

轮式机器人轨迹控制实验

课程名称：机器人导论

实验时间：2021年1月5日

实验地点：H楼403

实验小组：

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 学号 | 姓名 | 专业 |
| 1652031 | 王新宇 | 汽车学院 |
| 1652030 | 向泓熹 | 汽车学院 |
| 1753292 | 章嘉微 | 电子与信息工程学院 |
| 1756052 | 埃索诺 | 电子与信息工程学院 |

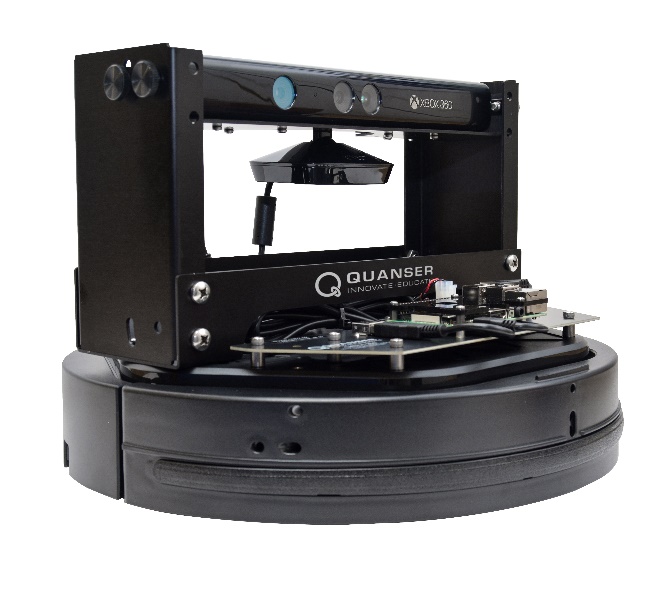
**同济大学电子与信息工程学院**

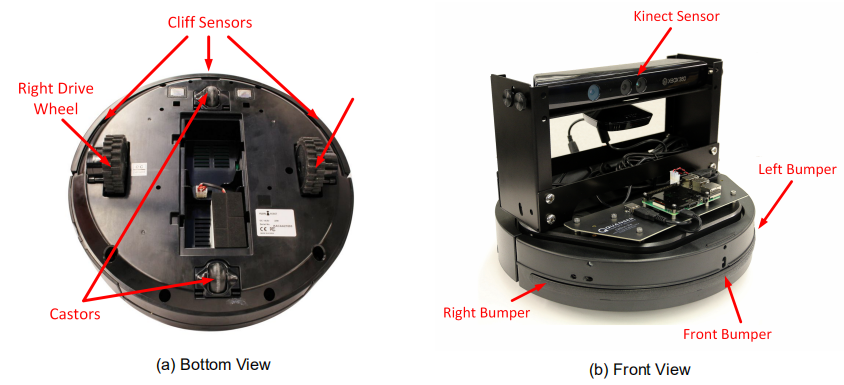
1. **实验目的：**

目前移动机器人技术在全球范围内正以前所未有的速度发展，移动机器人的推广和应用将影响人类生活和社会经济的发展，也吸引了越来越多的学者对其进行全方位的研究。本实验的实验目的是实现轮式移动机器人轨迹跟踪，根据规划路径到达制定目的地。

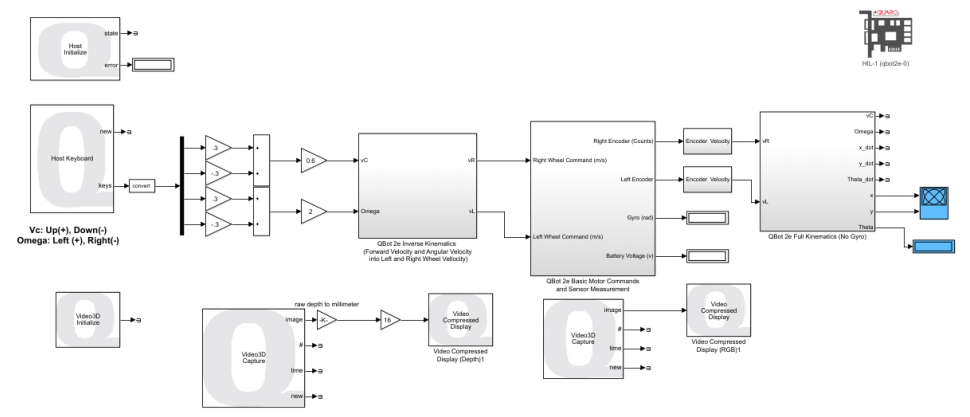
1. **实验器材、平台与场地**

1、实验器材为轮式移动机器人QBot2e，QBot2e是一个创新的开放式自主地面机器人，内置多种传感器和视觉系统。QBot2e配套有大量的课件，非常适合对先进的机器人技术和机电一体化等课程进行本科教学和研究，开放式的结构设计，可以添加多种支持QUARC软件的传感器，可根据研究项目定制满足需要的平台。QBot2e建立在差分驱动器配置的移动平台上，使用两轮驱动并内置编码器。采集机载传感器数据并驱动电机，QBot2e采用Quanser的数据采集卡（DAQ）和无线嵌入式计算机。机载传感器包括碰撞传感器，陀螺仪， 悬崖传感器和RGBD传感器等。数据采集卡还包含一些I/O通道用于连接其他的传感器，包括数字（SPI，UART，I²C）和模拟传感器。





2、开发平台：QBot2e使用主从结构，控制器在地面站的主机上使用MATLAB /Simulink开发。QUARC实时控制软件从主机下载实时代码到QBot2e的嵌入式计算机里，可以通过地面站主机运行、修改和远程监控代码。

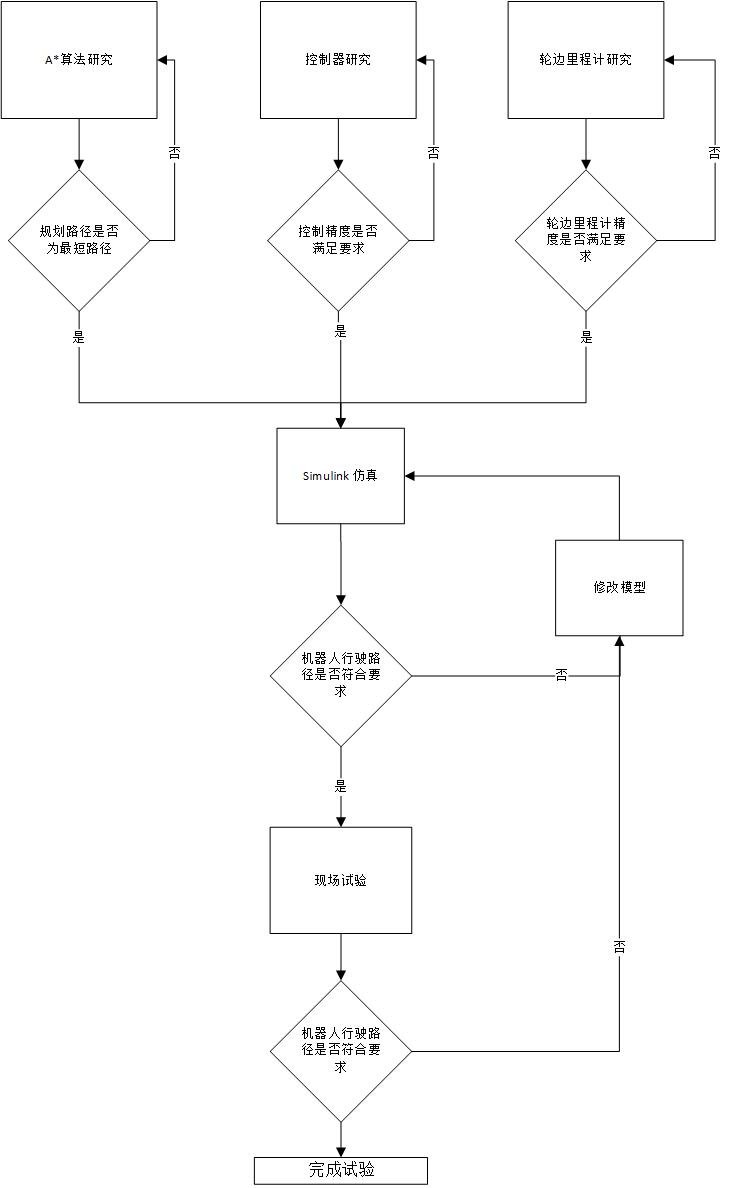


3、实验场地：在H楼403实验室内，实验场地如下图所示：

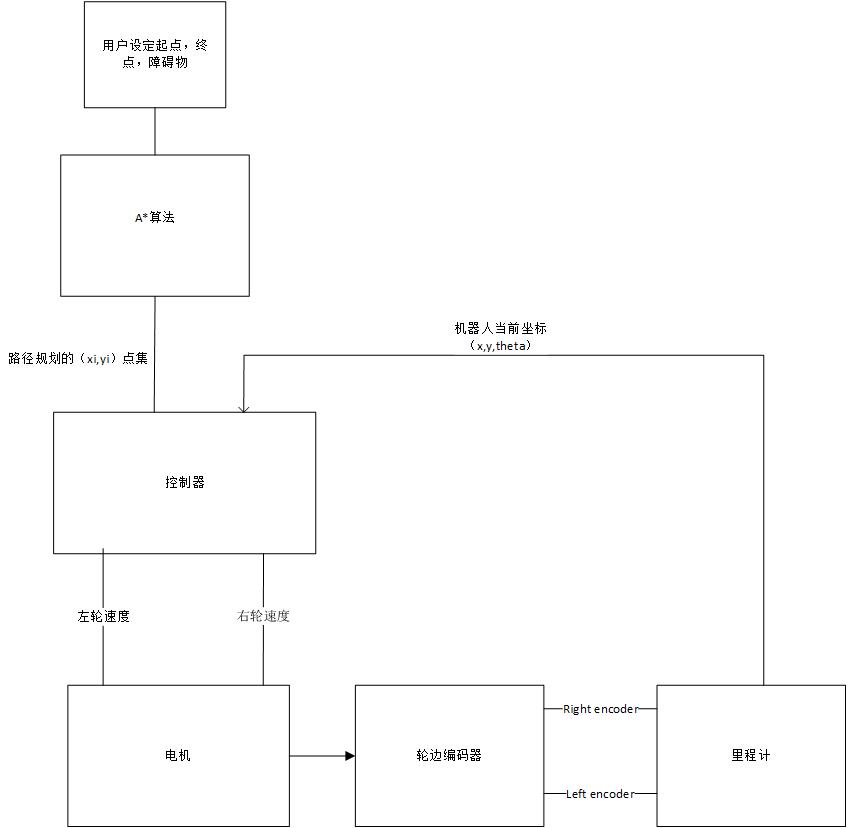
1. **实验设计**

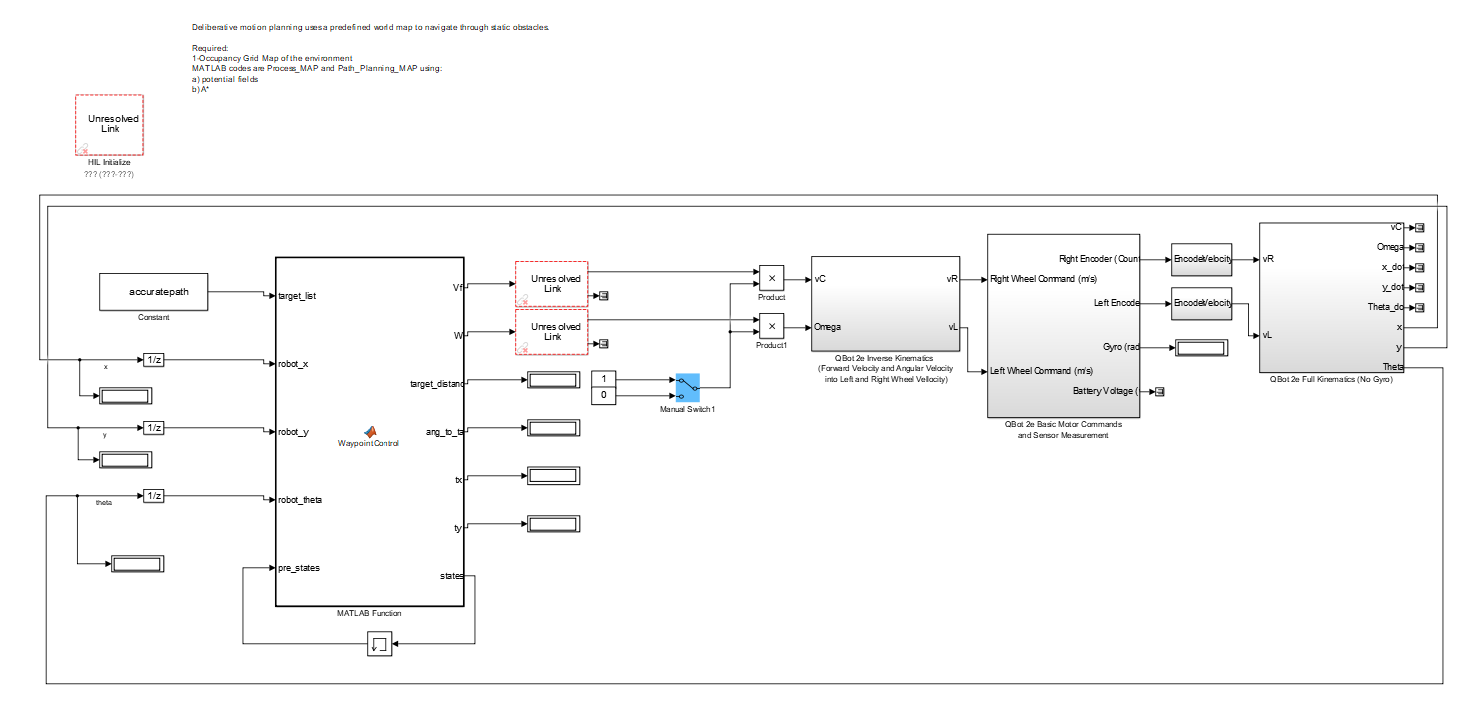
**1、实验原理**

1.1 实验设计流程：



1.2 总体框架：



 1.3 simulink模型：

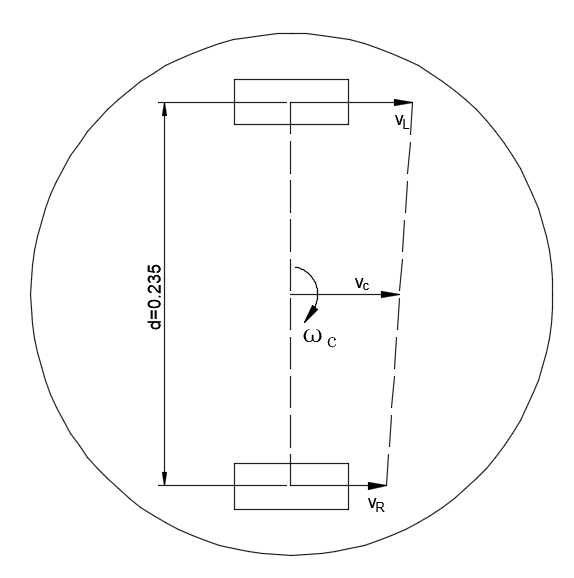
2、轨迹规划

3、车辆里程计

根据单位时间的编码器计数，可以推算出轮边线速度：



在计算出左右轮速后，可以根据下图所示几何关系，计算出质心线速度和角速度





4、机器人控制：

4.1目的

根据预定轨迹与已知机器人的坐标得到当前机器人的速度与转角，使其能沿预期轨迹行驶。

4.2使用方法

类似无人车的纯跟踪算法（Pure Pursuit），通过计算得到预瞄距离得到预期位置，再利用预瞄位置与当前位置的偏差得到输出的速度与转角速度。

4.3算法设计

首先根据得到的坐标得到最近的预定轨迹上的点，再设置合适的预瞄距离得到预期的位置。根据预期位置与当前位置得到相差距离以及角度，乘以一定的系数作为速度以及转角速度作为输出量。当到达指定位置后，输出量均置为0，使机器人停止行驶。

5、仿真结果：（最好把咱们改过的算法按实验前那样跑一次给个结果）

1. **实验结果**
2. **实验问题**

1、由于算法导致预定轨迹在目标点之后不存在值，所以临近目标点无法得到预瞄后的位置，故算法中设置从某一点开始不进行预瞄。

2、经过预定轨迹插值后点比较密集，因此有时可能出现由于误差到达目标点附近却不认为还未达到导致机器人无法停止，并行驶过目标点，故认为检测到在目标点前两个点以后都算到达目标点，造成机器人不能准确到达指定位置。

3、由于场地的网格距离、初始机器人放置位置以及算法等造成的不准确导致机器人行驶过程中的各种误差以及最后无法准确到达指定目的地。

1. **总结与展望**

1、总结

成功实现了A\*算法的……

机器人实现了依照期望路径行驶的目的，并在误差不大的情况下完成了整个过程的行驶并在到达目的地后停止。

2、展望

可以采用多种控制算法对机器人进行控制，进行对比和结合，实现对机器人更加精确的控制。

更加精确地绘制地图，减小场地测量造成的误差。