

## **MSU ROVER TEAM**

**ОТКРЫТИЕ БИБЛИОТЕКИ ДЛЯ АВТОНОМНОЙ НАВИГАЦИИ  
ШЕСТИКОЛЕСНОГО ПРОТОТИПА МАРСОХОДА (РОВЕРА) ПО УМЕРЕННО  
ПЕРЕСЕЧЁННОЙ НЕЗНАКОМОЙ МЕСТНОСТИ С ВИЗУАЛЬНЫМ  
РАСПОЗНАВАНИЕМ ЦЕЛИ НАВИГАЦИИ.**

**СОГЛАСОВАНО:**

Научный эксперт проекта, к.ф.-м.н.

\_\_\_\_\_ В.М. Буданов

05.12.2025

**УТВЕРЖДАЮ:**

Руководитель проекта

\_\_\_\_\_ А.А. Смирнов

05.12.2025

**Открытая библиотека автономной навигации по распознанным указателям  
движения.**

**Описание применения.**

## **ЛИСТ УТВЕРЖДЕНИЯ**

**MSUROVERTEAM-SLAM-V1.0.0**

**(открытая библиотека в сети Интернет)**

**ИСПОЛНИТЕЛИ:**

\_\_\_\_\_ В.К. Егоров

03.12.2025

\_\_\_\_\_ Я.А. Коломиец

03.12.2025

**2025**

## **MSU ROVER TEAM**

**УТВЕРЖДЕНО**

**ОТКРЫТИЕ БИБЛИОТЕКИ ДЛЯ АВТОНОМНОЙ НАВИГАЦИИ  
ШЕСТИКОЛЕСНОГО ПРОТОТИПА МАРСОХОДА (РОВЕРА) ПО УМЕРЕННО  
ПЕРЕСЕЧЁННОЙ НЕЗНАКОМОЙ МЕСТНОСТИ С ВИЗУАЛЬНЫМ  
РАСПОЗНАВАНИЕМ ЦЕЛИ НАВИГАЦИИ.**

**Открытая библиотека автономной навигации по распознанным указателям  
движения.**

**Описание применения.**

**MSUROVERTEAM-SLAM-V1.0.0**

**(открытая библиотека в сети Интернет)**

**Листов 6.**

**2025**

## **АННОТАЦИЯ.**

Открытая библиотека автономной навигации по распознанным указателям движения разработана в рамках проекта «Разработки открытых библиотек для автономной навигации шестиколесного прототипа марсохода (ровера) по умеренно пересечённой незнакомой местности с визуальным распознаванием цели навигации». Проект выполнен на средства выделенные «Фондом содействия развитию малых форм предприятий в научно-технической сфере» (Фонд содействия инновациям) по договору предоставления гранта № 64ГУКодИИС13-D7/102402 от 23 декабря 2024г.

Под полностью автономным режимом навигации (движения) в данном проекте понимается режим, при котором ровер с Аккермановой геометрией поворота самостоятельно, без команд оператора (человека), передвигается по умеренно пересечённой и незнакомой местности по указателям направления движения до указателя конечной цели, может выполнить заранее запрограммированные действия у каждого указателя и самостоятельно вернуться обратно к месту старта. При этом оператор может просматривать на своем мониторе видеоизображения и телеметрию, передаваемые с ровера. «Открытая библиотека автономной навигации по распознанным указателям движения» включает в себя 2D локализацию, картирование, построение маршрута с возможностью работы без использования глобальных систем спутникового позиционирования и управление движением ровера с помощью алгоритмов SLAM (Simultaneous Localization and Mapping) в реальных условиях по умеренно пересеченной местности.

«Открытая библиотека автономной навигации по распознанным указателям движения» разработана на языке программирования C++, для платформы ROS2 Humble (Robot Operating System 2 версии Humble).

## **СОДЕРЖАНИЕ.**

<b>АННОТАЦИЯ.....</b>	2
<b>СОДЕРЖАНИЕ. ....</b>	3
<b>Назначение программы. ....</b>	4
<b>Условия применения. ....</b>	5
<b>Описание задачи.....</b>	6
<b>Входные и выходные данные. ....</b>	6

## **Назначение программы.**

«Открытая библиотека автономной навигации по распознанным указателям движения» предназначена для автоматического определения текущей позиции ровера (2D локализация), для построения карты местности в режиме реального времени (картирование), для построения маршрута ровера с учетом рельефа местности и возможностью работы без использования глобальных систем спутникового позиционирования (навигации), а также для управления движением ровера с помощью алгоритмов SLAM (Simultaneous Localization and Mapping) в реальных условиях по умеренно пересеченной местности.

## **ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ.**

Платформа: ROS2 Humble (Robot Operating System 2 версии Humble).

Язык программирования: C++.

Зависимости:

- robot\_localization,
- Nav2,
- Rtabmap,
- BehaviorTree.CPP,
- BehaviorTree.ROS2,
- ROS2 (интеграция с роботом).

## **Ограничения, накладываемые на область применения программы.**

«Библиотека автономной навигации по распознанным указателям движения» без дополнительных доработок применима только на 4-х, или 6-ти колесном транспортном средстве (ровере), с 4-мя поворотными и всеми ведущими колесами. На данном транспортном средстве должна использоваться Аккерманова геометрия поворота.

Кроме ограничений по типу транспортного средства, при автономном движении ровер останавливается в воображаемом круге радиусом 2 м от указателя направления движения, как минимум на 10 секунд, прежде чем начинает перемещаться к следующему указателю. По крайней мере половина ровера будет находиться внутри этого круга в течение минимум 10 секунд. Столкновения ровера с указателями не допускаются. Установленная пауза 10 секунд у каждого указателя предоставляет возможность дополнить код автономной навигации ровера дополнительными заранее запрограммированными действиями у каждого указателя (например, взятие проб грунта, или измерение параметров атмосферы).

## **Условия применения.**

«Библиотека автономной навигации по распознанным указателям движения» ровера должна быть совместима с установленными на ровере видеокамерами (в т.ч. с камерой глубины) и сенсорами, контролирующими его движение, и должна работать с учетом их показаний.

Для автоматизированного построения карты местности во время движения ровера «Библиотека автономной навигации по распознанным указателям движения» использует только камеру глубины INTEL RealSense D435i. Технологии дистанционного зондирования (Лидары) в данном проекте не используются.

В качестве сенсоров, контролирующих движение ровера используются магнитные инкрементальные энкодеры и инерциальный блок WitMotion wt901. Магнитные инкрементальные энкодеры установлены на валах приводов поступательного движения ровера. Их разрешение, с учётом редукторов, 34\*100 "щелчков" на оборот колеса. Калибровка энкодеров производилась экспериментально, для этого в модуле «управления движения ровером на низком уровне» предусмотрен настраиваемый коэффициент.

Кроме работы с конкретными камерами и сенсорами в коде «библиотеки автономной навигации по распознанным указателям движения» учтены следующие габаритные размеры ровера:

- длина ровера 1,2+0,2м;
- ширина ровера 1,2+0,2м;
- высота ровера с мачтой и антеннами связи 1,3+0,3м;
- диаметр шин 295мм;
- клиренс 290мм.

Работа программной «библиотеки автономной навигации по распознанным указателям движения» гарантируется при запуске на платформах с аппаратным CPU на скорости движения ровера не более 5км/ч. При этом, ровер должен быть оснащен второй аппаратной платформой с аппаратным GPU, на которой исполняется модуль распознавания указателей движения.

Тестирование данной библиотеки проводилось на платформе «Мини ПК Beelink SER5 Max (AMD Ryzen 5 5500U)». В качестве второй платформы, для запуска модуля распознавания указателей движения использовалась Nvidia Jetson Orin NX Super. На ровере обе аппаратные платформы объединены в единый аппаратный стек под управлением ROS2 Humble (Robot Operating System 2 версии Humble).

## **Описание задачи.**

При автономном движении ровера колесная одометрия и показания с IMU датчика локализуют положение ровера в пространстве. Акерманова геометрия поворота обеспечивает перемещение ровера с минимальным проскальзыванием колес, а инкрементальные энкодеры на каждом колесе позволяют точно измерять пройденную дистанцию. При работе модуля автономной навигации по распознанным указателям используется метод одновременной навигации, построения карты и движения, который увязывает независимые процессы в непрерывный цикл последовательных вычислений, при этом результаты одного процесса участвуют в вычислениях другого процесса. Это позволяет добиться полной автономности в движении ровера по незнакомой местности без предварительно загруженных карт, лидаров и спутниковой навигации.

## **Входные и выходные данные.**

Программная библиотека «автономной навигации по распознанным указателям движения» предоставляет минимальный и достаточный набор объектов для передачи данных в пакет управления нижним уровнем:

- Входные данные: wheel\_states - угловые скорости колёс для расчета колесной одометрии.
- Выходные данные: cmd\_vel - линейные скорости по осям X и Y и угловая скорость ровера по оси Z в формате [vel\_x, vel\_y, ang\_z].