

1. fejezet

Robotvezérlés környezete

1.1. Robotirányítás

Robotirányításhoz szükséges, hogy legyen egy mechanikai rendszer, ez a robot azon részrendszere, amely az akciót valósítja meg. Az akció során szükség lehet a robot mozgatására a környezetben, ezt a helyváltoztató berendezés végzi. Motorok, különböző mechanikai tagok teszik lehetővé a helyváltoztatást. A szenzoros rendszer belső állapota maga a mechanikai rendszer állapota, míg a külső állapot a környezet állapotát jellemzi. Sokféle külső környezeti állapot létezik. Ahhoz, hogy a különböző környezeti tényezőket, például hőmérséklet, fényerősség, mágnesesség, láthatóvá és érzékelhetővé tegyük a robotunk számára, fel kell szerelni a megfelelő szenzorokkal. [1] A dolgozat során egy Mantis Q drónt (1.1. ábra) használunk robotként, a többit szimuláljuk.

1.2. Robot operációs rendszer - ROS

Bármilyen robot rendelkezik különféle eszközökkel amivel érzékelik a világot és mozognak benne. A Robot operációs rendszer egy nyílt forráskódú könyvtárakat és eszközöket kínál a szoftverfejlesztés segítségével robotot, mint hardvert irányító alkalmazások létrehozásához. Hardver absztrakciót, driver-eket, könyvtárakat, megjelenítőket, üzenetek továbbítását, csomagkezelést és más szolgáltatást is nyújt. [3] A ROS node-ok kommunikálni tudnak egymással, a szolgáltatások, hogy kérést küldjenek és választ kapjanak a node-ok között. A *rosservice* szolgáltatással kapcsolódhatunk a ROS szerveréhez. A *roslaunch* utasítás egy *.launch* kiterjesztésű fájl alapján indít egy robotot, a megadott paraméterekkel.



1.1. ábra. Yuneec Mantis Q [4]

1.3. Kommunikáció - Mavros, Mavlink

A MAVLink egy egyszerű üzenetküldési protokoll a drónokkal (és a fedélzeti drónkomponensek között) történő kommunikációhoz. A MAVLink hibrid publish-subscribe és point-to-point tervezési mintát követi. Az adatfolyamok témákként kerülnek elküldésre / közzétételre, míg a konfigurációs alprotokollok, például a missziók vagy a paraméterek point-to-point közötti újraküldéssel. Az üzeneteket az XML fájlok határozzák meg. Minden XML fájl meghatározza az adott MAVLink rendszer által támogatott üzenetkészletet. [2] A MAVLink nagyon hatékony, extrém kicsi az overhead, így QoS célra ideális.

A mavros egy ROS kiegészítő, amely megvalósítja a MAVLink kommunikációját a ROS-t futtató számítógépek, a MAVLink-kompatibilis autopilotok és a MAVLink-kompatibilis Ground Control Station (GCS) között.

1.4. Vezérlő - PX4

1.5. Szimulációs környezet - Gazebo

1.6. Együttes működés

Irodalomjegyzék

- [1] Juhász Ádám: Robotvezérlés telekommunikációs eszközökkel, 2008.
- [2] Mavlink: Mavlink developer guide (2020. május 25.). <https://mavlink.io/en/>.
- [3] ROS: Wiki (2020. május 25.). <http://wiki.ros.org/>.
- [4] Yuneec: Mantis q (2020. május 25.). https://www.yuneec.com/en_GB/camera-drones/mantis-q/overview.html.