# 一种改进的巡视器惯性/视觉组合导航模型

宁晓琳1,2 徐勇志\*[[1]](#footnote-1)

(1 北京航空航天大学仪器科学与光电工程学院, 北京 100191）(2 惯性技术重点实验室，北京 100191)

摘要 惯性/视觉组合导航是行星探测巡视器的一种重要自主导航手段。目前在传统的以惯性与视觉相对运动参数差为观测量的惯性/视觉组合导航模型中，为了得到简单的观测矩阵，惯性相对旋转四元数与平台失准角之间的函数关系往往通过近似处理得到。但当航向角较大时，该近似处理的误差很大，不可忽略。为解决该问题，本文提出了一种不需该近似处理的新观测量误差分析方法，并建立了改进的观测模型。该方法利用含误差的惯性姿态已知的特点，得到了更精确的惯性相对旋转四元数误差表达式，减少了Kalman滤波中惯性与视觉相对旋转差的预测误差。月面仿真和地面实验表明该改进方法相比传统方法可实现更高的导航精度，其中位置精度提高达68%以上。

关键词 惯性导航；视觉导航；组合导航；观测模型；月面巡视器

## 1 引言

惯性导航与视觉导航相结合的导航方法已经成功应用于NASA于2004年发射的“勇气号”和“机遇号”[[1](#_ENREF_1)]、2012年发射的“好奇号”[[2](#_ENREF_2)]以及中国于2013年发射的“玉兔号”[[3](#_ENREF_3)]等行星探测巡视器。本文以月面巡视器为例进行惯性/视觉组合导航相关研究。

惯性/视觉组合导航方法通常基于惯性系统建立状态模型，基于视觉信息建立观测模型，观测量的构建主要包括三种类型：特征点坐标[[4](#_ENREF_4), [5](#_ENREF_5)]、视觉相对运动参数[[6](#_ENREF_6)]、惯性与视觉相对运动参数差[[7](#_ENREF_7), [8](#_ENREF_8)]。其中，以特征点坐标和惯性与视觉相对运动参数差为观测量的传统组合导航观测模型中，为了使观测模型简单，将惯性姿态误差与平台失准角之间函数关系进行了近似处理，导致了位置和姿态导航精度的降低。

本文以相对运动参数差形式观测量的惯性/视觉组合导航方法为例，针对该近似处理研究观测模型的优化方法。首先在典型情况下分析了该近似处理的误差，发现当航向角较大时近似误差可超过平台失准角，不可忽略。然后根据惯性姿态误差与平台失准角的准确函数关系，利用含误差的惯性姿态已知的特点，建立了更精确的观测模型。最后在月面仿真实验与地面实验中验证了所提出的新组合导航模型可实现较传统模型更高的位置、姿态导航精度，是一种有效的行星巡视器导航方法。

## 2 坐标系



图1 导航坐标系

Fig 1 Coordinate frames

本文中所涉及坐标系均定义为右手坐标系，包括：月球坐标系(*m*，）、惯性坐标系(*i*，)、地理坐标系（*t*，)、世界坐标系(*w*，)、本体坐标系(*b*，)、相机坐标系(*c*，)。各导航坐标系关系如图1所示。其中*t*系采用当地东北天坐标系，*w*系定义为初始时刻的*t*系。*b*系以巡视器质心为原点，x轴指向巡视器右方，y轴指向巡视器前进方向。*c*系以左相机光心为原点，x轴沿像素阵列指向右方，y轴沿像素阵列指向下方，z轴沿光轴指向视场方向。

## 3 基于世界坐标系下惯导误差方程的状态模型

以运动参数误差和IMU漂移为状态量：



其中为平台失准角，为速度误差，为位置误差，和分别为陀螺和加计常值漂移。的定义为：



式中为的反对称矩阵，为*b*系相对*w*系的真实姿态矩阵，为惯性姿态矩阵。令表示真实姿态四元数，表示惯性姿态四元数，则将式转化为四元数形式可得四元数姿态误差为：



以世界坐标系下的惯导误差方程作为状态模型[[9](#_ENREF_9)]：



其中和分别为陀螺和加计输出数据，为姿态矩阵。为*w*系相对*i*系的转动角速度，设为月球自转角速度矢量，为初始时刻*m*系到*w*系的旋转矩阵，则的计算方法为：



## 4 基于相对运动参数差的观测模型

首先给出了观测量计算方法和传统观测模型，然后提出了改进的相对旋转差观测模型。由于视觉系统的采样频率低于惯性系统，组合导航系统以视觉采样周期进行信息融合，本文中所指k时刻均以视觉采样周期为基准。

### 4.1 基于相对运动参数差的观测量

定义k时刻本体坐标系相对k-1时刻本体坐标系的相对旋转四元数和平移矢量为相对运动参数。以下先分别介绍视觉相对运动参数、和惯性相对运动参数、的获取方法，然后给出基于视觉与惯性相对运动参数差的观测量计算方法。

#### （1） 视觉相对运动参数

本文采用的双目视觉导航方法[[10](#_ENREF_10), [11](#_ENREF_11)]经过特征点提取[[12](#_ENREF_12)]、立体匹配、特征跟踪得到二维图像特征点，对二维特征点进行三维重建得到相机坐标系下的三维特征点。设k时刻匹配与跟踪成功的N个特征点的相机系坐标为，与分别为空间中同一点在k-1时刻与k时刻相机系下的坐标。由于空间中点的位置相对世界系是固定的，从到的变化是相机系由k-1时刻到k时刻的平移矢量和旋转矩阵导致的，具体关系为：



通过解线性方程组可得到相机坐标系的相对运动参数和。将和转换到本体系可得和：



其中，和分别为相机系到本体系的旋转矩阵和平移矢量。将转化为四元数形式得到。

#### （2） 惯性相对运动参数

组合导航系统得到k-1时刻本体系相对世界系的位置矢量为，姿态四元数为。在和基础上，利用k-1时刻到k时刻的IMU数据，惯性系统进行捷联解算得到k时刻的位置矢量为，姿态四元数为。从到的姿态变化即k-1时刻到k时刻的惯性相对旋转四元数，从到的位置变化即k-1时刻到k时刻的惯性相对平移矢量。综上，惯性相对运动参数计算方法为：





#### （3） 惯性与视觉相对运动参数差

以惯性和视觉相对旋转四元数之差和相对平移矢量之差作为观测量：



其中函数为：



由于对应旋转为小角度，其近似为1，可有效描述该旋转信息。

### 4.2 传统观测模型

为了使观测模型简单，传统INS/VNS组合导航中通常使用以下观测模型[[7](#_ENREF_7), [8](#_ENREF_8), [13-15](#_ENREF_13)]。

#### （1） 相对旋转差的观测方程

建立相对旋转差的观测方程，需首先分析与的关系：



设视觉相对旋转四元数的误差表达式为：



其中和分别为的四元数和欧拉角形式误差。

由和可得惯性与视觉的旋转四元数之差的误差模型为：



取上式的矢量部分得到观测量：



#### （2） 相对平移差的观测方程

将代入定义可得：



设视觉相对平移矢量的误差表达式为：



结合和可得视觉与惯性相对平移矢量差的误差表达式：



#### （3） 传统观测方程

综合和可得传统惯性/视觉组合导航方法的观测方程为：



其中，为相对旋转四元数差的观测矩阵：



从可见传统方法的观测矩阵非常简单。

### 4.3 传统观测模型误差分析

式所采用的惯性姿态误差定义为



其中，为真实姿态四元数，为惯性姿态四元数。比较式与式可见与具有不同的物理意义。

传统观测模型中，为了使式简化，在式中用代替了。该代替为近似处理，近似误差可描述为：



设对应的姿态角为，对应的误差角为：

，

其中，函数将四元数转换为欧拉角。

定义从整体上反映该近似处理的程度：



从式和可见和受姿态和中共六个参数影响，图2基于一些典型情况分析了和的大小，表1描述了图2中各子图所采用的和参数设置。图2的每个子图中仅变化一维姿态角从而独立分析俯仰、横滚和航向的影响，图2(a)、(b)和(c)中均考虑了7种的情况，其中4、5和6曲线重合，图2(d)比较了(c)中为第1种情况时的各维大小。图2(a)和(b)分别反映了-10°~10°的俯仰角和横滚角变化对影响比较小，且7中当只有航向分量时较小。图2(c)表明在为1~6条件下，当航向角大于130°时，均超过100%。图2(d)反映了近似误差主要体现在俯仰与横滚分量中，航向分量较小，这是由于姿态中的俯仰角与横滚角较小的缘故。综上，由图2可得出结论传统方法中式的近似处理误差较大，不可忽略。同时因为主要体现在俯仰与横滚分量中，虽然该近似处理整体误差较大，但在俯仰与横滚不大的情况下影响较小。然而由于不同时刻俯仰、横滚与航向之间存在耦合关系，该近似处理仍将通过积分解算过程进一步影响航向角精度。

表 1 和分析参数设置

Table 1. Parameters setting in analysis of and 

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 子图 | 姿态∕° | | | 平台失准角∕ ° |
| 俯仰角 | 横滚角 | 航向角 |
| (a) | -10~10 | 3 | 100 | 1：[0.02°, 0.02°, 0.02°]；2：[0, 0.02°, 0.02°]；  3：[0.02°,0, 0.02°]；4：[0.02°,0.02°,0]；  5：[0.02°,0,0]；6：[0,0.02°,0] ；7：[0,0,0.02°] |
| (b) | 3 | -10~10 | 100 |
| (c) | 3 | 3 | 0~360 |
| (d) | 3 | 3 | 0~360 | [0.02°, 0.02°, 0.02°] |

E:\惯性视觉导航\我的文档\论文\新误差模型\paper中曲线\黑白\新惯导观测姿态误差定义分析曲线\误差比例-俯仰.emfE:\惯性视觉导航\我的文档\论文\新误差模型\paper中曲线\黑白\新惯导观测姿态误差定义分析曲线\误差比例-横滚.emf

(a)与俯仰角和的关系 (b)与横滚角和的关系

E:\惯性视觉导航\我的文档\论文\新误差模型\paper中曲线\黑白\新惯导观测姿态误差定义分析曲线\误差比例.emf各维误差

(c)与航向角和的关系 (d) 与航向角的关系

图2 与分析曲线

Fig 2 Analysis of  and 

### 4.4 改进的观测模型

针对传统观测模型中的误差分析过程近似处理较大的问题，基于惯性姿态四元数误差与平台失准角的精确关系提出一种新的误差分析方法。新的误差表达式为：



结合式与式，可得新的相对旋转四元数误差表达式如下：



其中，根据四元数乘法规则，函数和的定义分别为：



得到改进的相对旋转差的观测方程：



其中为观测噪声：



由新的观测方程可得到传统观测矩阵中相应的改进形式为：



其中函数定义为取矩阵的右下三角矩阵：



传统观测模型中，通过在式中用代替了，使式简化，得到简单的观测矩阵。新的观测模型利用式的转化，实现了基于精确的惯性姿态误差与之间关系的观测模型建立，从而得到更精确的观测矩阵。

## 5 实验验证

为了对改进的观测模型进行验证，分别进行了月面仿真和地面实验。月面仿真中可以模拟月面的重力加速度、月球自转角速度以及月面场景的纹理特征，而地面实验可以在真实的IMU、双目相机以及物理环境中验证导航方法。

### 5.1 月面仿真实验

仿真IMU数据通过惯导轨迹发生器生成的真实数据与实际测量的噪声叠加得到，导航图像通过基于NASA高清月面图像制作的3D MAX模型生成。

#### （1） 仿真条件

仿真系统中加计漂移为100μg，陀螺漂移为1°/h，IMU采样频率100Hz。双目相机的分辨率为10241024，视场角为45°，基线距离为20cm，相机高度为1.65m，视觉系统的采样频率为0.02Hz。仿真实验时间长93min，运动路程为204.24m。

#### （2） 仿真结果

图3(a)比较了惯性导航和真实的位置轨迹，图中可见惯性导航位置误差发散严重。图3(b)比较了视觉导航、传统组合导航、新组合导航以及真实的位置轨迹，可见视觉导航能够较好跟随真实轨迹，但位置误差积累仍然比较明显，两种组合导航模型位置轨迹均较视觉导航更接近真实轨迹，其中新组合导航模型明显精度高于传统模型。图4比较了两种组合导航模型的位置误差，新组合导航模型在x和y方向上的位置误差估计精度均好于传统方法，尤其是x方向位置误差始终保持在0附近。图5比较了两种组合导航模型的姿态误差，传统方法的俯仰误差和横滚误差波动方差较大，而新方法更为平滑，且新方法的航向角误差发散程度明显低于传统方法。

E:\惯性视觉导航\我的文档\论文\新误差模型\paper中曲线\黑白\仿真实验\导航轨迹.emf

（a）惯性导航位置轨迹 （b）视觉与组合导航位置轨迹

图3 仿真位置轨迹

Fig 3 Simulation positions

组合导航姿态误差

图4仿真位置误差 图5 仿真姿态误差

Fig 4 Simulation position errors Fig 5 Simulation atttiude errors

表2给出了月面仿真实验中各导航方法的终点位置和姿态误差，其中位置误差指标包括位置误差的绝对值以及该绝对值相对运动路程长度的百分比。两种组合导航模型的位置和姿态精度均优于惯性导航与视觉导航。新组合导航模型终点绝对位置误差为0.159m，相对位置误差为0.159m与路程长度204.24m的比值0.079%。新方法的相对位置误差0.079%与传统方法的0.611%相比减小了87.07%。两种组合导航模型的俯仰误差与横滚误差均较小，新模型的航向角误差为-0.221°，其绝对值相比传统方法的0.532°减小了58.46%。

表 2 仿真实验终点位置和姿态误差

Table 2. Simulation final position and attitude errors

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 导航方法 | 终点位置误差 | | 终点姿态误差∕° | | |
| 误差绝对值(m) | 百分比(%) | 俯仰角 | 横滚角 | 航向角 |
| INS | 21386 | 10475 | 0.609 | 0.596 | 1.876 |
| VNS | 4.086 | 2.00 | 1.050 | -0.098 | -6.262 |
| 传统组合 | 1.238 | 0.611 | -0.008 | 0.000 | 0.532 |
| 新组合 | 0.159 | 0.079 | 0.008 | 0.007 | -0.221 |

### 5.2 地面实验

#### （1） 实验条件

本文的地面实验采用KITTI Vision[[16](#_ENREF_16)]的数据集*2011\_09\_30\_drive\_0028*。实验中陀螺漂移为36°/h，加计漂移为1020.4μg，IMU数据采集频率为100Hz。双目相机分辨率为1226×370，基线距离为54cm，高度为1.65m，图像采集频率为10Hz。实验时长8.63分，行驶路程4128.86m。

#### （2） 实验结果

图6(a)比较了地面实验的惯性导航和真实位置轨迹，图中可见惯性导航位置误差发散严重。图6(b)比较了视觉导航、传统组合导航、新组合导航和真实位置轨迹，图中可见两种组合导航模型相比视觉导航位置精度均显著提高，而新组合导航模型位置曲线比传统模型更接近真实轨迹。图7比较了两种组合导航模型的位置误差，新模型各维的位置误差均低于传统方法。图8(a)、(b)和(c)分别比较了两种组合导航模型的俯仰、横滚和航向误差，从图8(a)和图8(b)中可见两种组合导航模型的俯仰误差和横滚误差曲线都在0°附近波动，新方法的波动方差略小。传统方法的航向角曲线在-4°到5°之间波动，而新方法的航向角曲线在-1.2°到1.7°之间波动，精度提高显著。

SINS_traceE:\惯性视觉导航\我的文档\论文\新误差模型\paper中曲线\黑白\地面实验\导航轨迹.emf

（a）惯性导航位置轨迹 （b）视觉与组合导航位置轨迹

图6 地面实验导航位置轨迹

Fig 6 Experiment navigation positions

组合导航位置误差

图7 地面实验位置误差 （a）组合导航俯仰误差

Fig 7 Experiment position errors

 

（b）组合导航横滚误差 （c）组合导航航向误差

图8 地面实验姿态误差

Fig 8 Experiment attitude errors

表3给出了地面实验中各导航方法的终点位置和姿态误差，两种组合导航模型的位置精度和姿态精度相比惯性导航和视觉导航均有所提高。在路程为4128.9m的实验中，新方法的终点位置误差绝对值为5.908m，相对值为0.143%，相比传统方法位置误差0.456%减小了68.6%。新组合导航方法终点姿态误差均低于传统方法，尤其是终点航向误差从0.810°减小到-0.105°。

表 3 地面实验终点位置和姿态误差

Table 3. Experiment final position and attitude errors

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 导航方法 | 终点位置误差 | | 终点姿态误差∕° | | |
| 误差绝对值(m) | 百分比(%) | 俯仰角 | 横滚角 | 航向角 |
| INS | 59906 | 1450.9 | 1.935 | -0.946 | 0.181 |
| VNS | 66.706 | 1.615 | 6.075 | 12.176 | 17.681 |
| 传统INS/VNS | 18.845 | 0.456 | 1.649 | -1.464 | 0.810 |
| 新INS/VNS | 5.908 | 0.143 | -1.381 | 0.648 | -0.105 |

## 6. 结论

以惯性与视觉相对运动参数差为观测量的传统INS/VNS组合导航方法中，为了使观测模型简单，对惯性姿态误差与平台失准角的函数关系做了近似处理。本文首先定量分析了该近似处理的误差，发现当航向角较大时该近似误差可超过平台失准角，不可忽略。然后基于惯性姿态误差与平台失准角的准确函数关系，建立了改进的观测模型。最后通过月面仿真和地面实验验证了所提出的新观测模型位置、姿态精度均优于传统模型，位置误差减小达68%以上。

参考文献

[1] Maimone M, Cheng Y, Matthies L. Two years of visual odometry on the mars exploration rovers [J]. Journal of Field Robotics, 2007, 24(3): 169-186.

[2] Grotzinger J P, Crisp J, Vasavada A R, et al. Mars Science Laboratory mission and science investigation [J]. Space Science Reviews, 2012, 170(1-4): 5-56.

[3] 刘传凯，王保丰，王镓，等. 嫦娥三号巡视器的惯导与视觉组合定姿定位 [J]. 飞行器测控学报，2014，33(3): 250-257.

Liu Chuankai, Wang Baofeng, Wang Jia，et al．Integrated INS and vision based orientation determination and positioning of CE 3 lunar rover [J]．Journal of Spacecraft TT&C Technology，2014，33(3)：250-257.

[4] Mourikis A I, Trawny N, Roumeliotis S I, et al. Vision-Aided Inertial Navigation for Spacecraft Entry, Descent, and Landing [J]. IEEE Transactions on Robotics, 2009, 25(2): 264-280.

[5] Li M, Mourikis A I. Optimization-based estimator design for vision-aided inertial navigation [J]. Robotics, 2013, 241-248.

[6] Tardif J-P, George M, Laverne M, et al. A new approach to vi-sion-aided inertial navigation [C]. Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems. Taipei, Taiwan: 2010, 10: 4161-4168.

[7] Mourikis A I, Roumeliotis S I. On the treatment of relative-pose measurements for mobile robot localization [C]. Proceedings of IEEE International Conference on Robotics and Automation, IEEE, 2006: 2277-2284

[8] Roumeliotis S I, Johnson A E, Montgomery J F. Augmenting Inertial Navigation with Image-Based Motion Estimation [C]. International Conference on Robotics and Automation. 2002: 4326-4333.

[9] TITTERTON D H, WESTON J L. Strapdown Inertial Navigation Technology (2nd Edition) [M]. UK: Institution of Engineering and Technology, 2004.

[10] 王保丰，周建亮，唐歌实，等. 嫦娥三号巡视器视觉定位方法 [J]. 中国科学： 信息科学, 2014, 44(4)：452-460.

WANG BAOFENG, ZHOU JIANLIANG, TANG GESHI, et al. Research on visual localization method of lunar rover [J]. Science China., 2014, 44(4):452-60.

[11] LU W, XIANG Z, LIU J. High-performance visual odometry with two-stage local binocular BA and GPU [C]. Proceedings of the Intelligent Vehicles Symposium (IV), Australia: IEEE, 2013,7: 1107-1112

[12] LOWE D G. Distinctive Image Features from Scale-Invariant Keypoints [J]. International Journal of Computer Vision, 2004, 2: 91-110.

[13] FANG Q, HUANG S X. UKF for Integrated Vision and Inertial Sensors Based on Three-View Geometry [J]. Sensors Journal, IEEE, 2013, 13(7): 2711-2719.

[14] DI CORATO F, INNOCENTI M, POLLINI L. An Entropy-Like Approach to Vision-Aided Inertial Navigation [C]. Proceedings of the Proc of 18th IFAC World Congress, Milano : 2011,8: 13789-13794

[15] CHILIAN A, HIRSCHMULLER H, GORNER M. Multisensor data fusion for robust pose estimation of a six-legged walking robot [C]. International Conference on Intelligent Robots and Systems. 2011: 2497-2504.

[16] GEIGER A, LENZ P, STILLER C, et al. Vision meets robotics: The KITTI dataset [J]. International Journal of Robotics Research , 2013, 11: 1231-1237.

作者简介

宁晓琳，1979年生，2007年获北京航空航天大学精密仪器及机械工学博士学位，研究方向为组合导航。

**An Improved INS/VNS Integrated Navigation Measurement Model for Lunar Rover**

Ning Xiaolin1,2 Xu Yongzhi1

(1. *School of Instrument Science & Opto-electronics engineering, Beijing University of Aeronautics and Astronautics, Beijing, 100191*)

(2.Science and Technology on Inertial Laboratory, Beijing 100191)

**Abstract**：The INS/VNS integrated navigation is an important autonomous navigation method for lunar rovers. Traditional INS/VNS integrated navigation methods which utilize relative motion differences between the inertial and the vision as measurements, make an approximation between the inertial attitude errors and the misalignment angle to simplify the relative rotation measurement model. However, the approximation error can exceed the misalignment angle when the head is large, which cannot be ignored. To solve this problem and improve the navigation accuracies, this paper presents an improved measurement model based on the accurate relationship between the inertial attitude errors and the misalignment angle. Moon-based simulation and Earth-based experiment both demonstrate that the presented method is effective and can achieve higher accuracies of positions and attitudes than the traditional method.

**Key words** Inertial navigation；Vision navigation；Integrated navigation；Measurement model；Lunar rover

1. 国家自然科学基金(61233005)；航天科技创新基金（10300002012117003）；新世纪优秀人才支持计划（NCET-11-0771）；国家留学基金(CSC 201303070248) [↑](#footnote-ref-1)