Kan een robotarm tafeltennissen?

Onderzoeksrapport – AP Project – Iets Technisch 1

22-10-2015

HAN

Remco van Alen, Bas van Summeren, Michiel Huevink, Paul Verhoeven, Thomas Fransen

# Versiebeheer

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Versie nummer | Omschrijving | Datum | Opgeleverd aan |
| 0.1 | Eerste opzet | 22-10-2015 |  |
| 0.2 | Conclusies toegevoegd | 02-11-2015 |  |
| 1.0 |  |  |  |

# Inhoudsopgave

[Versiebeheer 1](#_Toc434238337)

[Inhoudsopgave 2](#_Toc434238338)

[1 Inleiding 3](#_Toc434238339)

[2 Tafeltennis 4](#_Toc434238340)

[2.1 Bereik 4](#_Toc434238341)

[2.2 Slagkracht 5](#_Toc434238342)

[2.3 Reactietijd 5](#_Toc434238343)

[3 De robotarm 6](#_Toc434238344)

[3.1 De snelheid 6](#_Toc434238345)

[3.2 De kracht 7](#_Toc434238346)

[3.3 Draaihoeken 8](#_Toc434238347)

[3.4 De montage van het batje 10](#_Toc434238348)

[4 Veiligheid 11](#_Toc434238349)

[4.1 Wat is veiligheid? 11](#_Toc434238350)

[4.2 Hoe wordt de veiligheid gehandhaafd? 11](#_Toc434238351)

[5 Beeldherkenning 13](#_Toc434238352)

[5.1.1 Resistentie tegen verschillen 14](#_Toc434238353)

[5.2 Nodige eigenschappen voor de beeldherkenning 14](#_Toc434238354)

[5.2.1 Uitvoer tijd 14](#_Toc434238355)

[5.2.2 Accuraatheid 14](#_Toc434238356)

[5.2.3 Herstelmogelijkheid wanneer het balletje buiten beeld valt 14](#_Toc434238357)

[5.3 Beschikbare beeldherkenning technieken/middelen 15](#_Toc434238358)

[5.3.1 Opvangen beeld materiaal (Invoer beeldmateriaal) 15](#_Toc434238359)

[5.3.2 Detecteren van de mogelijke object positie(Object Detectie) 16](#_Toc434238360)

[5.3.3 Herkenning van het object (Object Classificatie) en vaststellen positie 17](#_Toc434238361)

[Literatuurlijst 22](#_Toc434238362)

[Bijlagen 23](#_Toc434238363)

[Daily inspection items 23](#_Toc434238364)

[Periodic inspection 24](#_Toc434238365)

# Inleiding

De afdeling ICA heeft een robotarm, van het type Melfa RV-2AJ-S12, overgenomen van de afdeling Elektrotechniek. Deze arm heeft op dit moment geen functie en daarom wil de opdrachtgever graag meer weten over de mogelijkheden van de robotarm.

Aan de hand van de hoofdvraag “Hoe kan de robotarm, Melfa RV-2AJ-S12, tafeltennissen?” Zijn diverse deelvragen opgesteld. Deze zijn onderverdeelt in een aantal hoofdstukken waarin ze worden behandelt.

De onderverdeling van de deelvragen:

**2. Tafeltennis**

1. Welke eigenschappen zijn van belang voor de robotarm om deze robotarm te laten tafeltennissen?

**3. De robotarm**

1. Wat zijn de technische limieten van de robotarm?
   1. Wat is de maximale snelheid?
   2. Wat is de maximale kracht?
   3. Wat zijn de draaihoeken van alle scharnieren?
2. Welke aanpassingen moeten verricht worden aan de robotarm om de robotarm te laten tafeltennissen?
3. Welke programmeertaal is het meest geschikt om de robotarm te programmeren?
4. Hoe kan de robotarm communiceren tussen de software en hardware?
   1. Welke protocollen zijn van belang?
   2. Hoe wordt de robot aangesloten?
      1. Welke software is nodig op de computer?
      2. Welke hardware is nodig om de robot aan te sluiten op een computer?

**4. Veiligheid**

1. Hoe kan de veiligheid worden gegarandeerd?
   1. Wat wordt er onder veilig verstaan?

**5. Beeldherkenning**

1. Hoe wordt het tafeltennis balletje gedetecteerd?

# Tafeltennis

|  |
| --- |
| Behandelde deelvragen:   1. Welke eigenschappen zijn van belang voor de robotarm om deze robotarm te laten tafeltennissen? |

In dit hoofdstuk zullen de eigenschappen worden besproken die de robot nodig heeft om te kunnen tafeltennissen. Het zal hier gaan over het bereik, de slagkracht en de reactietijd.

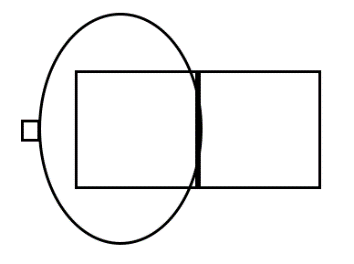
## Bereik

Een pingpongtafel is 2,74m lang en 1,525m breed. Tijdens een wedstrijd is er geen limiet aan de hoogte van de slag, behalve die van de hoogte van het plafond. Tijdens een officiële wedstrijd moet deze minimaal vier meter hoog zijn (NTTB). De robotarm zal worden gemonteerd op het midden van de rand. Deze rand is 152,5cm breed. De robotarm zal dus minimaal een bereik van 76,25cm naar beide kanten moeten hebben. Omdat in de praktijk de bal regelmatig schuin wordt gespeeld is er een groter bereik nodig.



Figuur 1, https://en.wikipedia.org/wiki/Table\_tennis

Hieronder staat een schematische weergave van het bereik van de robotarm welke deze nodig heeft om alle ballen terug te kunnen slaan. De robot staat links weergegeven.



Figuur 2, Schematische weergave tafeltennis

## Slagkracht

Er wordt vanuitgegaan dat het batje loodrecht tegen het balletje wordt geslagen. De bal wordt 25cm voor het einde van de tafel op een hoogte van 50cm teruggeslagen. De bal zal over het net worden geslagen. De bal zal op de kant van de tegenstander op de tafel belanden op een afstand van een 25cm voor het einde van de tafel.

De afstand die door de bal zal worden afgelegd is 230 cm. Dit wordt berekend door de formule van Pythagoras A2 + B2 = C2. De horizontale afstand die de bal aflegt is 224 cm, en de hoogte waarop de bal wordt geslagen is 50 cm:

Er wordt uitgegaan dat de bal met een snelheid van 5m/s wordt geslagen. De tijd die de bal over de af te leggen afstand in meters doet is 0,46s:

Hierna wordt de acceleratie van de bal uitgerekend. De formule gaat als volgt: De tijd in seconden is de snelheid op het eind min de snelheid in het begin gedeeld door de acceleratie:

De massa van de bal is 0,28 gram. Het gewicht van de bal is 2,7 gram. De versnelling van zwaartekracht is 9,8 m/s2:  
Met deze gegevens kan de kracht worden uitgerekend die nodig is om het balletje te kunnen slaan:  
De bal zal in dit scenario met een kracht van 6 Newton moeten worden geslagen.

## Reactietijd

Een professionele tafeltennisspeler kan de bal met een snelheid van 35m/s. (Speed and spin characteristics of the 40mm table tennis ball - Tang.pdf). De tafel is 2.74 meter lang. Dit zorgt ervoor dat wanneer een topspeler de bal slaat deze er 2.74/35 = 0,078 seconden over doet om aan de andere kant van de tafel te komen. De robot die tijdens dit onderzoek gebruikt wordt is niet tot deze snelheden in staat. Er vanuitgaande dat de robot een halve seconde nodig heeft om het balletje terug te slaan mag de bal met een maximale snelheid van 2,74/0,5 = 5,48 m/s worden geslagen. De afstanden die zijn berekend zijn allemaal recht. Tijdens een wedstrijd zal een bal bijna nooit recht worden geslagen maar zal er altijd een kromming in zitten. Dit zorgt ervoor dat de robot iets meer tijd heeft om te reageren.

# De robotarm

|  |
| --- |
| Behandelde deelvragen:   1. Wat zijn de technische limieten van de robotarm?    1. Wat is de maximale snelheid?    2. Wat is de maximale kracht?    3. Wat zijn de draaihoeken van alle scharnieren? 2. Welke aanpassingen moeten verricht worden aan de robotarm om de robotarm te laten tafeltennissen? 3. Welke programmeertaal is het meest geschikt om de robotarm te programmeren? 4. Hoe kan de robotarm communiceren tussen de software en hardware?    1. Welke protocollen zijn van belang?    2. Hoe wordt de robot aangesloten?       1. Welke software is nodig op de computer?       2. Welke hardware is nodig om de robot aan te sluiten op een computer? |

Om vast te stellen of de robot arm, RV-2AJ, kan tafeltennissen zijn er diverse eigenschappen van deze robot onderzocht. Deze eigenschappen hebben invloed op de snelheid, de kracht, de houding en het bereik.

## De snelheid

De snelheid van de robot is zeer belangrijk om vast te kunnen stellen of de robot kan tafeltennissen. Wanneer het positioneren van de robotarm te lang duurt is het balletje al van de tafel.

De robotarm heeft niet één maximale snelheid, maar een maximale snelheid per scharnier. Elk scharnier bevat een andere motor en heeft een andere maximale draaisnelheid. In het onderstaande tabel, Tabel 1, Speed of motion, staat de snelheid in graden per seconden per scharnier.

Tabel 1, Speed of motion





Figuur 3, Draaisnelheid van J1

Uit de bovenstaande gegevens kan geconcludeerd worden dat het scharnier ‘J1’ één seconde nodig heeft om van de linkerkant naar de rechterkant de draaien. Dit scharnier bevindt zich op het onderste draaipunt van de robot en bepaald de kijkrichting.

## De kracht

Om de robotarm een balletje te laten slaan heeft de robot een bepaalde kracht nodig. Aan het uiteinde (J6) zal een batje worden bevestigd en op dat punt moet de kracht voldoende zijn om een balletje te kunnen slaan. De krachten van de verschillende motoren in de scharnieren staan in Tabel 2, Allowable moment load.

Tabel 2, Allowable moment load



Het scharnier waaraan het batje bevestigt zal worden is J6 en deze heeft een kracht van 1,10 newtonmeter. Het gewicht dat de robot kan tillen is maximaal 2 kilo. Dit is afhankelijk van de afstand tussen het object en de robot. De maximale kracht per afstand is weergegeven in Figuur 4, Maximum load capacity.



Figuur 4, Maximum load capacity

## Draaihoeken

Er zijn twee varianten van de robotarm, de ‘RV-2AJ’ en de ‘RV-2AJC-SB’. Tijdens dit project wordt de ‘RV-2AJ’ gebruikt en dit is de 5-axes type. Dit is de linker robot in Figuur 5, De verschillende types.



Figuur 5, De verschillende types

In Figuur 6, Het nulpunt staat de robot arm op zijn nulpunt. Alle motoren staan dan op de coördinaten (0,0). Het is belangrijk om deze waarden goed te zetten, zodat de robot niet over zijn hardware-grenzen heen zal gaan. De grenzen zijn software matig vastgelegd.



Figuur 6, Het nulpunt

Elke as heeft een andere maximale hoek. In Tabel 3, Operating range staan per as de maximale bereikbare hoeken. Figuur 7, Draaihoeken daaronder geeft dit schematisch weer.

Tabel 3, Operating range





Figuur 7, Draaihoeken

De robotarm heeft een ingebouwde beveiliging dat hij niet voorbij de grenzen van de scharnieren kan gaan, maar hij kan wel zichzelf raken binnen de grenzen. Wanneer er een batje op gemonteerd wordt zullen deze grenzen veranderen. De rode lijnen geven het gebied van J5 aan. Dit is het uiterste draaipunt en is daarom het belangrijkste scharnier om in de gaten te houden.

## De montage van het batje

De positie van het batje op de robotarm is erg belangrijk. Dit heeft invloed de houding/positie van de arm en de manier van slaan. Het batje kan in het verlengde en haaks worden geplaatst, dit is weergegeven in Figuur 8, Mogelijke positie van het batje.



Figuur 8, Mogelijke positie van het batje (Redactie, 2014)

Wanneer het batje in het verlengde wordt geplaatst heeft de arm een natuurlijkere houding, maar zoals weergegeven in de bovenstaande afbeeldingen kan deze niet slaan. Wel kan het batje om zijn eigen as draaien, maar dan kan het balletje niet recht naar voren worden gekaatst. De tweede mogelijkheid is de haakse positie. Dit verkort de lengte van de arm, maar geeft de mogelijkheid om het balletje recht de kaatsen. Tabel 4, Voor- en nadelen van mogelijke posities biedt een overzicht van de voor- en nadelen per positie.

Tabel 4, Voor- en nadelen van mogelijke posities

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Positie | Voordelen | Nadelen |
| In het verlengde van de robot | Heeft 28 cm extra bereik  De lengte van een batje is 28 cm | Kan alleen om de as draaien |
| Haaks op de robot | Kan een slag beweging maken | Heeft 9,25 cm extra bereik  De breedte van een batje is 15 cm  De breedte van het handvat is 3,5 cm.  ((15 - 3,5) / 2) + 3,5 = 9,25 cm |

Het batje in de verlengde positie heeft een extra lengte van: 28 - 9,25 = 18,75 cm ten opzichte van het batje in een haakse positie.

# Veiligheid

|  |
| --- |
| Behandelde deelvragen:   1. Hoe kan de veiligheid worden gegarandeerd?    1. Wat wordt er onder veilig verstaan? |

In technische systemen staat veiligheid voorop en daarom wordt in dit onderzoek uitgebreid gekeken naar de handhaving van de veiligheid.

## Wat is veiligheid?

Wanneer er wordt gesproken over veiligheid wordt er bedoelt dat er geen mensen en objecten worden beschadigd.

## Hoe wordt de veiligheid gehandhaafd?

Om de veiligheid te handhaven zal er een veiligheidszone worden ingericht. Dit omvat het maximale bereik van de robotarm inclusief de lengte van het batje en een kleine buffer. Deze veiligheidszone zal worden aangegeven met een lint. Deze grenzen mogen niet worden overschreden door onbevoegden. In Figuur 9, Veiligheidszone is deze zone schematisch weergegeven.



Figuur 9, Veiligheidszone

Het is op dit moment voor de robot mogelijk om bewegingen te maken waarbij hij zichzelf kan raken. Om de veiligheid voor de robot te garanderen zullen er grenzen worden vastgesteld voor de draaihoeken van de scharnieren.

Om de veiligheid en de werking van de hardware te garanderen zal er elke dag een ‘Daily inspection’ worden gehouden en elke maand een ‘Periodic inspection’. Voor deze twee inspecties zijn twee lijsten met verschillende onderdelen die worden gecontroleerd. Deze lijsten staan in de bijlagen, Daily inspection items en Periodic inspection.

# Beeldherkenning

|  |
| --- |
| Behandelde deelvragen:   1. Hoe wordt het tafeltennis balletje gedetecteerd? |

Om het balletje terug te kunnen slaan moet het systeem weten waar het balletje zich bevindt. Hiervoor moet het systeem uit een informatiebron (Camera, Infrarood, sonar, etc.) de nodige informatie kunnen halen en verwerken tot informatie die door het systeem toegepast kan worden. Dit heet Object Tracking. Dit proces kan samengevat worden met het volgende diagram(Gebaseerd op A Survey on Object Detection and Tracking Methods (Himani, Darshak, & Udesang, 2014)):

Deze onderdelen worden in het hoofdstuk “Beschikbare beeldherkenning technieken/middelen” (Referentie?) verder toegelicht.

### Resistentie tegen verschillen

Tussen de beelden in zullen een aantal verschillen ontstaan. Deze kunnen veroorzaakt worden door beweging op de achtergrond, verschil in lichtsterkte of het vallen van schaduw. Hierdoor zal het mogelijk zijn dat het balletje niet correct wordt gevonden of dat het systeem het balletje op een andere locatie verwacht (false positive).

## Nodige eigenschappen voor de beeldherkenning

Om het systeem te correct te laten tafeltennissen zijn een aantal aspecten van de beeldherkenning van toepassing:

### Uitvoer tijd

Doordat het systeem maar een beperkte tijd heeft om te reageren zal het balletje snel getraceerd moeten worden. Wanneer de beelden niet snel genoeg verwerkt worden zal de robotarm niet op tijd kunnen reageren.

### Accuraatheid

Het systeem moet weten waar het balletje zich bevindt en zal hiermee moeten uitrekenen waar het balletje zich zal bevinden. Echter hoeft dit niet volledig accuraat uitgevoerd te worden. Dit komt doordat de arm zal reageren met een batje waardoor een verschil van enkele centimeters weinig verschil zal maken.

### Herstelmogelijkheid wanneer het balletje buiten beeld valt

Wanneer een speler (of de arm) een punt scoort zal het balletje van de tafel vallen en waarschijnlijk buiten het beeld terecht komen. Ook kan een van de spelers zich zo positioneren dat zijn batje (of arm) het beeld van de camera blokkeert. In deze situaties moet het systeem het balletje snel terug kunnen vinden om te zorgen dat door gespeeld kan worden.

## Beschikbare beeldherkenning technieken/middelen

Er zijn een aantal hulpmiddelen en algoritmen beschikbaar om te helpen met het vaststellen van de positie van de bal. Hieronder worden deze per categorie weergegeven:

### Opvangen beeld materiaal (Invoer beeldmateriaal)

De eerste stap in het implementeren van Object Tracking is een invoerbron waaruit informatie word toegediend. Dit zijn ruwe beelden die meerdere malen per seconde worden opgenomen. Hiervoor bestaan de volgende technieken:

#### Sonar/Echo

Een manier om het balletje te detecteren is met behulp van Sonar of Echo. Dit houdt in dat een sensor een geluidsignaal verzend en de tijd meet totdat hij dit signaal terug ontvangt. Hiermee kan een afstand worden uitgerekend tot de sensor. Echter kan dit signaal worden verstoord door andere geluidsbronnen in de omgeving, zoals het contact van het balletje op een batje, het stuiteren van het balletje of het spreken van mensen in de omgeving.

#### Infrarood

Een infrarood sensor kijkt naar de warmte die een object uitstraalt. Echter zal het balletje een soortgelijke temperatuur hebben als de omgeving waar deze zich in bevindt waardoor het balletje slecht zichtbaar zal zijn op een infrarood beeld.

#### Camera(kleur of grijswaarden)

Ten slotte kan worden gewerkt met beelden uit een camera. Iedere camera zal de nodige beelden kunnen produceren, echter zullen camera’s met meer beelden per seconden een accuratere herkenning opleveren doordat het verschil tussen de beelden minder groot is.

#### Vergelijking

Voor het opvangen van het beeld materiaal moet gelet worden op het feit dat het resultaat in 3D zal moeten zijn. Geen van de beschreven methode zal dit met een enkel meetpunt een 3D locatie kunnen berekenen.

Om dit correct te laten werken met een 3D omgeving zullen 2 meet punten nodig zijn om de locatie vast te stellen.

Een manier om dit te realiseren is een opstelling met een camera recht boven de tafel, waar een breedte en lengte locatie mee gedetecteerd kan worden. Vervolgens is er een zijcamera nodig om de hoogte te registreren. De beelden van de camera’s kunnen op een andere manier verwerkt worden.



### Detecteren van de mogelijke object positie(Object Detectie)

Vervolgens moet een techniek worden toegepast om een mogelijke positie van het balletje te verkrijgen. Het is mogelijk dat de technieken meerdere mogelijkheden retourneren, dit zal in een volgende stap worden opgelost.

#### Frame Differencing

Met Frame Differencing wordt het huidige beeld vergeleken met een voorgaand beeld. Ieder verschil dat ontstaat is een mogelijke positie van een bewegend object. Doordat deze methode zeer eenvoudig is, is dit ook een vrij snelle methode om mogelijke locaties vast te stellen. Echter kunnen verschillen ontstaan door veranderingen in het licht en mogelijke bewegingen op een achtergrond.

#### Optical Flow

Optical flow processing is een algoritme dat ogenschijnlijke beweging van een object waarneemt door iedere wijziging tussen beelden te registreren en te verwerken met een serie formules. Deze methode is in staat beweging zeer gedetailleerd op te vangen, echter is deze methode zeer intensief en niet goed in staat om in variërende omstandigheden te werken.

#### Background substraction

Dit model verwerkt beelden aan de hand van een vastgestelde achtergrond (template). Vervolgens wordt in iedere frame deze achtergrond uit het beeld gehaald. Hierdoor blijven alleen de bewegende objecten over in het beeld. Echter is deze methode zwak tegen verschillen in de omgeving zoals licht en beweging op de achtergrond. Hierdoor zal deze methode een stabiele achtergrond nodig hebben met een vastgestelde lichtinbreng. Ook moet de template gekalibreerd worden aan de positie van de camera.

#### Kleur herkenning

Ten slotte kan de locatie worden ingeschat op basis van een kleur. Dit houdt in dat ieder deel van het beeld, dat niet aan de kleurvereisten voldoet, genegeerd zal worden. De resterende informatie zal een mogelijke positie zijn van een object. Deze methode vereist ook dat er weinig objecten met een soortgelijke kleur aanwezig zijn in de omgeving. Ook kan een verschil in het lichtniveau een probleem opleveren voor het systeem.

#### Canny Edge Detection

Objecten als een geheel herkennen is een ingewikkeld process voor een computer. Een manier om het eenvoudiger te maken is het toepassen van Canny Edge Detection (Canny, 1986). Dit algoritme gebruikt een Gaussian Filter (Blur) om eventuele verstoringen en minieme veranderingen in het beeld te verwijderen. Vervolgens wordt de intensiteit van iedere pixel berekend(grijswaarde) en deze worden vergeleken met nabije pixels. Waar de intensiteit sterk verschilt van de aangrenzende pixels kan gesproken worden over een rand. Deze gegevens worden in het zwart-wit getekend op een afbeelding van dezelfde grootte als het origineel. Hierdoor raken de kleuren uit het beeld verloren. Daarentegen is het vrij ongevoelig voor verschillen in lichtsterkte.

#### Vergelijking

De detectie methode is van invloed op de mogelijke stappen die genomen kunnen worden om deze te verwerken. De methoden zijn hieronder in een tabel geplaats. Hierbij is gekeken naar de accuraatheid van de methode, de gevoeligheid voor verstoringen en de complexiteit van de methode:

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Methode | Accuraatheid | Verstoringsgevoelig | Complexiteit |
| Frame Differencing | Laag (Alle verschillen worden opgevangen, zoals belichting) | Zeer gevoelig (elke verandering is een nieuwe locatie) | Zeer laag (aantal operaties gelijk aan de hoeveelheid pixels) |
| Optical Flow | Zeer Hoog (Iedere detail, waaronder rotatie, wordt waargenomen) | Extreem gevoelig (Iedere verandering is een beweging die meegerekend wordt) | Zeer hoog (Meerdere wiskundige formules per pixel) |
| Background Subtraction | Hoog (Alleen de locatie van het object blijft over) | Zeer gevoelig(elke verandering is een nieuwe locatie) | Laag (Voor elke pixel een controle of het achtergrond is en een mogelijke reset) |
| Kleur Herkenning | Gemiddeld (Objecten met een soort gelijke kleur worden opgevangen) | Gevoelig (Licht kan de kleur van het object buiten bereik duwen) | Zeer laag (aantal operaties gelijk aan de hoeveelheid pixels) |
| Canny Edge Detection | Hoog (Alleen vormen blijven over) | Laag (Door het toepassen van een gaussian zijn de meeste verstoringen verwerkt) | Hoog (5 operaties zijn benodigd) |

In de methoden die weergegeven zijn is te zien dat het oplossen van de verstoringsgevoeligheid leidt tot een hogere complexiteit. Echter biedt deze uitkomst nog geen garanties. Dit komt doordat een aantal van de hogere tracking algoritmes afhankelijk zijn van deze stap.

### Herkenning van het object (Object Classificatie) en vaststellen positie

Rafeal Nieto heeft een overzicht gemaakt van mogelijke Object classificatie technieken die worden gebruikt in zijn Master Thesis (Nieto, 2013) heeft omschreven. Hieronder staat een beknopt overzicht van deze methoden.

#### Template Matching (TM)

Bij Template Matching wordt op een beeld het juiste object opgespoord door deze te vergelijken met een vooraf gesteld beeld (template). Dit wordt gedaan door een convolutie (Berekening van de overlap van twee signalen, of beelden (Convolution, 2015)) uit te rekenen en de locatie met de hoogste convolutie waarde is het object dat gevonden dient te worden.

Doordat het algoritme uit weinig stappen bestaat is het eenvoudig toe te passen. Deze methode verwerkt zijn gegevens snel genoeg om in een real-time applicatie te kunnen draaien.

Echter kan het algoritme niet goed tegen transformaties van het doelobject (Vervormingen, rotaties en verandering in formaat). Deze problemen zullen niet veel voorkomen bij de ping pong bal doordat deze ten alle tijden rond zullen zijn.

Verder kunnen problemen ontstaan wanneer de kleur van het object afwijkt van de template. Dit kan komen door bijvoorbeeld de belichting van het object. Dit probleem kan echter opgelost worden in de Object Detectie stap.

#### Hough Circle Detection (HCD)

Een methode die van toepassing is voor het tafeltennis programma, die niet omschreven is door Rafael Nieto is de Hough Circle Detection (Rhody, 2005). Het gebruikt een aantal punten om een cirkel vorm in te schatten.

Doordat het algoritme op veel onderdelen in een afbeelding kan reageren. Hierdoor kan het algoritme zeer traag worden. Om dit op te lossen wordt veelal gebruik gemaakt van een Intensiteitsmap (De afbeelding in grijswaarden) of een Edge Detector (Canny Edge Detector). Ook maakt het voor het algoritme een verschil of de straal van de cirkel bekent is.

Doordat een pingpongbal in iedere rotatie een cirkel vorm is op een 2D afbeelding is het mogelijk deze methode te gebruiken.

#### Mean-Shift (MS)

Mean Shift beschrijft een proces waarbij de nieuwe locatie wordt uitgerekend aan de hand van een eerdere positie in combinatie met een herkenningspunt. Dit herkenningspunt kan een template, een kleur combinatie of een andere herkenningspunt zijn.

Het algoritme rekent locaties uit die overeenkomen met het herkenningspunt. Echter is deze herkenning niet zo strikt als bij template matches, waarbij iedere de volledige overeenkomst telt, maar in plaats hiervan zullen alle overeenkomsten gemarkeerd worden. Vervolgens wordt de Epanechnikov Kernel methode (Struijker) toegepast om de overeenkomsten dicht bij de eerdere locatie prioriteit te geven over de anderen overeenkomsten. Vervolgens wordt het algoritme iteratief uitgevoerd over het resultaat totdat de locaties van de objecten samenvallen.

Deze methode kan ook doorberekend worden wanneer het object buiten beeld valt (Obstructie) door met de eerder uitgerekende snelheid en locatie de verwachte locatie van het object aan te passen. Hierdoor kan ieder frame een voorspelling gemaakt worden totdat een nieuwe cluster overeenkomsten in de buurt van de verwachte locatie komt waardoor het object teruggevonden kan worden.

Het algoritme presteert goed wanneer een specifiek kenmerk het object omschrijft. Hierdoor kan het object eenvoudig herkend worden.

Dit algoritme presteert echter minder goed wanneer het object buiten het beeldbereik valt. Dit komt doordat het algoritme zal aannemen dat het object door beweegt met als gevolg dat de voorspelde locatie ver buiten het beeld zal vallen.

#### Particle Filter-based Color Tracking (PFC)

Dit algoritme werkt op een verglijkbare manier als de bovenstaande Mean-Shift methode, echter werkt deze alleen met kleur. Vervolgens wordt hier ook de bovenstaande Epanechnikov Kernel methode (Struijker) toegepast om de overeenkomsten dicht bij de vorige positie een hogere waarde te geven.

Echter gebruikt deze methode het gemiddelde van alle potentiele locaties om de daadwerkelijke locatie te bepalen. Deze vergelijking van locaties wordt herhaaldelijk toegepast totdat de locaties samenvallen op een locatie. Deze uiteindelijke locatie is het resultaat van het algoritme.

Dit algoritme presteert beter als anderen in complexe situaties doordat iedere mogelijke locatie meegenomen wordt in het eind resultaat. Hierdoor is dit een van de meest gebruikte algoritmes voor beeldherkenning.

#### Lucas-Kanade Tracking (LK)

Lucas-Kanade Tracking is een vorm van Optical Flow herkenning (Rojas). Het werkt door de verschillen in grijswaarden (Intensiteit) te meten. Hierbij worden beelden vergeleken en probeert het algoritme in te schatten welke richting het object op beweegt zodat de verschillen in intensiteit verklaard kunnen worden.

Echter gaat het algoritme er van uit dat het verschil in tijd en afgelegde afstand tussen de beelden niet groot is. Dit wil zeggen dat het algoritme gebouwd is voor langzaam bewegende objecten. Hierdoor is deze niet geschikt voor het bijhouden van snelle objecten.

#### Incremental Learning for Robust Visual Tracking (IVT)

Incremental Learning gebruikt een aantal templates om een inschatting te maken van de mogelijke transformaties van een object. Vervolgens gaat het algoritme van ieder nieuw beeld het object registreren in een nieuwe template. Door het beeld te vergelijken met alle templates zal het algoritme eventuele veranderingen kunnen opvangen doordat hij het nieuwe object zal kennen. Daarentegen kan het algoritme niet goed omgaan met het verlies van het object en zal het algoritme steeds intensiever worden doordat de hoeveelheid templates groter wordt.

#### Tracking Learning Detection (TLD)

De Tracking Learning Detection is een tracker die zich aanpast aan het beeld dat deze ontvangt. Dit wordt gerealiseerd door informatie van de frames bij te houden en te gebruiken. Deze tracker gaat er hierdoor vanuit dat de beweging tussen de frames klein is (lage snelheid) en dat het object in beeld is. Wanneer het object buiten beeld valt zal de tracker het object niet meer terug kunnen vinden.

#### Corrected Background-Weighted Histogram Tracker (CBWH)

Het doel van de Background weighted histogram tracker is om de Mean-Shift methode te verbeteren door de invloeden vanuit de achtergrond te verminderen. (Yang, Jia, Rong, Zhu, Wang, & Yue, 2013) Echter is hij door deze methode minder efficiënt wanneer er kleurverschillen optreden. Om dit probleem op te lossen kan een Kalman Filter toegepast worden.

Deze methode kan de hoeveelheid iteraties van de Mean-Shift methode verkleinen. Hierdoor zal deze variant het object sneller kunnen vinden. Ook zal het een hogere precisie kunnen behalen doordat minder objecten meetellen in de berekening.

Het algoritme presteert goed wanneer er een duidelijk verschil is tussen het doel en de achtergrond. Echter kan het algoritme problemen krijgen wanneer er meerdere soortgelijke objecten bij elkaar aanwezig zijn.

#### Scale and Orientation Adaptive Mean-Shift Tracking (SOAMST)

Dit algoritme is wederom een aanpassing op het Mean-Shift systeem (Vojir, Noskova, & Matas, 2013). Hierbij probeert het systeem een schaal van het object in te schatten. Hiermee kan het systeem het object terugvinden wanneer de schaal veranderd. Deze aanpassing presteert beter op beelden waar de schaal van het object veranderd.

Echter creëert het systeem nieuwe problemen bij beelden waarin de schaal niet veranderd. Om dit probleem op te lossen wordt gewerkt met een “backward consistency check” (Vojir, Noskova, & Matas, 2013) die de beelden in de omgekeerde volgorde verwerkt om een meetpunt te verkrijgen voor het nieuwe beeld. Hierdoor kost dit algoritme meer operaties als de originele Mean-Shift methode.

#### Vergelijking

De methode van Herkenning heeft twee belangrijke factoren. Ten eerste dient het object op een juiste locatie herkent te worden. Vervolgens dient dit zeer snel te gebeuren, doordat het systeem nog tijd nodig heeft om een tegenaanval in te plannen.

De accuraatheid van deze tracking mechanisme is uitgerekend door Rafael Martin Nieto (Nieto, 2013). Hieronder zijn twee grafieken (Nieto, 2013)) zichtbaar voor de accuraatheid van de tracking mechanisme in twee situaties. De eerste grafiek laat de resultaten zien voor een simpele simulatie (Laboratorium set) van een beweging. De tweede grafiek geeft de resultaten weer voor een serie van complexere sequenties (Simpele Realiteit).



In deze grafiek is de accuraatheid van de tracking algoritme berekend volgens hoofdstuk 3.3 van Rafeal Martin Nieto. Hierin staat vermeld dat een hogere score inhoud dat het algoritme slechter presteert. Echter heeft Rafeal Martin Nieto hierin niet gekeken naar de tijdsduur van de uitvoeringen. Ook zijn deze methoden zonder verdere bewerking op het beeldmateriaal uitgevoerd.

Deze vergelijking heeft een aantal video sequenties vergleken:

1. Complex Movements: Het doel object wisselt snel van richting en snelheid.
2. Global Illumination: De lichtomstandigheden in de omgeving veranderen (zoals bewolking).
3. Local Illumination: De lokale lichtomstandigheden veranderen, zoals wanneer het object door een schaduw beweegt.
4. Noise: Willekeurige variaties in het beeld
5. Occlusion: Het object raakt buiten beeld voor een periode.
6. Scale change: het weergegeven object wordt groter of kleiner.
7. Similiar Object: Een object met een soortgelijke kleur of vorm verschijnt in de buurt van het object.

Vervolgens moet gekeken worden naar de snelheid van de trackers. Echter zijn er weinig onderzoeken verricht die deze tracking methoden vergelijken. Deze zullen later gemeten moeten worden.

Echter zijn de bovenstaande resultaten te koppelen aan de andere benodigde eigenschappen. De meeste van deze methoden gebruik maken van Frame Differencing (Behalve TM). Echter is het mogelijk een aantal van dezen te combineren met Background Substraction (BS) en Canny Edge Detection(CED). Door te combineren met Canny Edge Detection kan de verstoring van licht en andere verstoringen verbeterd worden, echter zal hiermee alle kleur verloren gaan. Door te combineren met Background Substraction, zal alleen het object dat afwijkt van de achtergrond overblijven, echter is deze methode gevoelig voor verstoring. De combinatie van deze gegevens is opgenomen in de onderstaande tabel:

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Algoritme | Licht Gevoeligheid | Verstorings Gevoeligheid | Herstelbaarheid | BS | CED | Overige |
| TM | **Hoog** | Hoog | Zeer Herstelbaar | ✔ | ✔ | Is alleen een controle |
| HCD | **Hoog** | Hoog | Zeer Herstelbaar | ✔ | ✔ | Afhankelijk van voorstap en radius |
| MS | **Hoog** | Hoog | Herstelbaar | ✔ | X | Meer mogelijkheden is meer iteraties |
| PFC | **Laag** | Gemiddeld | Herstelbaar | ✔ | X | Meer mogelijkheden is meer iteraties |
| LK | **Laag** | Gemiddeld | Zeer Herstelbaar | ✔ | X | Heeft een klein verschil in tijd en afstand nodig |
| IVT | **Gemiddeld** | Laag | Niet Herstelbaar | ✔ | X | Gedurende tijd wordt het algoritme zwaarder |
| TLD | **Gemiddeld** | Laag | Niet Herstelbaar | ✔ | X | Heeft een klein verschil in tijd en afstand nodig |
| CBWH(MS) | **Hoog** | Zeer Hoog | Herstelbaar | ✔ | X | Minder iteraties als MS |
| SOAMST | **Gemiddeld** | Gemiddeld | Herstelbaar | ✔ | X | MS voor schaal veranderingen |

# Welke programmeertaal is het meest geschikt om de robotarm te programmeren?

(Deelvraag 5)

Het kiezen van de juiste programmeertaal voor het project is een belangrijke (onderzoeks) stap. De taal op zich is het fundament van je applicatie. Wanneer de verkeerde taal gebruikt wordt, kan achteraf blijken dat het systeem niet of slecht zal werken. Ook kan het gebruik van de juiste programmeertaal veel tijd besparen.

## Real-time

Bij Technische Informatica is real-time een belangrijk begrip. Het principe real-time (in de scope van het project ) betekent dat de robot gegarandeerd reageert binnen een gestelde tijd.

### Besturingssysteem

Wanneer er gebruik wordt gemaakt van een (normaal) besturingssysteem kan het zijn dat je programma door de scheduler of achtergrondprocessen vertraagd of onderbroken wordt.

Een real-time operating system (verder RTOS genoemd) kan zorgen voor een gegarandeerde uitvoertijd van een programma.

### Programmeertaal

In de technische achtergrond van een programmeertaal kunnen ook elementen zitten die ervoor kunnen zorgen dat een programmeertaal wel of niet real-time is. De Java garbage collector kan er bijvoorbeeld voor zorgen dat het programma vertraging oploopt.

## Communicatie

Communiceren met de robot gaat via een USB -> RS232 connector. Wanneer deze wordt aangesloten (en de juiste drivers worden geïnstalleerd) zal de PC dit identificeren als een COM poort.

Het is dus belangrijk dat de programmeertaal communicatie via een COM poort ondersteunt.

## Objecttracking

Voor het project is het nodig om objecten te kunnen traceren door middel van video-interpretatie. Het is belangrijk dat de taal hiervoor een mogelijkheid ondersteunt. Ook is het wenselijk dat het traceren van een object ‘snel’ gaat.

## User base/support

Het is erg wenselijk dat de programmeertaal een grote gebruikersbasis heeft en mogelijkheid tot support of help van een community.

## De programmeertaal

Met oog op de verscheidenen eisen kunnen programmeertalen met elkaar vergeleken. Hiermee kan worden bepaald welke programmeertaal geschikt is voor onze opdracht.

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Taal | Real-time (hard) | Operating systems | Communicatie | Object tracking | Userbase (0 tot 5) |
| C | ✓ | Indien compiler beschikbaar | ✓ | ✓ | 4 |
| C++ | ✓ | Indien compiler beschikbaar | ✓ | ✓ | 3 |
| Java | x | Draait enkel op JVM | ✓ | ✓ | 5 |
| Real Time Java | ✓ | Een aantal geselecteerde | ✓ | x | 1 |
| C# | x | Draait op .NET | ✓ | ✓ | 4 |
| Python | x | Een aantal geselecteerde | ✓ | ✓ | 3 |

### Toelichting bij tabel:

**Real-time:**

Bij real-time wordt onderscheid gemaakt tussen “hard” en “soft” real-time. Bij hard real-time is het halen van een deadline cruciaal. Mocht de deadline niet gehaald worden dan zal dit leiden tot schade. Bij soft real-time is het wenselijk dat het systeem bijvoorbeeld 99% van de tijd op tijd is. Daarbij is het 1x missen van een deadline niet gevaarlijk maar vaak wel jammer. Bij soft real-time zou een Windows OS voldoende moeten zijn.

C/C++ is hard real-time (wanneer uitgevoerd op een RTOS). Dit wil zeggen dat de timing deterministisch/berekenbaar. C/C++ wordt gecompileerd naar machinetaal/assembler die direct uitgevoerd kan worden. Er is geen garbage collector of virtual machine die het programma pauzeren.

Java/C#(.NET)/Python is per definitie niet real-time. De code draait op een virtual machine, deze zorgt voor run-time optimalisatie en garbage collection. Door het run-time optimaliseren/compileren is er niets of weinig te zeggen over hoe de code wordt uitgevoerd en kan daarnaast de garbage collection het programma pauzeren.

**Operating system:**

Voor C/C++ geldt dat elke architectuur waarvoor een compiler beschikbaar is in principe gebruikt kan worden. Bij Java/C# kan elk operating system gebruikt worden mits daar de virtual machine op kan draaien. Bij een RTOS wordt C/C++ meestal ondersteunt aangezien deze ook real-time gedrag kan implementeren. Ook is het in sommige gevallen mogelijk om Java/C#/Python te gebruiken en zal dit de tijdsafwijking verminderen tegenover een niet real-time OS.

Onze voorkeur gaat naar een real-time programmeertaal met deterministische timing (hard real-time). Het reageren van de robot moet voorspelbaar zijn om zeker te zijn dat hij het balletje altijd raakt. Een niet real-time programmeertaal kan op een verantwoorde wijze gebruikt worden, echter zal het invoegen van een library heel waarschijnlijk dit gedrag wegnemen.

Programmeertalen index:  
<http://www.tiobe.com/index.php/content/paperinfo/tpci/index.html>

<http://spectrum.ieee.org/computing/software/the-2015-top-ten-programming-languages>

<http://redmonk.com/sogrady/2015/07/01/language-rankings-6-15/>

Real-time operating system on x86 by intel: <http://www.intel.com/content/dam/www/public/us/en/documents/white-papers/multicore-real-time-linux-xenomai-paper.pdf>

Java virtual machine: <https://nl.wikipedia.org/wiki/Java_Virtual_Machine>  
(Normaal) Java/.Net niet hard real-time: <http://stackoverflow.com/questions/3559878/is-a-garbage-collector-net-java-a-problem-for-real-time-systems>

RTOS voor Real Time Java: <http://rtos.com/partners/category/tools#aicas_realtime>

C# native linux: <http://www.itwriting.com/blog/8361-microsofts-new-open-source-direction-for-c-and-net-and-native-compilation-too-anders-hejslberg-explains.html>

# Literatuurlijst

Canny, J. (1986). A Computational Approach to Edge Detection. *IEEE Transactions Pattern Analysis and Machine Intelligence*, 679-698.

*Convolution.* (2015, 10 6). Opgeroepen op 10 12, 2015, van Wikipedia: https://en.wikipedia.org/wiki/Convolution

Himani, P., Darshak, T., & Udesang, J. (2014, Februari). *A Survey on Object Detection and Tracking Methods.* Opgeroepen op Oktober 1, 2015, van ijircce: http://www.ijircce.com/upload/2014/february/7J\_A%20Survey.pdf

Nieto, R. M. (2013, September). *On the fusion of single-target video objects tracking algorithms.* Opgeroepen op 11 29, 2015, van Escuela Politecnica: http://www.eps.uam.es/nueva\_web/intranet/ga/tfdm/trabajos/Rafael\_Martin\_Nieto.pdf

NTTB. (sd). *NTTB richtlijnen C-accommodatie.* Opgehaald van NTTB: http://www.nttb.nl/userfiles/Clubadvies/NTTB\_richtlijnen\_c-accommodatie.pdf

Redactie. (2014, 05 26). *Transformeer dit bereau in een pingpongtafel*. Opgeroepen op 10 19, 2015, van Madpac: http://www.madpac.nl/gear/transformeer-dit-bureau-een-pingpongtafel/

Rhody, H. (2005, 10 11). *Lecture 10: Hough Circle Transform.* Opgeroepen op 10 19, 2015, van Rochester Institute of Technology: https://www.cis.rit.edu/class/simg782/lectures/lecture\_10/lec782\_05\_10.pdf

Rojas, R. (sd). *Lucas-Kanade in a Nutshell.* Opgeroepen op 10 6, 2015, van Freie Universität Berlin: http://www.inf.fu-berlin.de/inst/ag-ki/rojas\_home/documents/tutorials/Lucas-Kanade2.pdf

Struijker, I. (sd). *Kernel Density.* Opgeroepen op 10 12, 2015, van Lancaster University: http://www.lancs.ac.uk/~struijke/density/kernel.html

Vojir, T., Noskova, J., & Matas, J. (2013). *Robust Scale-adaptive Mean-Shift for Tracking.* Opgeroepen op 10 15, 2015, van Center for Machine Perception: http://cmp.felk.cvut.cz/~vojirtom/publications/scia2013.pdf

Yang, Y., Jia, Y., Rong, C., Zhu, Y., Wang, Y., & Yue, Z. G. (2013, April). *Object Tracking Based on Corrected Background-Weighted Histogram Mean Shift and Kalman Filter.* Opgeroepen op 10 15, 2015, van Research Gate: https://www.researchgate.net/publication/266649404\_Object\_Tracking\_Based\_on\_Corrected\_Background-Weighted\_Histogram\_Mean\_Shift\_and\_Kalman\_Filter

<http://www.goeievraag.nl/sport-spel-recreatie/overig/vraag/350260/afmetingen-tafeltennisbatje>

- 29-09-2015

<http://www.plutosport.nl/shop/Tafeltennis/Dunlop_G_Force_Predator_Tafeltennis_Batje-679147.html>

- 12-10-2015

# Bijlagen

## Daily inspection items

Tabel 5, Daily inspection items (details)

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Procedure | Inspection item (details) | | Remedies |
| Before turning power ON (Check the following items before turning the power ON.) | | | |
| 1 | Are any of the robot installation bolts loose? | (Visual) | Securely tighten the bolts. |
| 2 | Are any of the cover tightening screws loose? | (Visual) | Securely tighten the screws. |
| 3 | Are any of the hand installation bolts loose? | (Visual) | Securely tighten the bolts |
| 4 | Is the power supply cable securely connected? | (Visual) | Securely connect. |
| 5 | Is the machine cable between the robot and controller securely connected?  (Visual) | | Securely connect. |
| 6 | Are there any cracks, foreign contamination or obstacles on the robot and controller cover? | | Replace with a new part, or take remedial measures. |
| 7 | Is any grease leaking from the robot arm? | (Visual) | After cleaning, replenish the grease. |
| 8 | Is there any abnormality in the pneumatic system? Are there any air leaks, drain clogging or hose damage? Is the air source normal?  (Visual) | | Drain the drainage, and remedy the air leaks (replace the part). |
| After turning the power ON (Turn the power ON while monitoring the robot.) | | | |
| 1 | Is there any abnormal motion or abnormal noise when the power is turned ON? | | Follow the troubleshooting section. |
| During operation (try running with an original program) | | | |
| 1 | Check whether the movement points are deviated? Check the following points if there is any deviation.  1. Are any installation bolts loose?   1. Are any hand installation section bolts loose? 2. Are the positions of the jigs other than the robot deviated? 3. If the positional deviation cannot be corrected, refer to "Troubleshooting", check and remedy. | | Follow the troubleshooting section. |
| 2 | Is there any abnormal motion or abnormal noise? | (Visual) | Follow the troubleshooting section. |

## Periodic inspection

Tabel 6, Periodic inspection items (details)

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Procedure | Inspection item (details) | Remedies |
| Monthly inspection items | | |
| 1 | Are any of the bolts or screws on the robot arm loose? | Securely tighten the bolts. |
| 2 | Are any of the connector fixing screws or terminal block terminal screws loose? | Securely tighten the screws. |
| 3 | Remove the cover at each section, and check the cables for wear damage and adherence of foreign matter. | Check and eliminate the cause.  If the cables are severely damaged, contact the Mitsubishi Service Department. |
| 3-month inspection items | | |
| 1 | Is the timing belt tension abnormal? | If the timing belt is loose or too tense, adjust it. |
| 6-month inspection items | | |
| 1 | Is the friction at the timing belt teeth severe? | If the teeth are missing or severe friction is found, replace the timing belt. |
| Yearly inspection items | | |
| 1 | Replace the backup battery in the robot arm. | Exchange it referring to "5.3.5 Replacing the backup battery" on page 54. |
| 2-year inspection items | | |
| 1 | Lubricate the grease at the harmonic reduction gears for each axis. | Lublicate it referring to "5.3.4 Lubrication" on page  52. |