm noch unbekannte Welt, bis er eine Region durch genug Messpunkte Kartographiert hat und sich nun in

Richtung einer ihm unbekannten Region bewegen kann. Da der Roboter durch den LiDAR-Sensor konstant seine Umgebung misst, kann die Karte konstant verändert werden, vor allem, wenn der Roboter sich in Richtung weniger erforschte Gebiete bewegt.

Während des Anfangs des Projektes wurde der Roboter noch mit Hilfe der Tastatur an einem Rechner oder über einen Logitech-Controller Gesteuert. Danach wurde daraus jedoch eine autonome Navigation, meist in Richtung von Gebieten, welche weniger erforscht sind.

Die Kartierung erfolgt mit Hilfe des *GMapping*-Algorithmus. Dieser schaut sich die gescannten Laserdaten der *sensor_msgs/LaserScan*-Topic an und veröffentlicht drei Datenarten.

1. ein „Occupancy-Grid“: 2D-Karte. Jeder Ort (Pixel) hat einen Ja/Nein Wert, welcher beschreibt, ob sich an der Position ein Objekt befindet oder nicht
2. Entropie (Sicherheit über die Erkenntnis verschiedener Punkte: unsichere Punkte werden wahrscheinlicher geändert)
3. Metadaten über die Karte.

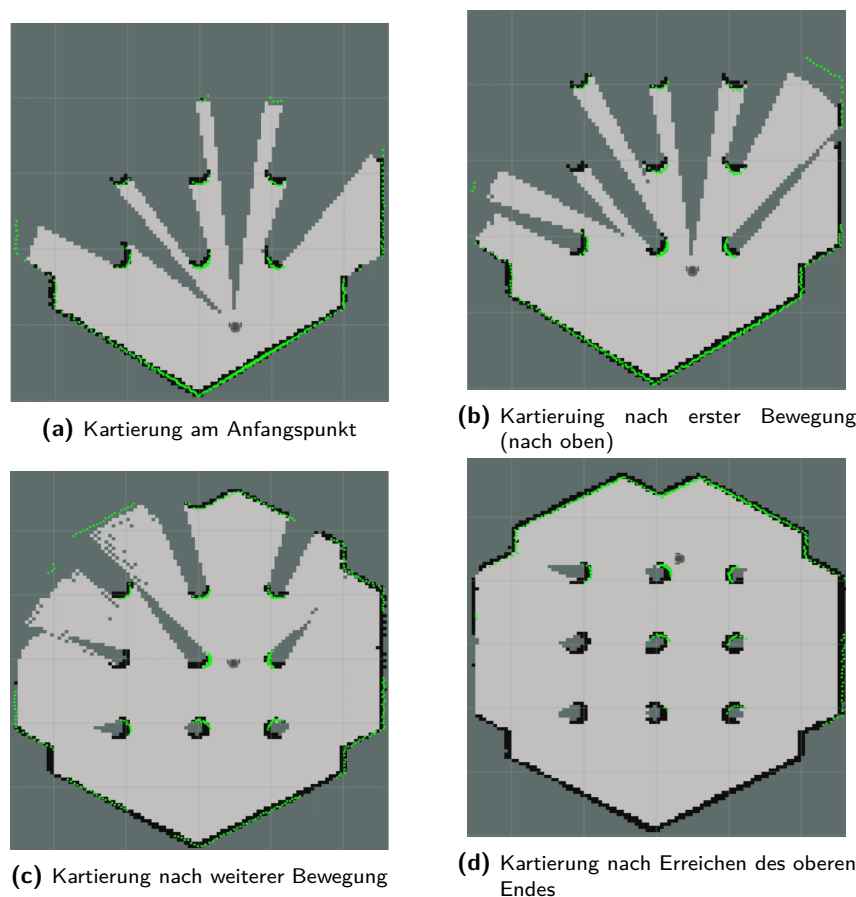


Abbildung 13: Kartierung einer virtuellen Umgebung

Durch die Kartierung dieses Algorithmus wird aus den einzelnen Laserscan-Daten nun eine Karte. Dies wird in den unteren Abbildungen dargestellt. Hierbei handelt es sich um die Kartierung der in Abbildung 12a gezeigten Umgebung. Schwarze Punkte wurden als Hindernis erkannt, graue Stellen sind hindernisfreie Punkte. Die durch den LiDAR-Sensor gemessenen Punkte werden in grüner Farbe über die Karte gelegt. In Abbildung 13b und 13c ist zu erkennen, dass schwarze Punkte nicht direkt mit Gemessenen Punkten des Lasers (grün) übereinstimmen. Dies liegt zum einen darin, dass die Berechnung der Karte Zeit benötigt, weshalb die Punkte noch verarbeitet werden, sowie daran, dass die Aktualisierungsrate der Karte eingestellt werden kann. Während intuitiv eine schnelle Aktualisierungsrate sinnvoll wirkt, ist eine zu hohe

Rate nachteilig, da viel Leistung benötigt wird und mehr Fehler gemacht werden, da ungenaue Messpunkte zu schnellen Schlüssen auf der Karte führen. Bei einer längeren Zeitdauer zwischen Kartenaktualisierungen können nämlich mehr gemessene Punkte in Betracht gemessen werden.

5.2 Implementierung

Um die Kartierung vor zu nehmen, wird der *GMapping*, welcher bereits ausgeführt wurde, genutzt. Jedoch müssen einige Parameter angepasst werden, da die Kartierung innerhalb des Labyrinths auf vergleichbar kleinem Raum geschieht. Zuerst wird die Frequenz erhöht, sodass die Karte häufiger, basierend auf den neuen Messdaten, geändert bzw. erneuert wird. Dies wird durch den Parameter *map_update_interval* bestimmt, welcher auf 6 gesetzt wird (niedrigerer Wert = niedrigere Periodendauer, woraus eine höhere Frequenz folgt). Gleichzeitig ist zu beachten, dass sich der Roboter auch schnell drehen bzw. bewegen kann. Deshalb müssen Parameter angepasst werden, welche beschreiben, nach welcher zurückgelegten Distanz bzw. Drehung die Karte ebenfalls erneuert wird. Beide Werte werden vergleichsweise niedrig gesetzt, damit die Karte, vor allem bei höheren Geschwindigkeiten oder Drehungen, häufig aktualisiert wird, damit inkorrekte Neupositionierungen oder gar falsche Annahmen über die Umgebung verhindert werden. Dazu wird der *linearUpdate* Parameter auf 0.05 und der *angularUpdate* Parameter auf 0.05 gesetzt.

Durch den unteren Befehl wird der *GMapping* - Node gestartet.

```
roslaunch turtlebot3_slam turtlebot3_slam.launch slam_methods:=gmapping
```

5.3 Karten speichern

Um einen Raum nicht jedes mal erneut kartieren zu müssen, können Karten auch gespeichert werden. Dafür wird das *map_server* - Paket verwendet. Dieses ermöglicht durch den Befehl

```
roslaunch map_server map_saver -f *path*
```

das Speichern von erstellten Karten, wobei **path** durch Speicherort und Dateinamen ausgetauscht werden muss. Mit Hilfe des Befehls

```
roslaunch map_server map_server *path.yaml*
```

kann eine Karte veröffentlicht (gepublished) werden, woraufhin sie für andere Nodes frei verfügbar ist. Auch hier muss **path** durch den Pfad der Datei, gefolgt von dem Dateinamen mit der *.yaml* - Endung, ersetzt werden.

6 Lokalisierung

Sollte man eine Karte nutzen, auf welcher der Roboter seine Position noch nicht kennt, so muss der Roboter erst Lokalisiert werden, damit diese auf der Karte verordnet werden kann.

6.1 Positionierung auf einer Karte

Für diesen Prozess wird die Monte-Carlo-Lokalisation verwendet. Als Messpunkte dienen die Daten des LiDAR-Sensors. In Abbildung 14 wird das vergleichen von Sensordaten und Karte deutlich.

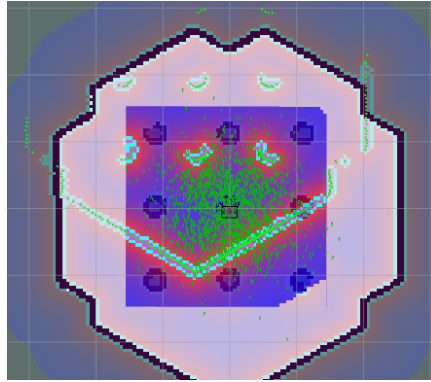


Abbildung 14: Costmap mit Sensordaten

In der Abbildung wird deutlich, dass der Roboter auf der gegebenen Karte (Hintergrund) mittig platziert wird. Gleichzeitig misst der LiDAR-Sensor auch Hindernisse, welche wiederum eine neue Karte der Umgebung bilden. Diese Hindernisse sind hell im Vordergrund zu sehen. Man erkennt, dass diese nicht übereinander liegen und der Roboter deshalb noch nicht korrekt positioniert ist. In Wirklichkeit werden Daten aus der unteren linken Ecke der Karte gemessen. Dadurch werden Positionen in dieser Umgebung sehr wahrscheinlich. Damit der Roboter bei vielen ähnlichen Stellen, was hier nicht der Fall ist, trotzdem korrekt positioniert ist, wird der Roboter zwischen verschiedenen LiDAR-Messungen bewegt. Während der Bewegungen wird errechnet, wo der Roboter sich, ausgehend von den ursprünglichen Vermutungen der Position, befindet. Stimmen auch die neuen Messungen mit der Karte überein, so wird eine Position immer wahrscheinlicher, bis der Roboter schlussendlich, sicher positioniert werden kann, da Sensordaten und Karte übereinstimmen. Im Falle anderer Roboter können neben LiDAR-Sensoren auch andere Sensordaten verwendet werden.

Die vermuteten Punkte werden dann veröffentlicht, sodass die Navigation darauf zugreifen kann. Diese übermittelten Punkte können in Rviz graphisch dargestellt werden. In Abbildung 15 erkennt man im Hintergrund die erstellte Karte, den Laserscan als grüne Punkte und die geschätzten Positionen (Particlecloud) als grüne Pfeile.

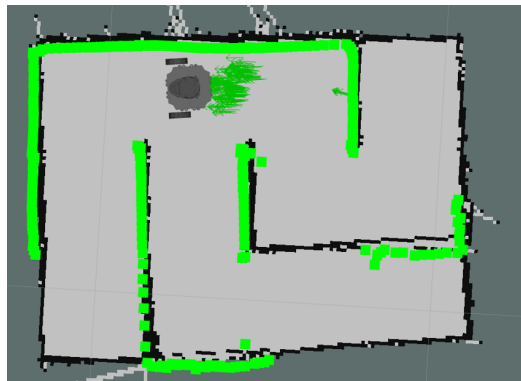


Abbildung 15: Particlecloud

Es ist zu erkennen, dass gegen Ende der Lokalisierung die möglichen Positionen eng beieinander sind. Je enger beisammen, desto genauer die Lokalisierung. Die möglichen Positionen werden als Pfeile angezeigt.

6.2 Implementierung

Die Lokalisierung erfolgt durch das *amcl*-Paket. Dabei handelt es sich um einen Monte-Carlo-Algorithmus. Dieses verwendet die Laserscan-Daten unter der ROS-Topic */scan*. Dieses Topic beschreibt die Laserscan-Daten welche gemessen werden. Ausgegeben wird das */particlecloud*

Topic, welches die möglichen Positionen beschreibt, welche von der Navigation (siehe Abschnitt 7) genutzt werden.

7 Navigation

Nachdem der Roboter nun auf der durch den Kartenserver bereitgestellten Karte verordnet wurde, muss dem Roboter ein Navigationsziel gegeben werden, damit eine Route zu diesem Punkt berechnet werden kann. Daraufhin soll der Roboter autonom zu diesem Punkt navigieren. Dieser Abschnitt stellt den letzten Schritt des Projekts dar.

7.1 Navigationsziel festlegen

Rviz bietet dazu eine einfache Möglichkeit. In der oberen Leiste kann die Option “*2D Nav Goal*“ genutzt werden, um graphisch auf der vorliegenden Karte eine Zielposition festzulegen. Diese wird durch einen Pfeil repräsentiert und beinhaltet auch die Blickrichtung (Abbildung 16). Diese Position wird durch Rviz unter dem *move_base_simple/goal* - Topic als Nachricht des *geometry_msgs/PoseStamped* - Typs veröffentlicht und damit an die *move_base* weitergegeben.

7.2 Implementation

Die Navigation und Wegplanung geschieht durch das *move_base*- Paket. Dabei wird zuerst, wie erwähnt, der grobe Weg, gefolgt von dem exakten Weg im lokalen Bereich berechnet. Dabei wird die durch GMapping erstellte Karte zur Hilfe genommen. Abbildung 17 gibt einen Überblick über alle aktiven Nodes. Hierbei stellt das große Rechteck (links) die Komponenten der *move_base* dar.

Wichtig sind für die Wegplanung hierbei die Parameter der Costmap, da dieser darüber entscheiden, wo der Weg entlang läuft. Der wichtigste Parameter ist die Auflösung der Costmap. Da der Roboter sich in einer vergleichsweise kleinen Umgebung befindet, muss die Costmap auch eine hohe Präzision aufweisen. Deshalb spiegelt ein Pixel auf der Costmap auch die Distanz von 5mm wieder, wohingegen der Wert standardmäßig mehr als zehn mal so groß ist. Durch die höhere Auflösung kann der Weg exakter geplant werden, da stärker in das Detail gegangen werden kann. Neben der Auflösung spielt das Aufblasen(Inflation) von Hindernissen eine wichtige Rolle. Je stärker ein Objekt aufgeblasen wurde, desto weiter wird es umfahren. Zwar ist ein großer Abstand gut, um Kollisionen zu verhindern, jedoch kann ein Labyrinth nicht viel Platz zwischen den Wänden bieten. Daher können Hindernisse auch nicht so stark aufgeblasen werden. Der Parameter *inflation_radius* in der Konfigurationsdatei der Costmap beschreibt diesen Wert. Um in dem Labyrinth überhaupt navigieren zu können, ohne dass der Roboter anhält, da er sich im Radius der aufgeblasenen Hindernisse befindet, muss der Wert schon niedrig ($\approx 15\text{cm}$) angesetzt werden. Um das fahren von Kurven zu ermöglichen wurde der Wert auf 10,7cm gesetzt, was nur

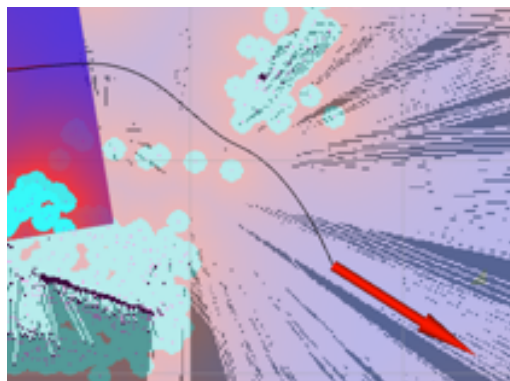


Abbildung 16: Eine in Rviz gesetzte Zielposition

2mm über dem Roboterradius ist. Dadurch ist der Roboter jedoch in der Lage, in dem Labyrinth weitestgehend problemlos zu navigieren.

Um dem Roboter das befahren von Kurven zu ermöglichen, nutzt man ein Vorteil des Turtlebot3. Dieser kann sich nämlich auf der Stelle drehen. Dadurch muss eine Drehung keinen, vor allem keinen großen, Radius haben, mit welchem eine Kurve zur Drehung gefahren wird. Durch das setzen des min_vel_theta Parameters auf 0, braucht der Roboter für Drehungen nun keine Geschwindigkeit mehr, sondern kann sich im Stand drehen.

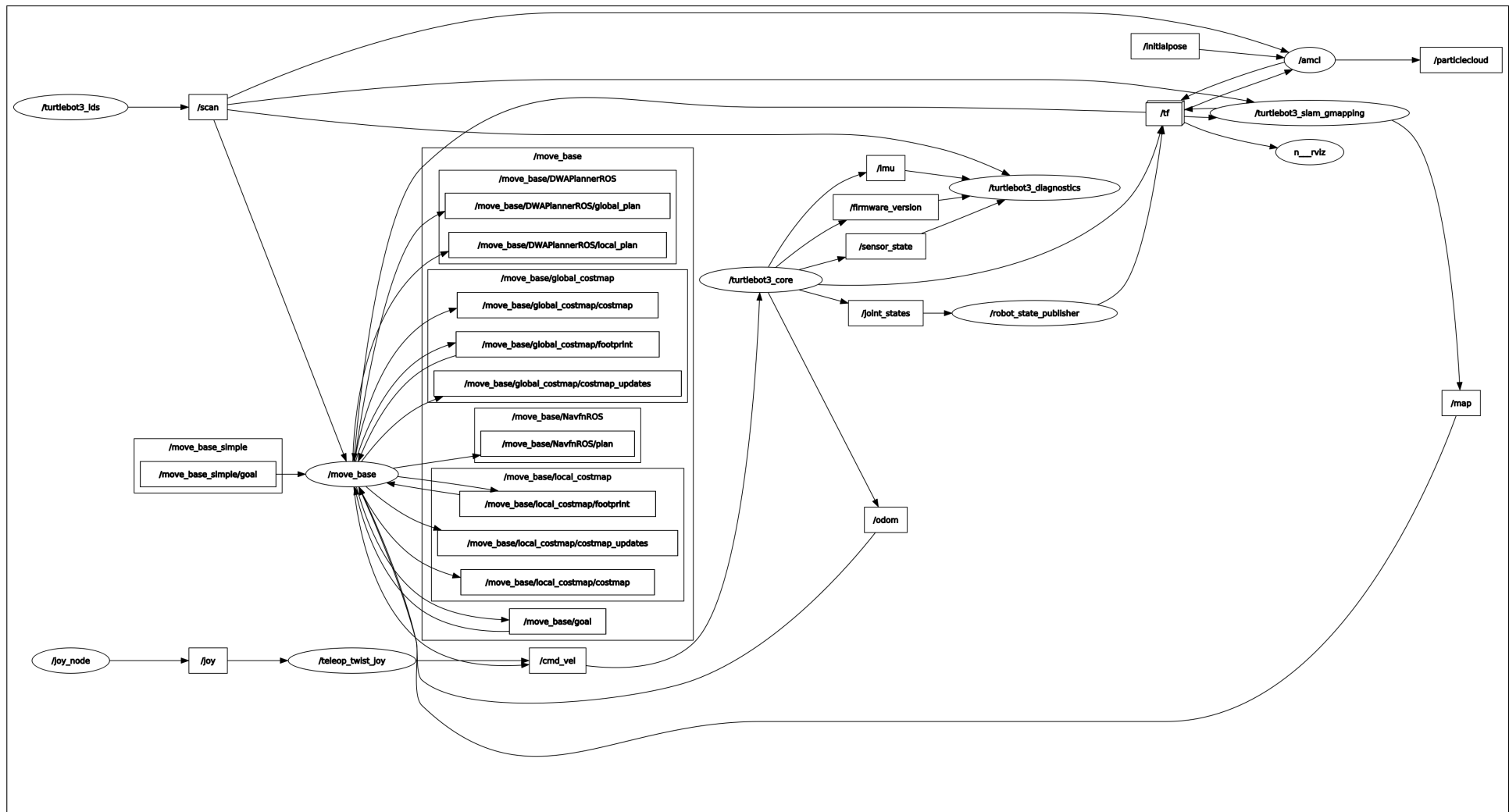


Abbildung 17: Der gesamte Graph aller aktiven Nodes

8 Probleme

Natürlich gab es während des Projektes auch immer wieder Probleme und Hindernisse, auf welche im Folgenden eingegangen werden.

8.1 Bedienung

Bei der Bedienung war vor allem die fehlende Dokumentation für den Controller und dessen Einstellung das Problem. Dadurch musste erst herausgefunden werden, auf welcher Gerätedatei (js0) dieser zu finden war. Gleichzeitig war die Konfiguration etwas kontraintuitiv, da die Steuerung durch zwei verschiedene Joysticks geschieht und gleichzeitig ein Knopf gedrückt werden muss.

8.2 Kartierung

Im Falle der Kartierung war vor allem das finden passender Parameter das Problem. Dabei war die Karte oft ungenau und es gab Verbindungen zwischen Pfaden, welche in Realität keine haben (die Karte verschmilzt). Dies musste durch die schnelle Aktualisierungsrate ausgeglichen werden. Ein weiteres kleineres Hindernis war, herauszufinden, dass Studenten den LiDAR-Sensor falsch herum auf den Roboter gebaut haben, wodurch der Roboter sich auf der Karte in eine andere Richtung bewegt hatte, als er in der Realität tat. Dies führte zu seltsamen Karten, konnte aber schlussendlich durch das Umbauen (Drehen) des LiDAR-Sensors gelöst werden.

8.3 LiDAR-Sensor

Der LiDAR-Sensor hat teilweise einige Probleme. Durch Reflexion des ausgestrahlten Lichtes im richtigen, meist steilen Winkel entstehen Punkte auf der Karte, welche als Hindernisse erkannt werden, aber keine sind. Diese finden sich auch auf der Costmap wieder. Da die Fehlmessungen konstant reproduzierbar waren und damit nicht zufällig erfolgten, konnte das Problem teilweise gelöst werden. Indem die Auflösung der Costmap verringert wurde. Dadurch beschreibt ein Pixel einen größeren Bereich in der echten Welt und kleine Fehlmessungen werden ausradiert, da die benachbarten Punkte nicht als Hindernis erkannt werden. Trotzdem kam es immer wieder zu solchen Reflexionsfehlern.

9 Zusammenfassung

Schon im heutigen Zeitalter ist die Navigation von Robotern in einer unbekannten Umgebung eine Sache der Möglichkeit. Mit Hilfe von Algorithmen, wie z. B. GMapping, an deren Entwicklung viele Beteiligten waren, ist es möglich, eine Karte zu erstellen, indem man die Vorteile der Veröffentlichung von Open-Source-Paketen nutzt. Noch dazu bietet ROS ein ideales Grundprinzip, in welchem Komponenten schnell integriert und ausgewechselt werden können. So kann die Kompatibilität vieler Komponenten gewährleistet werden. Nicht zuletzt deshalb gibt es Pakete für den Turtlebot, welche diesen vereinfacht ansteuern lassen und eine Integration einer Pfadplanung, so z. B. durch die `move_base`, welche in vielen Robotern genutzt werden kann. Die nächsten Schritte für dieses Projekt wären möglicherweise eine Kamera, welche, ähnlich zu dem "RoboCup-Maze" Bilder bzw. Symbole an den Wänden des Labyrinthes erkennt und nach diesen handelt, was auch Möglichkeiten für kleinere Anbauten an den Roboter, wie z. B. eine Taschenlampe oder einen Greifarm, liefert.

Literatur

- [1] "ROS: an open-source Robot Operating System," in *Proc. of the IEEE Intl. Conf. on Robotics and Automation (ICRA) Workshop on Open Source Robotics*, Kobe, Japan, Mai 2009.
- [2] R. Tellez. "A History of ROS (Robot Operating System)." English. (), Adresse: <https://www.theconstructsim.com/history-ros/> (besucht am 16.08.2022).
- [3] OpenRobotics. "ROS - Einführung, Was ist ROS?" Deutsch. (), Adresse: <http://wiki.ros.org/de/ROS/Introduction> (besucht am 16.08.2022).
- [4] GenerationRobotics. "ROS – Robot Operating System." English. (), Adresse: <https://www.generationrobots.com/blog/de/ros-robot-operating-system/>.
- [5] OpenRobotics. "ROS Tutorial." English. (), Adresse: <http://wiki.ros.org/Messages> (besucht am 16.08.2022).
- [6] Roboticsbackend. "rqt graph, Visualize and Debug Your ROS Graph." English. (), Adresse: <https://roboticsbackend.com/rqt-graph-visualize-and-debug-your-ros-graph/> (besucht am 22.05.2022).
- [7] OpenRobotics. "rqt-Graph." English. (), Adresse: http://wiki.ros.org/rqt_graph (besucht am 16.08.2022).
- [8] C. Hildebrandt. "ROS Simulation." English. (), Adresse: <https://github.com/hildebrandt-carl/ROS-SimulationTutorial>.
- [9] TurtleBot. "What is TurtleBot." English. (), Adresse: <https://www.turtlebot.com/about/>.
- [10] "Funktionsweise Und Varianten von LiDAR-Sensoren," in *Sick AG Whitepaper*, Waldkirch, Deutschland, 2018. Adresse: https://cdn.sick.com/media/docs/5/25/425/whitepaper_lidar_de_im0079425.pdf (besucht am 16.08.2022).
- [11] S. Luber und N. Litzel. "Was ist Raspberry Pi." Deutsch. (), Adresse: <https://www.bigdata-insider.de/was-ist-raspberry-pi-a-670954/> (besucht am 16.08.2022).
- [12] W. Burgard, C. Stachniss und K. Arras. "Introduction to Mobile Robotics, SLAM: Simultaneous Localization and Mapping." English. (), Adresse: <http://ais.informatik.uni-freiburg.de/teaching/ss12/robotics/slides/12-slam.pdf> (besucht am 16.08.2022).
- [13] P. Abbeel. "gMapping." English. (), Adresse: <https://people.eecs.berkeley.edu/~pabbeel/cs287-fa11/slides/gmapping.pdf> (besucht am 16.08.2022).

- [14] O. Bittel. “Monte-Carlo-Lokalisierung.” Deutsch. (), Adresse: http://www-home.htwg-konstanz.de/~bittel/msi_robo/Vorlesung/08_MonteCarloLokalisierung.pdf (besucht am 16.08.2022).
- [15] M. Needham und A. Hodler. “Pathfinding and Graph Search Algorithms.” English. (), Adresse: <https://www.oreilly.com/library/view/graph-algorithms/9781492047674/ch04.html> (besucht am 16.08.2022).
- [16] Roboticsknowledgebase. “Cost Maps in ROS.” English. (), Adresse: <https://roboticsknowledgebase.com/wiki/state-estimation/ros-cost-maps/> (besucht am 16.08.2022).
- [17] OpenRobotics. “move-base.” English. (), Adresse: http://wiki.ros.org/move_base (besucht am 16.08.2022).
- [18] OpenRobotics. “Robot Setup, Setup and Configuration of the Navigation Stack on a Robot.” English. (), Adresse: <http://wiki.ros.org/navigation/Tutorials/RobotSetup> (besucht am 26.05.2022).