

SVEUČILIŠTE U RIJECI
TEHNIČKI FAKULTET
Diplomski studij računarstva

Diplomski rad

**Upravljanje robotom i mapiranje okoline
u Unity 3D
(Robot control and mapping with Unity
3D)**

Rijeka, siječanj 2021.

Aleks Marković
0069069268

SVEUČILIŠTE U RIJECI
TEHNIČKI FAKULTET
Diplomski studij računarstva

Diplomski rad

**Upravljanje robotom i mapiranje okoline
u Unity 3D
(Robot control and mapping with Unity
3D)**

Mentor: izv. prof. dr. sc. Kristijan Lenac

Rijeka, siječanj 2021.

Aleks Marković
0069069268

**SVEUČILIŠTE U RIJECI
TEHNIČKI FAKULTET
POVJERENSTVO ZA DIPLOMSKE ISPITE**

Rijeka, 6. ožujka 2020.

Zavod: **Zavod za računarstvo**
Predmet: **Mobilna robotika**
Polje: **2.09 Računarstvo**

ZADATAK ZA DIPLOMSKI RAD

Pristupnik: **Aleks Marković (0069069268)**
Studij: Diplomski sveučilišni studij računarstva
Modul: Računalni sustavi

Zadatak: **Upravljanje robotom i mapiranje okoline u Unity 3D / Robot control and mapping with Unity 3D**

Opis zadatka:

Napraviti aplikaciju za upravljanje mobilnim robotom i mapiranje okoline u kojoj djeluje u Unity 3D programskom okruženju. Aplikacija treba u stvarnom vremenu iscrtavati 3D mapu okoline i prikaz videa sa kamere na robotu.

Rad mora biti napisan prema Uputama za pisanje diplomskih / završnih radova koje su objavljene na mrežnim stranicama studija.

Zadatak uručen pristupniku: 16. ožujka 2020.

Mentor:

Izv. prof. dr. sc. Kristijan Lenac

Predsjednik povjerenstva za
diplomski ispit:

Izv. prof. dr. sc. Kristijan Lenac

Izjava o samostalnoj izradi rada

Izjavljujem da sam samostalno izradio ovaj rad sukladno članku 9. pravilnika o diplomskom radu.

Rijeka, siječanj 2021.

Ime Prezime

Zahvala

Zahvaljujem mentoru izv. prof. dr. sc. Kristijanu Lencu na podršci tijekom pisanja ovog rada i kroz diplomski studij.

Sadržaj

Popis slika	ix
Popis tablica	xi
1 Uvod	1
2 Opis problema	2
2.1 Unity i aplikacija	3
3 Specifikacije robota	4
4 Programski alati	8
4.1 ROS	9
4.2 Unity	11
4.2.1 Editor	11
4.2.2 Skripte	13
4.3 ROS#	16
4.3.1 RosBridgeClient	16
5 Opis rješenja	17
5.1 Opis sučelja i Unity objekata	19
5.1.1 Meni	19

Sadržaj

5.1.2	Ros Connector	19
5.1.3	Plane	20
5.1.4	Model robota	20
5.1.5	Canvas	21
5.1.6	Multi Robot Control	21
5.2	Značajke i mogućnosti rješenja	22
5.2.1	Kamere	22
5.2.2	Laserski sken	22
5.2.3	Mapiranje	23
5.2.4	Upravljanje	24
5.2.5	Prikaz s više robota	24
5.2.6	RQT graf sustava	25
6	Rezultati	27
6.1	Aplikacija	27
6.1.1	Linux i Windows	28
6.1.2	Android	30
6.2	Više robotski prikaz	33
6.3	Problemi i poteškoće	34
6.3.1	Performanse	34
6.3.2	Pozicioniranje mape u Unity-ju	34
7	Zaključak	36
	Bibliografija	37
	Sažetak	39

Sadržaj

A Konfiguracija radne okoline	40
A.1 Dodatni koraci	41
A.1.1 Uvoz URDF modela u Unity	42
A.1.2 Dodatno	44
A.2 Glavna launch datoteka	45
A.3 Ostalo	46

Popis slika

3.1	Turtlebot 3 - Waffle [1]	4
3.2	Intel® Joule™ 570x na svojoj popratnoj ploči [2]	5
3.3	LDS-01 laserski skener [3]	6
3.4	Intel® Realsense™ R200 kamera [4]	6
4.1	Unity Editor	13
5.1	Dijagram sustava [5]	18
5.2	Model robota u Unity-ju	20
5.3	Primjer ROS tema s više robota	26
5.4	RQT graf sustava	26
6.1	Aplikacija u Unity Editor-u	27
6.2	Linux aplikacija - mapa, robot i laserski sken	29
6.3	Windows aplikacija - pogled iz kamere	29
6.4	Mobilna aplikacija - mapa, robot i laserski sken	30
6.5	Mobilna aplikacija - pogled iz kamere	31
6.6	Mobilna aplikacija - okomita orijentacija uređaja	32
6.7	Standalone aplikacija - simulacija s dva robota	33
6.8	Koraci mapiranja	35
A.1	Launch datoteka za URDF uvoz	43

Popis slika

A.2 URDF uvoz	43
-------------------------	----

Popis tablica

4.1	ROS 1 i ROS 2 bitne razlike	10
6.1	Windows i Linux hardver računala	28
6.2	FPS usporedba	34

Poglavlje 1

Uvod

Robotika kao znanost moderne sadašnjice, sveprisutna je u svakom segmentu našeg života, što ukazuje potrebu i nužnost izrade aplikacija za upravljanje i interakciju sa robotima.

S obzirom da je cilj ovog diplomskog rada napraviti funkcionalnu aplikaciju za upravljanje robotima i mapiranje okoline, za izradu iste koristit će se Unity razvojno okruženje s kojim će se jednostavnije ostvariti postavljeni cilj izrade univerzalnog i multiplatformskog softvera za upravljanje više vrsta robota.

Kao glavni alat za spajanje i upravljanje na robota koristi se ROS 1 (Robotski Operacijski Sustav) (dalje u tekstu: ROS), a da bi se omogućila komunikacije između ROS-a, tj. robota i Unity-ja, koristiti će se ROS# knjižnicu. Implementacija i testiranje robota provest će se uz popularni Turtlebot 3, za što će se koristiti simulirano okruženje, odnosno simulacija Turtlebot-a i njegovog modela.

S obzirom da je ROS# noviji alat, s prvom verzijom razvijenom početkom 2018. godine, nema previše podrške diljem interneta što čini ovaj rad zanimljivijim, smislenijim i izazovnijim.

Rad je razrađen u 4 glavna dijela, počevši s opisom problema pa do analize korištenja programskih alata te do implementiranog rješenja i njegovih rezultata.

Poglavlje 2

Opis problema

Cilj ovog rada je napraviti funkcionalnu aplikaciju za upravljanje robotom i mapiranje okoline koristeći Unity razvojni program. Glavna stavka ili problem navedenog zadatka jest komunikacija između ROS-a i Unity-ja. Komunikacija će se odvijati pomoću ROS# knjižnice koja sadrži set alata za adaptaciju i interakciju ROS-a s Unity-jem.

Na samom početku bilo je potrebno istražiti koji ROS sustav koristiti, s obzirom da postoje dva sustava, odnosno ROS 1 i ROS 2 sustav. ROS 1 sustav se i dalje razvija te se kontinuirano svake godine izrađuju nove verzije istog, dok ROS 2 sustav polako zamjenjuje ROS 1 sustav zbog novijih tehnologija i bogatijih značajka. Zaključno je ipak bolje trenutno odabrati ROS 1. Najveći razlog za tu odluku stoji u tome što ROS# paket trenutno službeno podržava samo ROS 1 sustav. Moguće je ROS# koristiti i sa ROS 2 sustavom, no potrebne su mnoge adaptacije koje nisu dokumentirane od strane službenih programera ROS#-a pa je i vjerojatnost nailaženja na probleme i greške visoka. Sukladno navedenom koristit će se ROS 1 sustav.

Nakon instalacije potrebnih alata, potrebno je iste konfigurirati na način da se mogu koristiti sa ROS# i Unity-jem. U to je uključena i potreba da se ROS# knjižnica uvede u Unity. Završetkom ovih osnovnih koraka omogućeno je kretanje implementacije glavnog cilja - aplikacija za upravljanje robotom i mapiranje okoline.

2.1 Unity i aplikacija

Jednom kad Unity sadrži funkcionalnu ROS# knjižnicu, dobiva se pristup alatu za uvoženje URDF modela robota, što je ujedno i prvi korak u izradu konkretnе aplikacije. Potrebno je uvesti model korištenog robota što uključuje i njegove fizičke i motoričke karakteristike kako bi se ga moglo ispravno prikazati u Unity-ju te upravljati istim.

S obzirom da je Unity poznat kao dobar alat za razvijanje softvera za više platforma odjednom, isti će se iskoristiti na način da se ciljna aplikacija napravi kako bi ista bila kompatibilna za:

1. Linux Ubuntu - Na prvom mjestu se nalazi Ubuntu iz razloga što se cijeli rad radi na ovom operacijskom sustavu, prvo bitno zbog ROS-a.
2. Android - Jedan od većih zahtjeva danas je imati mobilnu aplikaciju. Posebno je to slučaj za upravljanje nekim robotom iz razloga što je nošenje prijenosnog računala teže. Mobilna aplikacija za upravljanje robotom olakšava i poboljšava korisničko iskustvo pri upravljanju robota.
3. Windows - Kao najkorišteniji operacijski sustav danas, prikladno je imati aplikaciju i za njega.

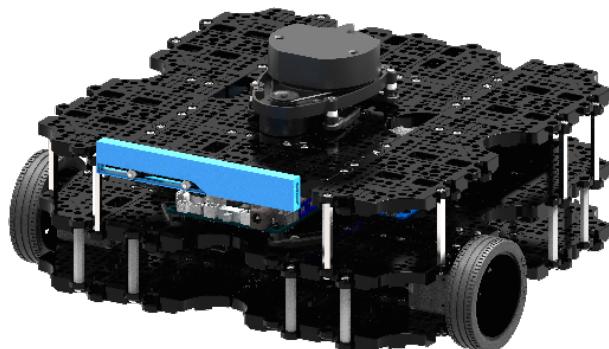
Mac OS aplikaciju je također moguće napraviti, no zbog tehničke ograničenosti preskočit će se.

Pri izradi aplikacije za pojedinu platformu, potrebne su neke dorade da bi aplikacija radila na toj platformi. Zahvaljujući Unity-ju i Mono framework-u koji Unity koristi (.NET Standard 2.0) navedene dorade su dovoljno sitne da je prelazak na drugu platformu relativno bezbolan.

Poglavlje 3

Specifikacije robota

U ovom se radu koristio trenutno najpopularniji svjetski robot za edukacijske svrhe - Turtlebot 3. Od svoje dvije glavne inačice, Burger i Waffle, korišten je Waffle (slika 3.1) zbog boljih mogućnosti od kojih je najbitnija bila kamera. U prvoj fazi rada se koristio Waffle Pi, inačica koja koristi Raspberry Pi kao ugrađeno računalo, ali se u drugoj fazi rada odlučilo koristiti običnu verziju Waffle-a. Pi verzija koristi Raspberry Pi kameru koja nema 3D mogućnosti dok obična verzija koristi Intel® Joule™ 570x s Intel® Realsense™ R200 kamerom koja omogućava 3D percepцију простора. Obična Waffle inačica se više ne proizvodi iz razloga što je Intel prestao s proizvodnjom Intel Joule-a, no ostali Turtlebot-ovi su još uvijek ažurni.



Slika 3.1 Turtlebot 3 - Waffle [1]

Poglavlje 3. Specifikacije robota

Bitne karakteristike korištenog modela Turtlebot-a su sljedeće:

1. Intel® Joule™ 570x ugrađeno računalo, koje služi za pokretanje ROS sustava i svih ROS značajki (slika 3.2). Ovo se računalo vrti na Linux operacijskom sustavu, koji koristi 1.7GHz Atom T5700 procesor, 16 GB ugrađene memorije, 4 GB LPDDR4 RAM memorije, grafičkim procesorom Intel® HD Graphics: HDMI 1.4B i ugrađenim 802.11ac Wi-Fi modulom. [6]



Slika 3.2 Intel® Joule™ 570x na svojoj popratnoj ploči [2]

2. Laserski skener LDS-01 (slika 3.3) skenira prostor u 360 stupnjeva i moguće je SLAM mapiranje i navigaciju. Maksimalni domet od 3,5 metra i brzina skeniranja od 300 okretaja po minuti čini ga prikladnim za Turtlebot-a. [3]

Poglavlje 3. Specifikacije robota



Slika 3.3 LDS-01 laserski skener [3]

3. Intel® Realsense™ R200 kamera (slika 3.4) sa značajkom 3D percepcije omogućuje korištenje alata za izgradnju 3D mape. Njezine male dimenzije od samo 101.6mm x 9.6mm x 3.8mm omogućuju montiranje na Turtlebot te mala rezolucija od 480 x 360 je prikladna za tekući prijenos slike zbog manjeg protoka podataka.
[7]



Slika 3.4 Intel® Realsense™ R200 kamera [4]

Poglavlje 3. Specifikacije robota

4. Težinom od 1.8kg i veličinom 281mm x 306mm x 141mm dostiže brzinu od 0.26m/s s brzinom okretanja od 104.27 stupnjeva po sekundi.
5. S maksimalnom visinom penjanja od manje od deset centimetara ograničen je na ravne, većinom zatvorene prostore.

Poglavlje 4

Programski alati

Prije samog rješavanja problematike kako napraviti navedenu aplikaciju, potrebno je objasniti što su i kako funkcioniraju korišteni softverski alati. Definirati će se i koji su preduvjeti, tj. knjižnice ili alati koji svaki od njih zahtjeva da se može odraditi funkcija koja im je zadana za prethodno navedenu svrhu.

Korištene su najnovije dostupne te stabilne inačice korištenih alata:

1. ROS Noetic Ninjemys - datum izlaska 23. svibnja 2020.
2. Unity 2019. LTS - izašlo polovicom 2020. godine
3. ROS# 1.6 - datum izlaska 20. prosinca 2019.

Sve to na najnovijoj tada dostupnoj LTS verziji Linux Ubuntu operacijskog sustava, 20.04 LTS.

Poglavlje 4. Programske alatice

4.1 ROS

Robotski Operacijski Sustav (ROS) je radni okvir (eng. framework) koji se instalira u Linux operacijski sustav i unatoč tome što sadrži riječi operacijski sustav, on to nije. Iako postoji i eksperimentalna verzija za Windows 10 i OS X, ovaj će se rad usredotočiti na razvoj na Linux-u radi kompatibilnosti s raznim alatima. Jedna od najbitnijih karakteristika ROS sustava jest da je omogućena komunikacija i upravljanje hardverom robota preko softverskih alata ROS-a bez posebnih znanja o istima.

ROS se ponajviše koristio u znanstvene i obrazovne svrhe, ali se zbog svoje praktičnosti i potencijala ubrzo proširio i u ostale grane robotike. Prije prelaska na ROS, svaki proizvođač robota je trebao razvijati svoj API (Application Programming Interface) za komunikaciju i upravljanje svojim robotima. Sada roboti diljem svijeta većinom koriste ROS kao svoj primarni sustav za komunikaciju i upravljanje, te je zbog toga vrlo korisno naučiti služiti se istime te poznavati njegovu primjenu. Radi unificirane primjene ROS sustava, stečenim znanjima i vještinama moguće je razviti softver koji će poslužiti na različitim robotima, odnosno robotima različitih proizvođača.

ROS sadrži razne alate i knjižnice, koji su razvijeni i posloženi po određenoj ROS konvenciji. Sve zajedno kako pojednostavljuje razvoj novih robotskih softvera i omogućava kompleksno ponašanje robota. Također ROS sadrži razne upravljačke programe i algoritme, i sve je otvorenog koda - besplatno.[8]

Nedavno je razvijen i novi ROS, ROS 2. Prva službena verzija izdana je krajem 2017. Iako je preporučljivo koristiti tehnologije otporne na budućnost (future-proof), za ovaj rad odabran je ROS 1 iz razloga što neki od kritičnih alata za uspjeh rada nisu podržani na najnovijim verzijama ROS-a 2. Unatoč tome što je ROS 2 više otporan na budućnost i noviji, ROS 1 se i dalje razvija te nova verzija izlazi svake godine. Neke od razlika između ROS-a 1 i 2 navedene su u tablici 4.1.

Poglavlje 4. Programske alati

Tablica 4.1 ROS 1 i ROS 2 bitne razlike

Značajka	ROS 1	ROS 2
Testirane platforme	Ubuntu	Ubuntu, OS X, Windows 10
C++	C++11	C++14, C++17
Python	Python 2 (Noetic Python 3)	Python 3.5
Roslaunch	XML	Python - kompleksnija logika
Čvor u procesu	1	Više od 1
Ostalo	Velika zajednica s puno stabilnih i odličnih paketa. Puno literature i tutorijala.	Minimalne ovisnosti, bolja prenosivost, pouzdanost, perzistentnost i rad u stvarnom vremenu (real-time).

4.2 Unity

Unity je multi-platformsko (cross-platform) razvojno okruženje, primarno za razvijanje računalnih igara. Sveukupni razvoj Unity razvojnog okruženja radi američka korporacija Unity Technologies. Također, sam softver je besplatan za edukacijske i osobne svrhe te komercijalne svrhe do 100.000 američkih dolara prihoda. Postoji veliki izbor besplatnih paketa i onih koji se naplaćuju koji se mogu koristiti za ubrzati i olakšati određene zadatke, a to se sve nalazi na tzv. *Unity Asset Store*. [9]

Unity LTS (Long Term Support) verzija se u tekućoj godini dovrši za prošlu - Unity 2019. LTS je došao sredinom 2020. godine, a nova, 2020. verzija je već dostupna i ona se postepeno nadograđuje. LTS verzija se svakog tjedna ažurira novim zakrpama (patch).

U slučaju da je potrebno testirati aplikaciju na drugoj platformi, potrebno je imati instaliran Unity alat za željenu platformu. U slučaju da je to Mac OS, tada je potrebno imati zasebnu instalaciju Unity-ja na željenom operacijskom sustavu da bi se mogla izgraditi aplikacija za taj sustav.

4.2.1 Editor

Unity Editor je glavni alat za razvoj (slika 4.1). U njemu se radi većina razvoja oko vizualnih elemenata i interakcije između istih. Glavne komponente uređivača su sljedeće:

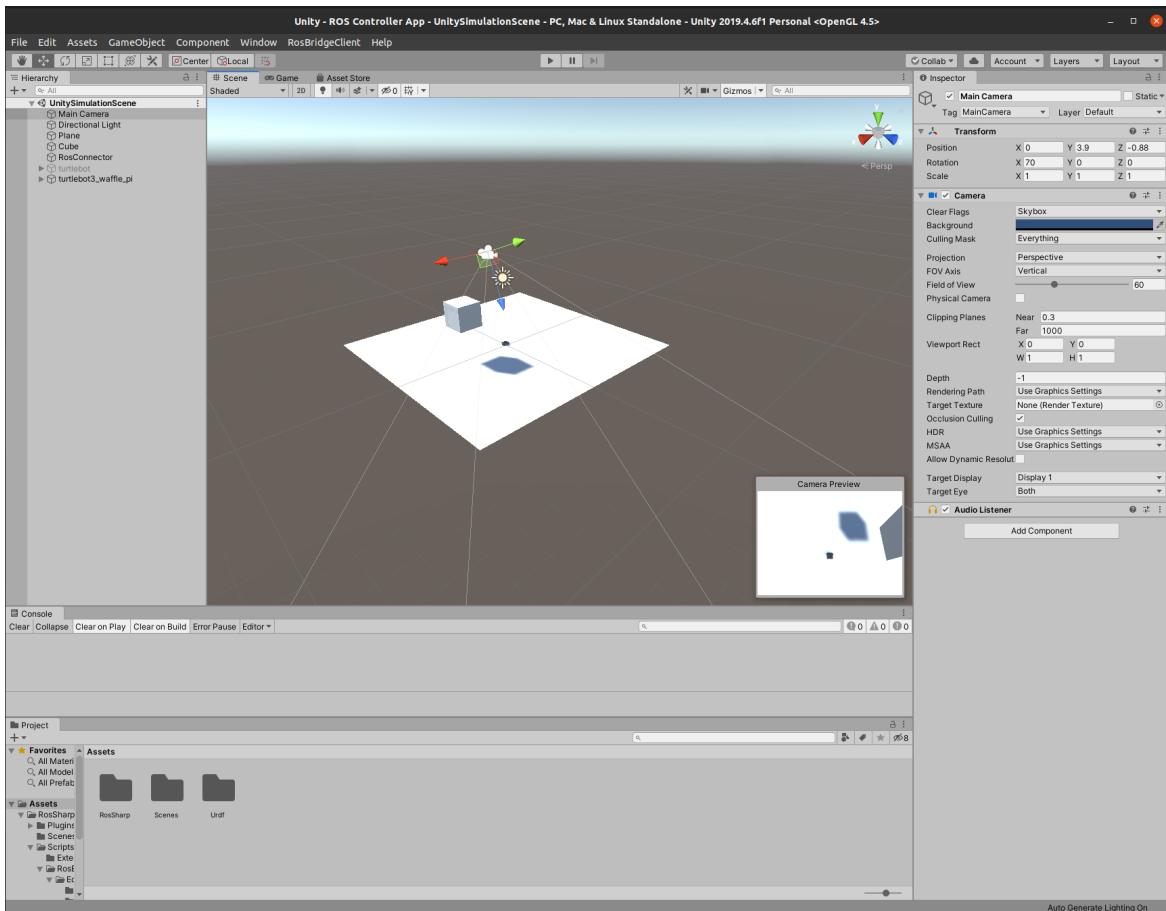
1. Hierarchy (hijerarhija) - Hijerarhijski prikaz svih elemenata u trenutnoj sceni. Unity svoje elemente u sceni naziva GameObject (igrači objekt).
2. Scene (scena) - Glavni prozor gdje se radi sve u vezi s elementima koji se mogu grafički prikazati.
3. Game (igra) - Prozor koji služi kao emulacija igre. Pritisom na "Play" gumb pokreće se igra i ovaj pokreće se ovaj prozor gdje se može igrati i vidjeti što i kako radi nakon izrade u prozoru scene.
4. Inspector (inspektor) - Nakon odabira određenog elementa iz hijerarhije (element se također može odabrati i u sceni), ovdje se prikazuju sve komponente

Poglavlje 4. Programske alati

nadodane na taj odabrani element tj. GameObject. Mogu se dodavati razne komponente koje Unity pruža, tipa prikaz slika i teksta, animacije, efekti i još mnogo toga, ali i skripte koje sama osoba koja razvija softver može napisati.

5. Console (konzola) - Mjesto gdje se ispisuju sve poruke, upozorenja i greške.
6. Project (projekt) - Ovime se može upravljati arhitekturom projekta. Od klasičnog stvaranja mapa i datoteka, imenovanja i ostalog, do dodavanja specifičnih Unity dodataka.
7. Ostalo - Meni traka u kojoj se mogu pristupiti svim ostalim postavkama (uključujući i već navedenim stavkama). Dodatni alati se mogu postaviti kao aktivni i vidljivi, npr. pristup Asset Store-u, panel za animacije i animator te ostale stvari koje nisu vezane za zadatok ovog rada.

Poglavlje 4. Programski alati



Slika 4.1 Unity Editor

4.2.2 Skripte

Unity također svojim korisnicima omogućava programiranje vlastitih ili korištenje tuđih skripti. Programiranje se vrši u C# programskom jeziku, koji se izvršava na *Mono* razvojnog okruženju. Također, moguće je skripte programirati u *JavaScriptu*, ali je podrška znatno lošija.

Cilj *Mono* razvojnog okruženja je da omogući korištenje .NET Framework-a na razne operacijske sustave, jer je inače .NET framework razvijen od strane Microsofta samo za Windows OS. Komponente *Mono* framework-a uključuju:

Poglavlje 4. Programske alati

1. C# kompajler - Potpun kompajler, sa svim značajkama od C# 1.0 do 6.0.
2. Mono Runtime [10] - Glavne komponente:
 - Just-in-Time (JIT) kompajler - kompilacija koda tokom izvršavanja programa.
 - Ahead-of-Time (AOT) kompajler - kompilacija koda u nativni kod stroja gdje će se izvršavati, prije njegovog izvršavanja.
 - Čitač knjižnica - omogućuje nam učitavanje vanjskih programske knjižnica.
 - Sakupljač smeća (Garbage collector) - automatsko brisanje objekata u memoriji koji se više ne koriste.
 - Dretveni sustav - omogućava izvršavanje više dretva (threads) istovremeno, pospješuje brzinu i produktivnost određenog programa ako je isprogramirano na pametan način.
 - Interoperabilnost - karakteristika da više programske sustave mogu bez poteškoća međusobno funkcionirati.
3. .NET Framework knjižnica klasa - *Mono* platforma pruža set klasa kao temelj za razvijanje aplikacija. Navedene su klase kompatibilne s Microsoftovim .NET Framework klasama.
4. *Mono* pruža i dodatne klase koje nisu uključene u Microsoftovim baznim klasama koje su posebice korisne za razvijanje Linux aplikacija, npr. Gtk+, Zip, OpenGL, Cairo, POSIX i druge.

Glavne značajke *Mono* radnog okruženja:

- Multi-platformske radne okruženje - Linux, macOS, BSD, Microsoft Windows.
- Multi-jezičan - C#, VB 8, Java, Python, Ruby i još mnogi.
- Kompatibilan s binarnim kodom.
- Kompatibilan s Microsoft APIjem - pokreće ASP.NET, ADO.NET, Silverlight i Windows.Forms.
- Otvorenog koda i besplatan - sav *Mono* sadržaj, uključujući i knjižnice, distri-

Poglavlje 4. Programske alati

biran je koristeći MIT licencu.

- Opsežna pokrivenost - implementacije mnogih popularnih knjižnica i protokola.

Programiranje prilagođenih skripti omogućava kompleksna ponašanja i radnje u igri/softveru kojega se razvija. Gotovo sve akcije koje se može napraviti u Editoru, može se i u skripti, te se time može drastično povećati opseg mogućnosti.

4.3 ROS#

ROS# je set programskih knjižnica i alata otvorenog koda u C#-u koja omogućuje komunikaciju između ROS-a i .NET aplikacija - Unity-ja, razvijen od strane Siemens kompanije. Siemens je kompanija koja se bavi razvijanjem tehnologije za bitne ekonomski industrije (transport, tvornice i sl.).

ROS# je bio primarno razvijen za Windows OS, ali se uspješno može koristiti i na druge operacijske sustave. Paket se može preuzeti s Unity Asset Store-a ili direktno sa službenog Github repozitorija. [11] ROS# je ujedno i glavni alat koji će se koristiti u ovom radu za stvaranje mosta između ROS-a i Unity-a.

Glavni sadržaj ovog paketa je sljedeći:

1. .NET rješenje za RosBridgeClient (knjižnica koja omogućuje spajanje vanjskih aplikacija na ROS sustav), Urdf (robotski modeli) i MessageGeneration (generiranje poruka).
2. ROS paketi korišteni od strane ROS#-a.
3. Unity projekt koji sadrži primjer scenu te RosBridgeClient, Urdf i MessageGeneration ekstenzije za Unity.

4.3.1 RosBridgeClient

RosBridgeClient za spajanje .NET baziranih aplikacija na ROS koristi *rosbridge_suite*. *rosbridge_suite* pruža ROS-u API funkcionalnost za programe koji su izvan ROS sustava. Isti koristi naredbe bazirane na JSON formatu. Transportni sloj je implementiran u *rosbridge_server* paketu koji pruža WebSocket poveznici. [12] WebSocket je konstantna poveznica između klijenta i servera gdje se promet odvija u oba smjera te koristi TCP/IP protokol.

Poglavlje 5

Opis rješenja

Nastavno na dosad navedeno opisat će se aplikacija i njezina struktura, kako je ista napravljena i na kojem principu funkcionira. Tri glavne komponente ovog sustava, kao što je već navedeno, su: ROS, ROS# i Unity. Na slici 5.1 prikazan je dijagram kako sustav izgleda gdje su nam navedene komponente glavni dijelovi dijagrama.

Prvi korak sustava jest pokretanje Gazebo simulacije u ROS-u gdje se simuliра roboata i njegovo okruženje. Alternativa u pravom svijetu bi bila ista osim što ne bismo trebali pokretati Gazebo već pravog roboata na kojemu se također izvršava ROS.

Drugi korak jest Unity odnosno Editor i njegove standalone te mobilne aplikacije koje su implementirane i adaptirane sa istom svrhom i mogućnostima. Što znači da se može bilo koja aplikacija pokrenuti i spojiti na navdeni robotski sustav.

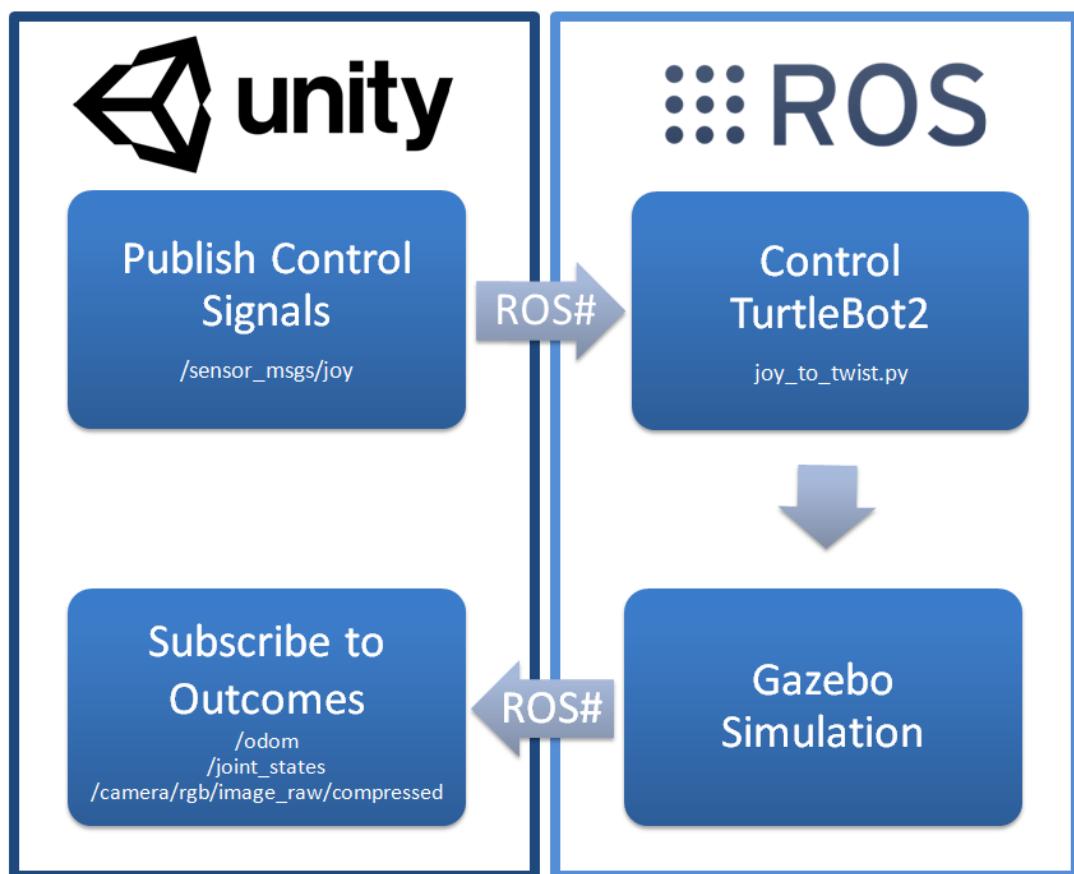
ROS# paket, odnosno most koji spaja ROS i Unity pomoću RosBridgeClient-a otvara vezu između prethodno navedena dva koraka, a koji funkcionira na temelju preplate i izdavanja poruka na ROS teme (eng. topic). Jednom kad se veza otvorila, Unity se može pretplaćivati na ROS teme i izdavati nove poruke na ROS teme.

Na slici 5.1 prikazan je glavni princip prethodno navedenih mogućnosti:

1. Unity se pretplaćuje na ROS teme - povratne informacije, npr. odometrija, slika kamere, laserscan,

Poglavlje 5. Opis rješenja

2. Unity izdaje nove poruke na ROS teme - kontrolne poruke, npr. upravljanje robotom.



Slika 5.1 Dijagram sustava [5]

5.1 Opis sučelja i Unity objekata

U ovoj će se sekciji opisati koji su i čemu služe glavni objekti u korištenim Unity scenama.

5.1.1 Meni

Napravljen je jednostavni inicijalni meni s nekoliko polja za upis:

1. IP adresa - polje za unos IP adrese ROS-a, tj. robota. IP adresu, ako je nepromjenjiva, je dovoljno upisati jednom jer se sprema pomoću Unity značajke *PlayerPrefs* koja služi za spremanje igračevih (korisničkih) postavka.
2. Prefiks robota - opcionalno polje u slučaju da postoji više robota u simulaciji.

Gumb *Connect* vodi na glavnu scenu gdje se vrši spajanje na ROS i gdje započinje sva interakcija. Sljedeće će se navesti svi elementi (objekti) u glavnoj sceni i čemu služe.

5.1.2 Ros Connector

Na glavnoj sceni najbitniji element, tj. objekt, jest **RosConnector** koji prvo bitno služi za otvaranje veze prema ROS-u, ali i za sadržavanje svih skripta kojima je zadaća pretplata ili izdavanje poruka na ROS temu. **RosConnector** sadrži sljedeće relevantne skripte:

1. *Image Subscriber* koji se pretplaćuje na jednu ROS temu kamere, u ovom slučaju se koristi */camera/rgb/image_raw/compressed*.
2. *Laser Scan Subscriber* koji se pretplaćuje na ROS temu laserskog skena (*/scan*).
3. *Map Subscriber* koji se pretplaćuje na ROS temu */map* koju izdaje čvor *slam_gmapping*.
4. *Odometry Subscriber* koji se pretplaćuje na temu */odom* i dohvata odometrijske podatke robota.
5. *Joystick Publisher* izdaje poruke na */joy* ROS temu, koja služi kao joystick kontrola robota.

Poglavlje 5. Opis rješenja

6. *Twist Publisher Static* učitava ulaz gumbova na glavnoj sceni za upravljanje smjerom robota. Isti izdaje poruke na */cmd_vel* ROS temi koja upravlja linearnom i kutnom brzinom robota.

5.1.3 Plane

Plane je 3D objekt koji služi kao podloga (pod ili teren) robotu. Bez podloge bi se trebala isključiti svojstvo gravitacije u Unity-ju, no na taj način se može podloga iskoristiti za projekciju generirane mape okoline robota. Na način kada stavimo prikaz scene iznad navedenog objekta i robota, dobiva se efekt robota koji ide kroz mapu koja se paralelno izrađuje.

5.1.4 Model robota

Model robota se prikazuje kao zaseban objekt u sceni, u ovom slučaju objekt **turtlebot3_waffle_pi**. Isti je generiran prijašnje navedenim alatom za uvoz URDF modela i sadrži podobjekte po svojstvima robota kao na slici 5.2.



Slika 5.2 Model robota u Unity-ju

Pomični podobjekti, npr. kotači, se vrte isto kao i u simulaciji zahvaljujući pomoćnim skriptama ROS#-a koje učitavaju stanja kotača sa simulacije.

Poglavlje 5. Opis rješenja

5.1.5 Canvas

Canvas u Unity-ju je 2D objekt koji većinom služi za slaganje grafičkih komponenta sučelja, npr. gumbovi, tekst ulazi i sl. Jedna od najvećih prednosti Canvas-a je responzivnost. Canvas-u se može definirati bazna rezolucija, koja se onda može skalirati ovisno o rezoluciji uređaja gdje je aplikacija pokrenuta. Isto vrijedi za sve elemente u Canvas-u. Elementi se mogu "usidriti" u nekom kutu ekrana, mogu se širiti i smanjivati ovisno o rezoluciji, mijenjati poziciju ovisno o veličini ekrana i sl.

U ovoj aplikaciji Canvas se sastoji od sljedećih elemenata:

1. *Camera Image* kao što ime govori, ovo je element Canvas-a gdje nam se prikazuje slika s kamere. Slika kamere se učitava kao tekstura te ista preslikava kao *Sprite* na navedeni element koji sadrži polje za sliku. Element je proširen po cijeloj dužini i širini Canvas-a, tako da se ovisno o rezoluciji ekrana skalira.
2. *Control* je objekt koji sadrži podobjekte koji su gumbovi za određivanje linearne i kutne brzine robota.
3. *Laserscan Button* je gumb koji uključuje i isključuje prikaz objekata generiranih laserskim skenom.
4. *Camera Button* je gumb koji mjenja prikaz kamere (topografski prikaz mape i robota te prikaz u prvom licu s kamere robota).
5. *Switch Robot Camera* mjenja prikaz kamere u prvom licu na drugog robota (u slučaju da ima više robota u simulaciji). Ako u simulaciji postoji samo jedan robot, tada je taj gumb isključen.

5.1.6 Multi Robot Control

Multi Robot Control objekt služi samo za pokretanje skripte koja omogućuje prikaz kamera dva robota odjednom.

5.2 Značajke i mogućnosti rješenja

U sljedećoj će se sekciji navesti i opisati značajke i mogućnosti koje se implementiralo u ovom radu.

5.2.1 Kamere

U sceni postoje dvije kamere. Kamera u Unity-ju označava kako se scena prikazuje. Ona može biti iz različitih kuteva, sa različitom širinom i dubinom snimanja, bilo kojom pozicijom snimanja i još mnogo postavka. Jedna će kamera biti postavljena iznad 3D objekata, a druga će biti namještena da snima Canvas - u ovom slučaju pozicija kamere nije bitna jer fiksno snima 2D Canvas.

Prikaz kamere iz prvog lica - Prva značajka na koju se nailazi prilikom pokretanja aplikacije je prikaz kamere iz prvog lica. Slika se u stvarnom vremenu dohvata sa robota te se kao tekstura postavlja na prijašnje navedenom Canvas objektu.

Prikaz kamere iz ptičje perspektive - U ovoj se perspektivi prikazuje 3D model robota na 2D mapi koja se izrađuje s dobivenim podacima iz */map* ROS teme, gdje se izrađuje nova tekstura koja se precrtava na *Plane* objekt. Također su u ovoj perspektivi vidljive sfere (također 3D objekti) koji se crtaju shodno podacima iz */scan* ROS teme.

5.2.2 Laserski sken

ROS teme laserskog skena šalju poruke formata *sensor_msgs/LaserScan* u kojem se nalazi više vrsta podataka, ali je u ovom slučaju bitno float32 polje *ranges*. Problem je što ovo polje zna sadržavati beskonačne brojeve te tada ROS# izbacuje grešku i ne nastavlja s procesiranjem tog polja. Iz toga razloga je bilo potrebno napraviti ROS čvor koji će čitati temu laserskog skena, ROS tema */scan*, filtrirati podatke koji su beskonačni te izdati novu ROS temu sa ispravljenim podacima. Dobiveni podaci se pomoću ROS# skripte *Laser Scan Writer* i *Laser Scan Visualizer* crtaju kao sfere u 3D prostoru oko robota.

5.2.3 Mapiranje

Mapiranje u Unity-ju se vrši na način da se učitavaju podaci iz ROS teme `/map`. Ista šalje poruke tipa `nav_msgs/OccupancyGrid`. Najrelevantniji podaci ove teme su nam širina i dužina mape te int8 polje podataka u kojem se nalazi podaci vjerojatnosti u rasponu od 0 do 100 - vjerojatnost da je jedno skenirano polje zauzeto nekim objektom u prostoru. Kada se vjerojatnost ne može izračunati, u polju podataka bude broj -1. Proces crtanja mape u Unity-ju je sljedeći:

1. Učitava se dužina i širina mape.
2. Inicijalizira se nova varijable za mapu koja će biti tipa `Color` i biti će iste duljine kao i polje podataka iz `/map` teme.
3. Iterira se po tom dobivenom polju podataka te se ovisno o dobivenom podatku u novoinicijalizirano polje boja dodaje nova definirana boja.
4. Nakon iteriranja je potrebno postaviti zastavicu (flag) u `true` koja predstavlja da je potrebno nacrtati novu mapu na sučelju.
5. Unity funkcija `Update` koja se izvršava svako osvježavanje ekrana, provjerava navedenu zastavicu i izrađuje novu teksturu na temelju definiranog polja boja, dužine i širine mape te se ista nova tekstura sprema na glavnu teksturu `Renderer` komponente na `Plane` objektu.

Korištena metoda mapiranja je *SLAM (Simultana Lokalizacija i Mapiranje) gmapping* koja je bazirana na podacima laserskog skena i pozicije robota. Ista je kreator prijašnje navedenih *Occupancy Grid* podataka (mreža popunjenošću) tj. mape. Mapa se ažurira u intervalu od 4 sekunde.

Ispunjavanje novog polja boja u petlji je vrlo ne optimiziran pristup. U aplikaciji se osjećao trzaj u izvršavanju tijekom izrade mape, pa se kao rješenje na to izvršavanje funkcije koja sadrži petlju izvršava kao novi *Task* koji u C# označuje asinkronu operaciju na novoj dretvi. Time se drastično smanjio trzaj u aplikaciji.

5.2.4 Upravljanje

Upravljanje robotom se može vršiti na dva načina:

- Korištenjem gumbova na sučelju - Svaki gumb inkrementira ili dekrementira brzinu za definirani korak. Trenutno definirani korak za linearu brzinu iznosi 0.05, a za kutnu 0.02. Svakom promjenom se na */cmd_vel* ROS temi šalje poruka tipa *geometry_msgs/Twist* s novom brzinom. Poruka sadrži Vector3 tip varijable za linearu i kutnu brzinu. */cmd_vel* ROS tema proslijeđuje naredbe brzine samom robotu.
- Kombinacijom tipka (w, a, s, d) ili tipka strelica - Unity pomoću ROS# pomoćnih skripti koje učitavaju promjenu u ulazu *Input Manager-a*, pretvara ulaze u upravljačku naredbu za */joy* ROS temu. Nakon toga ROS# čvor *joy-to-twist* pretvara poruke */joy* ROS teme u poruke formata *geometry_msgs/Twist* te i šalje na ROS temu */cmd_vel*. Unity *Input Manager* je dio postavka gdje se mogu konfigurirati načini ulaza naredba u aplikaciju.

Samo se jedna od navedenih metoda može koristiti odjednom iz razloga što obe metode šalju poruke na istu ROS temu (*/cmd_vel*) pa će u slučaju korištenja obe metode, metoda joysticka ili tipka premostiti metodu gumbova.

Povratna informacija s */odom* ROS teme se koristi za ažuriranje odometrijskih podataka robotskog modela u Unity prostoru.

5.2.5 Prikaz s više robota

U svrhu istraživanja, omogućeno je da se mogu prikazivati slike kamera u simulaciji gdje postoje dva robota iste vrste. Kao primjer je uzeta i adaptirana Turtlebot3 simulacija s više robota.

U početnom izborniku potrebno je upisati prefiks ROS teme ispred teme robota, npr. postoji simulacija s više Turtlebot-ova gdje svaki Turtlebot ima svoje ROS teme koje su inače istog naziva, njima je potrebno dodati prefiks ispred naziva ROS teme da bi se znalo na kojeg Turtlebot-a se ta ROS tema odnosi (slika 5.3). Prefiks je potrebno definirati u glavnoj *launch* datoteci simulacije kao što je u sljedećem isječku

Poglavlje 5. Opis rješenja

XML koda gdje je prefiks string *tb* u *default* svojstvu argumenata.

```
<launch>
  <arg name="model" default="$(env TURTLEBOT3_MODEL)" doc="model type
[burger, waffle, waffle_pi]"/>
  <arg name="first_tb3" default="tb1"/>
  <arg name="second_tb3" default="tb2"/>
</launch>
```

Ova je funkcija napravljena na način da u sceni postoji dodatni neaktivni *ROS-Connector* i model robota, koji se ovisno o ulazu na glavnom izborniku uključuje. Pri pretplaćivanju pojedinačnog robota na ROS teme, u glavnoj se ROS# *Unity Subscriber* skripti provjerava broj robota te se u ovom slučaju dodaje spomenuti prefiks u ROS temu. Promjena robota (kamere) se vrši na način da se uključuje kamera jednog robota a isključuje kamera drugog robota a obe kamere su namještene kao glavni prikaz.

Pri pokretanju i spajanju na simulaciju, prijašnje navedenim gumbom moguće je mijenjati pogled s jednog robota na drugi. U ovoj se simulaciji roboti kreću sami te su ostale funkcije onemogućene.

5.2.6 RQT graf sustava

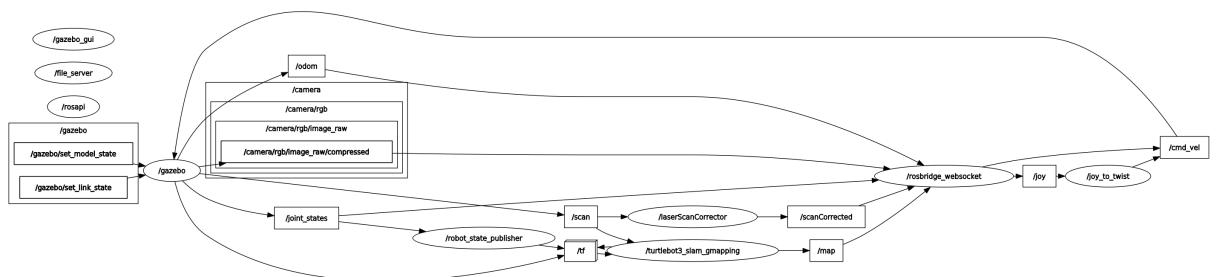
Na slici 5.4 prikazan je cjelovit RQT graf sustava. *rqt-graph* je grafički alat za prikaz ROS grafa pokrenutog sustava/aplikacije. U njemu su prikazane poveznice između pokrenutih ROS tema i čvorova.

U grafu je vidljivo da sve ROS teme s povratnim informacijama idu u */ros_websocket* a iz njega odlaze poruke u ROS teme za upravljanje robotom.

Poglavlje 5. Opis rješenja

```
/tb1/camera/parameter_updates  
/tb1/camera/rgb/camera_info  
/tb1/camera/rgb/image_raw  
/tb1/camera/rgb/image_raw/compressed  
/tb1/camera/rgb/image_raw/compressed/parameter_descriptions  
/tb1/camera/rgb/image_raw/compressed/parameter_updates  
/tb1/camera/rgb/image_raw/compressedDepth  
/tb1/camera/rgb/image_raw/compressedDepth/parameter_descriptions  
/tb1/camera/rgb/image_raw/compressedDepth/parameter_updates  
/tb1/camera/rgb/image_raw/theora  
/tb1/camera/rgb/image_raw/theora/parameter_descriptions  
/tb1/camera/rgb/image_raw/theora/parameter_updates  
/tb1/cmd_vel  
/tb1 imu  
/tb1/joint_states  
/tb1/odom  
/tb1/scan  
/tb2/camera/parameter_descriptions  
/tb2/camera/parameter_updates  
/tb2/camera/rgb/camera_info  
/tb2/camera/rgb/image_raw  
/tb2/camera/rgb/image_raw/compressed  
/tb2/camera/rgb/image_raw/compressed/parameter_descriptions  
/tb2/camera/rgb/image_raw/compressed/parameter_updates
```

Slika 5.3 Primjer ROS tema s više robota



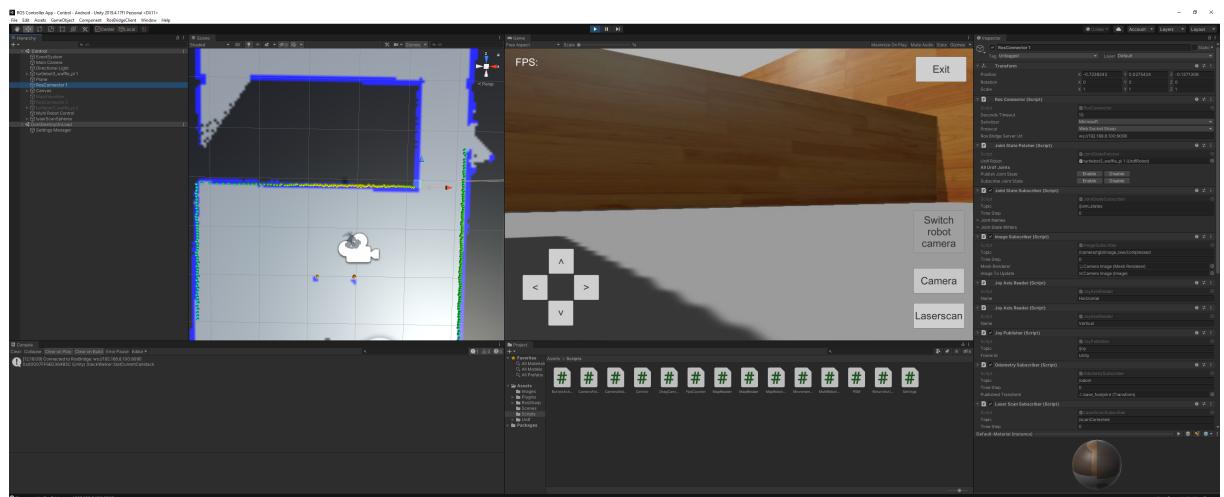
Slika 5.4 RQT graf sustava

Poglavlje 6

Rezultati

6.1 Aplikacija

Uspješno su napravljene funkcionalne aplikacije za sve željene platforme (Windows, Linux i Android). Razvijanje sveukupnog sustava vršilo se na Linux Ubuntu operacijskom sustavu, a za ostale platforme napravilo se samo potrebne promjene, izgrađivanje i testiranje aplikacije. Na slici 6.1 prikazana je aplikacija u Unity Editor-u.



Slika 6.1 Aplikacija u Unity Editor-u

Poglavlje 6. Rezultati

Unity podržava WebGL, pa je i to pokušano napraviti, ali neuspješno. Pretpostavka ovog neuspjeha leži u tome što Unity WebGL koristi *WebAssembly* tehnologiju, koja ne podržava uvijek sve module koje se želi koristiti. *WebAssembly* je noviji tip koda koji se može izvršavati na modernim web preglednicima. Isti je low-level programski jezik sličan *assembleru* u binarnom formatu koji se izvršava sa sličnim performansama kao u nativnoj aplikaciji. On omogućuje aplikacije koje su napisane u C-u, C++-u, C#-u i Rust-u da se prekomponiraju i omogući im se izvršavanje na web-u [13].

6.1.1 Linux i Windows

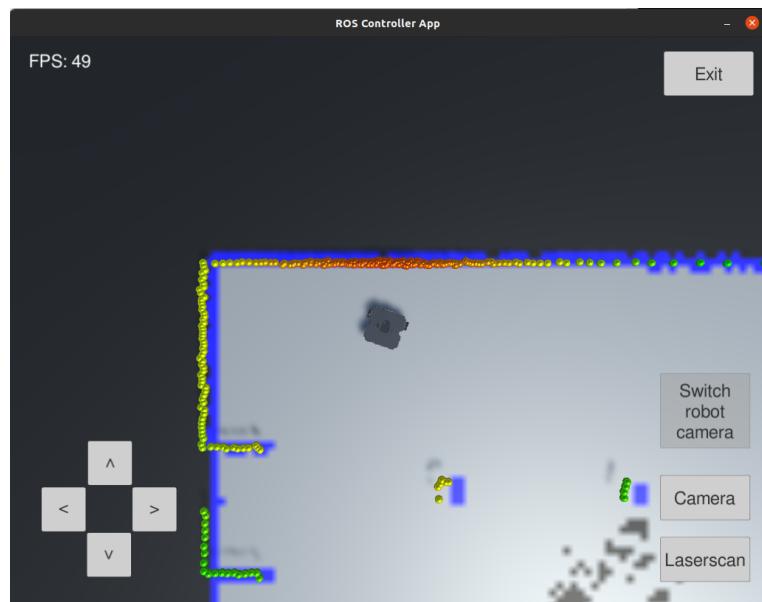
Linux i Windows desktop aplikacije su po izgledu iste, ali se razlikuju u performansama. Windows se pokazao najlošiji u izvedbi aplikacije, unatoč puno superiorijim hardverom. Linux Ubuntu u drugu ruku, unatoč što se na njemu izvršavala i simulacija, performanse nisu padale. U tablici 6.1 vidljive su razlike u hardveru, gdje su Windows komponente, komponente stolnog računala pa su puno moćnije te rade na višoj frekvenciji.

Tablica 6.1 Windows i Linux hardver računala

Komponenta	Windows	Linux Ubuntu (prijenosno računalo)
Procesor	Intel Core i7-10700 (8 jezgri, 16 dretvi)	Intel Core i7-9750H (6 jezgri, 12 dretvi)
Grafički procesor	NVIDIA GeForce GTX 1660 6GB Super	NVIDIA GeForce RTX 2060 6GB mobile
RAM	16GB XMP	16GB

Na slici 6.2 prikazan je pogled iznad objekata u sceni gdje obojane sfere prikazuju podatke laserskog skena kojima je intenzitet boje sve jači što je robot bliže predmetu u prostoru, dok je podloga ispod robota i sfera generirana mapa. Slika 6.3 prikazuje pogled iz kamere robota - u ovom načinu rada aplikacija bude najfluidnija zbog konstantnog dotoka informacija (slike) koja zahtjeva minimalno dodatno procesiranje sa strane aplikacije.

Poglavlje 6. Rezultati



Slika 6.2 Linux aplikacija - mapa, robot i laserski sken



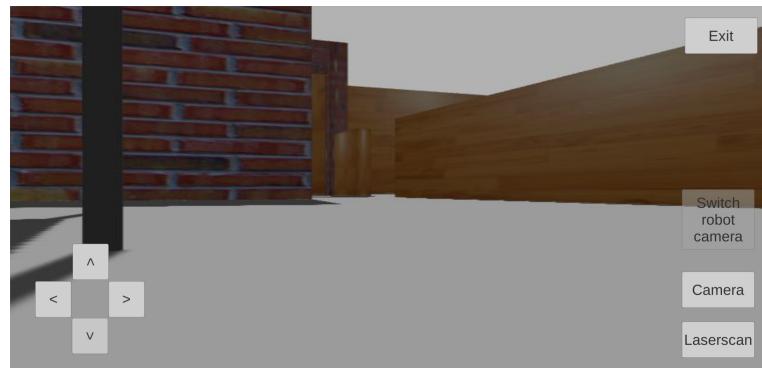
Slika 6.3 Windows aplikacija - pogled iz kamere

Poglavlje 6. Rezultati

6.1.2 Android

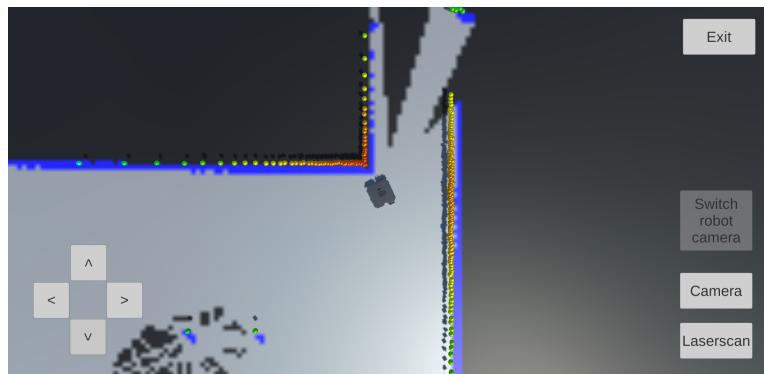
Android verzija aplikacije zahtjevala je dodatnu adaptaciju da bi uspješno funkcionalala. Preplate na ROS teme su radile bez dodatnih modifikacija, no upravljanje robotom tj. slanje poruka na ROS teme zahtjevalo je novu vrstu upravljanja - tu se kao rješenje prikazala metoda upravljanja gumbovima. S obzirom da spajanje tipkovnice na pametni telefon nije najbolje rješenje, donesena je odluka da se napravu gumbovi za upravljanje na samom grafičkom sučelju aplikacije. Još jedno moguće rješenje bilo bi koristiti senzore mobilnog telefona tj. brzinomjer i žiroskop. Vrlo zanimljiva stvar kod Android verzije je ta što radi bolje od Windows verzije, unatoč limitiranom hardveru. Aplikacija je testirana na Samsung Galaxy A8 uređaju koji raspolaže 4GB RAM-a, Mali-G71 grafičkom karticom i procesorom s 8 jezgri, 2 na 2.2GHz a ostale na 1.6Ghz, što je neusporedivo s dva navedena računalima. Razlog u dobim performansima na mobilnom uređaju leži u tome što se Unity jako usredotočuje na razvoj mobilnih igara, pa su se potrudili dobro optimizirati proces izrade i izdavanja svojih produkata na mobilnim platformama.

Na slikama 6.4 i 6.5 prikazane su snimke zaslona s mobilnog uređaja, gdje se vidi iste značajke kao kod računalnih verzija.



Slika 6.4 Mobilna aplikacija - mapa, robot i laserski sken

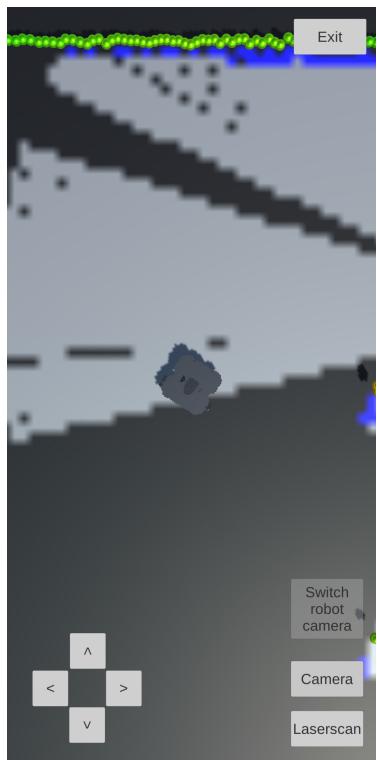
Poglavlje 6. Rezultati



Slika 6.5 Mobilna aplikacija - pogled iz kamere

Na slici 6.6 prikazana je ista scena samo u okomitom radu mobilnog uređaja, gdje se vidi kako elementi sučelja drže omjer i prilagođavaju se ekranu. Potrebno je napomenuti i da se nije mijenjalo ništa na sučelju pri adaptaciji desktop i mobilne aplikacije već je to značajka Unity-ja koji skalira i adaptira sučelje temeljem veličine ekrana, uz prepostavku da su postavke dobro namještene od strane osobe koja je razvijala frontend u Unity-ju.

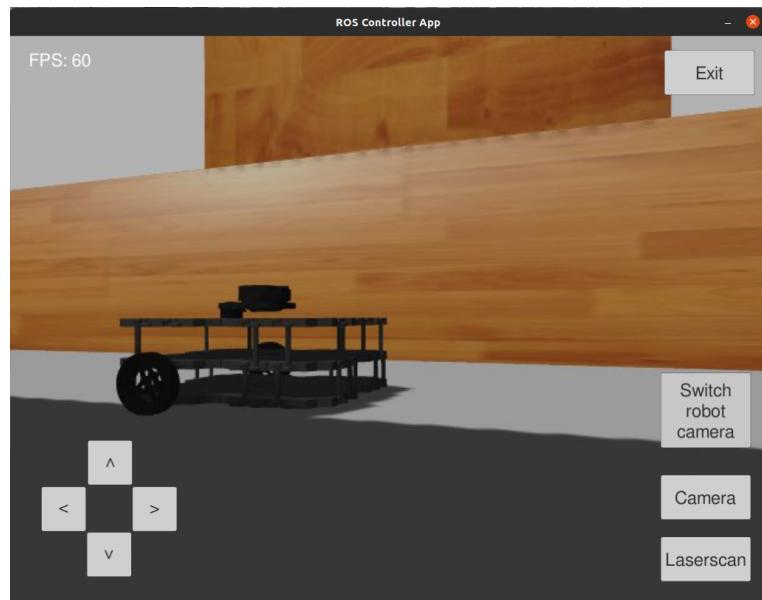
Poglavlje 6. Rezultati



Slika 6.6 Mobilna aplikacija - okomita orijentacija uređaja

6.2 Više robotski prikaz

Na sljedećoj slici, 6.7, prikazan je pogled s kamere jednog od dvaju robota u simulaciji. Značajka prikaza kamera s oba roboata radi isto na svim platformama.



Slika 6.7 Standalone aplikacija - simulacija s dva roboata

6.3 Problemi i poteškoće

Tokom cijelog razvijanja sustava bilo je više problema i poteškoća, od raznih inkompatibilnosti pa do ne funkciranja određenih elemenata, ali najbitnija bi bila dva problema u krajnjem rezultatu: performanse i pozicioniranje mape u Unity-ju.

Jedan od ostalih problema bio bi Unity Editor u Linux operacijskom sustavu. Unatoč tome što kroz godine podrška za Linux verziju Unity-ja je postala dobra te napravljena je stabilna verzija, teško je ne primjetiti poneke manjkavosti. Jedna od tih je slučaj da u procesu implementiranja rješenja, projekt se u Linux-u više nije mogao pokrenuti, dok isti projekt u Windows-u je radio bez grešaka.

6.3.1 Performanse

Kako se već napomenulo, performanse u Windows operacijskom sustavu su najlošije, dok su u ostala dva operacijska sustava solidne, no nisu savršene. Analiza broja ažuriranja slike u sekundi (FPS-ova - Frames Per Second), upućuje da nije problem u tome (tablica 6.2). Mogući problem bi bio u tome kako pojedina aplikacija procesira dobivene podatke zbog pretplaćivanja na ROS teme koje stalno šalju nove poruke, no procesiranje tih poruka vrši ROS# i njegove skripte.

Tablica 6.2 FPS usporedba

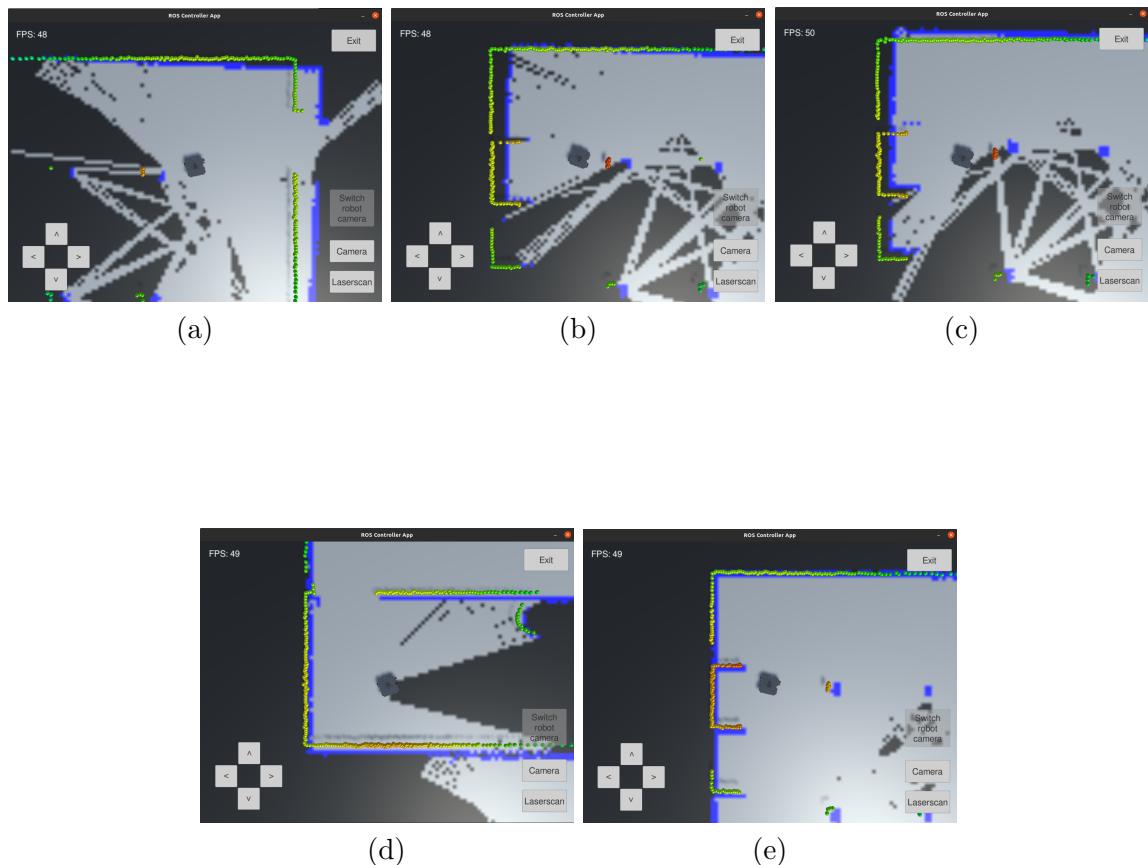
Android	Windows	Linux Ubuntu (prijenosno računalo)
10 - 100	konstantno oko 99	100 - 1000 (integrirani ekran), manje od 100 uz vanjski monitor

6.3.2 Pozicioniranje mape u Unity-ju

Pozicioniranje mape u Unity-ju podrazumijeva na koji se način slika mape nacrtan na *Plane* objekt. Problem ovdje je taj što se je relativno ograničeno zbog načina čitanja *nav-msgs/OccupancyGrid* podataka i slijedno tome crtanjem teksture gdje je vrlo teško napraviti precizan pomak.

Mapa se generira sukladno SLAM gmapping-u pa je ona većinom točna. No kad se pozicija mape poremeti, daljnjim skeniranjem (šetanjem) prostora ona se većinom

Poglavlje 6. Rezultati



Slika 6.8 Koraci mapiranja

vrati u normalnijim okvirima (ilustracija 6.8). Također, testiranjem se utvrdilo da je pozicija robota točna u Unity prostoru.

Poglavlje 7

Zaključak

U ovom se radu razvila aplikacija za upravljanje robotom i mapiranje prostora koristeći SLAM gmapping. Paralelno s upravljanjem robota generira se 2D mapa prostora, nalik tlocrtu zgrade. Također, omogućeno je generiranje sfera iz podataka laserskog skena, kao i prikaz iz prvog lica kamere robota. U slučaju više robota u simulaciji, moguća je promjena perspektive s jedne kamere robota na kameru drugog robota.

Aplikacija je rađena isključivo koristeći Turtlebot3 simulaciju. Za adaptaciju na drugu vrstu robota trebalo bi biti dovoljno učitati novi URDF model te eventualno izmijeniti ROS teme u *RosConnector-u* u slučaju da se razlikuju.

Aplikacija je izgrađena i testirana na tri platforme: Windows, Linux Ubuntu i Android. Moguće je uz minimalne promjene aplikaciju izgraditi i za Mac OS. Performanse aplikacija nisu savršene kao što je navedeno u zadnjem poglavljtu rada, no aplikacija za Windows je drastično lošija od ostalih iako je sve praktički isti kod.

ROS# se pokazao kao alat s vrlo velikim potencijalom za izradu konkretnijih aplikacija, kao i za edukacijske svrhe kao te za entuzijaste koji rade s Unity razvojnim okruženjem.

Zaključno, glavni cilj ovog rada - spajanje robota na Unity i implementiranje multiplatformske aplikacije, dodatno podiže mogućnosti ROS-a i Unity-ja koji zajedno mogu dovesti do vrlo zanimljivih i korisnih rezultata.

Bibliografija

- [1] IEEE. Turtlebot 3. , s Interneta, <https://spectrum.ieee.org/automaton/robotics/robotics-hardware/review-robotis-turtlebot-3> , 07. siječnja 2021.
- [2] prirucnici.hr. Intel® joule 570x na popratnoj ploči. , s Interneta, <https://www.prirucnici.hr/intel/joule-570x-developer-kit/priru%C4%8Dnik> , 07. siječnja 2021.
- [3] Robotis. Lds-01. , s Interneta, <https://www.robotis.co.uk/360-laser-distance-sensor-lds-01.html> , 07. siječnja 2021.
- [4] Intel. Intel® realsense camera r200 slika i specifikacije. , s Interneta, <https://software.intel.com/content/www/us/en/develop/articles/intel-realsense-data-ranges.html> , 07. siječnja 2021.
- [5] Siemens. Ros# gazebo simulacija. , s Interneta, https://github.com/siemens/ros-sharp/wiki/User_App_GazeboSimulationExample , 30. prosinca 2020.
- [6] Intel. Intel® joule 570x. , s Interneta, <https://ark.intel.com/content/www/us/en/ark/products/96414/intel-joule-570x-developer-kit.html> , 07. siječnja 2021.
- [7] ——. Intel® realsense camera r200 specifikacije. , s Interneta, <https://ark.intel.com/content/www/us/en/ark/products/92256/intel-realsense-camera-r200.html> , 07. siječnja 2021.
- [8] Ros službene stranice. , s Interneta, www.ros.org , 17. rujna 2020.
- [9] U. Technologies. Unity asset store. , s Interneta, <https://assetstore.unity.com> , 22. rujna 2020.
- [10] M. Project. Mono. , s Interneta, <https://www.mono-project.com/docs/about-mono/> , 21. rujna 2020.
- [11] Siemens. Ros#. , s Interneta, <https://github.com/siemens/ros-sharp> , 23. rujna 2020.

Bibliografija

- [12] ROS. RosbridgeSuite. , s Interneta, http://wiki.ros.org/rosbridge_suite , 03. siječnja 2021.
- [13] MDN. WebAssembly. , s Interneta, <https://developer.mozilla.org/en-US/docs/WebAssembly> , 03. siječnja 2021.
- [14] Microsoft. .NET Core instalacija. , s Interneta, <https://docs.microsoft.com/en-us/dotnet/core/install/linux-ubuntu#2004-> , 24. rujna 2020.
- [15] ——. Visual Studio Code konfiguracija. , s Interneta, <https://code.visualstudio.com/docs/other/unity> , 24. rujna 2020.
- [16] M. Project. Instalacija mono radne okoline. , s Interneta, https://www_mono-project.com/download/stable/#download-lin , 24. rujna 2020.
- [17] Robotis. Instalacija turtlebot 3 paketa. , s Interneta, <https://emanual.robotis.com/docs/en/platform/turtlebot3/pc-setup/#pc-setup> , 24. rujna 2020.
- [18] R. W. Tools. Rosbridge. , s Interneta, https://github.com/RobotWebTools/rosbridge_suite , 28. rujna 2020.

Sažetak

Cilj ovog rada bio je napraviti funkcionalnu aplikaciju za upravljanje robotom i mapiranje prostora. Mapiranje se vrši paralelno uz upravljanje robotom. Izrađuje se 2D mapa koja se prikazuje ispod robota. Omogućen je prikaz podataka s laserskog skena u obliku sfera i prikaz iz prvog lica kamere robota. U svrhu istraživanja implementirano je da se u slučaju dvaju robota u simulaciji može mijenjati pogled kamere s jednog robota na drugi. Aplikacija je funkcionalna na tri platforme: Windows, Linux i Android. Performanse aplikacije su dobre, osim na Windows operacijskom sustavu.

Ključne riječi — ROS, Unity, ROS#, upravljanje robotom, mapiranje

Abstract

The objective of this thesis was to make a functional application for robot control and mapping. Mapping is done in parallel with the robot control. A 2D map is being made which is shown under the robot. Laser scan data is displayed in a form of spheres and a first person view from the robot camera was also enabled. For research purposes in the case of two robots in the same simulation, a feature was implemented for switching the camera view from one robot to another. The application is functional on three platforms: Windows, Linux and Android. Performance of the applications is good, except on the Windows operating system.

Keywords — ROS, Unity, ROS#, robot control, mapping

Dodatak A

Konfiguracija radne okoline

U ovom će se poglavlju opisati postupak konfiguriranja radne okoline. Ovo je potrebno iz razloga što većina alata nije testirana na najnovijim Ubuntu i ROS verzijama pa su određene adaptacije bile potrebne.

Instalaciju i konfiguraciju se može podijeliti u nekoliko koraka, od kojih će se pojasniti samo one koji su zahtjevali dodatne korake:

1. Instalacija Ubuntu 20.04 OS-a.
2. Instalacija ROS-a Noetic Ninjemys-a gdje je potrebno pratiti upute na službenim stranicama. Vrši se instalacija potpunog paketa.
3. Instalacija Unity-ja. Dobro je povremeno instalirati noviju verziju jer sadrži korisna ažuriranja.
4. Instalacija Visual Studio Code-a - text editor koji će se koristiti uz Unity za programiranje skripta. Razlog odabira Visual Studio Code-a je taj što je potrebno imati podršku za Unity i mogućnost spajanja i pokretanja alata za otklanjanja pogreška (debugger).
5. Instalacija .NET Core radne okoline za omogućiti rad Unity-ja s Visual Studio Code - podrška za C#. [14]
6. Visual Studio Code konfiguracija za Unity. [15]
7. Instalacija *Mono* radne okoline. [16] Preporučljivo je nakon ovog koraka po-

Dodatak A. Konfiguracija radne okoline

krenuti i naredbu *sudo apt install mono-complete* da bi se instalirali eventualni segmenti koji fale.

8. Instalacija Turtlebot 3 paketa za ROS 1. [17]

A.1 Dodatni koraci

Ovdje će biti navedeni i eventualno pojašnjeni dodatni koraci. Neki od tih su jednostavna instalacija dodatnog paketa, a neki promjene da bi određena stvar mogla proraditi.

Kada je neki alat ili knjižnicu u ROS-u potrebno instalirati iz izvornog koda, to se u osnovi radi na sljedeći način (eventualni alati imaju specificirana potrebna dodatna podešavanja):

1. Preuzimanje i spremanje mape s datotekama izvornog koda u ROS radni folder (workspace - */catkin_ws/src/*) - ova mapa je proizvoljna ali ROS standard je *catkin_ws* u *home* direktoriju Linux Ubuntu OS-a.
2. U korijenskom *catkin_ws* direktoriju pokreće se naredba *catkin_make* koja izgradi sav kod u njemu. Tada se pojave dvije nove mape - *build* i *devel*. Nakon toga treba pozvati izgenerirani *setup.bash* sljedećom naredbom koja omogućava korištenje novo izgrađenih paketa:

```
source /home/user/catkin_ws/devel/setup.bash ili source /opt/ros/noetic/setup.bash
```

- Za omogućiti mapiranje robotske okoline potrebno je dodatni instalirati *slam* pakete za mapiranje. Instalacija se vrši iz izvornog koda kojeg je moguće dohvatiti s git repozitorija paketa [?] gdje se nalazi i drugih paketa za robotsku percepцију.
- Osnovna spona koja omogućuje slanje podataka između ROS-a i Unity-ja je *RosBridge* paket kojeg inače dohvaćamo naredbom *sudo apt-get install ros-noetic-rosbridge-server*. Istoga koristi ROS#. ROS Noetic-u instalacija ovog paketa na klasičan način ne radi, ali više o tome u sljedećem odlomku.
- Za korištenje željenog robota u Unity, prvi korak je unijeti njegov model. Ko-

Dodatak A. Konfiguracija radne okoline

risti se URDF (Universal Robotic Description Format - univerzalni robotski opisni format). URDF je pisan u XML formatu i koristi se za opisati sve elemente opisanog robota.

A.1.1 Uvoz URDF modela u Unity

Za uvoz URDF modela potrebno je pokrenuti određenu *launch* datoteku koja se nalazi u ros-sharp (datotečno prihvatljiv naziv za ROS#) paketu. Datoteka se nalazi u *ros-sharp/ROS/file-server/launch*, odnosno *catkin_ws/src/file-server/launch* direktoriju koja se pokreće *rosaunch publish_description_turtlebot.launch* no prije samog pokretanja potrebno ju je urediti iz razloga što je to samo primjer za Turtlebot 2 robot, koji ima drugačije specifikacije od Turtlebot 3 robota.

Launch datoteke su također pisane u XML formatu i one služe za pokretanje više čvorova odjednom. U datoteci se može podesiti i dodatne parametre za pokretanje određenih čvorova. *Roslaunch* je korišten za pokretanje tih datoteka i to se može učiniti pozivanjem paketa i specifične *launch* datoteke ili direktno pozivanjem *launch* datoteke definiranjem njezine datotečne putanje:

- *roslaunch ime_paketa launch_datoteka*
- *roslaunch ../catkin_ws/src/paket/launch/launch_datoteka*

Osim uređivanja robotskih vrijednosti, potrebno je i urediti i argument *urdf_file* na način da se iz *xacro.py* izbaci *.py* te doda flag *-inorder*. To se mora iz razloga što su sve prijašnje verzije ROS-a bile na Python 2, ali je ROS Noetic na Python-u 3. (slika A.1)

Još jedna promjena koja je potrebna a povezana je s verzijama Python-a je za uspješno pokretanje *RosBridge* poslužitelja. Naime, ako se izvrši instalacija standardnom *apt install* naredbom, *RosBridge* neće raditi jer se kose vrste varijabla (*str* i *byte*) koje su drugačije definirane u svakoj verziji Python-a, pa je iz tog razloga potrebno instalirati cijeli *RosBridge* iz izvornog koda [18] uz namještenu točnu verziju Python-a (2).

Nakon ovih koraka može se pokrenuti Unity i u izborniku odabrati *RosBridgeClient - Transfer URDF from ROS* gdje se otvara prozorčić (slika A.2) u kojemu

Dodatak A. Konfiguracija radne okoline

```
<launch>
  <include file="$(find file_server)/launch/ros_sharp_communication.launch">
    <arg name="port" value="9090" />
  </include>

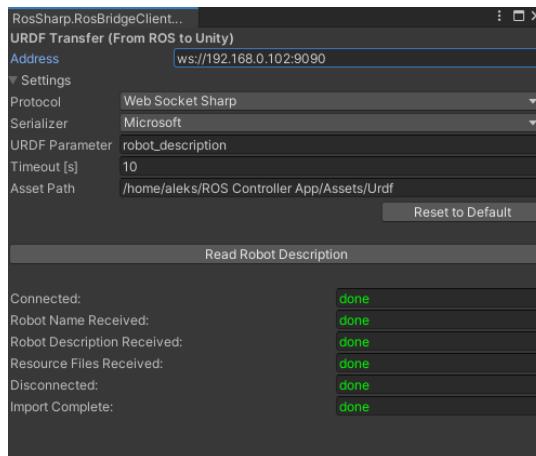
  <arg name="model" default="$(env TURTLEBOT3_MODEL)" />
  <arg name="urdf_file" default="$(find xacro)/xacro --inorder '$(find turtlebot3_description)/urdf/turtlebot3_$(arg model).urdf.xacro'" />

  <!--<param name="robot/name" value="Turtlebot3"/>-->
  <param name="robot_description" command="$(arg urdf_file)" />

</launch>
```

Slika A.1 Launch datoteka za URDF uvoz

je potrebno izmijeniti IP adresu gdje će se pronaći RosBridge poslužitelj. Ostale vrijednosti bi trebale biti dobre po zadanim vrijednostima. Prije spajanja, potrebno je pokrenuti TurtleBot simulaciju i gore navedenu *launch* skriptu. Dovršetkom ovog koraka, u Unity projekt se sprema URDF model kojega se može prikazati i koristiti u scenama.



Slika A.2 URDF uvoz

Za korištenje simuliranog okruženja koristi ste *Gazebo* softver, no iz razloga limitirane kompatibilnosti umjesto zadnjeg Gazebo 11, u slučaju da simulacija ne radi, potrebno je instalirati Gazebo 9 pakete:

Dodatak A. Konfiguracija radne okoline

```
sudo apt install gazebo9-common  
sudo apt-get install libgazebo9-*  
sudo apt install ros-noetic-gazebo-ros-pkgs
```

A.1.2 Dodatno

Dodatne informacije o konfiguiranju dostupne su na službenom ros-sharp repozitoriju u sekciji wiki stranica. [11]

Također, u službenom repozitoriju nalaze se Unity testne scene s kojima se može testirati osnovne funkcionalnosti.

Dodatak A. Konfiguracija radne okoline

A.2 Glavna launch datoteka

```
<launch>
  <include file="$(find
    rosbridge_server)/launch/rosbridge_websocket.launch">
    <param name="port" value="9090"/>
  </include>
  <include file="$(find turtlebot3_slam)/launch/turtlebot3_slam.launch">
    <param name="slam_methods" value="gmapping"/>
  </include>

  <!-- One robot -->
  <include file="$(find
    turtlebot3_gazebo)/launch/turtlebot3_house.launch">
  </include>

  <!-- Multiple robots
  <include file="$(find
    turtlebot3_gazebo)/launch/multi_turtlebot3.launch">
  </include> -->

  <node name="file_server" pkg="file_server" type="file_server" />

  <node name="joy_to_twist" pkg="gazebo_simulation_scene"
    type="joy_to_twist.py"/>

  <node name="rqt_graph" pkg="rqt_graph" type="rqt_graph" />

  <node name="laserScanCorrector" pkg="gazebo_simulation_scene"
    type="laserScanCorrector.py" />
</launch>
```

Dodatak A. Konfiguracija radne okoline

A.3 Ostalo

Ostale relevantne launch datoteke, Unity projekt i drugo biti će priloženi kao zasebne datoteke.