

# Aufgabenstellung Projektseminar Automatisierungstechnik WiSe 23/24

## ris und die Erkundung des Neuen Mars

Version 1.3 (18. Oktober 2023)



### Einleitung

In der fernen Zukunft im Jahre 3024 ist die Menschheit durch die Galaxien gereist, hat zahlreiche Planeten betreten und Kolonien auf diversen neuen Welten gegründet. Doch die Suche nach einer neuen Heimat geht weiter, und schließlich erscheint ein Hoffnungsschimmer am Horizont. Nach Jahren unermüdlicher Forschung wird ein vielversprechender Planet in einem weit entfernten Sonnensystem entdeckt.

Aufgrund seiner verblüffenden Ähnlichkeit mit dem roten Planeten wird er *Neuer Mars* genannt. Eine Flotte von zwölf Mutterschiffen vom Typ RIS (Riesig-Intergalaktische Schiffe), die jeweils Hunderte von Siedlern und alle notwendigen Ressourcen für die Gründung einer neuen Kolonie an Bord haben, werden in den Kosmos geschickt, um diese neue Welt zu erkunden und zu besiedeln. Es steht viel auf dem Spiel, und die Herausforderungen sind groß, aber die Verlockung eines Neuanfangs ist zu stark, um ihr zu widerstehen.

Nachdem die Mutterschiffe, die Reise zum *Neuen Mars* durch Wurm Löcher erfolgreich absolviert haben und eine Quantenkommunikation mittels Satelliten zwischen der Planetenoberfläche und den Mutterschiffen hergestellt wurde, steht als nächstes die Erkundung des Planeten *Neuer Mars* an. [1]

Die Menschheit setzt dabei auf die schlauesten Köpfe ihrer Generation, um das Problem anzugehen. Deshalb hat man sich an das [r.i.s.](#) (Research Institute for Space) und deren Mitarbeiter, die sogenannten Ristronauten, gewendet. Ihre Aufgabe als Forschungsgruppe des [r.i.s.](#) ist es nun, der Menschheit zu helfen, den *Neuen Mars* besiedeln zu können. Getreu dem Motto *no ris - no fun* wagen Sie sich an das Projekt.



Mutterschiffe vor dem *Neuen Mars* [3]

### Problemstellung

Oberflächensonden haben wichtige Proben für die Beurteilung der Bewohnbarkeit des *Neuen Mars* entdeckt. Es bleibt jedoch nur noch wenig Zeit, bis die Proben verfallen. Da eine bemannte Mission von Ristronauten zur Oberfläche noch zu gefährlich ist, hat die Flotte beschlossen, hochentwickelte autonome Rover zu entsenden, um die Proben so schnell wie möglich zu bergen.

Der neuartige Rover namens *ris* (Rover in Space) ist ein sogenannter Morphing Rover. Der Morphing Rover kann seine Form radikal zwischen vier verschiedenen, vordefinierten Formen ändern. Diese Formen sind an das jeweilige Terrain angepasst, so dass ihre Geschwindigkeit von den örtlichen Gegebenheiten abhängt, z. B. könnte eine Form kugelförmig sein, um bergab zu rollen. Die Rover werden von einem neuronalen Netz gesteuert, das auf der Grundlage der erfassten Daten über das lokale Gelände und die Einsatzbedingungen sowohl die Fahrtrichtung als auch den Zeitpunkt des Morphings bestimmt.

30 Proben befinden sich in 6 verschiedenen Regionen des *Neuen Mars*, wobei 5 Proben in jeder Region liegen. Der Landeplatz des Rovers für jede einzelne Probe wurde bereits bestimmt. Angesichts der Dringlichkeit der Mission muss eine einzige optimale Rover-Konfiguration entwickelt werden. Ein Exemplar dieser Konfiguration wird zu jedem Landeplatz geschickt und macht sich auf den Weg zu einer bestimmten Probe. Wenn die Rover landen, haben die Proben nur noch 500 Minuten Zeit, bevor sie verfallen. Wenn die Rover die Proben nicht rechtzeitig erreichen oder die Region verlassen, in der eine Kommunikation mit der Flotte möglich ist, scheitern sie mit ihrer Mission. Dieses optimale Roverdesign muss sofort entwickelt werden. Ihre Aufgabe ist es, sowohl die Morphing-Formen als auch die Konfiguration des neuronalen Netzes zu entwerfen, die es dem Rover ermöglichen, optimal durch das Terrain des neuen Mars zu navigieren und die Proben zu bergen. Ihr Ziel ist es, die Anzahl der gefundenen Proben zu maximieren und die dafür benötigte Zeit zu minimieren. [2]



Morphing Rover *ris* auf dem *Neuen Mars* [3]

---

## Aufgabe des Projektseminars

---

Sie erhalten topologische Karten der  $N_K = 6$  Regionen, in denen die  $N_P = 30$  Proben/Samples liegen, wobei auf jeder Karte 5 Proben liegen. Darüber hinaus erhalten Sie die Koordinaten der Landeplätze sowie die Standorte der Proben für jedes Bergungsszenario. Die Koordinaten des Landeplatzes und der Proben werden als eine Liste der Form

$$[X, L_x, L_y, A_x, A_y]$$

gespeichert, wobei  $X$  die Nummer der Karte ist, in der die Bergung stattfindet,  $L_x, L_y$  die Koordinaten des Landeplatzes und  $A_x, A_y$  die Koordinaten der Proben sind.

Die topologische Karte für jede Region wird durch einen Namen gekennzeichnet, z. B. **Map1**, und als 8-Bit-JPG-Datei gespeichert. Für jeden Pixel ist hierbei eine Graustufe angegeben, welche die Höhe repräsentiert, sodass sich die topologische Karte als ein Höhenprofil in Graustufen darstellen lässt. Abbildung 0.1 zeigt die Karte 1 als Graustufenbild und als gefärbtes Höhenfeld.

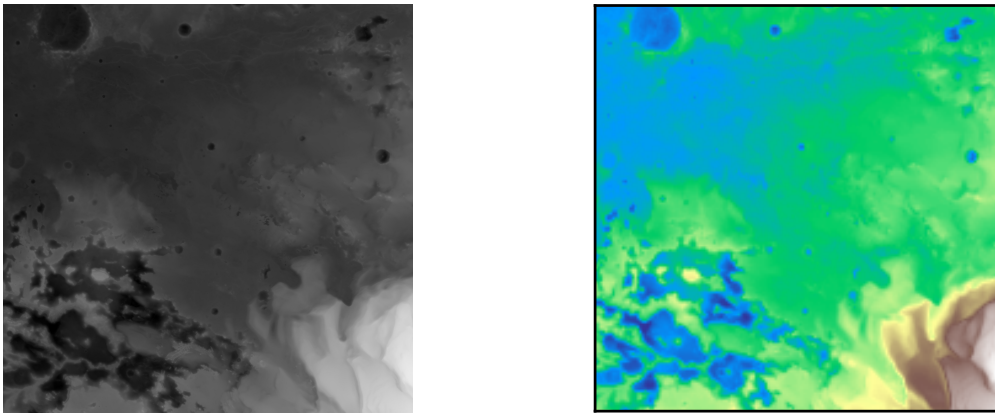


Abbildung 0.1: Topologische Karte des Terrains auf dem Neuen Mars. Links als Graustufenbild, rechts als gefärbtes Höhenfeld [1]

Ein Rover wird durch zwei Hauptkomponenten definiert: die *vier verschiedenen Formen*, in die er sich verwandeln kann, sowie ein *neuronales Netz*, das entscheidet, wann er seine Form ändert und in welche Richtung er fährt.

- Die Form des Rovers bestimmt hierbei die maximal fahrbare Geschwindigkeit und ist abhängig vom Terrain, auf dem sich der Rover aktuell befindet. Hierfür wird eine Maske  $F^{(i)}$ , welche das optimale Terrain für die Form  $i \in [0, 3]$  beschreibt, mit dem Terrain  $T$  verglichen, auf dem der Rover aktuell steht. Diese  $N_R = 4$  Roverformen können in Form der Masken  $F^{(i)}$  konfiguriert werden. Das Höhenprofil der topologischen Karten bestimmt hierbei das Terrain um den Rover. Eine Geschwindigkeitsfunktion

$$\nu = V(F^{(i)}, T)$$

liefert die mögliche Geschwindigkeit  $\nu \in [0, 1]$  am aktuellen Standpunkt des Rovers für die Form  $i$ . Die Position  $r$  zum diskreten Zeitpunkt  $t \in [0, 500]$  wird wie folgt bestimmt:

$$r(t+1) = r(t) + \nu \cdot v_{\max} \cdot e_\alpha(t)$$

mit  $e_\alpha(t) = [\cos(\alpha(t)), \sin(\alpha(t))]$  als Einheitsvektor, der die Fahrtrichtung  $\alpha(t)$  vorgibt, sowie der Maximalgeschwindigkeit  $v_{\max}$ .

- Das neuronale Netz

$$\Phi(M, h, s)$$

steuert den Rover. Als Eingang erhält das neuronale Netz u. a. einen Ausschnitt  $M$  des Terrains um die aktuelle Position des Rovers, die Aktivität der letzten Schicht des Netzes  $h$  sowie einen Zustandsvektor  $s$ , welcher Informationen über den Rover, den Landeplatz sowie die Probe enthält. Mit seinem Ausgang steuert das neuronale Netz zum einen die Form, in welche der Rover morphen soll, als auch die Fahrtrichtung. Hierfür wird eine Winkelgeschwindigkeit  $\omega$  vorgegeben und somit die Richtung

$$\alpha(t+1) = \alpha(t) + \omega$$

des Rovers bestimmt. Die insgesamt 18642 Parameter des neuronalen Netzes werden im Entscheidungsvektor  $x$  festgehalten.

Für jede Probe werden maximal  $T_{\max} = 500$  Zeitschritte simuliert, was die maximale Zeit zum Erreichen der Probe vom Landeplatz für den Rover darstellt. Die Simulation bricht zu einem Zeitpunkt  $T \in [0, T_{\max}]$  ab, sofern die Probe erreicht wird. Wird die Karte verlassen, so bricht die Kommunikation mit dem Rover ab (R.I.S. - rest in space) und der Versuch wird als ungültig gewertet ( $T = T_{\max}$  als ungültiger Versuch).

Das Ziel ist es, in minimaler Zeit eine maximale Anzahl von Proben zu erreichen. Hierfür wird für die Probe  $p$  auf der Karte  $k$  die Fitnessfunktion

$$f_{p,k}(x) = \frac{T}{T_{\min}} \cdot \left(1 + \frac{d(x)}{d_0}\right)$$

in Abhängigkeit vom Entscheidungsvektor  $x$  aufgestellt, welche es zu minimieren gilt. Hierbei beschreibt  $T_{\min}$  die kürzest mögliche Zeit für den Rover, das Ziel zu erreichen (beispielsweise durch das Fahren einer geraden Linie bei maximaler Geschwindigkeit),  $d_0$  ist der ursprüngliche Abstand vom Landeplatz zum Ziel und  $d(x)$  ist der Abstand des Rovers zur Probe zum Endzeitpunkt der Simulation. Die Probe gilt bei einem Abstand von  $d(x) \leq 6$  als erreicht. Ihre Aufgabe als Team im Projektseminar ist es, den optimalen Entscheidungsvektor  $x_{\text{opt}}$  zu finden, welcher die Fitnessfunktion für alle Proben  $p$  auf allen Karten  $k$  minimiert:

$$x_{\text{opt}} = \arg \min_x \frac{1}{N_p} \sum_{p,k} f_{p,k}(x).$$

Die 18642 freien Parameter des neuronalen Netzes im Entscheidungsvektor  $x$  müssen optimal getunt werden. [2]

---

## Code

---

Der Code für die Aufgabenstellung kann über GitLab heruntergeladen werden. Hierfür kann sich auf [GitLab](#) mit der TU-ID eingeloggt werden. Das zugehörige [Repository](#) kann dort geklont werden. Alternativ kann man das Repository auch aus [1] nehmen.

Für die Codeverwaltung bietet sich an, dass ihr in eurer Gruppe Git nutzt. Eine gute GUI für Git ist [SmartGit](#). Mit der TU-Mailadresse kann man sich kostenlos eine Non-Commercial License besorgen, indem man sich [hier](#) unter Educational Institution mit der TU-Mailadresse registriert. Man erhält eine Lizenzdatei zugeschickt, welche man anschließend in SmartGit hinterlegen kann.

Eine gute IDE für die Programmierung von Python ist [PyCharm](#). Auch hier bekommt man eine kostenlose Vollversion mit der TU-Mailadresse. Die Gratisversion ist aber ausreichend.

Macht euch zunächst in Ruhe mit dem Code sowie den einzelnen Programmteilen vertraut. Die Aufgabenstellung, die Beschreibung des Rovers sowie die Simulation ist soweit schon programmiert und durchkommentiert. Insbesondere die Simulation bei der Auswertung der Fitnessfunktion nimmt etwas Zeit in Anspruch. Mit dem gegebenen Codegerüst sollte sich folgender Code direkt ausführen lassen. Als Ergebnis sollten die in Abbildung 0.2 dargestellten Plots erstellt werden. Diese zeigen die Trajektorien des Rovers auf der Suche nach den 30 Proben auf den 6 Kartenausschnitten.

```
### Custom Code
#####

# define the UDP (User Defined Problem)
udp = morphing_rover_UDP() # define the given UDP

x = udp.example() # load the example rover in ./data/example_rover.npy
f = udp.fitness(x) # calculates the fitness score for the chromosome x by simulating all scenarios
print(f)

udp.plot(x) # plot the results of the 4 rover masks, the trajectories on all samples
udp.pretty(x) # print the fitness for all scenarios
```

Für die Ausführung müssen Python 3.8.8 sowie folgende Libraries installiert werden:

- `pytorch >= 1.13.1`
- `torchvision >= 0.14.1`
- `matplotlib >= 3.6.3`
- `numpy >= 1.24.2`
- `imageio >= 2.25.1`

---

## Weitere Informationen

---

Die von der ESA stammende Aufgabenstellung ist zu finden unter

- [1] <https://github.com/esa/SpOC2> und
- [2] <https://optimise.esa.int/challenge/spoc-2-morphing-rovers/About>

---

sowie den weiterführenden Links. Die Bilder [3] entstammen <https://hotpot.ai/>.

Die Lehrveranstaltung ist als Wettbewerb organisiert, in dem kleine Projektgruppen (4 Teilnehmer) jeweils das gleiche Thema bearbeiten. Die erarbeiteten Lösungen werden hierbei im Rahmen der Abschlusspräsentationen miteinander verglichen. Der Wettbewerb besteht aus 3 Teilaufgaben:

- **Aufgabe 1 - Optimierte Bergung 30 Proben:** In den von der ESA vorgegeben Karten sowie Koordinaten der Proben + Landeplätze den besten Score erzielen. Die Lösung wird hierbei auf der ESA-Website hochgeladen mit dem Teamnamen **TUDa\_Space\_XXXX**.
- **Aufgabe 2 - Verallgemeinerte Bergung auf einer Karte:** Für eine vorgegebene topografische Karte (diese wird noch bekannt gegeben) muss eine optimale Roverkonfiguration gefunden werden. Auf dieser Karte werden dann  $n$  noch unbekannte Koordinaten von Proben und Landeplätzen vorgegeben, welche der Rover erreichen muss. Abgegeben wird eine Roverkonfiguration, die Proben und Landeplätze werden erst zum Wettbewerb veröffentlicht. Der Rover sollte also in der Lage sein, für eine zufällige Auswahl von Probe und Landeplätzen das Ziel zu erreichen.
- **Aufgabe 3: Visualisierung:** Es soll eine GUI erstellt werden, mit der die Lösungen visualisiert werden. Hierbei soll zwischen Aufgabe 1 und Aufgabe 2 ausgewählt werden können. Die GUI soll hierbei als Teil der Abschlusspräsentation vorgestellt werden. Mithilfe der GUI soll eure Lösung für das Problem visualisiert werden. Hierbei könnt ihr eurer Kreativität freien Lauf lassen, was genau mit der GUI angezeigt wird. ( Hierbei kann beispielsweise die zeitliche Trajektorie des Rovers auf den topologischen Karten des neuen Mars visualisiert werden, 2D oder 3D-Ansichten der gefahrenen Trajektorien, schwenkbare + hereinzoombare Ansichten, Visualisierung der Roverformen. weitere Informationen wie die Position + Geschwindigkeit des Rovers, Input + Output des Neuronalen Netzes, uvm.)

Hierbei gibt es während des Semesters festgelegte Termine, zu denen die Gruppen ihre Lösungen auf der ESA-Website hochladen müssen. Dies dient dazu, dass die Gruppen ihre Leistungen und den Fortschritt während des Semesters vergleichen können.

Es gibt keine individuelle fachliche Betreuung für die einzelnen Gruppen. Die Lösungsansätze müssen selbst erarbeitet werden. Organisatorische Fragen werden natürlich beantwortet. Pro Gruppe ist eine 10 seitige Ausarbeitung anzufertigen. Nähere Angaben zum Inhalt und der Struktur der Ausarbeitung werden während der Projektarbeit gegeben.

Das diesjährige Projektseminar wird vom Schreibcenter begleitet. Diese hilft euch beim Erstellen der wissenschaftlichen Ausarbeitung. Hierfür wird an das Schreibcenter während des Semesters eine verpflichtende, 5-seitige Vorabgabe der Ausarbeitung abgegeben und ihr erhaltet wertvolle Tipps und Rückmeldungen. Ziel ist es, die Qualität der Ausarbeitungen zu verbessern. Weitere Informationen erhaltet ihr im Laufe des Semesters.

Bitte beachtet, dass wir uns kleinere Änderungen der Aufgabenstellung vorbehalten. Schaut, dass ihr stets die aktuelle Version der Aufgabenstellung verwendet. Ansprechpartner:

- Linus Groß, M.Sc.
- [linus.gross@tu-darmstadt.de](mailto:linus.gross@tu-darmstadt.de)
- Organisatorische Informationen während des Semesters: Moodle-Forum
- Weitere Infos: [https://www.etit.tu-darmstadt.de/ris/lehre\\_ris/lehveranstaltungen\\_ris/pro\\_auto\\_ris/index.de.jsp](https://www.etit.tu-darmstadt.de/ris/lehre_ris/lehveranstaltungen_ris/pro_auto_ris/index.de.jsp)

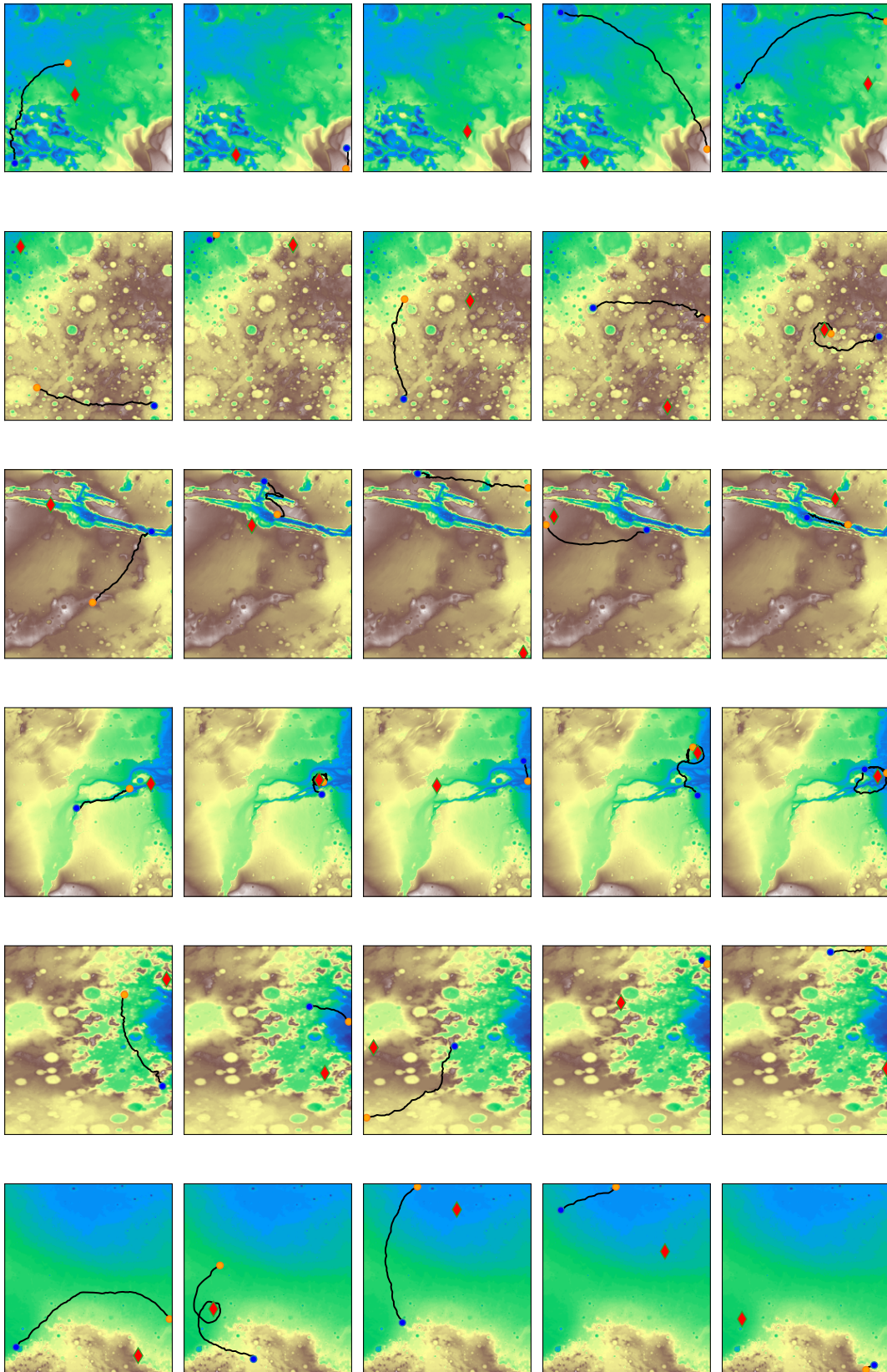


Abbildung 0.2: Trajektorien der Rover auf den 6 Kartenausschnitten, mit den Startpositionen (blau), Endpositionen (orange) sowie den Proben (rot)