|  |  |
| --- | --- |
| 收件编号 |  |
| 备案时间 | 20 年 月 日 |

****

**硕士研究生选题报告书**

题目：多移动机器人群体协同技术研究

姓 名 盛磊 学 号 1049721503649

学生类别 全日制学术型硕士

学科专业/类别/领域 电工理论与新技术

研究方向 汽车电子及信息化技术

选题来源 自选项目

校内导师 徐小强 校外导师 无

培养单位 武汉理工大学自动化学院

入学日期 2015.09 开题日期： 2017.06.26

**武汉理工大学研究生院制**

填写说明

1、填表前，请仔细阅读学校《武汉理工大学全日制研究生中期考核及开题实施办法》，在导师的指导下认真填写封面及导师意见以前的全部内容。

2、硕士研究生学生类别分为：全日制学术型硕士、全日制专业学位硕士、非全日制学术型硕士、非全日制专业学位硕士四类。请按招生录取时的类别准确填写。

3、选题来源请按照所列类别对应勾选，表内所列栏目均可另加附页。

4、校内导师栏请将主导师填在第一，其他副导师填在其后；无校外导师的填写“无”。

5、选题报告所列各栏内容要详细填写，要求文句通顺，表达明确、严谨，重点突出。选题报告所列各栏内容要详细填写，要求语句通顺，表达明确、严谨，重点突出。

6、本表一式一份，采取双面打印，纸张限用A4（页边距为上、下：2.5cm,左为2.6cm,右为2.1cm；字体为宋体小四，行间距为18磅），所列栏目需保持原格式不变，装订整齐。

7、考评结束，由答辩秘书汇总、登记选题报告成绩，经评委审核签字后，将本表集中移交学院研工办归档。选题报告答辩通过的研究生，应在答辩后1周内按答辩小组意见完成修改，将修订后的《选题报告书》1-4部分重新打印纸质版，到学院研工办进行替换，并将《选题报告书》电子版以pdf格式，在1周内上传至研究生管理信息系统（文件名：学号+表格名称）。

硕士研究生选题报告书

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 选题题目 | 多移动机器人群体协同技术研究 | | | | | |
| 校内导师（组） | 徐小强(副教授) | | | | | |
| 校外导师 | 无 | | 职 称 |  | 工作单位 |  |
| 选题分类 | □ 基础研究 □ 应用研究 □ 综合研究 □ 其他 | | | | | |
| 选题来源 | □ 973、863项目 □国家社科规划、基金项目  □教育部人文、社会科学研究项目 □国家自然科学基金项目  □中央、国家各部门项目 □省（自治区、直辖市）项目  □国际合作研究项目 □国防项目  □与港、澳、台合作研究项目 □企、事业单位委托项目  □外资项目 □自选项目 □非立项 □其他 | | | | | |
| 选题依托科研项目名称 | |  | | | | |
| 1. 文献综述：    1. 主要文献资料（学科领域综述性、动态性、经典文献史料﹑资料）查阅情况：文献数量≥40篇，其中国外文献不少于三分之一；专著按作者、专著名称、出版社、出版时间、版次等顺序列出；期刊论文按作者、论文名称、期刊名称、年卷期、起止页码等顺序列出。    2. 对所阅读文献资料的综述【对文献资料理念、思路、技术路线、创新点的分析归纳；对研究工作的启迪及思考。字数≥5千字。】   本课题的主要任务是设计出基于ROS操作系统的多移动机器人平台，研究多移动机器人间的群体协同控制算法，然后根据系统控制算法对设计的多移动机器人进行任务控制，让多机器人进行协同工作。  本设计采用四轮全向轮小车，通过树莓派控制板对小车进行有效运动控制。采用全局摄像头进过图像处理算法对多移动机器人进行室内定位，多移动小车间采用超声波传感器、红外开关传感器等多种传感器进行有效的局部避碰。小车间的协同任务经过中央控制器进行调控，分解给各个智能小车进行协同控制。  本课题的研究内容主要涉: 数据采集与传感技术、数字信号处理技术、计算机控制技术、多智能体系统工作技术、嵌入式系统等。研究多智能机器人间的群体协同技术对实现未来的车辆网、机器人应用具有重要意义。通过对本课题的了解，我通过Internet查阅了相关的论文和专著，查阅了国内外对于本课题讨论和研究信息，着重查阅了以下几个关键方面的文献：   1. 室内机器人定位的相关文献 2. 避碰算法相关文献 3. 多智能机器人协同作业的相关文献 4. 基于ROS操作系统仿真的相关文献 5. **室内机器人定位**   智能机器人的定位问题是机器人学中有重要实现意义的关键问题[1]。在现研究阶段，大部分的定位方法是基于单个智能机器人提出的，然后扩展推广应用到多个智能机器人中。但是在多个智能机器人系统中，完成避碰、队形保持、协同工作等复杂任务时，多个智能机器人之间需要保持相应的队形，或者根据任务的变化或环境的变化，这就需要多智能机器人系统中的定位系统要有比较高的适应性和实时性。定位方法通常可分为相对定位和绝对定位。相对定位通过传感器获取机器人在实验环境中的移动距离，通过计算机器人在上一时刻的坐标得到当前坐标。绝对定位是采用CCD等外部传感器，通过事先获取环境信息进行定位[2]。  目前相对定位的方法有：惯性导航法和测成法等方法。惯性导航法其主要运用智能机器人通过传感器（如陀螺仪、里程计等）计算测量机器人相对于初始状态的变化量来确定移动机器人当前的位置和姿态。这种定位方法根据运动学理论来建立机器人的运动模型来事先机器人航迹的推算，这种方法随着时间的推移，难免会存在航迹累计误差，使得机器人定位的精度收到严重的影响，甚至会导致定位不准使机器人的导航避碰等任务的失败。累计误差一般由系统与非系统因素造成，为了提高移动机器人的定位精度，国内外学者进行了大量的研究[3]。测程法是基于编码器测量信息的机器人定位方法总称。在测程法定位中,由于机器人驱动轮直径不相等及轮距不确定等系统误差的影响,导致定位误差以常量累积机器人移动过程中由于外界环境的时刻变化例如轮子打滑和地面不平等因素,导致机器人产生方向误差,严重影响定位精度因此需要借助外界传感器补偿测程法误差以提高定位精度[4-6]。利用卡尔曼滤波是用于融合编码器和外界传感器最广泛使用的数据融合算法,利用卡尔曼滤波器融合编码器和外界传感器信息时需要根据机器人导航环境的变化实时地、自适应地估计测程法的噪声统计特性，然后对利用传感器进行有效的校准，使得利用测成法可以消除制定误差。  由于相对定位存在定位精度不准，会有累计误差等多种问题，人们又研究出了全局的定位方法绝对定位，绝对定位的主要方法有:   1. 主动或被动标识定位 2. 视觉定位 3. 卫星定位 4. 概率定位 5. 导航信标定位   主动或被动标识定位方法中常见的一种是人工标识定位方法，这种方法主要是通过人为的在移动机器人的工作环境中设置一些已知坐标位置的标识，如激光反射板、超声波发射器、RFID定位标签等，机器人通过对标识的探测来确定自身的具体位置。标识定位是一种常见绝对定位技术，广泛采用三视法和三视角法来进行计算出机器人的具体位置。目前基于人工标识的定位技术已经比较成熟。例如超声波定位系统，超声波定位系统一般由多个超声波接收器和一个超声波发射器组成，发射器安装在移动载体上。通过测量发射器跟接收器的距离计算得出移动载体当前坐标[7]。  视觉定位就是利用摄像头、视频采集卡等视觉传感器进行图像采集，通过对预先设计好色标的形状、颜色等信息进行识别，获得机器人小车的位置，视觉定位具有实时性好，定位精度高等特性，用于实验室内机器人小车定位。其中，足球机器人比赛中就用此方法对小车、足球和环境中的其他有效标识进行定位[1]。该文 了一种基于视觉的全局定位方法，通过一台用于视频采集的CCD摄像头和一台装有定位软件的PC机，对多个移动机器人进行定位处理。基于视觉定位的成本相对较低，无需太多的传感器，可扩展性强，可以根据软件仿真实验的需要自主设计点位算法和定位软件，有较强的应用场景。  卫星定位主要采用全球定位系统(GPS)进行定位,这种技术已经得到了广泛的运用。其中GPS技术是适用于室外移动机器人的一种全局定位，它能够提供全天候的连续定位服务。由于全球定位系统的定位精度有限，目前人们广泛采用的一种方法是利用差分GPS进行有效定位。伪差分GPS定位是差分GPS 定位技术中应用最为广泛的方法[2]。  导航信标定位中目前研究比较广泛的基于WIFI指纹的定位方法。基于 Wi Fi 的室内定位技术中主要采用的方法有三种：场景分析法（Scene Analysis）、几何法（Geometry）和近似法（Proximity）[3]。位置指纹识别法(Fingerprint)是对定位空间内的环境特征进行抽象和形式化描述，使用定位环境中各个 AP 接入点的 RSSI 序列描述定位环境中的位置信息，并汇集这些 RSSI 序列构成位置指纹数据库(Radio Map)。最后，使用用户实时测量的RSSI 值与位置指纹数据库中的位置指纹进行匹配，选取相似度最佳的位置作为估计位置。基于WIFI的指纹定位定位方法定位精度比较高，但是比较复杂。  综合以上对室内定位技术的文献查询，本多移动机器人系统中的定位采用摄像头视觉定位。根据视觉全局定位技术相对比较成熟，成本低，可扩展性强，应用比较广泛，鉴于本论文重点不是研究定位技术，最终选中基于摄像头进行对移动机器人进行全局定位。移动机器人定位后的另外一个关键问题是在运动过程中的对障碍物进行避碰，能够绕开障碍物到达目的地。   1. **避碰算法** 2. **多智能机器人协同作业** 3. **基于ROS操作系统仿真**   [3] 李佩娟．基于多传感器信息融合的移动机器人路径跟踪[D]．江苏科技大学，2007．  [4] 黄国林．基于地图构建的多机器人实时定位算法研究[D]．哈尔滨理工大学，2008．  [5] 张驻华．基于声纳的移动机器人定位算发研究[D]．华中科技大学，2005.  [6] T.Balch,and R.C.Arkin. Behavior-Based Formation Control for Multirobot Teams[J]. IEEE Transaction on Robotics and Automation, 1998, 14(6): 926-939.  [7] 彭辉．轮式移动机器人运动轨迹控制技术研巧[D]．广东工业大学，2008．  [8] 糜伟. 基于视觉的多智能体定位系统与定位算法设计[D]. 燕山大学, 2013.  [9] 郑毅. GPS在移动机器人定位系统中的应用研究[D].南京理工大学，2011.  [10] 秦泗明.基于位置指纹的WiFi室内定位技术研究[D].电子科技大学,2013. | | | | | | |

（本表可附页）

|  |
| --- |
| 二、和选题相关的调研报告：（调研时间、地点、单位及主要收获等；可另附页） |

|  |
| --- |
| 三、选题报告（应包括以下内容；可另附页）：  1．所选课题的题目及课题来源；  2．课题研究的目的、意义；  3．和本课题有关的国内外研究现状分析，包括发展水平和存在的问题等；  4．研究目标、研究内容和拟解决的关键问题；  5．拟采取的研究方法、技术路线；  6．预期的研究成果和创新点；  7．研究进度安排及论文写作计划等。  研究生签名： 20 年 月 日 |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 四、指导教师（组）对选题报告的意见：  □ 同意进行开题答辩 □ 不同意进行开题答辩  指导教师签名：  20 年 月 日 | | | |
| 五、选题报告答辩情况 | | | |
| 答辩时间 | 20 年 月 日 | 答辩地点 |  |
| 1、评议小组对选题报告提出的主要问题及研究生回答情况： | | | |

|  |
| --- |
|  |
| 2、评议小组意见：  1、选题价值： □有理论意义；□有工程背景；□有实用价值；□意义不大；□其他 。  2、选题难度： □偏高；□适当；□偏低。  3、工作量： □偏大；□适当；□偏小。  4、研究方法、思路及实施方案的可行性： □好；□较好；□一般；□不可行。  5、选题报告中反映出的综合能力和文献积累：□好；□较好；□一般；□较差。  7、选题报告中反映出的创新能力： □好；□较好；□一般；□较差。  8、对论文选题报告的总体评价： □好；□较好；□一般；□较差。  存在的问题和改进建议：  组长（签名）：  20 年 月 日 |

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 成员 | 姓 名 | | 职 称 | 是否硕导 | 工作单位 | 评审成绩（满分100分） | | | | |
| 文献检索20分 | 调研报告10分 | 选题报告50分 | 现场答辩20分 | 合计 |
| 组长 |  | |  |  |  |  |  |  |  |  |
| 会议秘书 |  | |  |  |  |  |  |  |  |  |
| 成员1 |  | |  |  |  |  |  |  |  |  |
| 成员2 |  | |  |  |  |  |  |  |  |  |
| 成员3 |  | |  |  |  |  |  |  |  |  |
| 成员4 |  | |  |  |  |  |  |  |  |  |
| 成员5 |  | |  |  |  |  |  |  |  |  |
| 选题报告考核成绩（平均分） | | | | | |  | | | | |
| 评议结果 | | □ 通过（□ 开始论文写作 □ 需认真修改） □ 不通过，重新开题 | | | | | | | | |
| 评议专家签名 | |  | | | | | | | | |
| 六、学院审查意见：  □ 通过（□ 开始论文写作 □ 需认真修改） □ 不通过，重新开题  （盖章）  负责人签字：  20 年 月 日 | | | | | | | | | | |

**参考文献**

[1] 糜伟. 基于视觉的多智能体定位系统与定位算法设计[D]. [出版地不详]: 燕山大学, 2013.

[2] 佚名. GPS在移动机器人定位系统中的应用研究\_郑毅[J]. 刊名缺失, 出版年缺失, 卷缺失(期缺失): 页码范围缺失.

[3] 佚名. 刊名缺失, 出版年缺失, 卷缺失(期缺失): 页码范围缺失.