

基于已知位姿的构图算法 (Grid-based)



主讲人 曾书格

越凡创新技术负责人
597457483@qq.com





建图算法



1. 地图分类



2. 覆盖栅格建图算法



3. 计数(Count Model)建图算法



4. TSDF建图算法



建图算法



1. 地图分类



2. 覆盖栅格建图算法



3. 计数(Count Model)建图算法



4. TSDF建图算法



地图分类



概念

- 地图即为环境的空间模型
- 环境地图是机器人进行定位和规划的前提
- 地图主要分为三类：



尺度地图



拓扑地图



语义地图



建图算法



1、地图分类



2、覆盖栅格建图算法



3、计数(Count Model)建图算法



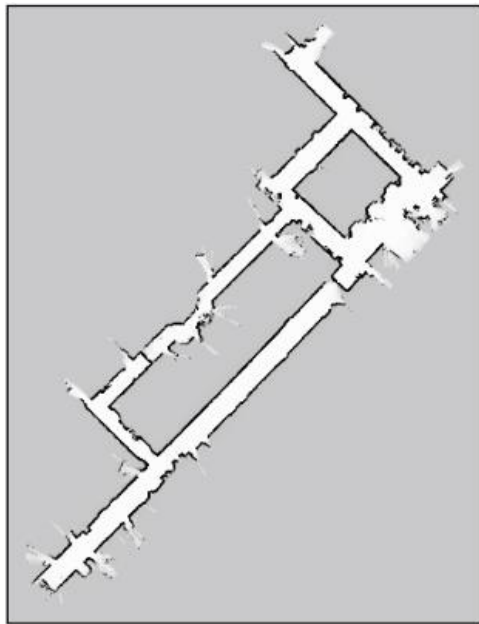
4、TSDF建图算法



覆盖栅格建图算法



栅格地图的特点



尺度地图

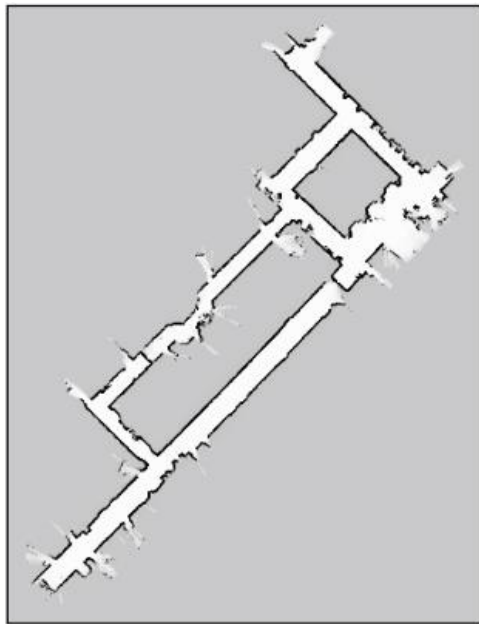
- 把环境分解成一个一个小栅格
- 每个栅格有两种状态：占用(Occupied)或者空闲(free)
- 非参模型
- 随着地图的增大，内存需求急剧增加
- 天然区分可通行区域，适合进行轨迹规划



覆盖栅格建图算法



构建栅格地图



尺度地图



数学描述

- 给定机器人的位姿和传感器的观测数据 (主要指激光雷达)。

$$data = \{x_1, z_1, x_2, z_2, \dots, x_n, z_n\}$$

- 估计出最可能的地图

$$m^* = \arg \max_m P(m|data)$$



$$m^* = \arg \max_m P(m|x_{1:t}, z_{1:t})$$



覆盖栅格建图算法



假设

- 栅格地图中的栅格是一个二元随机变量, 只能取两个值: 占用(Occupied)或者空闲(Free)
- $p(m_i) = 1$ 表示被占用, $p(m_i) = 0$ 表示空闲, $p(m_i) = 0.5$ 表示不知道(Unknown)
- 在建图的过程中, 环境不会发生改变

- 地图中的每一个栅格都是独立的, 因此数学表达式可以表示为:

$$p(m) = \prod p(m_i)$$

- 地图估计问题表示为:

$$p(m|x_{1:t}, z_{1:t}) = \prod p(m_i|x_{1:t}, z_{1:t})$$

- 因此, 估计环境的地图只需要对每一个独立的栅格进行估计即可。



覆盖栅格建图算法



地图估计

- m_i 是一个二元随机变量，因此：

$$\begin{aligned} p(m_i | x_{1:t}, z_{1:t}) &= \frac{p(z_t | m_i, z_{1:t-1}, x_{1:t}) p(m_i | z_{1:t-1}, x_{1:t})}{p(z_t | z_{1:t-1}, x_{1:t})} \\ &= \frac{p(z_t | m_i, x_t) p(m_i | z_{1:t-1}, x_{1:t-1})}{p(z_t | z_{1:t-1}, x_{1:t})} \end{aligned}$$

$x_{1:t}$ 表示1:t时刻机器人位姿

$z_{1:t}$ 表示1:t时刻的激光数据

m_i 表示第*i*个栅格的状态

- 其中：

$$p(z_t | m_i, x_t) = \frac{p(m_i | z_t, x_t) p(z_t | x_t)}{p(m_i | x_t)}$$



地图估计

- m_i 是一个二元随机变量，因此：

$$\begin{aligned} p(m_i | x_{1:t}, z_{1:t}) &= \frac{p(m_i | z_t, x_t) p(z_t | x_t)}{p(m_i | x_t)} \frac{p(m_i | z_{1:t-1}, x_{1:t-1})}{p(z_t | z_{1:t-1}, x_{1:t})} \\ &= \frac{p(m_i | z_t, x_t) p(z_t | x_t)}{p(m_i)} \frac{p(m_i | z_{1:t-1}, x_{1:t-1})}{p(z_t | z_{1:t-1}, x_{1:t})} \end{aligned}$$

- 同理，对于 $\neg m_i$ ：

$$\begin{aligned} p(\neg m_i | x_{1:t}, z_{1:t}) &= \frac{p(\neg m_i | z_t, x_t) p(z_t | x_t)}{p(\neg m_i | x_t)} \frac{p(\neg m_i | z_{1:t-1}, x_{1:t-1})}{p(z_t | z_{1:t-1}, x_{1:t})} \\ &= \frac{p(\neg m_i | z_t, x_t) p(z_t | x_t)}{p(\neg m_i)} \frac{p(\neg m_i | z_{1:t-1}, x_{1:t-1})}{p(z_t | z_{1:t-1}, x_{1:t})} \end{aligned}$$



- 两者之比：

$$\begin{aligned}\frac{p(m_i|x_{1:t}, z_{1:t})}{p(\neg m_i|x_{1:t}, z_{1:t})} &= \frac{p(m_i|z_t, x_t)}{p(m_i)} \frac{p(m_i|z_{1:t-1}, x_{1:t-1})p(\neg m_i)}{p(\neg m_i|z_t, x_t)p(\neg m_i|z_{1:t-1}, x_{1:t-1})} \\ &= \frac{p(m_i|z_t, x_t)}{p(\neg m_i|z_t, x_t)} \frac{p(m_i|z_{1:t-1}, x_{1:t-1})}{p(\neg m_i|z_{1:t-1}, x_{1:t-1})} \frac{p(\neg m_i)}{p(m_i)}\end{aligned}$$

- 对于二元随机变量：

$$\frac{p(m_i|x_{1:t}, z_{1:t})}{p(\neg m_i|x_{1:t}, z_{1:t})} = \frac{p(m_i|z_t, x_t)}{1 - p(m_i|z_t, x_t)} \frac{p(m_i|z_{1:t-1}, x_{1:t-1})}{1 - p(m_i|z_{1:t-1}, x_{1:t-1})} \frac{1 - p(m_i)}{p(m_i)}$$



覆盖栅格建图算法



地图估计

- 对于 $p(x)$, 定义对应的Log-Odd项:

$$l(x) = \log \frac{p(x)}{1 - p(x)}$$

- 则:

$$p(x) = 1 - \frac{1}{1 + \exp(l(x))}$$



覆盖栅格建图算法



地图估计

- 则变成：

$$l(m_i|x_{1:t}, z_{1:t}) = l(m_i|x_t, z_t) + l(m_i|x_{1:t-1}, z_{1:t-1}) - l(m_i)$$

- $l(m_i|x_t, z_t)$ 表示激光雷达的逆观测模型(inverse measurement Model)
- $l(m_i|x_{1:t-1}, z_{1:t-1})$ 表示栅格 m_i 在t-1时刻的状态
- $l(m_i)$ 表示栅格 m_i 的先验值，该值对所有栅格都相同



覆盖栅格建图算法



算法流程

occupancy_grid_mapping($\{l_{t-1,i}\}, x_t, z_t$):

```
1:   for all cells  $m_i$  do
2:       if  $m_i$  in perceptual field of  $z_t$  then
3:            $l_{t,i} = l_{t-1,i} + \text{inv\_sensor\_model}(m_i, x_t, z_t) - l_0$ 
4:       else
5:            $l_{t,i} = l_{t-1,i}$ 
6:       endif
7:   endfor
8:   return  $\{l_{t,i}\}$ 
```

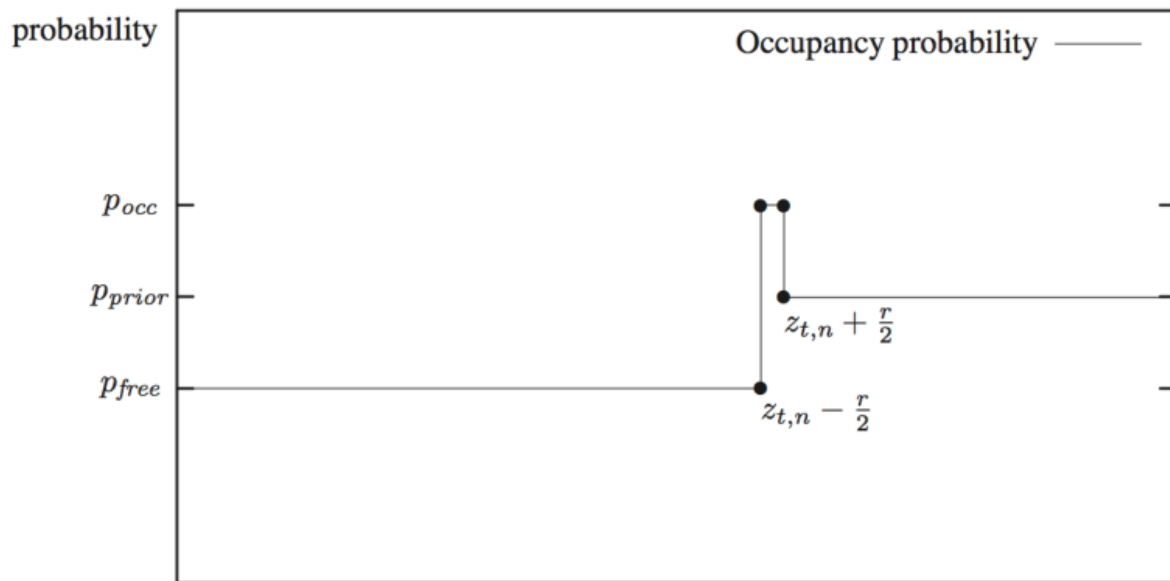
- 该算法对某一个栅格进行操作的时候，只有加法操作，因此具有非常高的更新速度。
- 更新的时候，需要知道传感器的逆测量模型



覆盖栅格建图算法



激光雷达的逆观测模型



- 经过的栅格都为Free。
- 击中的栅格为Occupied
- 其余栅格为Unknown



建图算法



1、地图分类



2、覆盖栅格建图算法



3、计数(Count Model)建图算法



4、TSDF建图算法



计数建图算法



概念

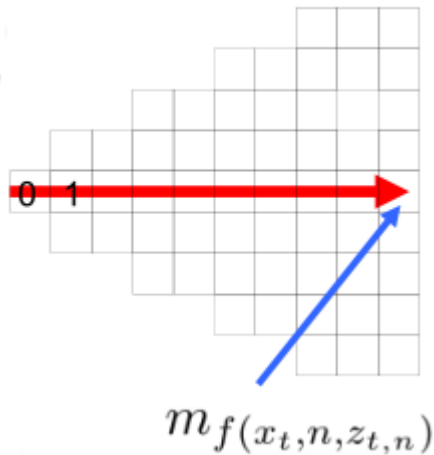
- 对于每一个栅格统计两个量：
 $misses(i)$ 和 $hits(i)$
- $misses(i)$ 表示栅格 i 被激光束通过的次数，即被标为free的次数
- $hits(i)$ 表示栅格 i 被激光束击中的次数，即被标为occupied的次数
- 当 $hits(i) / (misses(i) + hits(i))$ 超过阈值则认为该栅格为Occupied，否则认为栅格是Free的。
- $Hits(i)/(misses(i) + hits(i))$ 表示栅格 i 的极大似然估计



计数建图算法



数学描述



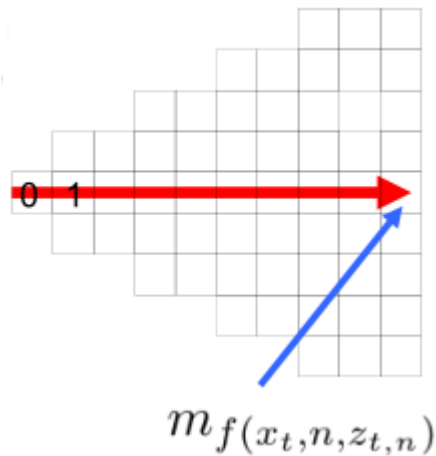
- t 时刻的机器人位姿为 x_t
- t 时刻的激光雷达数据为 z_t , 第 n 个激光束为 $z_{t,n}$
- $c_{t,n}$ 表示 t 时刻的第 n 个激光束是否为最大值。
 $c_{t,n}=1$ 表示最大值, $c_{t,n}=0$ 表示正常值。
- $f(x_t, n, z_{t,n})$ 表示 t 时刻第 n 个激光束击中的栅格的下标, $m_{f(x_t, n, z_{t,n})}$ 表示对应的栅格的占用概率



计数建图算法



观测模型



$$p(z_{t,n}|x_t, m) = \begin{cases} \prod_{k=0}^{z_{t,n}-1} (1 - m_f(x_{t,n}, k)) & c_{t,n} = 1 \\ m_f(x_{t,n}, z_{t,n}) \prod_{k=0}^{z_{t,n}-1} (1 - m_f(x_{t,n}, z_{t,n})) & c_{t,n} = 0 \end{cases}$$



计数建图算法



地图估计

- 地图的极大似然估计为：

$$m^* = \arg \max_m P(m|x_{1:t}, z_{1:t})$$

- 等价于：

$$\begin{aligned} m^* &= \arg \max_m P(z_{1:t}|m, x_{1:t}) \\ &= \arg \max_m \prod P(z_t|m, x_t) \\ &= \arg \max_m \sum \ln P(z_t|m, x_t) \end{aligned}$$



计数建图算法



地图估计

- 可简化为：

$$m^* = \arg \max_m \sum_{j=0}^J \sum_{t=1}^T \sum_{n=1}^N \left(I(f(x_t, n, z_{t,n}) = j) \cdot (1 - c_{t,n}) \cdot \ln m_j + \sum_{k=0}^{z_{t,n}-1} I(f(x_t, n, z_{t,n}) = j) \cdot \ln(1 - m_j) \right)$$

x_t 表示 t 时刻机器人位姿

z_t 表示 t 时刻一帧激光数据

$z_{t,n}$ 表示 t 时刻激光帧的第 n 个激光束

$c_{t,n}$ 表示激光束是否为最大值

$a_j = \sum_{t=1}^T \sum_{n=1}^N I(f(x_t, n, z_{t,n}) = j) \cdot (1 - c_{t,n})$ 表示栅格 j 被激光集中的次数，即 $hits(j)$

$b_j = \sum_{t=1}^T \sum_{n=1}^N \sum_{k=0}^{z_{t,n}-1} I(f(x_t, n, z_{t,n}) = j)$ 表示栅格 j 被激光通过的次数，即 $missed(j)$

- 则：

$$m^* = \arg \max_m \sum_{j=0}^J a_j \ln m_j + b_j \ln(1 - m_j)$$



计数建图算法



地图估计

- 优化函数：

$$m^* = \arg \max_m \sum_{j=0}^J a_j \ln m_j + b_j \ln(1 - m_j)$$

- 显然是关于 m_j 的函数，其极值可直接求其对于 m_j 的导数，令其等于0即可：

$$\frac{\partial F(x)}{\partial m_j} = \frac{a_j}{m_j} - \frac{b_j}{1 - m_j} = 0$$

- 化解可得：

$$m_j = \frac{a_j}{a_j + b_j}$$

a_j 表示

b_j 表示



建图算法



1、地图分类



2、覆盖栅格建图算法



3、计数(Count Model)建图算法



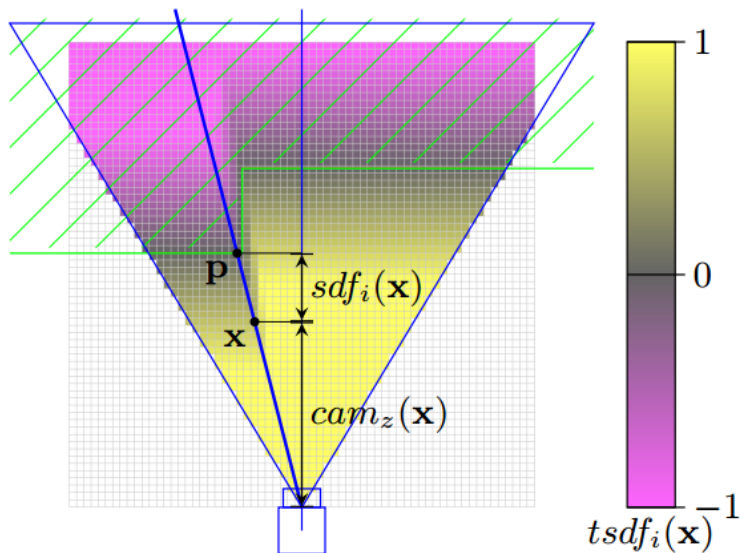
4、TSDF建图算法



TSDF建图算法



TSDF示意图



TSDF示意图



基本思想

- 充分考虑传感器测量的不确定性，利用多次测量数据来实现更精确的表面重构，从而得到更精确、更细、更薄的地图。
- 为障碍物表面建立Signed Distance Function。
- 距离表面较远的点忽略不计，因为不会影响到表面重构



数学描述

- $sdf(x)$ 的定义:

$$sdf_i(x) = laser_i(x) - dist_i(x)$$

$laser_i(x)$ 表示激光测量距离

$dist_i(x)$ 表示栅格离传感器原点的距离

- $tsdf(x)$ 的定义:

$$tsdf_i(\mathbf{x}) = \max(-1, \min(1, \frac{sdf_i(\mathbf{x})}{t}))$$

- 多次观测的融合更新方法:

$$TSDF_i(\mathbf{x}) = \frac{W_{i-1}(\mathbf{x})TSDF_{i-1}(\mathbf{x}) + w_i(\mathbf{x})tsdf_i(\mathbf{x})}{W_{i-1}(\mathbf{x}) + w_i(\mathbf{x})}$$

$$W_i(\mathbf{x}) = W_{i-1}(\mathbf{x}) + w_i(\mathbf{x})$$

- 不同的观测值不断按照上式进行融合，即可构造出整个地图的 $TSDF$ 场，从地图的 $TSDF$ 场中可以重构得到曲面。



TSDf建图算法



TSDf实例

- 假设机器人位置为(0,0)，障碍物的位置在(10,0)。
- 对障碍物进行了5次测量，测量值分别为 9.9494 10.0178 9.9733 10.0068 9.9676。
- 分辨率为0.05，截断距离为0.1。
- 需要更新的栅格一共有5个，终点距离分别为：9.90,9.95,10.00,10.05,10.10。分别分 cell1~cell5表示。

cell1	0.049376	0.117762	0.073328	0.106820	0.067608
cell2	0.00062	0.06776	0.02332	0.05682	0.017608
cell3	-0.0506	0.01776	-0.026675	0.00682	-0.03239
cell4	-0.100624	-0.032238	-0.076672	-0.043180	-0.082392
cell5	-0.150624	-0.082238	-0.126672	-0.093180	-0.132392



TSDF建图算法



TSDF实例

- 按照公式进行更新得：

cell1-9.90	cell2-9.95	cell3-10.00	cell4-10.05	cell5-10.10
0.082979	0.032979(b)	-0.010702 (a)	-0.067021	-0.11702

- 插值得到的表面位置：

$$x = 9.95 - 0.05 * b / (a - b) = 9.9830$$

- 原始数据直接进行平均得到位置为：

$$(9.9494 + 10.0178 + 9.9733 + 10.0068 + 9.9676) / 5.0 = 9.9830$$

- TSDF*等价于**加权最小二乘**！！！！

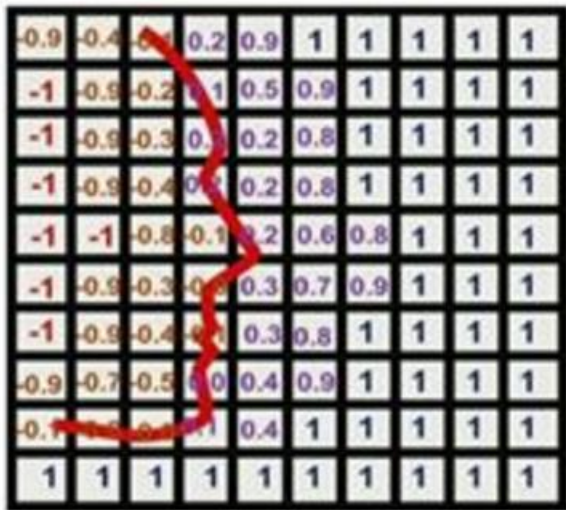
- 因此如果传感器的噪声服从高斯分布，那么通过*TSDF*进行融合，等价于通过最小二乘来进行融合，能比较好的进行曲面重构。



TSDF建图算法



TSDF算法



TSDF场示意图

- 寻找TSDF场中，符号进行变化的栅格，符号进行变化的地方即是曲面的所在。
- 在两个栅格之间进行插值，插值得到值为0的坐标就是曲面的精确位置。
- 融合多帧观测，等价于用加权最小二乘方法来对多帧数据进行融合。
- 能插值出确切的曲面，构建的地图最多只有一个栅格的厚度。



参考资料

[1] Probabilistic Robotics

[2] Truncated Signed Distance Function-Experiments on Voxel Size



作业



详细见作业说明



结语

感谢各位聆听!

Thanks for Listening