# 基於深度學習之輔助取物控制系統 Deep-Learning-Based Assistant Fetching System

指導老師:鄭穎仁 老師

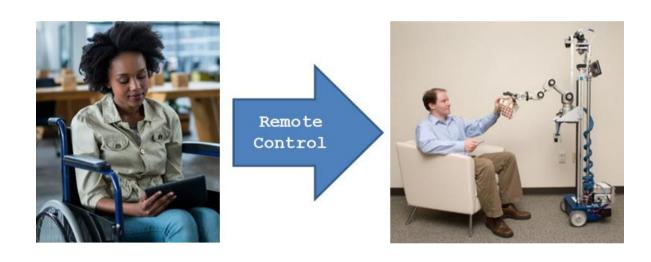
執行期間: 107年06月至108年06月

## 1. 摘要

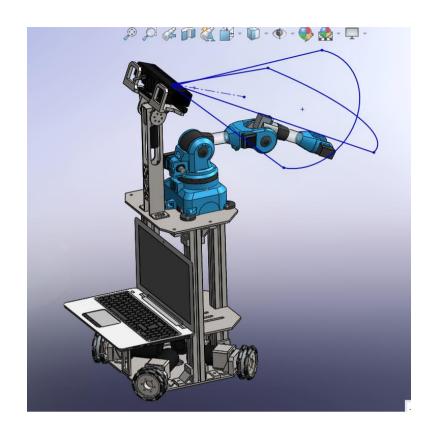
此輔助取物控制系統中心為一臺高效能筆記型電腦,連接立體視覺感測器, 用以獲得 3D 影像資訊;連接機多軸機械手臂並加以控制,用以抓取物品;然 而對一般的使用者而言,遙控多軸機械手臂抓取物品並不是一件容易上手的事 情。因此本研究將設計一個簡單的使用者介面,讓使用者只要點選畫面中想要 取得之物品,輔助取物機器人之控制系統中心就會利用立體視覺感測器回授之 3D 影像資訊,控制機械手臂,並透過深度學習訓練技術,自動抓取使用者所點 選之物品。

## 2. 簡介

研究動機:基於人口老化的問題日益嚴重,再加上為了幫助殘疾傷友的目的,本研究希望設計一臺基於深度學習之輔助取物機器人,讓行動不便的老人或無法行走之殘疾傷友,可以藉由智慧型移動裝置,幫助他們拿取遠處之物品。



目標:全自動輔助取物機器人



## 預期研究結果:

尚未完成使用者介面,未加上移動平台

## 3. 專題進行方式

## 系統架構:

- 1. Kinect V2
- 2. 控制中心
- 3. 六軸機械手臂



## 系統規劃:

- 1. Kinect 取的影像深度與彩度資訊
- 2. 將深度與彩度資訊傳到控制中心
- 3. 將接收到的彩度與深度資訊,經由兩個深度學習網路進行分析
- 4. YOLO 辨識物件所在位置,框出物體所涵蓋的區域,將處理結果傳到第

- 二個神經網路
- 5. GQCNN 辨識出物品最佳抓取位置
- 6. 用 TCP,將物體抓取位置座標訊息,經公式換算出實際距離,傳送給機械手臂
- 7. 對物體進行抓取



## 研究方法:

- a. 獲取影像來源
  - ◎1920\*1080 的彩度影像資訊
  - ◎512\*424 的深度影像資訊
  - ◎Kinect 攝影機會有物體距離過近無法產生深度影像,需調整到適當的距離







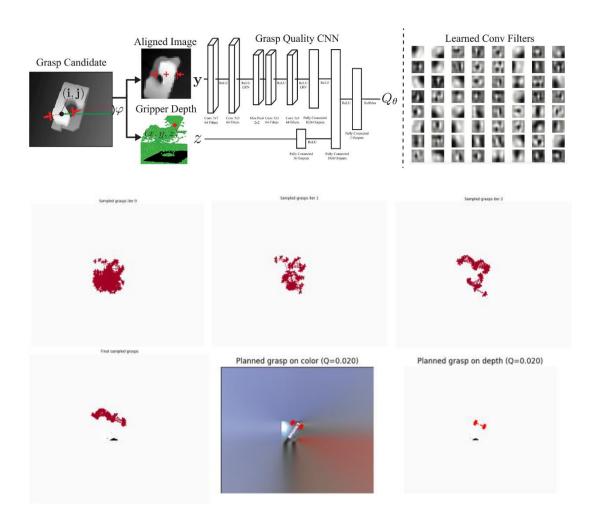
# b. 尋找物品在二為圖片中的位置

- ◎yolo(you only look once) 可以快速的找到訓練過的物體
- ◎YOLO 演算法,可以辨識出目標物品在彩度影像中的位置,然後將它歸屬度最高的篩選結果用矩形框出來,並在矩形框上標記它的名稱以及歸屬度的比例。

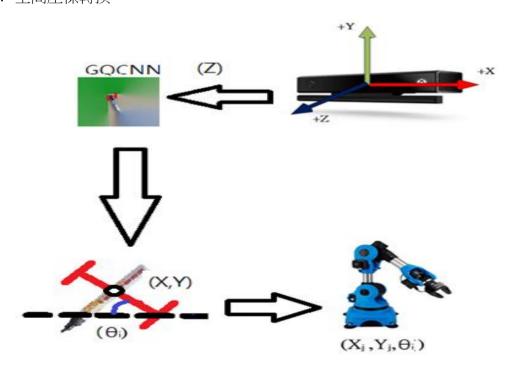


## c. 物品夾取點的訓練及測試

◎ GQ-CNN 是神經網絡架構,其將深度圖像和抓取作為輸入,與 DEX-NET2.0 數據集內的資料進行匹配,找到最相符的模型,進而找 到最佳抓取位置。

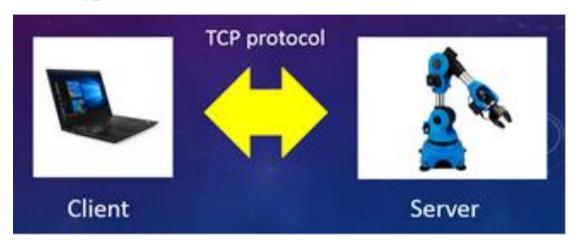


# d. 空間座標轉換



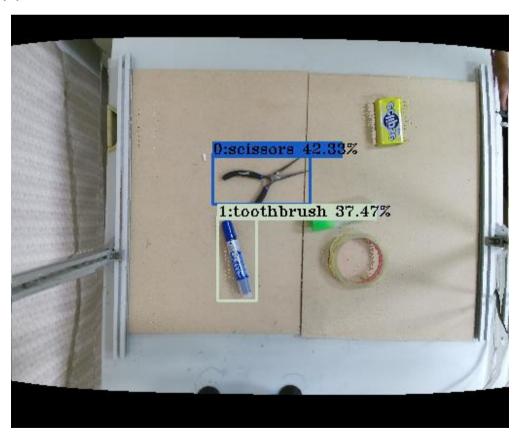
## e. 電腦與手臂的通訊

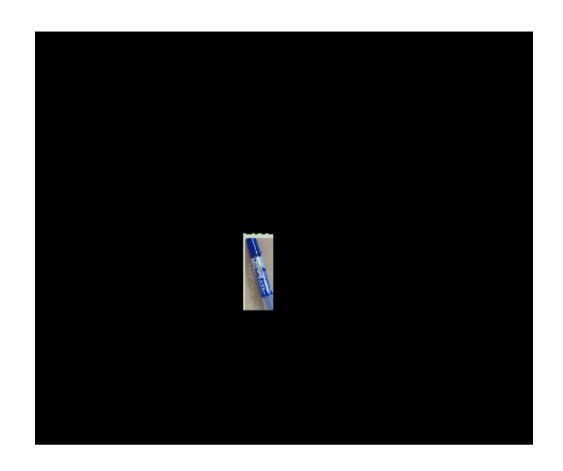
 $\bigcirc$  TCP 是一種連接導向的、可靠的、基於位元組流的傳輸層通訊協定。



## 4. 主要成果與評估

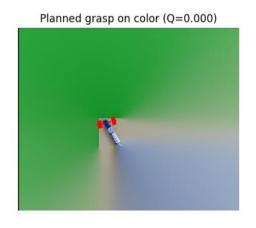
- 1. 框選物品
- ◎ Kinect 取得彩色影像,經 YOLO 演算法框出所有訓練過後的物品,選取一項欲夾起的物品,儲存在 Windows 系統與 Linux 虛擬機內的共用資料夾。

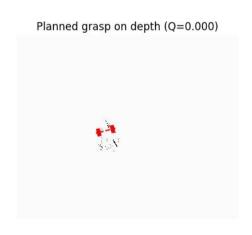




# 2. 找出夾取點

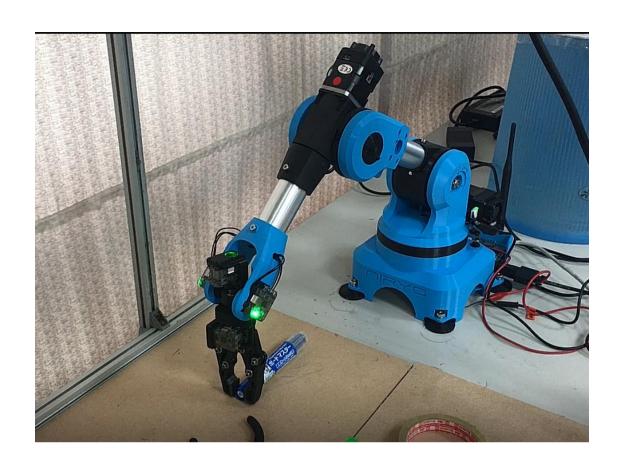
◎將共用資料夾內的深度與彩度影像轉成 GQCNN 演算法讀取的檔案類型,經內部演算法,找出最佳抓取點,將物品抓取點的 X、Y座標以及旋轉角度輸出。





## 3. 抓取物品

◎將收到的 X,Y 座標及旋轉角度等資訊透過 TCP 傳到機械手臂,進行數學公式運算,機器手臂移動至物體實際位置進行抓取。



## 5. 結語與展望

## 結語:

今年的專題,透過深度學習,目前我們已經完成一個輔助取物系統,透過鏡頭與兩個神經網路,yolo可以框出所有待夾取的物體,經過手動選擇後,再透過 GQCNN 判斷出該物體的夾取位置,讓機器人抓取平面上的物體。

## 未來展望:

未來研究的方向,將製作一個全自動的取物系統,結合使用者介面與移動平台,使用者介面可以讓使用者看到鏡頭所照到的影像,且可以直接點選欲抓取的物體;將機器手臂安裝到移動平台上,當機器手臂接收到指令後,手臂將自動移動到指定物體的位置並進行抓取。這樣便達成最終目標,將全自動輔助取物機器人結合到醫療上,讓行動不便的老人或無法行走之殘疾傷友,可以藉由此智慧型移動裝置,幫助他們拿取遠處之物品。

## 6. 銘謝

感謝鄭穎仁老師與鄭穎仁老師實驗室的學長。

# 7. 參考文獻

- 1. <a href="https://pjreddie.com/darknet/yolo/">https://pjreddie.com/darknet/yolo/</a>
- 2. <a href="https://berkeleyautomation.github.io/gqcnn/">https://berkeleyautomation.github.io/gqcnn/</a>
- 3. <a href="https://zh.wikipedia.org/wiki/%E4%BC%A0%E8%BE%93%E6%8E%A7%E5%888886%E5%8D%8F%E8%AE%AE">https://zh.wikipedia.org/wiki/%E4%BC%A0%E8%BE%93%E6%8E%A7%E5%88886%E5%8D%8F%E8%AE%AE</a>