1.技术领域：

本发明涉及飞行器着陆、计算机视觉、机械臂控制和运动规划领域，特别是一种基于ROS（机器人操作系统）的飞行器面对复杂路面时的全地形着陆系统。

2.背景技术

近几年来无人机的技术日渐成熟，已经在侦察、航拍、农业、快递运输、灾难救援、电力巡检、影视拍摄等多个领域广泛应用。随着其成本的逐渐降低和应用领域不断拓展，无人机的着陆问题也日渐突出。由于其在不同的工作领域承担着不尽相同的职责，也面对着完全不同的工作环境，因此研制一款可以面对不同工作工况的全地形着陆系统对无人机领域的发展有着重要的意义。

本发明主要使无人机可以面对台阶、石堆、斜坡、瓦砾等复杂路面进行安全着陆，可以根据路面情况主动调节机械腿部的结构以便于自身着陆和再次起飞。

（1）ROS机器人操作系统（Robot Operating System）是Willow Garage公司2010年发布的开源机器人操作系统。经过近十年的发展和完善，它已经成为当今主流的机器人研究和开发平台。ROS系统支持C++、Python、Octave和LISP等编程语言，同时提供了其他编程语言的接口，方便使用不同语言进行开发。它采用分布式的组织架构，节点式的设计理念使得不同的任务节点可以分布于多个相同或不同的主机中，一方面可以降低处理不同的任务进程所带来的计算压力，另一方面降低了整个工作系统的耦合性。另外ROS系统集成了大量的软件包，可以快速实现机器人的多种应用的环境配置例如机械臂姿态规划、移动机器人导航、机器人SLAM等。并且ROS系统下已经集成了许多目前阶段成熟先进的算法，方便研究者快速搭建自己的机器人开发平台。

（2）MoveIt模块主要致力于让机器人能够自主运动和运动规划，它的所有模块都是围绕着运动规划的实现而设计的，它集成了当今主流的先进算法。它主要具有以下模块：

1）运动规划（Motion Planning）：要实现运动规划首先需要将机器人抽象到构形空间（C-Space），这一部分MoveIt已经完成，只需要提供机器人的URDF模型，就可以调用运动规划库的规划算法（如OMPL，SBPL，CHMOP等），自动生成机器人运动轨迹。

2）操作（Manipulation）：根据识别的物体生成一系列动作抓（pick-and-place），但不涉及反馈、动力学、re-grasp等操作问题

3）3D感知（Perception）：可以利用传感器采集的信息（点云或深度图像）生成用于碰撞检测的OctoMap。OctoMap是以八叉树形式表示点云，可以大大降低存储空间，同时，3D OctoMap也可以依据贝叶斯准则不断实时更新。这样，机器人就可以避开真实世界的障碍物了。

4）运动学（Kinematics）：运动学机器人工作空间与构形空间（C-Space）的映射关系。目前它可以支持多种运动学求解器，如OpenRave的ikfast（封闭解）、KDL（数值解）、Trac\_ik（考虑关节极限的数值解）、基于service的求解器。

5）轨迹插值（Trajectory Processing）：大多数规划器只能返回一系列路径点，MoveIt可以根据机器人的控制参数（速度、加速度限制等）重新处理路径，生成一条带有时间戳、位置、速度、加速度信息的完整轨迹。

我们的系统基于MoveIt的上述特性进行开发，正是利用MoveIt模块的诸多特性，减小腿部姿态规划的实现难度，降级机械臂的应用门槛。

1. 计算机视觉属于人工智能的一个分支。结合PCL技术运用深度相机在目标表面提取海量点合成三维点云信息。根据摄影测量原理得到的点云，包括三维坐标（XYZ）和颜色信息（RGB）。通过一定的算法来提取目标点的空间信息。我们主要利用PCL技术和算法，在一定范围内对地面的着陆点进行筛选，以选出最佳的能够使飞行器自身姿态最稳定的着陆点进行着陆。

我们主要根据ROS操作系统的以上特性，在ROS的框架下开发飞行器的全地形着陆系统。我们使用ROS下的moveit模块开发机械腿部的姿态规划和控制部分，使用kinect深度相机结合PCL点云处理技术开发地面工况建模和解算的视觉部分，中间采用主从机通信系统，从时间上讲该系统具有良好的实时性，空间上讲该系统对于复杂的地面情况具有良好的适应能力，并且具有PID闭环控制的能力。另外由于该系统搭载了kinect深度相机，且具有机械臂的规划和控制能力，因此除全地形着陆能力以外，该系统在空中或高处进行物体夹取、作业等方面都具有较强的扩展能力。

3.发明内容  
 针对现有技术存在的缺陷或不足，本发明构建了一种基于ROS系统的计算机视觉地形检测及机械腿部姿态自主调节的无人机着陆系统。可有效解决无人机在面对复杂路面时难以着陆和再次稳定起飞的问题，大大拓宽了无人机工作环境。

对于着陆系统的视觉路面建模、着陆点选取、机械腿部姿态规划、系统间通信和电源供应等问题，本发明给出了一套的完整的解决方案。  
 实现本发明的技术解决方案为：

步骤1：安装并定位KINECT，同时将深度相机连接到从机。

步骤2：配置上述相机在ROS系统下的使用环境并加载相机的标定参数。

步骤3：将采集的RGB图像和深度图像传至主机的ROS系统中，并进行点云合成。

步骤4：基于PCL技术和静态稳定性判据，计算各着陆点空间相对位置。

步骤5：将各点目标位置传递给MoveIt模块并进行运动规划。

步骤6：在从机中将规划所得运动信息队列进行封装，并通过串口下发至执行控制器。

步骤7：执行控制器接运动信息队列并解析，控制舵机驱动板驱动腿部按规划路径执行，并将各腿部实时位姿回传至主机，进行反馈调节。

步骤8：姿态调节完毕后，飞行器由悬停状态转为降落状态，进行降落。

与现有技术相比本发明的有益效果是：即优点；

1.

2.

3.

要讲道理：从理论上、结构上、实验数据或曲线阐明；

附图说明

图1为本发明构建的一种基于ROS系统和视觉定位的飞行器全地形着陆系统的3D效果示意图；  
图2为本发明构建的一种基于ROS系统和视觉定位的飞行器全地形着陆系统的整体工作流程图；  
图3为本发明提出的飞行器着陆点选取算法的工作流程图；  
图4为本发明提出的主机在ROS系统下进行机械腿部运动规划的工作流程图；  
图5为本发明提出的主机与从机和从机与执行器进行通信的工作流程图

具体实施方式

如图1所示，根据本发明的较佳实施例，一种基于ROS的飞行器面对复杂路面时的全地形着陆系统，其实现环境包括，视觉装置，主机、从机（共两种，一号从机和二号从机）和通信环境。视觉装置获取深度图像，主机作为深度图像处理和机械臂姿态计算的主体，一号从机作为深度图像数据发送和机械臂姿态数据接收的主体，二号从机作为机械臂姿态的执行主体，共同协作完成飞行器面对复杂地形的降落。

[0040] 参考图1所示的实现环境示意图，本实施例的实现环境有以下几个部分组成：

1）Kinect。将Kinect固定在支撑架下方，并保持镜头法线方向与机身垂直，以保证Kinect拍摄深度图像无障碍且获得各降落点的正确的深度图像，且需要明确摄像机所在的坐标系（本发明实例中坐标系在Kinect深度镜头出）。

[0041] 2）主机。主机需要安装有ROS操作系统（基于Linux），它是整个系统的控制中枢，

它的主要作用有：接收下位机发送的深度图像，图像处理绘制点云，机械腿运动规划以及运动信息的发送。

[0042] 3）一号从机。一号从机是指传输和接受数据部分，他的主要作用是接收Kinect传来的深度图像、将深度图像数据发送至主机、获取从主机传来的运动数据、将运动数据传输给二号从机。

4）二号从机。二号从机是指控制舵机的模块，它的主要作用是接收一号从机传来的数据并控制舵机的运动状态和最终角度。

[0043] 5）机械腿。机械臂是本系统的执行部分，本发明要求每条机械腿具有两个以上的自由度（本发明实例使用的是四自由度的机械腿），机械腿的刚度和强度要符合飞行器的降落要求且机械腿的末端不可过大，降低机身的水平精度。除此之外，机械腿的固定位置的坐标必须与主机中设定的坐标相同

[0044] 6）信息通信。这里信息通信要求主机和一号从机连接在同一无线网络下，主从机在相同的域段实现通信。

如图2所示，本发明提出的一种基于ROS系统和视觉定位的飞行器全地形着陆系统的整体工作流程图：  
整个系统由五层组成，分别为视觉传感层、传输控制层、决策规划层、反馈执行层和电源供应层。  
视觉传感层负责采集图像，利用深度相机Kinect同时采集地面的深度图像和彩色图像。

传输控制层作为从机内嵌ROS系统，负责驱动Kinect和加载相机标定参数以及将通过/camera/depth\_registered/points话题将图像传输到ROS主机。

决策规划层负责处理合成校准后的点云，根据静态稳定性判据，首先寻找最佳着陆点，计算空间相对位置，在转换成四元数格式，发送给MoveIt，进行运动规划。

反馈执行层负责接受运动消息队列并解析数据，控制机械腿按规划路径执行，并将各腿部实时位姿回传至主机，进行反馈调节。

电源供应层负责为Kinect，从机和舵机进行供电，主要通过电源模块以实现不同电压的输出。

如图3所示，为本发明提出的飞行器着陆点选取算法的工作流程图:  
进一步说明如下:  
 先对合成校正后的点云进行滤波边缘点，然后进行着陆点的搜索。

搜索具体过程如下：

第一象限的腿部高度为基准，令其高度为调节范围的一半，这样便于其他腿部高度的上下协调；

第三象限，沿着局部Z轴方向的检测高度差，确定基准着陆点对角的着陆点；

第二象限，以其Z轴地面对应点为圆心，小半径范围内搜索使一、二、三象限，三个着陆点构成平面与水平面夹角α1最小的点，作为第二象限着陆点。

第四象限，同样以其Z轴地面对应点为圆心，小半径范围内搜索使一、三、四象限，三个着陆点构成平面与水平面夹角α2最小的点，作为第四象限着陆点。

最小夹角和小半径搜索不仅保证了机身的平稳也让个腿部姿态相似，从而受力均匀。

搜索完毕后，以第一象限的高度为基准，计算各着陆点的相对高度差和空间相对位置，并转换成四元数，发送给MoveIt。

如图4所示，为本发明提出的主机在ROS系统下进行机械腿部运动规划的工作流程图：

进一步说明如下:

首先通过Solidworks建立机构3D模型，用sw2urdf插件导成urdf格式的模型文件。然后用ROS系统下的MoveIt 初始化工具包（MoveIt Setup Assistant Tool）调用所创建的机构描述模型。创建步骤依次为：碰撞检测设置，虚关节设置，规划关节组设置，（其运动学求解器为KDL Kinematics Plugin），初始位置设置，末端执行器设置，最后生成MoveIt 初始化程序模块（默认运动算法规划库为OMPL）。MoveIt端接受目标点四元数，开启ROS多线程，通过KDL算法对机械腿的四个规划组同时进行规划并将规划出来的运动信息队列发布出去。最ActionServer端订阅并封装数据并在次发布，以供串口初始化程序订阅。

如图5所示，为本发明提出的主机与从机和从机与执行器进行通信的工作流程图

进一步说明如下：

主从机之间为ROS系统间通信，分别在两台计算机系统的/etc/hosts文件中加入对方的IP地址和对应的计算机名，ping通后设置ROS\_MASTER\_URI。即可实现ROS系统间通信，从机向主机传输图像信息，主机向从机传输控制信息。

从机作为中间层还和执行层通过串口通信，过程如下：首先在两端初始化串口通信参数，然后执行器读取运动消息队列并进行数据解析，并以IIC通讯方式发送至舵机驱动板，驱动板根据队列信息驱动相应舵机，舵机以固定频率将其位置信息反馈会执行器经从机传入主机，进行反馈调节。









