

Diseño e implementación de una interfaz entre las librerías OMPL y nD FMM

TRABAJO FIN DE GRADO

13 de octubre de 2015

Álvaro Muñoz Serrano

Departamento de Sistemas y Automática



Universidad
Carlos III de Madrid



nD FMM: n-Dimensional Fast Marching Methods

OMPL: Open Motion Planning Library



Motivación y objetivos

Marco teórico

Trabajo Realizado

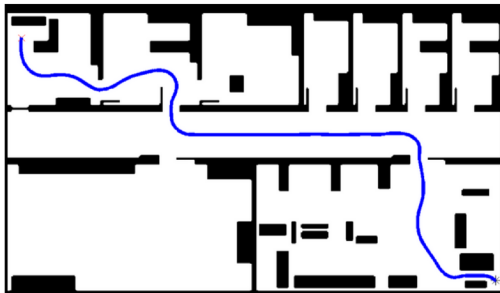
Resultados y conclusiones



Motivación y objetivos

Motivación

Motivación y objetivos





Crear una interfaz que permita complementar las funcionalidades que ofrecen ambas bibliotecas.

- ▶ nD FMM
 - ▶ Cargar entornos y robots 3D
 - ▶ Aplicar orientación de los robots
 - ▶ Visualizar resultados
- ▶ OMPL
 - ▶ Utilizar algoritmos basados en Fast Marching



Marco teórico

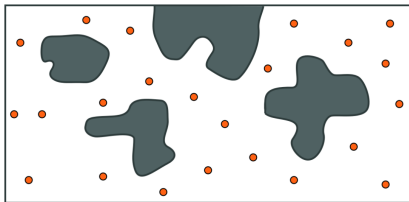


OBJETIVO: Trasladar un objeto de un lugar a otro sin colisionar con obstáculos.

- ▶ Métodos combinatorios
- ▶ Métodos basados en muestreo aleatorio

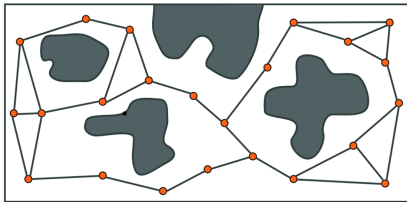
OBJETIVO: Trasladar un objeto de un lugar a otro sin colisionar con obstáculos.

- ▶ Métodos combinatorios
- ▶ Métodos basados en muestreo aleatorio



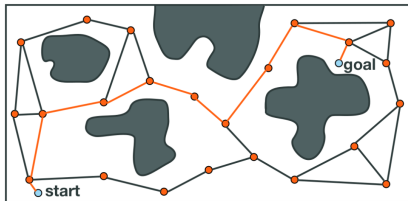
OBJETIVO: Trasladar un objeto de un lugar a otro sin colisionar con obstáculos.

- ▶ Métodos combinatorios
- ▶ Métodos basados en muestreo aleatorio



OBJETIVO: Trasladar un objeto de un lugar a otro sin colisionar con obstáculos.

- ▶ Métodos combinatorios
- ▶ Métodos basados en muestreo aleatorio



Fast Marching Method

Marco teórico

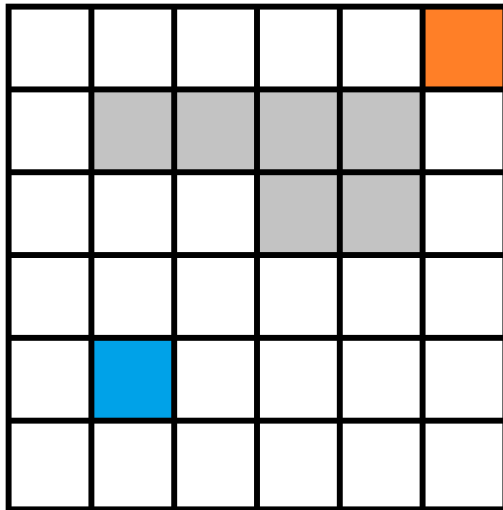


- ▶ El FMM es un método numérico que modeliza el comportamiento de una onda.
- ▶ Se basa en la ecuación Eikonal

$$1 = F(x) |\nabla T(x)| \quad (1)$$

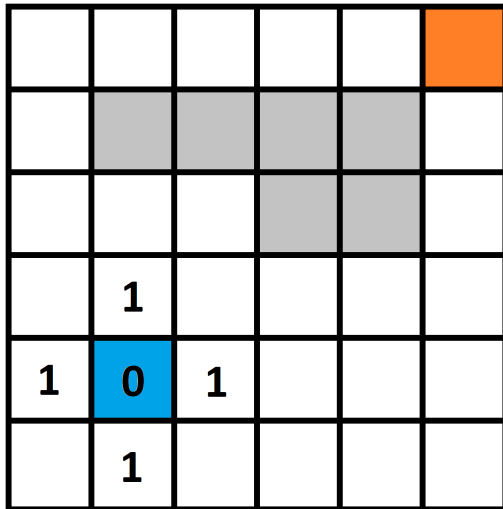
Fast Marching Method

Marco teórico



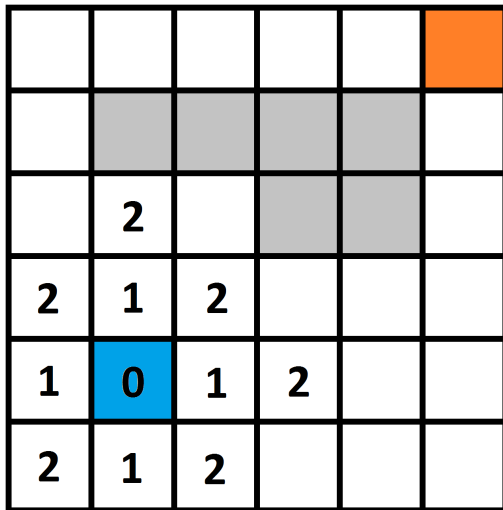
Fast Marching Method

Marco teórico



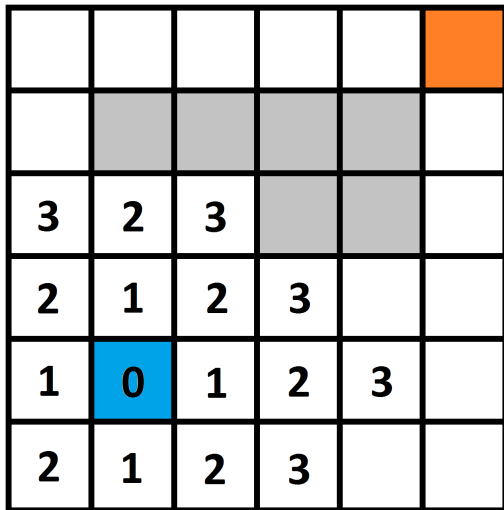
Fast Marching Method

Marco teórico



Fast Marching Method

Marco teórico



Fast Marching Method

Marco teórico



5					
4					
3	2	3			
2	1	2	3	4	5
1	0	1	2	3	4
2	1	2	3	4	5

Fast Marching Method

Marco teórico



5	6	7			
4					7
3	2	3			6
2	1	2	3	4	5
1	0	1	2	3	4
2	1	2	3	4	5

Fast Marching Method

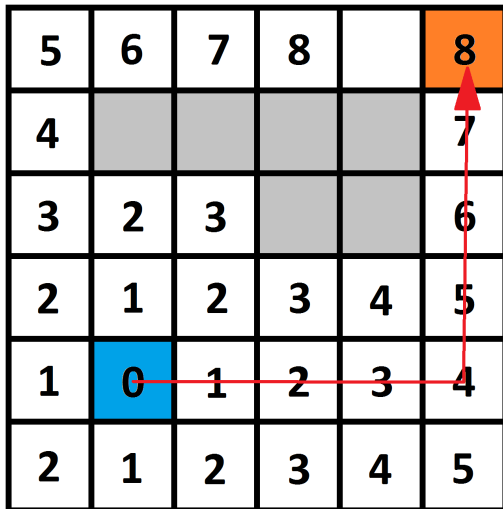
Marco teórico



5	6	7	8		8
4					7
3	2	3			6
2	1	2	3	4	5
1	0	1	2	3	4
2	1	2	3	4	5

Fast Marching Method

Marco teórico



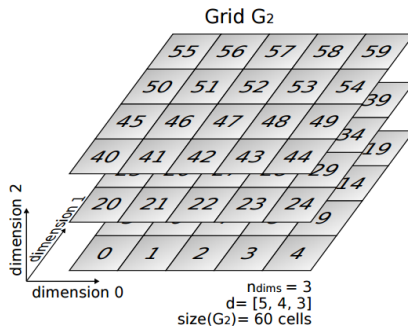
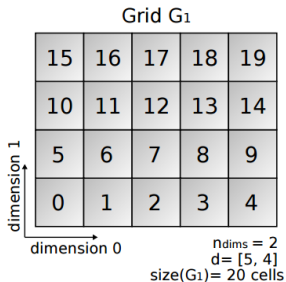


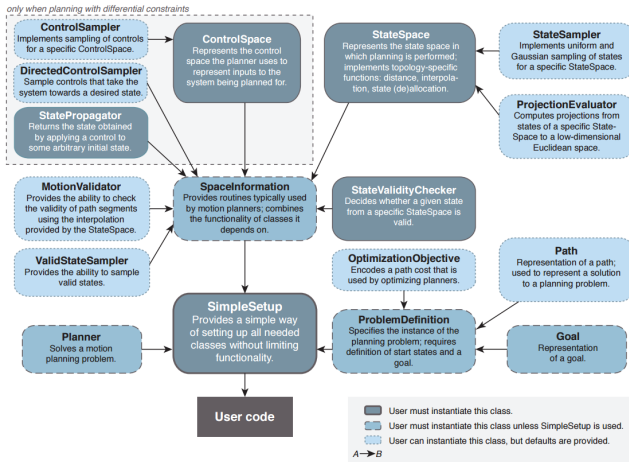
Clases principales de nD FMM

- ▶ nDGridMap: Contiene la información del espacio.
- ▶ Solver: Implementa los algoritmos basados en FMM para la expansión de la onda.
- ▶ GradientDescent: Calcula el camino mediante la aplicación del descenso de gradiente.

Representación del espacio en nD FMM

Marco teórico







- ▶ Describe el espacio de la manera mas general posible
- ▶ Encapsulados en clase StateSpace
 - ▶ RealVectorStateSpace
 - ▶ SO2StateSpace
 - ▶ SO3StateSpace
 - ▶ CompoundStateSpace
 - ▶ SE2StateSpace
 - ▶ SE3StateSpace
- ▶ Los espacios de estados son continuos

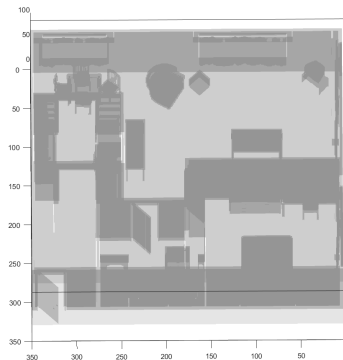


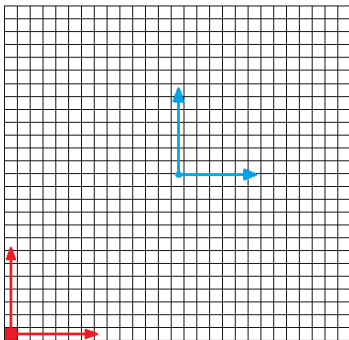
- ▶ Expansión de la OMPL para la resolución de problemas SE(2) y SE(3)
- ▶ SE2RigidBodyPlanning y SE3RigidBodyPlanning
- ▶ Implementa un detector de colisiones
- ▶ Permite cargar archivos COLLADA de entornos y robots en 3D
- ▶ Incluye una interfaz gráfica de usuario

Trabajo Realizado

Conversión de mapas

Trabajo realizado

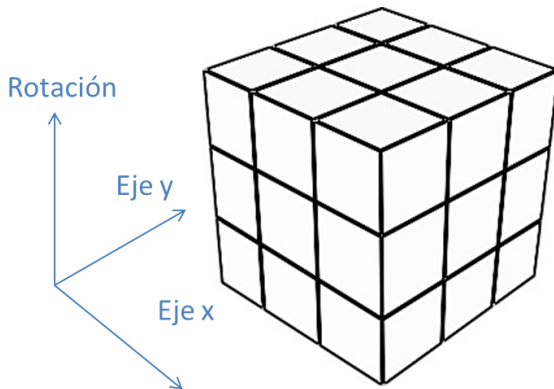




1. Utilizar método $as<T>$ para hacer casting de StateSpace
2. Obtener vector de coordenadas
3. Obtener límites del entorno
4. Unificar ejes de coordenadas
5. Convertir coordenadas a índice en la rejilla

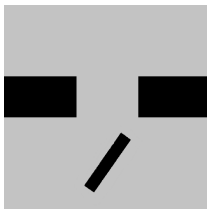
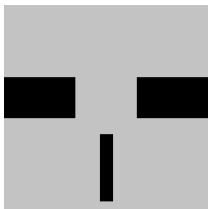
Conversión de la rotación

Trabajo Realizado



Conversión de la rotación

Trabajo Realizado





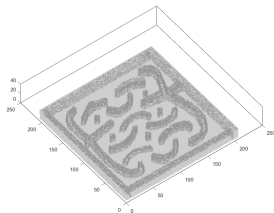
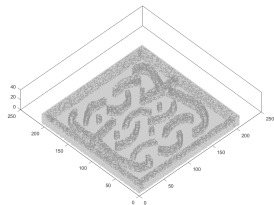
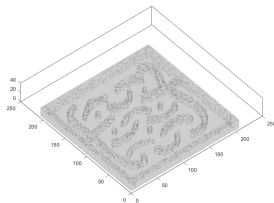
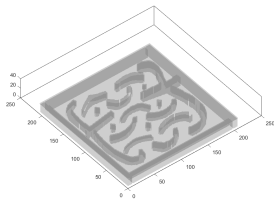
- ▶ No todos los algoritmos requieren mapas exactos
- ▶ Es preferible en algunos casos minimizar el coste computacional
- ▶ Dos tipos de métodos para convertir mapas
 - ▶ Muestreo secuencial
 - ▶ Muestreo aleatorio

Comparación de métodos

Trabajo Realizado



21





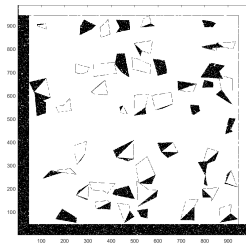
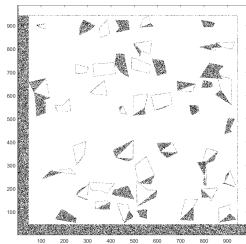
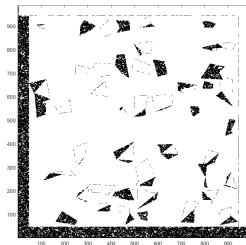
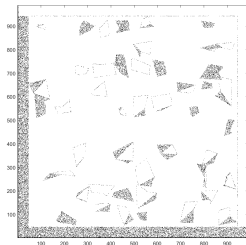
- ▶ Primer método: Uso de StateSampler de OMPL
- ▶ Segundo método: Uso de generador de índices aleatorio
- ▶ Tercer método: Uso de función recursiva para buscar obstáculos

Comparación de métodos aleatorios

Trabajo Realizado



23

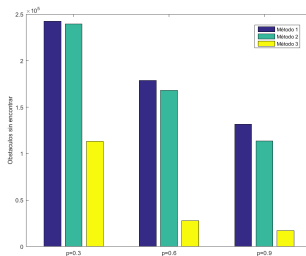
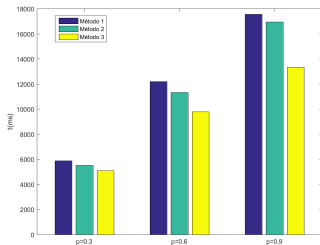


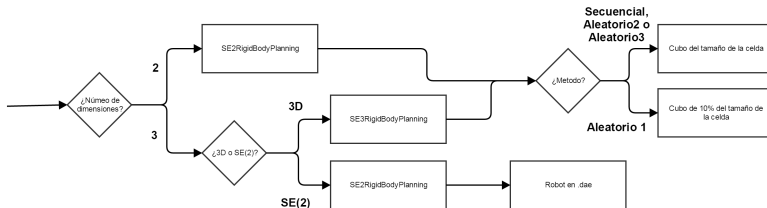
Comparación de métodos aleatorios

Trabajo Realizado



24





► MapLoader

- Cargar mapas en 3D y convertirlos a nDGridMap
- Representar la rotación en la rejilla
- Convertir camino de GradientDescent a *PathGeometric* de OMPL
- Exportar soluciones al formato de OMPL.app

► nDFMM

- Encapsular algoritmos nD FMM
- Instanciar automáticamente todo lo necesario para resolver el problema
- Convertir solución a formato OMPL

Encapsulación de nD FMM

Trabajo realizado



27



Resultados y conclusiones

Resultados obtenidos

Resultados y conclusiones



- ▶ Posibilidad de cargar entornos y robots tridimensionales
- ▶ Adaptación a entornos con rotación
- ▶ Visualización de resultados en la GUI de la OMPL.app
- ▶ Posibilidad de comparación entre métodos de la nD FMM y OMPL en las mismas condiciones

Vídeo de ejemplo

Resultados y conclusiones



¿Alguna pregunta?



Universidad
Carlos III de Madrid