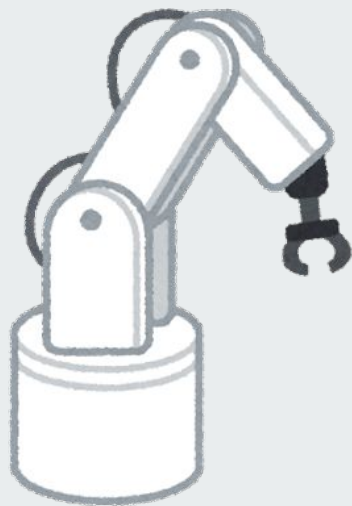


居合斬りロボットの開発



4班 山崎雄介
吉越誠



目次

- 動機
- ロボットの動作
- ソフトウェアの構成
- 開発のスケジュール

動機

イメージ: ロボットは、**硬い・情が湧かない・冷たい**

→ ロボットの動きで、ある程度は克服できるのではないかな？



→ **生物**のような、**愛嬌のある**動きを実現したい





動機

なぜ居合斬りなのか？

→ **栄える** 動きだから。基本的にイレギュラーが発生しない動きだからこそ、イレギュラーが発生した時の動きを目立たせることができると考えた。

どう愛嬌を出していくか？

→ 居合が**失敗**する場合を作り、失敗した時の動きに生物味を出す。対象物に対して**好き嫌い**を持たせ、感情があるような動きをさせる。



環境・使用するもの

開発環境

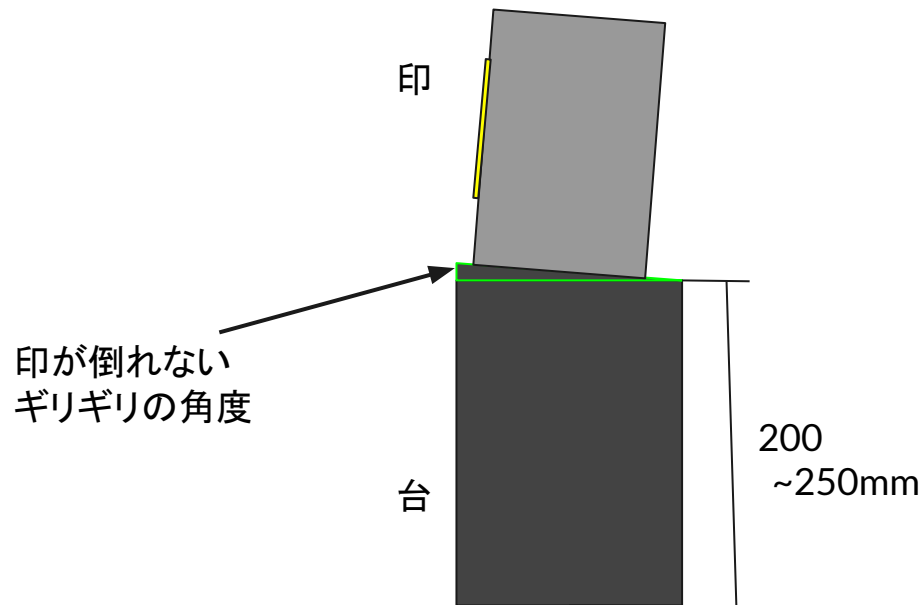
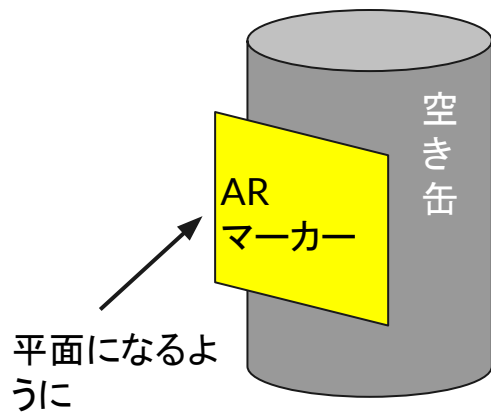
- ・Ubuntu20.04.3 LTS
- ・ROS-ver:noetic
- ・Gazebo-ver:11.5.1
- ・Rviz-ver:1.14.9(noetic)

使用するもの

- ・Crane_x7 一台
- ・RealSense 一台
- ・刀 一本(円柱、プラスチックor樹脂製)
(寸法:長さ300mm、直径45mm±5mm)
- ・印 任意個

環境・使用するもの

<印のデザイン・イメージ>

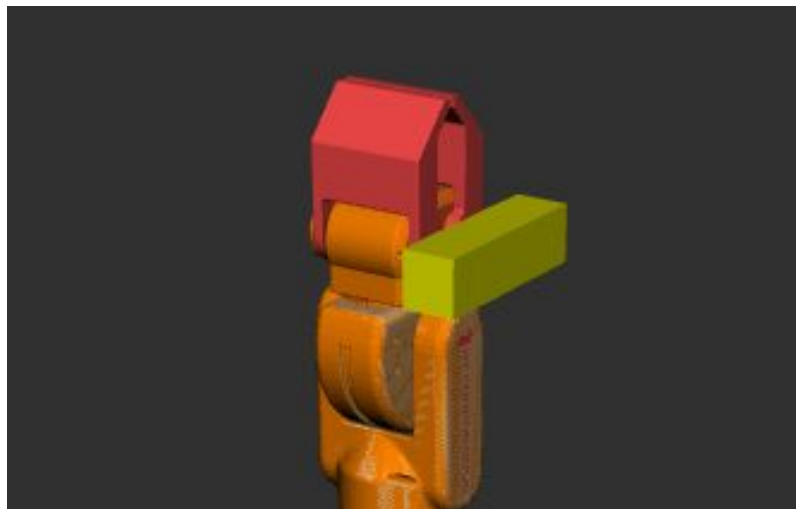


環境・使用するもの

＜realsenseの取り付け位置・イメージ＞

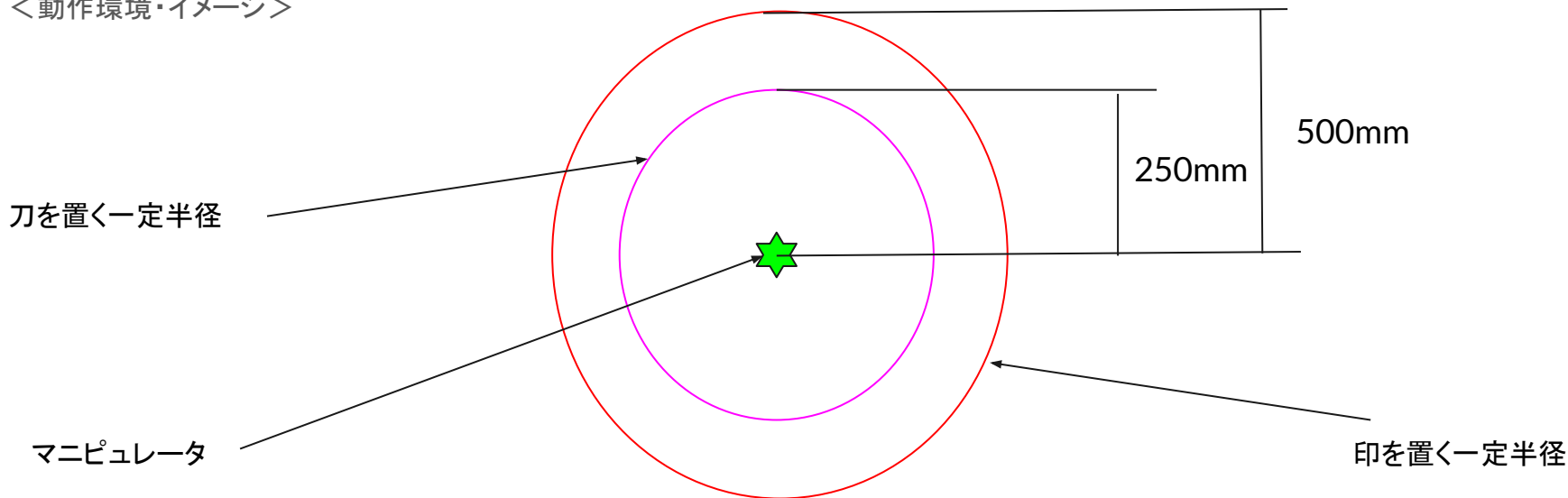
カメラは上方向を向いている。

(黄色の箱がrealsense)



環境・使用するもの

<動作環境・イメージ>



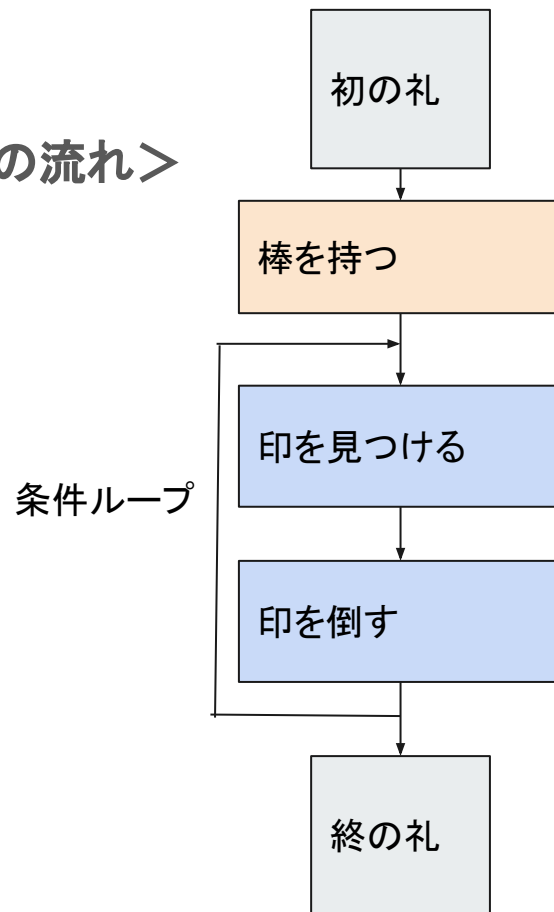
ロボットの動作

<目標>

ロボットに感情があるように魅せる。

人間に、生物的な動作として見てもらえる。

<全体の流れ>



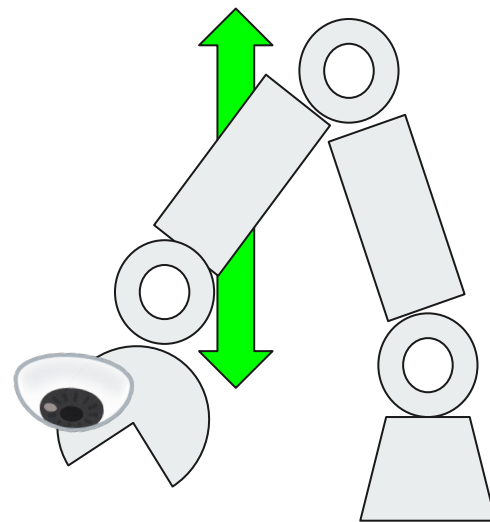
ロボットの動作(詳細)

1. 一礼する

礼儀として、一礼させる。

* 愛嬌ポイント

人間と同じように、礼に始まる。



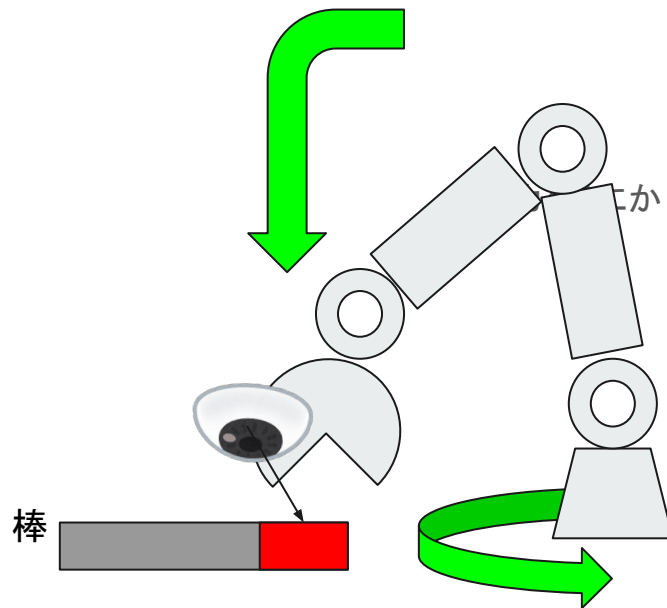
ロボットの動作(詳細)

2. 周辺に置かれている刀(棒)をつかみ、構えの姿勢に入る

一定半径上にカメラが来る姿勢にする。

その体制で周囲を確認し、棒を見つけて取る。
ぶらないように)

(続く)



ロボットの動作(詳細)

2. 周辺に置かれている刀(棒)をつかみ、構えの姿勢に入る

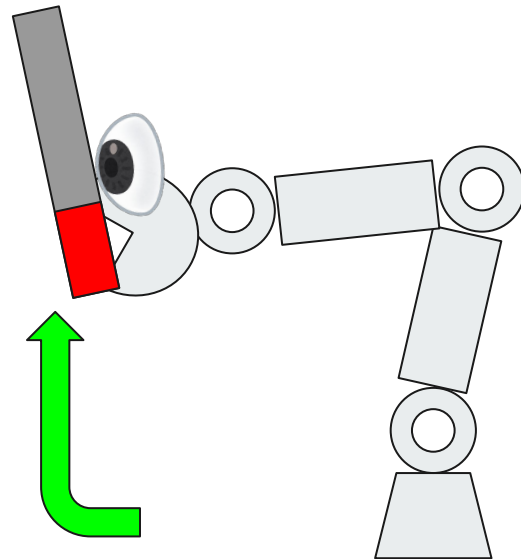
(続き)

棒を取ったら、構えの姿勢をとる。

* 愛嬌ポイント

見つけた時に**喜ぶ**。

見つけられなかった時に**首を傾げる**。



ロボットの動作(詳細)

3. 指定された色の印を探す。

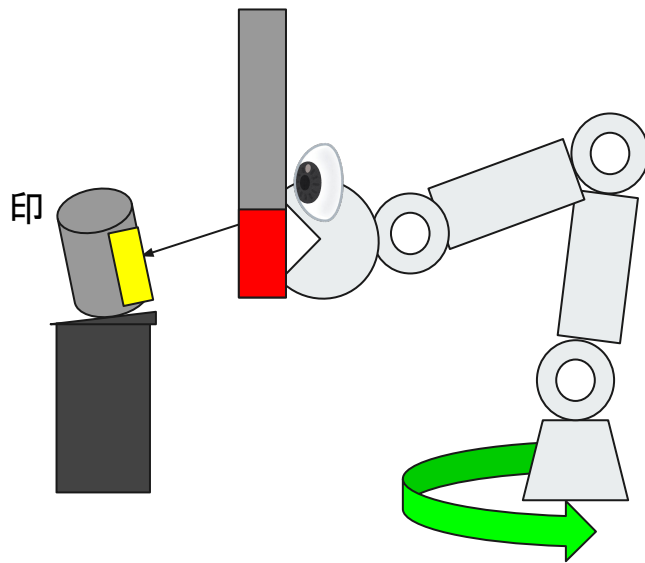
カメラに印の色が映る姿勢を取り、周囲を探す。

見つけ次第、位置調整を行う。

* 愛嬌ポイント

特定の色の印を見つけると、**嫌がる**。

見つけられなかったら**首をかしげて**、次の色を探す。



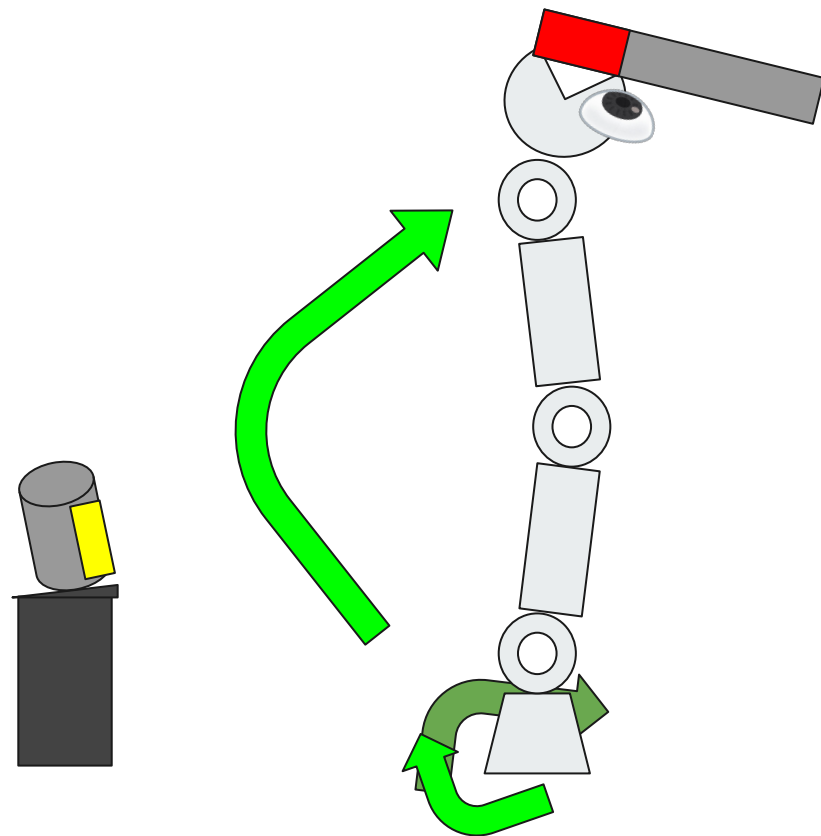
ロボットの動作(詳細)

4. 印を打つ

位置調整終了後、棒を”ゆっくり”持ち上げる。

固定座標系のz軸を基準に少し右回転する。

(続く)



ロボットの動作(詳細)

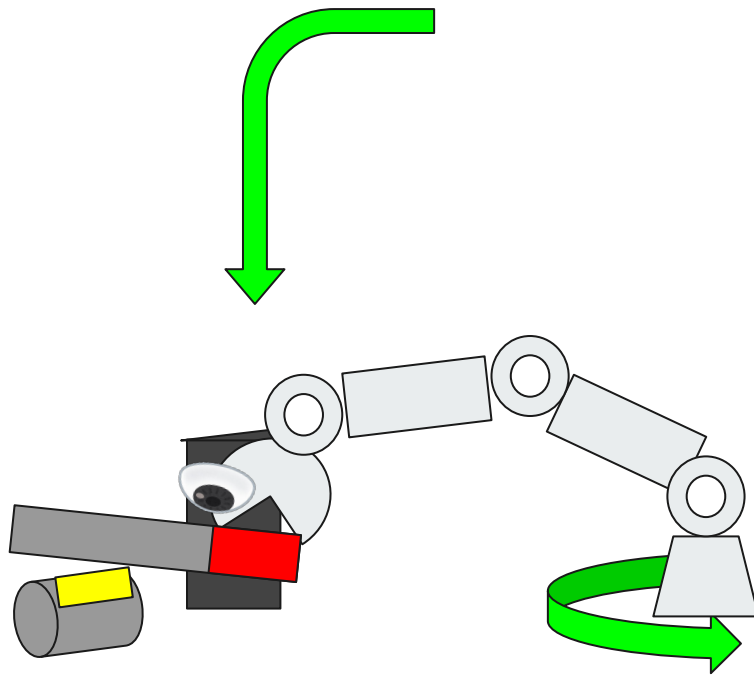
4. 印を打つ

(続き)

棒を上げ終わったら”素早く”、回転しながら印を打つ。

打ち終わった時にハンドが台の左側に来るようにする。

印を倒せない動きをすることもある。



ロボットの動作(詳細)

5. 印が倒れたかどうか確認する。

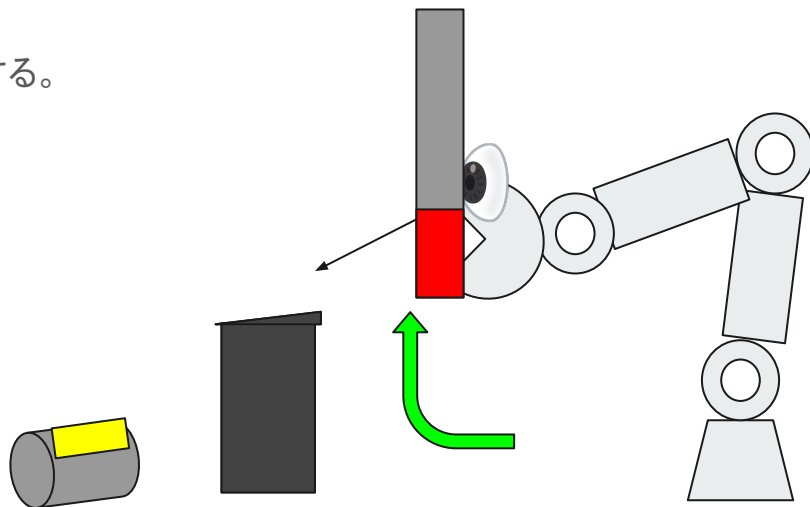
探すときの姿勢に移動し、印があるかどうかを判別する。

倒れている → 次の色を持つ印を探す。

倒れていない → 位置調整からやり直す。

* 愛嬌ポイント

倒れていなかったら**首をかしげる**。



ロボットの動作(詳細)

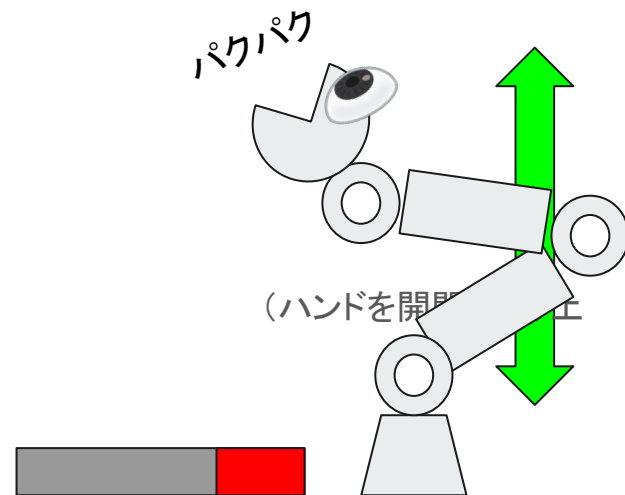
6. すべての印を倒し終えたら棒を置き、一礼をして、喜ぶ

指定される色を全て処理し終えたら、棒を置く。

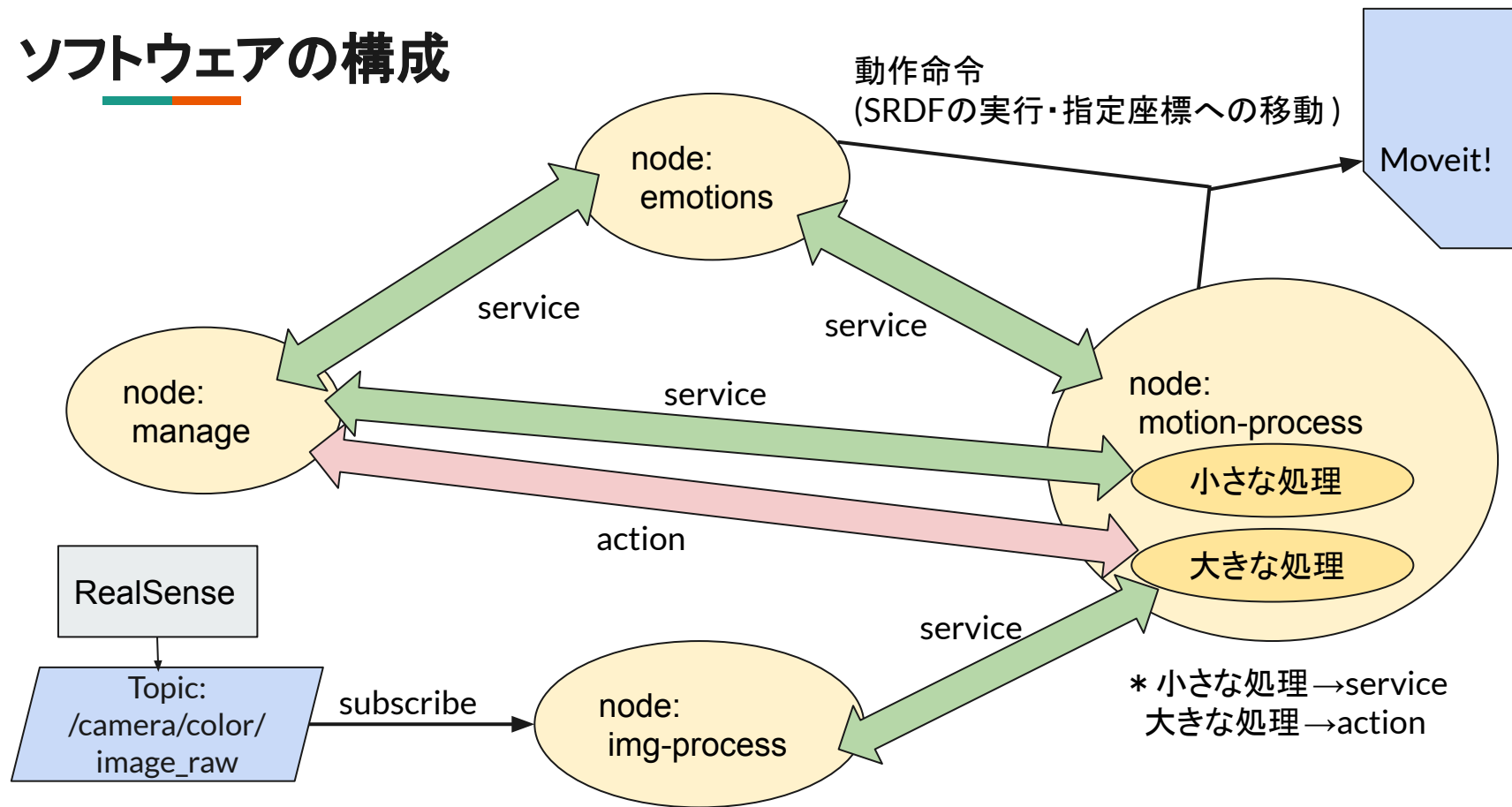
一礼をして、喜びを表わす。

* 愛嬌ポイント

人間が見て**喜んでいる**ことが分かる動きをする。
(下に動いたり)

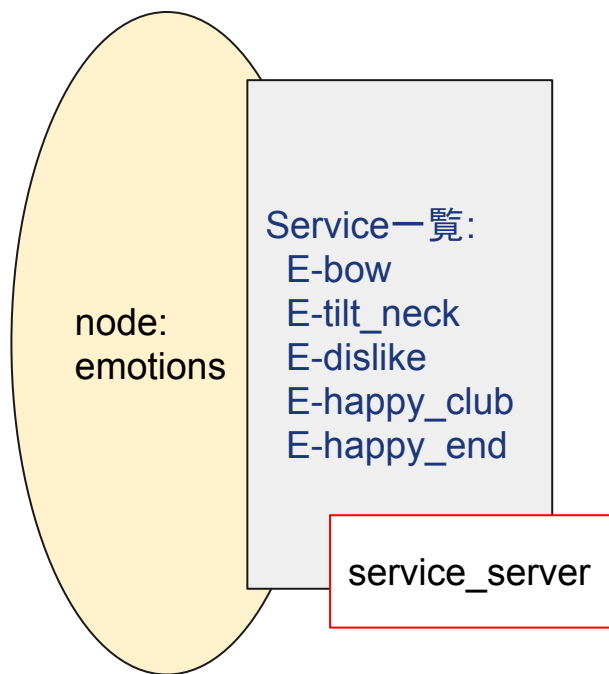


ソフトウェアの構成



各nodeの構成

<emotionsの構成>



- E-bow: 一礼
- E-tilt_neck: 首を傾げる
- E-dislike: 嫌がる
- E-happy_club: 喜ぶ(棒を発見時)
- E-happy_end: 喜ぶ(すべて終わった時)

感情表現の動作を行う。

すべての動作はSRDFに記述

serviceの入出力内容は同一

(入力: 動作命令、出力: 完了報告)

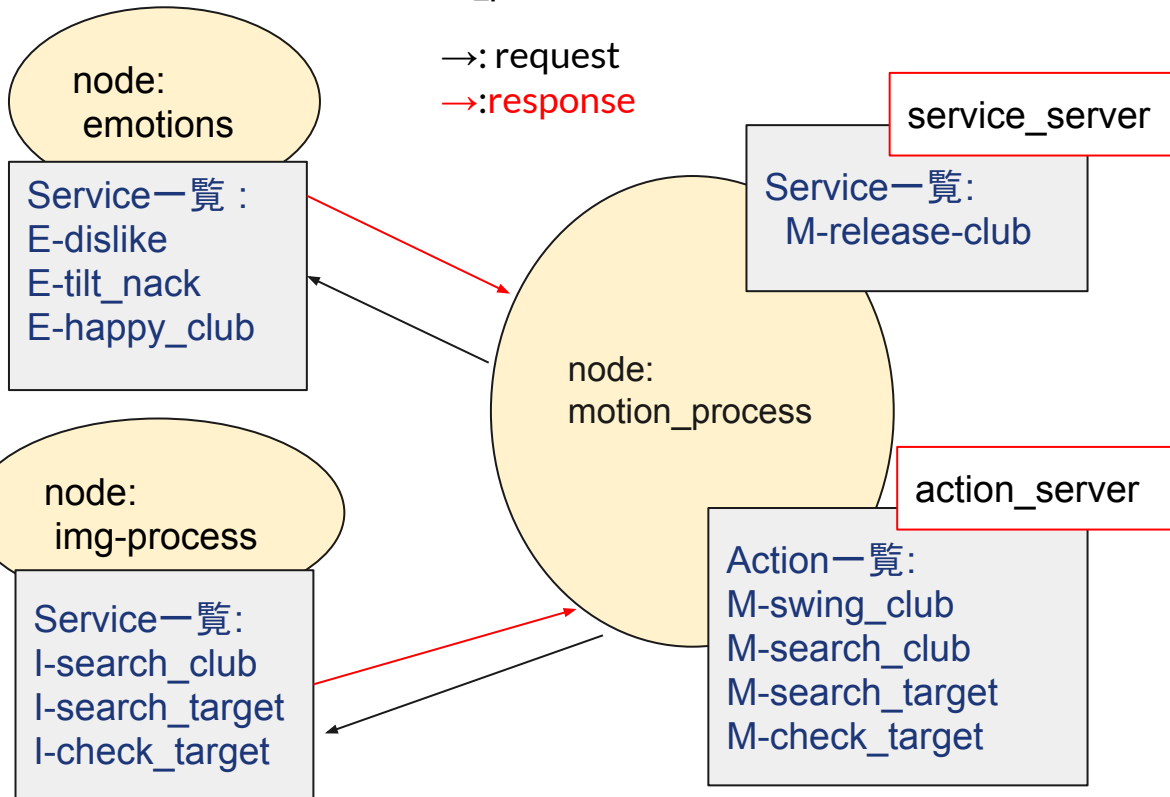
各nodeの構成



< motion_processの構成 >

→: request

→: response



必要な動作を行う。

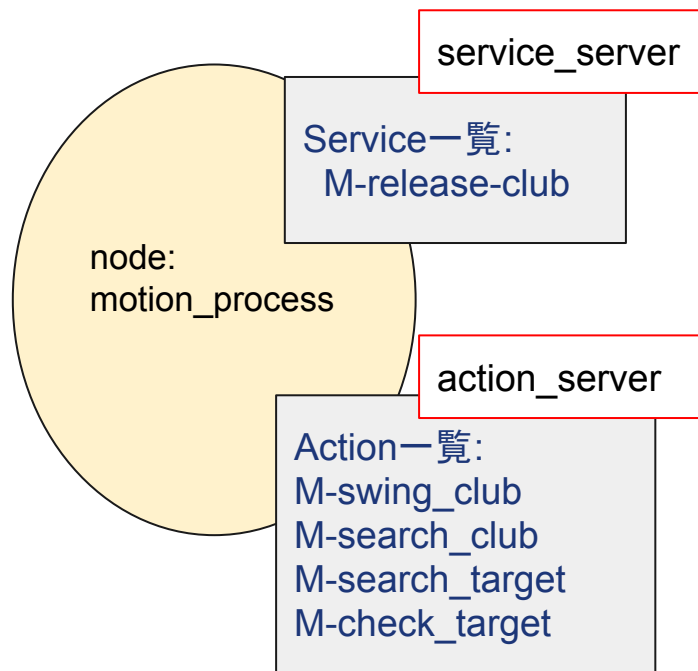
比較的大きな処理は **action** で通信する。

画像処理を伴う動作は img-process の **service_client** になる。

感情表現が必要な場合は、emotions からの service を受ける。

各nodeの構成

<motion_processの構成>



service:

- M-release-club: 棒を離す
入力:動作命令, 出力:完了報告

action:

- M-search_club: 棒を探し、掴む
入力:棒の色, feedback:状態, 出力:完了報告
- M-swing_club: 棒を振り上げ、打つ
入力:動作命令, feedback:状態, 出力:完了報告
- M-search_target: 印を探す
入力:印の色, feedback:状態, 出力:完了報告
- M-check_target: 倒れているか確認
入力:印の色, feedback:状態, 出力:完了報告

各nodeの構成

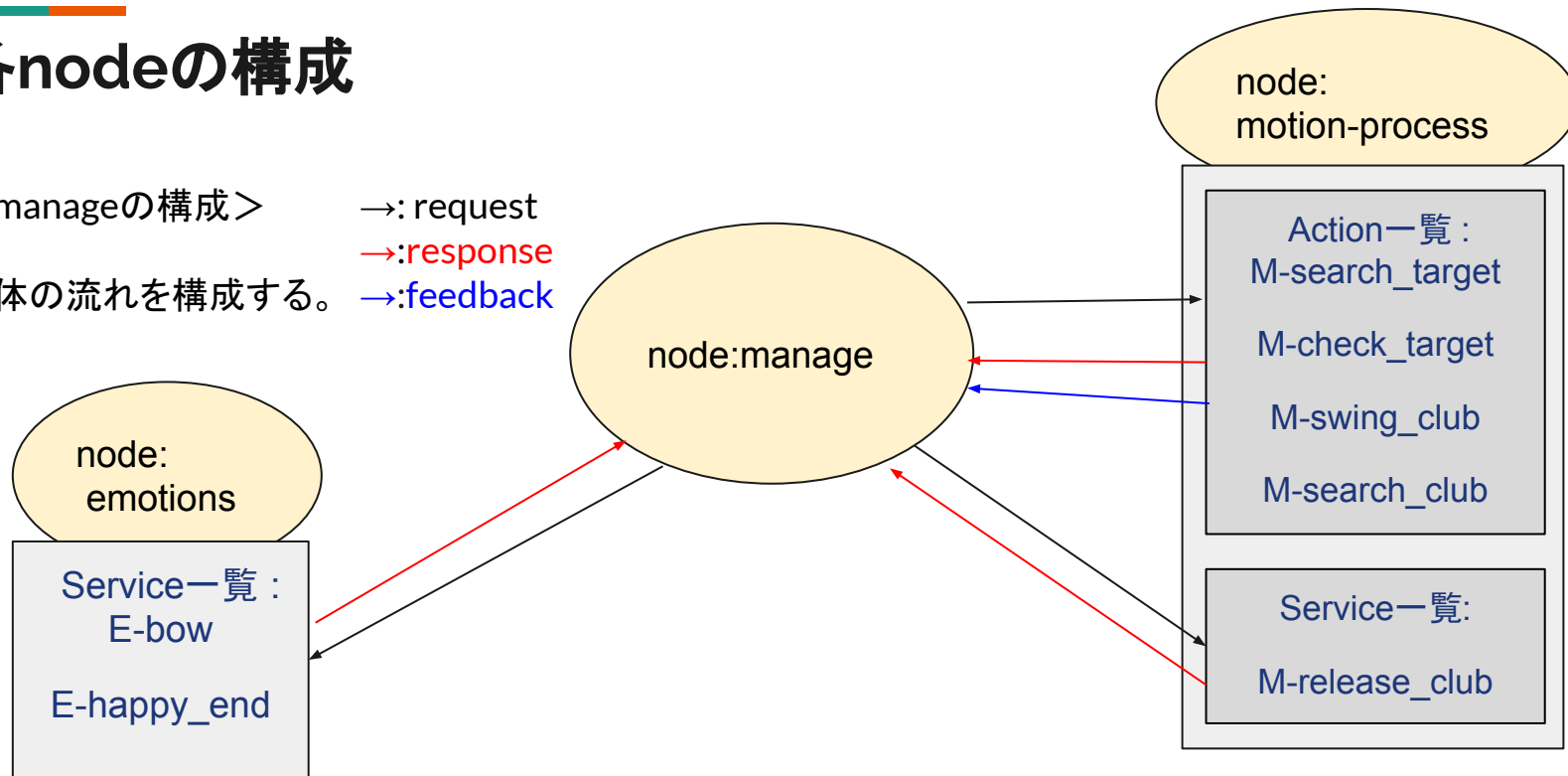
<manageの構成>

全体の流れを構成する。

→: request

→: response

→: feedback

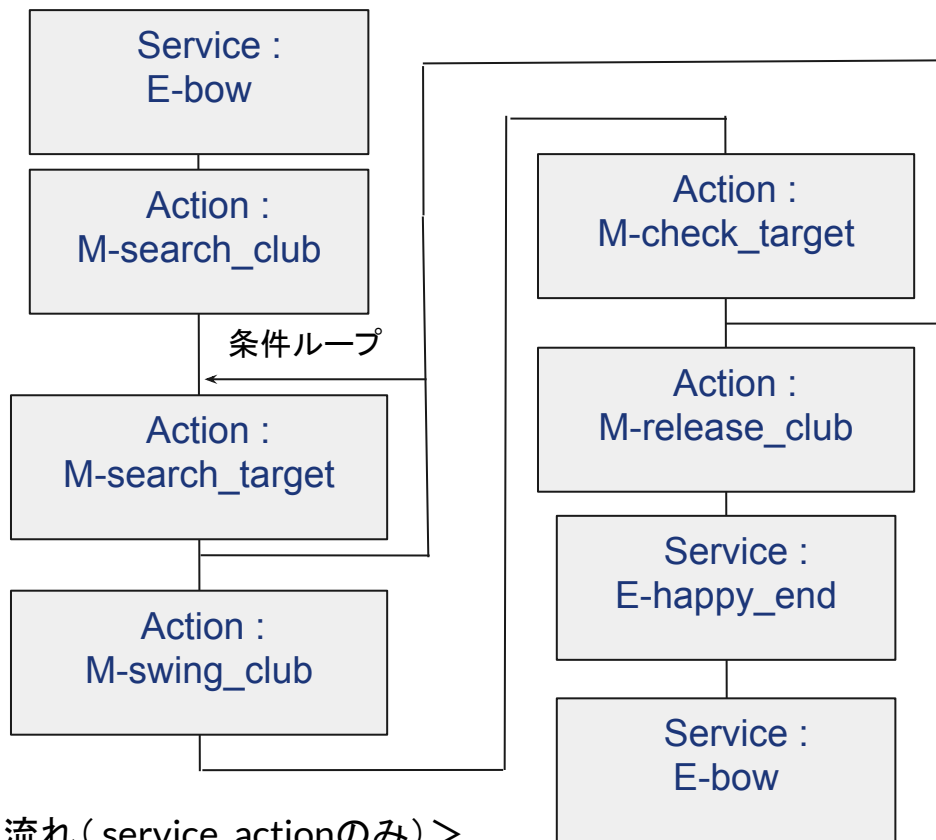


各nodeの構成

<manageの構成>

各service, actionのclientとなり、
順次通信を行い、実行していく。

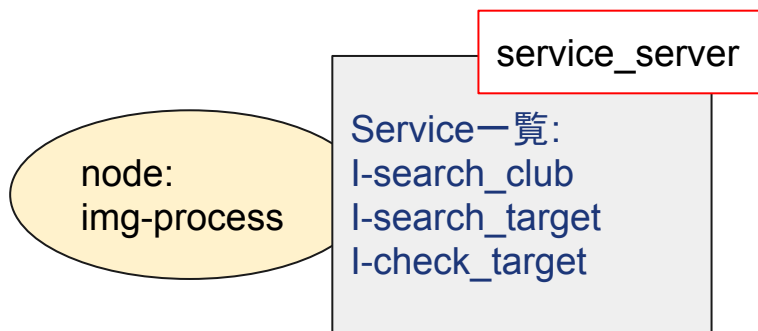
通信する順番を決めることで、
動作の一連の流れを実現する。



<manageの大体の動作の流れ(service, actionのみ)>

各nodeの構成

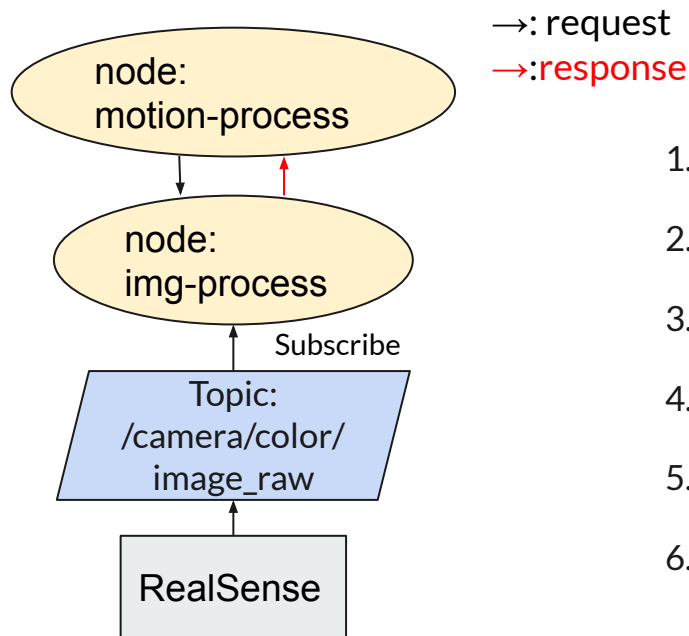
<img_processの構成>



- l-search_club: 棒の持つ場所を検出、
現在地からの動作量を計算
- l-search_target: ARマークを検出、画面内の
座標から動作量を計算
ARマークのIDを判別
- l-search_target: 印が倒れているか確認
入力:動作命令, 出力:動作量

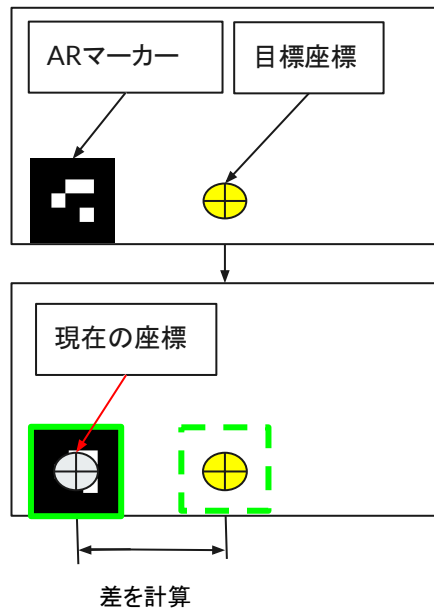
画像処理には、OpenCVのarucoモジュールを使用してARマーカを用いた検出方法を採用する。

画像処理の流れ



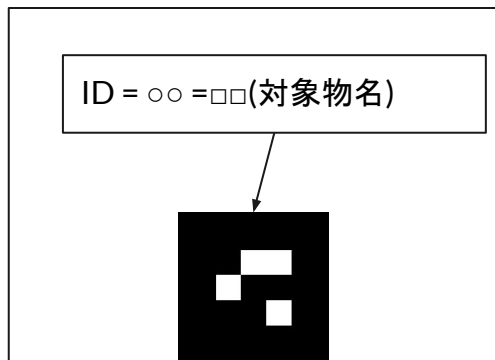
1. motion_processからリクエストを受信
2. 指定のトピック(/camera/color/image_raw)から画像をsubscribe
3. 取得した画像をグレースケールに変換
4. ARマーカを検知できなかったら、6. に移行
5. ARマークを検知したら、処理→次スライド)を実行
6. motion_processに結果を送信

画像処理の具体的な方法(位置調整)



1. ARマーカーを **検知** (detectMarkers)
2. ARマーカーの **輪郭を描画** (drawDetectedMarkers)
3. ARマーカーの座標を抽出
4. 現在の座標と目標座標の差を計算
5. 計算結果をもとに、実際の動作量を計算

画像処理の具体的な方法(ARマーカの判別)



※事前にIDと倒す対象物の名前を関連付ける

1. ARマーカのIDを判別(detectMarkers)
2. 検出したIDから情報を取得
3. 取得した情報と、事前に設定した IDの情報を照らし合わせ、物体が何か判別

開発のスケジュール



＜スケジュールの主な流れ＞

動きを個別に作る → 組み合わせて流れを作る

初めは印や棒を固定してシュミレーションするなど、段階を踏んで実装していく。

＜懸念点＞

試行錯誤が必要なものに、予測以上の時間がかかってしまう可能性
シヨンの作成(SRDF)、画像処理)

(面白さ、モー

開発のスケジュール

Backlogのガントチャートを参照 <https://uedalab.backlog.com/gantt/RS3>

<スケジュール目標>

～中間審査:モデルの完成。モーションの完成。各感情表現の動きができる。棒を掴める



開発のスケジュール

Backlogのガントチャートを参照 <https://uedalab.backlog.com/gantt/RS3>

<スケジュール目標>

～最終発表:すべての動きの完成。manageに統合し、流れの完成。目標の実現。



開発のスケジュール



＜最低条件＞

ロボット自身が行った行動に対して、感情が表現できる。

＜代替案（一部）＞

- ・ARマーカースでの画像処理が実装できなかった場合 → 色の識別で画像処理する。
- ・動きながらのARマーカース検出が実装できなかった場合 → 印と棒の位置を固定して、向かせる。
- ・serviceやactionが実装できなかった場合 → すべての通信をPublisher & Subscriberで行う。
- ・シュミレーションモデルが作成できなかった場合 → 実機のみで頑張る。