해양 탐색을 위한 다수 자율 이동체의 임무 계획 (가제)

Mission planning for maritime searching using multiple autonomous vehicles (temp)

윤석민1· 도학기1·김진환†

Sukmin Yoon1, Haggi Do1, Jinwhan Kim†

Abstract In recent years, the impact and the complexity of disasters such as earthquake, hurricane, and accidents is increasing, so the collaborative operation with a group of multi-vehicle systems is essential for an effective response in a disaster environment. Mission planning is crucial to the effective collaboration of multiple and heterogeneous vehicle systems. This study proposes the mission planner and essential planning technologies to response the disaster efficiently. In general, missions (search and rescue, oil spill tracking etc.) are defined broadly and complexly, making it difficult for autonomous vehicles to perform directly. To deal with this problem, this study tries to decompose the mission to clear and simple several tasks which can be done by autonomous vehicles. In addition, this study emphasizes path planning algorithms for initial searching and task allocation. The performance and feasibility of proposed the planner and the algorithms are evaluated with numerical simulation based on a realistic simulation environment.

Keywords:  Disaster robotics, Multi-vehicle collaboration, Mission planning, Initial searching path, Multi-vehicle task allocation

※ This project was funded by Korea Robotics Society (KROS), and is currently supported by the publication grant

1. Department of Mechanical Engineering, KAIST, Daejeon, 34141, Korea ({ludolpy0728, kevindo}@kaist.ac.kr)

† Corresponding author: Department of Mechanical Engineering, KAIST, Daejeon, 34141, Korea (jinwhan@kaist.ac.kr)

1. 서 론

재난 사고는 많은 인명 피해와 재산 피해를 초래하기 때문에 오랜 시간 사고 예방 및 대응의 중요성이 강조되고 연구되어 왔다. 하지만 최근 발생한 아이티 대지진, 후쿠시마 원전사고와 같은 재난 사고에서는 잔해물, 유해 물질 등 많은 요소들에 의해 구조 인력이 접근조차 어려운 경우가 있었다. 이처럼 최근에 발생하는 재난 사고들은 그 피해 규모도 크고, 사고의 형태가 복잡해 짐에 따라 효율적인 재난 대응에 대한 관심이 증가하고 있다. 이에 따라, 구조 인력을 대신하여 위험하고 복잡한 환경에서도 임무를 효율적으로 수행할 수 있는 다수 자율 이동체의 활용이 많은 관심을 받고 있다[1, 2].

기존에 많은 연구들이 자율 이동체를 정보 감시 및 정찰(intelligence surveillance and reconnaissance) [3, 4], 조난자 수색 구조(search and rescue) [5], 산불(forest fire)및 유출유(oil spill) 대응[6,7] 에 이용하기 위한 알고리즘 개발을 시도해 왔다. 이들 연구들에서는 임무 수행을 위한 핵심 요소들이라고 할 수 있는 임무 계획기(mission planner) 구조 설계, 수색을 위한 경로 계획, 작업 할당 등을 부분적으로 다루거나 또는 전체적으로 다루고 있어 본 연구에 많은 참고가 될 수 있었다. 하지만 대부분의 연구들이 사고 및 주어진 운동체(센서 및 운동 특성)를 특정 하여 확장성이 떨어지는 경우가 있어 새로운 임무 및 운동체들을 위해서는 완전히 새로운 임무 계획을 설계해야 하는 어려움이 있을 수 있다. 따라서, 본 논문에서는 이러한 부분을 보완에 상대적으로 확장이 용이한 임무 계획기를 설계하고 그에 맞는 요소 알고리즘들을 제시하고자 하였다.

조난자 수색 구조, 유출유 경계선 검출, 위험 물질 탐지와 같이 임무(mission)에 다수의 자율 이동체를 이용할 때, 각각의 개별 시스템은 플랫폼 레벨에서는 운용 기법 및 자율성(degree of autonomy)이 상이하기 때문에 이들을 효과적으로 운용하기 위해서는 임무를 각각의 자율 이동체들이 수행할 수 있는 수준의 작업(task) 단위로 적절히 분해(decompose)하여 정의하여야 한다. 또한, 각기 특성이 다른 개별 시스템들에 공통으로 적용할 수 있는 상위 레벨의 알고리즘을 설계하고 이를 체계적으로 수행하기 위한 방법과 수색 알고리즘 및 작업 할당 알고리즘을 필요로 한다. 따라서, 본 논문에서는 1) 센서들의 특성을 고려한 작업의 정의 및 임무 계획기 설계, 2) 다수 운동체의 초기 수색 경로 계획, 그리고 3) 다수 작업, 다수 운동체가 있는 상황에서의 작업 할당 알고리즘에 대해서 중점적으로 다루고, 수치 시뮬레이션을 통해 임무 계획기 및 요소 알고리즘들의 성능을 보이고자 한다.

2. 관련 연구

2.1 임무 계획기(Mission planner)

다수 운동체의 임무 계획기는 1990년대에서부터 본격적으로 그 중요성이 인식되어 많은 프로토타입의 임무 계획기가 개발되어왔다[3, 8-10]. 로봇들이 수행해야 할 행동(behavior)을 미리 설정하고, 센서 데이터 및 성능 모니터링을 통해 제어를 하는 L-ALLIANCE[8], 시장 기반의 자원 분배(market-based resource allocation) 알고리즘을 활용한 GRAMMPS, MURDOCH 방법[9,10] 들이 대표적이라고 할 수 있다. 이들 연구들에서는 앞서 언급한 것과 같이 임무를 행동 또는 작업으로 분해하는 단계를 가지고 있으며, 이들을 일반화하여 표현하고 있고, 이러한 분류 단계는 최근에도 중요한 요소로 인식되고 있다[11,12]. 따라서, 본 논문에서도 임무를 작업으로 세분화 하는 단계를 정의하고자 시도하였으며, 확장성을 위해 무인기, 지상 로봇 등과 같은 운동체의 종류와 함께 자율 이동체들에 일반적으로 사용되는 센서들의 특성을 사용하여 작업을 분류할 수 있도록 시도하였다.

2.2 수색 알고리즘(Initial searching path)

다수 운동체의 임무 계획기는 1990년대에서부터

2.3 작업 할당(Task allocation)

다수 운동체의 작업 할당 알고리즘은 많은 수의 작업을 다수 운동체로 수행하는데 있어 필수적인 요소로서 결정론적 모델을 기반으로 최적해를 찾기 위한 많은 연구들이 진행되어 왔다[13,14]. 하지만, 많은 연구들이 주어진 모든 운동체(fleet)들이 적어도 하나의 작업은 수행한다는 가정(no dummy agent assumption)을 가지며, 위치 오차로 표현되는 운동체와 작업의 불확실성을 고려하지 못하는 경우가 있다. 작업 할당을 함에 있어 주어진 모든 운동체를 운용하는 것이 항상 최적일 수는 없으며, 운동체와 작업의 위치 불확실성은 비용 행렬(cost matrix)의 불확실성을 야기하게 되고 이를 효과적으로 고려하지 못한 작업 할당의 결과는 그 신뢰도에 큰 영향을 미칠 수 있으며, 낮은 신뢰도를 가지는 작업 할당 결과는 작업 수행 시간이 예상보다 크게 증가하거나 작업을 완료하지 못하는 등의 문제를 유발할 수 있다. 이를 해결하기 위해 운용 대수 최적화를 고려한 연구 (Fleet size optimization or Fleet size and mix) [15] 와 불확실성을 고려하는 연구[16,17] 들이 있지만 문제의 복잡도 증가에 따른 계산 시간의 급격한 증가 문제가 여전히 존재하며 이 두가지를 동시에 효과적으로 고려하는 연구가 요구된다고 할 수 있다. 따라서, 본 논문에서는 가상의 작업(virtual task)를 활용하여 운용 대수 최적화를 효과적으로 수행하면서, 운동체와 작업의 위치 오차를 효과적으로 고려하는 제약 조건 최적화 기반의 작업 할당 알고리즘을 제시하고자 한다.

2. 문제 정의

2.1 임무 계획(Mission planning architecture)

2.2 초기 경로 생성(Initial searching path)

위상제어와 퍼텐셜 필드법을 이용한 초기 경로 생성

본 절에서는 세밀한 수색을 위한 초기 경로 생성에 쓰이는 위상(topology)과 퍼텐셜 필드법에 대해 정의한다. 위상제어를 이용하여 운동체들간의 위상적 위치를 구하고 퍼텐셜 필드로 운동체들을 퍼뜨리면 수색 경로에 빈틈을 줄이는 동시에 전체 커버리지를 증가시킬 수 있다.

먼저, N개의 운동체가 있고 각 운동체들을 나타내는 꼭지점들의 집합을 라 하고 시간에 따라 변하는 연결 링크들을 라 할 때, 운동체들간의 연결 링크의 무방향 동적 그래프(undirected dynamic graph)는 로 나타낼 수 있다. 운동체 와 가 연결되어 가 성립할 때 와 는 서로의 원 홉 이웃(one-hop neighbor)이라고 부를 수 있고 두 운동체의 유클리디언 거리인 는 연결 링크 최대거리 R보다 클 수 없다. 무방향 동적 그래프 에서 어느 임의의 노드 두 개가 이어질 수 있는 경로가 최소 하나라도 있으면 는 글로벌 커넥티비티를 보존한다. 의 서브그래프(subgraph) 는 이 글로벌 커넥티비티를 유지가능하게 하는 필수적인 연결 링크들의 집합인 로 이루어져 있다.

Definition 3.1: 운동체 는 인 경우에만 운동체 의 물리적 이웃이고 로 표기된다.

Definition 3.2: 운동체 는 인 경우에만 운동체 의 논리적 이웃이고 로 표기된다.

본 연구에서는 위상의 종류 중 가장 많이 쓰이는 단위 원판 그래프(unit disk graph), 즉 연결 범위 안의 모든 노드들이 연결되어 있는 형태, 내의 각 원 홉 이웃들을 물리적 이웃으로 정의한다.

**3.2.1 위상제어**

본 연구에서 사용한 위상제어는 각 운동체 내에서 불필요 이웃 후보 세트 를 구하고 모든 운동체들의 이웃들의 불필요 이웃 세트를 동기화한다.

불필요 이웃 후보 세트를 구하는 방법에는 두 가지 과정이 있고 원 홉 이웃과 투 홉 이웃의 위치가 필요하다. 먼저 각 운동체가 하나의 원 홉 이웃과 그 원 홉 이웃의 원 홉 이웃인 투 홉 이웃을 하나 고른다. 그리고 그 세 노드들로 만들어지는 삼각형에서 자신과 원 홉 이웃 사이의 연결 링크가 제일 길면 그 원 홉 이웃은 불필요 이웃 후보 세트에 들어간다.

두번째 과정도 이와 비슷하며 한 운동체의 투 홉 이웃으로 가는 연결 경로가 두 가지 이상의 원 홉 이웃이 있는 경우에 쓰인다. 우선 두 개의 원 홉 이웃을 고르고, 자신과 원 홉 이웃들과 투 홉 이웃으로 생기는 사각형에서 자신과 원 홉 이웃 사이의 연결 링크가 제일 길면 그 원 홉 이웃은 불필요 이웃 후보 세트에 들어간다.

|  |  |
| --- | --- |
|  |  |
| (a) | (b) |
|  |  |

위의 과정으로 불필요 이웃 세트로 만들지 않고 불필요 이웃 후보 세트를 만드는 이유는 선별 과정에서 운동체 가 를 불필요 이웃으로 볼 때 는 를 불필요 이웃으로 보지 않을 수도 있기 때문이다. 후보 세트를 만들지 않고 바로 동기화 해버리는 경우, 글로벌 커넥티비티가 보존되지 않을 가능성도 있다. 그렇기 때문에 동기화 과정은 두 운동체가 서로를 불필요 이웃 후보로 인식하면 불필요 이웃 세트로 확정시키는 방법으로 진행된다. 동기화가 완료되면 물리적 이웃 세트에서 불필요 이웃 세트를 뺀 논리적 이웃 세트를 구할 수 있다.

**3.2.2 퍼텐셜 필드법**

세밀한 수색 작업을 하기 위해서는 운동체들끼리 센서 범위가 겹쳐야 한다. 특히 바다 같은 넓은 환경에서 조난자를 찾을 때 운동체들이 너무 멀리 떨어진 상태에서 수색을 하다 보면 조난자 근처를 지나도 발견하지 못할 가능성이 있기 때문이다. 본 연구에서는 겹치는 센서 범위를 위상제어를 통해 얻은 물리적 이웃과 논리적 이웃의 개념으로 선별한다. 논리적 이웃으로 구성된 연결망은 글로벌 커넥티비티와 적절한 연결성을 보장하는 동시에 운동체들이 넓게 퍼질 수 있는 희박한 연결망이기 때문이다.

퍼텐셜 필드법은 계산 로드가 크지도 않고 충돌 회피도 할 수 있기 때문에 다수 자율 이동체를 이용한 커버리지 향상에 유용하다. 또한 논리적 이웃들의 센서 범위가 겹치게 하면서 불필요한 물리적 이웃들을 서로에게서 밀어내기에 향상된 커버리지와 세밀한 수색을 가능케 한다.

최대한 넓게 퍼지기 위해서는 물리적 이웃들에 척력을 가해서 논리적 이웃들을 제외한 이웃들을 연결 링크 최대거리보다 멀리 밀어내야 한다. 그렇기 때문에 서로에 대한 척력은 서로가 연결 링크 최대거리보다 작을 때만 작용한다. 운동체 가 물리적 이웃 에 받는 척력 은 거리에 반비례한다.

운동체 가 모든 물리적 이웃에게서 받는 척력의 합 은 다음과 같다.

|  |  |
| --- | --- |
|  |  |

여기서 은 게인이고, 는 힘의 방향을 나타내는 단위 벡터이다.

논리적 이웃들도 물리적 이웃이므로 척력을 받아 퍼지지만 연결 링크 최대거리보다 간격이 벌어지면 안되기 때문에 서로를 끌어당기는 힘도 필요하다. 하지만 커버리지 향상을 위해 이 힘은 운동체들간의 거리가 작을 때는 작용하지 않는다. 운동체 가 논리적 이웃 에 받는 흡인력 은 거리에 반비례한다.

운동체 가 모든 논리적 이웃에게서 받는 척력의 합 는 다음과 같다.

|  |  |
| --- | --- |
|  |  |

흡인력의 크기가 척력보다 커야 하기 때문에 게인 는 다르 게인보다 커야 한다. 그리고 이 연결 링크 최대거리일때, 가 보다 작을 경우, .

운동체들간의 힘뿐만 아니라 수색을 위해 맵을 가로질러 간다고 할 때 목적지에 대한 흡인력도 고려를 해야 한다. 운동체 가 받는 목적지에 대한 흡인력 는 목적지까지의 거리 에 정비례한다.

|  |  |
| --- | --- |
|  |  |

여기서 는 게인이며 운동체들이 목적지 주변까지 왔을 때 지속적으로 퍼지기 위해 시간에 따라 작아진다.

각 운동체들은 이 세가지 힘의 합에 의해 움직이게 된다. 운동체들의 최대 속도가 다른 이종 시스템에서는 게인을 다르게 설정해주면 더 빠른 운동체들이 다른 운동체들보다 앞질러 가서 수색을 하게 된다.

2.3 작업 할당(Task allocation)

3. 결과

3.1 초기 경로 생성(Initial searching path)

본 연구에서 사용된 초기 경로 생성 알고리즘의 성능 검증을 위해 시뮬레이션을 실행해보았다. 운동체는 총 16대로 8대의 최대속도가 2.5m/s의 무인선과 8대의 최대속도가 5m/s의 무인기로 구성했다. 모든 운동체의 센서 범위는 동일하게 반지름이 15m인 원으로 가정했다. 필드는 가로 길이 100m, 세로 길이 100m인 정사각형에 30개의 작업이 임의의 위치에 고정되어 있다. 결과 비교를 위해 필드를 정사각형으로 4등분하여 각각 무인선 2대와 무인기 2대로 론 모어 패턴으로 수색을 해보았다.

|  |
| --- |
|  |
|  |

3.2 작업 할당(Task allocation)

3.3 임무 계획(Mission planning architecture)

4. 결론

논문 작성시 참조된 내용은 반드시 Reference 명시하여야 합니다. 그렇지 않을 경우 표절로 간주될 수 있습니다. Reference 작성은 영문 작성이 기본입니다. 다음과 같은 예로 작성되며, IEEE Article Template 표기 방법을 따릅니다[1].

References

[1] Robin R. Murphy, “Introduction,” *Disaster robotics*, MIT press, 2014, ch. 1, pp. 1-19.

[2] Satoshi Tadokoro, “Earthquake Disaster and Expectation for Robotics,” *Rescue Robotics: DDT Project on Robots and Systems for Urban Search and Rescue*, Springer Science & Business Media, 2009, ch. 1, pp. 1-16.

[3] Meuth, Ryan J., Saad, Emad W., Wunsch, Donald C. and Vian, John, “Adaptive task allocation for search area coverage,” *IEEE International Conference on Technologies for Practical Robot Applications (TePRA)*, IEEE, 2009, pp. 67-74.

[4] Maza, Ivan, Cavallero, Fernando, Capitan, Jesus, Martinez-de-Dios, Jose Ramiro and Ollero, Anibal, “Experimental results in multi-UAV coordication for disaster management and civil security applications,” *Journal of Intelligent & robotic systems*, vol. 61, no. 1, pp. 563-585, 2011.

[5] Zoltan Beck, W.T. Luke Teach, Alex Rogers and Nocholas R. Jennings, “Collaborative online planning for automated victim search in disaster response,” *Robotics and Autonomous systems*, vol. 100, pp. 251-266, 2018.

[6] Huy X. Pham, Hung M. La, David Feil-Seifer, and Matthew Deans, “A Distributed Control Framework for a Team of Unmanned Aerial Vehicles for Dynamic Wildfire Tracking,” *IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS*), IEEE, 2017, pp. 6648-6653.

[7] Kyle L. Woerner, Michael R. Benjamin, and Henrik Schmidt, “Collaborative Autonomous Multi-vessel Detection, Bounding and Containment for Maritime Environment Disaster,” *OCEANS*, IEEE, 2017, pp. 1-7.

[8] Lynne E. Parker, “L-ALLIANCE: A mechanism for adaptive action selection in heterogeneous multi-robot teams,” *ORNL/TM-13000*, 1995.

[9] Barry L. Brumitt, and Anthony Stentz, “GRAMMPS: A Generalized Mission Planner for Multiple Mobile Robots Unstructured Environments,” *IEEE International Conference on Robotics and Automation*, IEEE, 1998, pp. 1564-1571.

[10] Brian P. Gerkey, and Maja J. Mataric, “Sold!: Auction methods for multirobot coordination,” *IEEE transaction on robotics and automation*, vol. 18, no. 4, pp. 758-768, 2002.

[11] M. Cirillo, F. Pecora, H. Andreasson, T. Uras, and, S. Koenig, “Integrated motion planning and coordination for industrial vehicles,” *24th International conference on automated planning and scheduling*, 2014, pp. 463-471.

[12] Barbara Arbanas, Antun Ivanovic, Marko Car, Matko Orsag, Tamara Petrovic and Stjepan Bogdan, “Decentralized planning and control for UAV-UGV cooperative teams,” *Autonomous Robots*, pp. 1-7, 2018.

[13] T. Bektas, “The multiple traveling salesman problem: an overview of formulations and solution procedures,” *Omega*, vol. 34, no. 3, pp. 209-219, 2006.

[14] T. Vidal, T.G. Crainic, M. Gendreau, and C. Prins, “Heuristics for multi-attribute vehicle routing problems: a survey and synthesis,” *European Journal of Operational Research*, vol. 231, no. 1, pp. 1-21, 2013.

[15] Kaarthik Sundar, and Sivakumar Rathinam, “Algorithms for heterogeneous, multiple depot, multiple unmanned vehicle path planning problems,” *Journal of Intelligent and Robotic Systems*, vol. 8, no. 2, pp. 513-526, 2017.

[16] Luca Bertazzi, Francesca Maggioni, “Solution approaches for the stochastic capacitated traveling salesmen location problem with recourse,” *Journal of Optimization Theory and Applications*, vol. 166, no. 1, pp. 321-342, 2015.

[17] Lantoa Liu, Dylan A. Shell, “Assessing optimal assignment under uncertainty: An interval-based algorithm,” *The International Journal of Robotics Research*, vol. 30, no. 7, pp. 936-953, 2011.

저자 약력

|  |  |
| --- | --- |
| UNI00000928012c | 윤 석 민  1999 포항공과대학교 기계공학과 (학사)  2001 포항공과대학교 기계공학과 (석사)  2006 포항공과대학교 기계공학과 (박사)  2015~현재 한국과학기술연구원 책임연구원 |

관심분야: 바이오-의료 로봇, 재활로봇, 바이오닉스, 햅틱스

|  |  |
| --- | --- |
| UNI00000928012c | 도 학 기  2011~현재 한국로봇학회 사무원 |

관심분야: 로보틱스

|  |  |
| --- | --- |
| UNI00000928012c | 김 진 환  1996 포항공과대학교 기계공학과(공학사)  1998 포항공과대학교 기계공학과(공학석사)  2005 Mechanical Engineering, University of Michigan, Ann Arbor.(공학박사)  2008~현재 성균관대학교 부교수 |

관심분야: Robotic Manipulation, Polymer-based sensor and actuators, Visual recognition