

Tartalomjegyzék

1. Bevezető	6
2. Bibliográfiai tanulmány	7
2.1. Robotok	7
2.2. Mobilis Robotok Helyváltoztatása	7
2.3. Kültéri mobilis robotok	8
2.4. Robot Operációs Rendszer	10
2.4.1. Új robot integrációja ROS-hoz	12
2.5. Mobilis robotok modellezése	14
2.5.1. Merőleges Nyomóerő (N)	14
2.5.2. Súlypont (X,Y) komponensének a meghatározása	17
2.5.3. Súlypont meghatározása mérésekkel	18
2.5.4. Kerék Dinamikája	18
2.6. Kinematikai Modell	19
2.7. Dinamikai Modell	21
2.8. Robot Platform Sebesség Szabályzása	24
2.8.1. Előírt nyomatékkal	24
2.8.2. Elírt kerekesszögsebességekkel	25
3. A rendszer implementálása	26
3.1. Robot felépítése	26
3.2. Alacsony szintű modulok	27
3.2.1. Microblaze szoftvere	35
3.2.2. FPGA és UART alapú kommunikációs protokoll	37
3.2.3. Paraméterek FPGA modul	38
3.2.4. Kommunikáció sebessége	39
3.2.5. Biztonsági megoldások	39
3.3. ROS	41
3.3.1. Uzenet tipusok (.msg)	42
3.3.2. FPGA kommunikációs modul ROS oldali integráció	45
3.3.3. Előírt értékek	47
3.3.4. Vonatkoztatási Rendszerek	47
3.4. Kerekek Pid Szabalyzo hangolas	50
3.4.1. Kisebbik fokozatban	51
3.5. Pályakövettési feladatok	53
3.6. Meresek	53
3.6.1. Differenciális Forgás Vízszintes Talajon	54
3.6.2. Feloldali kerekek blokolva kavicsos talajon	54
3.6.3. Kavicsos talajon helyben forgás	57

3.6.4.	Márvány padlón helyben forgás	59
3.6.5.	Kavicsos talajon körpályán 50/15	62
3.6.6.	Kavicsos talajon körpályán 50/25	65
3.6.7.	Körpályák összehasonlítása	68
3.6.8.	Homokos Lejtő	68
3.6.9.	Lepcson	70
3.6.10.	Ismeretlen terep térképezése és robot lokalizálása (SLAM)	75
4.	Eredmények Kiértékelése	76
4.1.	Megvalósítások	76
4.2.	Hasonló rendszerekkel való összehasonlítás	77
4.3.	További fejlesztési irányok	77

Ábrák jegyzéke

2.1.	iRobo 510 lánctalpas packbootForrás:	8
2.2.	Négykerekű mobilis platform.Forrás:	9
2.3.	ecorobotix mezőgazdasági robotForrás:	9
2.4.	Spirit nevű Mars járó robot.Forrás:	10
2.5.	ROS kommunikációs mechanizmus szervizhívásokraForrás:	11
2.6.	ROS kommunikációs mechanizmus adatfolyamokraForrás:	11
2.7.	Ros Control modulokForrás:	13
2.8.	Merőleges nyomóerő a talajra <i>4W – SSMR</i> típusú robot esetében.	15
2.9.	<i>4W – SSMR</i> típusú robot lejtőn felfele oldal nézetből.	15
2.10.	<i>4W – SSMR</i> típusú robot lejtőn első nézetből.	16
2.13.	Kinematikai modell az <i>4W – SSMR</i> típusú robotnak.	20
2.14.	Kinematikai modell az <i>SSMR</i> típusú <i>MR</i> robotnak.	22
2.15.	Kinematikai modell az <i>SSMR</i> típusú <i>MR</i> robotnak.	24
2.16.	Kinematikai modell az <i>SSMR</i> típusú <i>MR</i> robotnak.	26
3.1.	CmodA7 FPGA-ban kialakított architektúra amely a szenzorok és motor hajtások jeleinek feldolgozását és előállítását valósítja meg	27
3.2.	FPGA ban megvalósított kommunikációs modul a ?? leírt protokoll alapján.	29
3.3.	FPGA hardver/MicroBlaze processzor és ROS node közti kommunikáció megvalósítása UART protokoll alapján	30
3.4.	FPGA ban megvalósított szoftprocesszor rendszer, legfelső négyzete.	31
3.5.	FPGA-ban megvalósított szabályzok A és B	33
3.6.	FPGA controller modul	34
3.7.	MicroBlaze processzoron futó szoftver diagramja	36
3.8.	FPGA kommunikacios protokol általános csomag szerkezet	37
3.9.	Robothoz csatlakozás a Wifi-n keresztül.	41
3.10.	ROS graph	44
3.11.	ROS integrálása Uart protokolhoz.	46
3.12.	A megvalósított robot VNR-k közti reláció	49

3.13. Nagy fokozat Hammerstein-Wiener becsült modell válasza és a mért értékek.	51
3.14. Kis fokozat Hammerstein-Wiener becsült modell válasza és a mért értékek.	52
3.15. <i>SSMR – 4W</i> típusú robot pozíciója, X és Y tengelyekre bontva, kereksebességek $BL=FL=0$ és a $FR=BR=50^\circ/s$	54
3.16. <i>SSMR – 4W</i> típusú robot által leírt pálya, kereksebességek $BL=FL=0$ és a $FR=BR=50^\circ/s$	55
3.17. <i>SSMR – 4W</i> típusú robot orientációja, ha a kerékszögsebességek $BL=FL=0$ és a $FR=BR=50^\circ/s$	55
3.18. <i>SSMR – 4W</i> típusú robot fordulási szögsebessége Giroszkóp és LIDAR által mért, ha a kerékszögsebességek $BL=FL=0$ és a $FR=BR=50^\circ/s$	56
3.19. <i>SSMR – 4W</i> típusú robot súlypontjának sebessége X és Y tengelyekre bontva, ha a kerékszögsebességek $BL=FL=0$ és a $FR=BR=50^\circ/s$	56
3.20. <i>SSMR – 4W</i> típusú robot mozgása, tengelyekre bontva, ha a kerék szögsebességek $BL=FL=50^\circ/s$ és a $FR=BR=-50^\circ/s$	57
3.21. <i>SSMR – 4W</i> típusú robot mozgása, ha a kerék szögsebességek $BL=FL=50^\circ/s$ és a $FR=BR=-50^\circ/s$	58
3.22. <i>SSMR – 4W</i> típusú robot által leírt pálya, ha a kerék szögsebességek $BL=FL=50^\circ/s$ és a $FR=BR=-50^\circ/s$	58
3.23. <i>SSMR – 4W</i> típusú robot orientációja, ha a kerék szögsebességek $BL=FL=50^\circ/s$ és a $FR=BR=-50^\circ/s$	59
3.24. <i>SSMR – 4W</i> típusú robot fordulási szögsebessége Z tengely körül, ha a kerék szögsebességek $BL=FL=50^\circ/s$ és a $FR=BR=-50^\circ/s$	59
3.25. <i>SSMR – 4W</i> típusú robot mozgása, tengelyekre bontva, ha a kerék szögsebességek $BL=FL=70^\circ/s$ és a $FR=BR=-70^\circ/s$	60
3.26. <i>SSMR – 4W</i> típusú robot mozgása, ha a kerék szögsebességek $BL=FL=70^\circ/s$ és a $FR=BR=-70^\circ/s$	61
3.27. <i>SSMR – 4W</i> típusú robot által leírt pálya, ha a kerék szögsebességek $BL=FL=70^\circ/s$ és a $FR=BR=-70^\circ/s$	61
3.28. <i>SSMR – 4W</i> típusú robot orientációja, ha a kerék szögsebességek $BL=FL=70^\circ/s$ és a $FR=BR=-70^\circ/s$	62
3.29. <i>SSMR – 4W</i> típusú robot fordulási szögsebessége Z tengely körül, ha a kerék szögsebességek $BL=FL=70^\circ/s$ és a $FR=BR=-70^\circ/s$	62
3.30. <i>SSMR – 4W</i> típusú robot mozgása, tengelyekre bontva, keréksebességek $BL=FL=50^\circ/s$ és a $FR=BR=15^\circ/s$	63
3.31. <i>SSMR – 4W</i> típusú robot mozgása, tengelyekre bontva, kerekszögsebességek $BL=FL=50^\circ/s$ és a $FR=BR=15^\circ/s$	63
3.32. <i>SSMR – 4W</i> típusú robot által leírt pálya, kerekszögsebességek $BL=FL=50^\circ/s$ és a $FR=BR=15^\circ/s$	64
3.33. <i>SSMR – 4W</i> típusú robot fordulási szögsebessége, kerekszögsebességek $BL=FL=50^\circ/s$ és a $FR=BR=15^\circ/s$	64
3.34. <i>SSMR – 4W</i> típusú robot egyenesvonalú sebességei, kerekszögsebességek $BL=FL=50^\circ/s$ és a $FR=BR=15^\circ/s$	65
3.35. <i>SSMR – 4W</i> típusú robot motorvezérlő jelei, ha kerékszögsebességek $BL=FL=25^\circ/s$ és a $FR=BR=50^\circ/s$	66
3.36. <i>SSMR – 4W</i> típusú robot mozgása, tengelyekre bontva, ha kerékszögsebességek $BL=FL=25^\circ/s$ és a $FR=BR=50^\circ/s$	66
3.37. <i>SSMR – 4W</i> típusú robot által leírt pálya, ha kerékszögsebességek $BL=FL=25^\circ/s$ és a $FR=BR=50^\circ/s$	67

3.38. <i>SSMR – 4W</i> típusú robot fordulási szögsebessége, ha kerékszögsebességek BL=FL=25°/s és a FR=BR=50°/s	67
3.39. Kulombozo korpalyak	68
3.40. Homokbat súlyet kerek 45°lejtön, 10 cm mélyen,elakadt robot a lejtőn 0.5m megtett ut után	69
3.41. Homokos és kavicsos lejtőn felfele mozgás	69
3.42. Lépcsőn lefele mozgás.	70
3.43. Lépcsőn lefele mozgás, három lépcsőfok.	71
3.44. Lépcsőn felfele mozgás, kétlépcsőfok.	71
3.45. Lépcsőn felfele mozgás	72
3.46. Lépcsőn 60 °irányból felfele haladva 8 s.	73
3.47. Lépcsőn felfele mozgás 60 °szöget bezárva a lépcsőfokokkal.	74
3.48. Terkep készítése miközben taviranyitassal halad a robot.	75

Jelölősek

θ	A robot z és x tengelyek által bezárt szög	rad
${}^nS_{ik}$	Valamilyen § fizikai mennyiség a n vonatkoztatási rendszerben, az in indexek a mennyiség helyét jelöli.	
F	erők	N
i	$i \in (L, R)$ ahol L és R a robot bal és jobb oldali kerekeit jelöli.	
k	$k \in (F, B)$ ahol F és B a robot első és hátulsó oldali kerekeit jelöli.	
n	$n \in (G, R)$ ahol G és R világ és robot vonatkoztatási rendszer.	
q_2	A MR állapot vektora $q \in \mathbb{R}^3$ $q = [X \ Y \ \theta]$ ahol a X és Y a robot x illetve y tengelyen mért pozíciója, és a θ a robot orientációja a globális X tengelyhez képest	
X	A robot x tengelyen mért pozíciója	m
Y	A robot y tengelyen mért pozíciója	m



Analóg bemenet.



Digitális bemenet.



Digitális tömbbites multiplexer.



Digitális kimenet.



Megszakítás a processzornak.



Multiplexert szelektáló regiszter.



Micriblaze processzor címtartományában levo regiszter.

Rövidítsek

4W-SSMR 4Wheel Skid-Steered Mobile Robot - 4 kerekű csúszókormányzású mobilis robot.

AMCL Adaptíve Monte Carlo Localization

AMR Autonomus Mobilis Robot

COG Center Of Geometry

COM Center Of Mass

CTM Computed Torque Method - Kiszámított Nyomatékok módszere

DDV Diferential Driven Vehicles

DSC Distributed Control System

GUID Globally Unique Identifier -globálisan egyedi azonosító

HLC Angol elnevezésből származó rövidítése a magas szintű szabályzónak (High Level Controller)

ICR Instantaneous Center of Rotation - pillanatnyi forgás-középpont

IMO in my opinion, saját vélemény

IMU Inertial Measurement Unit gravitációs gyorsulást és szög elfordulást mérő szenzor.

LIDAR Light Detection and Ranging, 2D vagy 3D lézeres kép alkotó műszer

MR Mobilis Robot

OMP Outdor Mobile Robot - kültéri mobilis robot

ROS Robot Operation System

SMC Sliding Mode Control - Csuszás alapú szabályzás

SSMR Skid-Steered Mobile Robot - csúszókormányzású mobilis robot.

UART két vezetékes(Tx,Rx) két irányú kommunikáció

URDF Unified Robot Description Format, XML alapú robotleíró nyelv

VFO Vector Field Orientation - Vektor alapú iránymeghatározás

VNR Vonatkoztatási Rendszer

fejezet 1

Bevezető

A robotokat széles körben alkalmazzák, egyre több feladatra és most már az átlag emberek életében is. Néhány nagyobb vállat mint pl: ABB, Kuka nagy területet foglalt el az iparban robot karok gyártásában. Emellett egyre több kisebb vállalat jelent meg, amelyek háztartási vagy fél katonai eszközöket gyártanak pl.: iRobo. A mezőgazdaságban is próbálnak alkalmazni autonóm robotokat pl.: echorobotics amelyek segítségével hatóanyag mentes élelmiszereket állíthatnak elő.

A dolgozat célja hogy felderítse az aktuális legmodernebb technikákat amelyeket roboton alkalmaznak, és ezeket alkalmazza egy kültéri mobilis robot megépítése során. Az előzőleg már egy hasonló rendszer kivitelezésekor elteszitek modulok továbbfejlesztése és integrálása az új rendszerbe. A robot mozgása négy csiga áttétel és négy DC motor segítségével valósul meg. A motrok szögsebességét és felvett arámokat merjük, inkrementális szenzor és elektromágneses jelenségre alapuló aramerő modul segítségével.

A beavatkozás feszültség formájában történik, amelyet H-híddal állítunk elő azáltal hogy PWM jelet generálunk.

Az inkrementális és aramerő szenzorok jeleit FPGA alapú fejlesztőlapokkal oldjuk meg. A roboton helyet foglal egy kis méretű számítógép is amely USB vezetékeken keresztül csatlakozik az FPGA lapokhoz és a roboton található más szenzorokhoz pl: LIDAR, IMU, GPS..

A robot a csiga áttelek miatt nagy nyomatékot tud előállítani, ami a mozgási sebesség rovására vált. A robot kepés 0.3 m/s sebességél mozogni előre, és 20 °/s forgási sebességet generálni súlypontja körül.

A dolgozat célja az elkészített kültéri mobilis robottal merésekkel végezni különböző terepviszonyok között és azokat összehasonlítási. A terepviszonyok mit pl: füves, kavicsos, aszfalt, márvány stb. A merésekkel szeretnek összehasonlítani a terepviszonyok függvényében: a robot mozgását és a szükséges energia nagyságát, a környezetében okozott behatások.

A robot SLAM algoritmus dolgozza fel a LIDAR által mért adatokat és egy 2D térképet állít elő, amelyen kepés egyidőben behatárolnia pozícióját és a térképet építeni is. Ezen meglevő programok használatával kültéri meréseket végezni, térképeket készíteni és majd egy előírt pályán végigmenni, ezen terepeken a térképet használva.

fejezet 2

Bibliográfiai tanulmány

2.1. Robotok

Az olyan gépek, amelyeket arra terveztek, hogy bizonyos feladatokat automatikusan elvégezznek gyorsabban és pontosabban mit az emberek. Manapság már sok típusú robot létezik, ezek közül néhány repül, földön gurul vagy mászik, de léteznek már emberhez hasonlóak is.

A robotok legelőször a második világháború alatt jelentek meg mint irányított bombák. A háború után W.Grey Walter neurológus fejlesztett ki egy kiméretű robotot (Elmer and Elsie) mely fényszennorral, és nyomásszennorral volt ellátva. 1961-1963 Johns Hopkins Beast robot képes volt a fal menten végigmenni és megtálalni a töltőállomást. 1970 -ben Shakey robot képes volt kamera segítségével egy vonalat követni. A 1990 után a fejlesztések felgyorsultak és azóta már robot jár a naprendszer más bolygóján is.

Ezen dolgozat csak a **MR** típusú robotokkal fog részletesebben kitérni. A **MR** típusú robotok képesek a saját pozíciójukat megváltoztatni a környezetükhez képest. Az **AMR** típusú robotok képesek saját környezetük felderítésére ismeretlen környezetben is különböző szennorokat használva melyekkel képesek a környezetük paramétereinek a megmérésére. Az **AMR** típusú robotokat manapság leginkább tároló helyiségekben használjak, ahol anyagokat, palettákat vagy különböző dolgokat kel egyik helyszínről a másikra szállítani (például Mobile Industrial Robots ApS vállalat fejlesztései).

2.2. Mobilis Robotok Helyváltoztatása

A **MR** kerekekkel, hernyótalpakkal, vagy lábakkal képesek helyüket megváltoztatni. A leginkább használatos és robusztusnak bizonyult kültéri terepen a kerekek és a hernyótalpok.

Legismertebb robot felépítések: packboot pl: iRobo510,

négy hagyományos kerék pl: husky, négy kormányozható kerek, hat kerék, amiből négy kormányozható pl.: Curiosity Mars Rover.

Az utóbbi években a kerek fogalma is újraértelmeződött, a hagyományos kerekek pl:

RHex Rough-Terrain amely a kerek és a lábak keveréke.

2.3. Kültéri mobilis robotok

iRobo510

A robot külterén és belterén is egyaránt használható, felderítésekre és kisebb beavatkozásra alkalmas a manipulátor karát használva. A robotot 2007-ben dobták piacra. A katonaság használta bombák hatástalanítására vagy felderítésre.



2.1. ábra. iRobo 510 lánctalpas packboot
Forrás:

Tulajdonság	Mértékegység
Méretetek	X 0.521 m
	Y 0.686 m
	Z 0.178 m
Önsúly	10.89 kg
Max Sebesség	9.3 km/h
Gyorsulásmérő és Giroszkóp	Igen

Husky

Nagy teherbírású kültéri mobilis robot, leginkább kutatási célokra használják, nagy keréknyomatéka miatt nehéz terepen is jól boldogul. Nagy felbontású inkrementális szenzorokkal szerelték fel, alacsony mozgási sebességre is képes. Működése 3 óra átlagos használat mellett, támogatja teljes mértékben ROS-t.



2.2. ábra. Négykerekű mobilis platform. Forrás:

Tulajdonság	Mértékegység		
Méretek	X	0.99	m
	Y	0.67	m
	Z	0.39	m
Önsúly	50 + 75	kg	
Max Sebesség	3.6	km/h	
Gyorsulásmérő és Giroszkóp	Igen		

Ecorobotix

Mezőgazdaság számára kifejlesztett robot, négy kerékkel rendelkezik amelyek közül kettőt motor hajt, és a másik kettő ön-beálló kerék. Kamera segítségével ismeri fel a növényeket és a pozíciójukat, és ha szükséges akkor be is avatkozik.

A lokalizációra egy nagy pontosságú GPS RTS alkalmaznak.

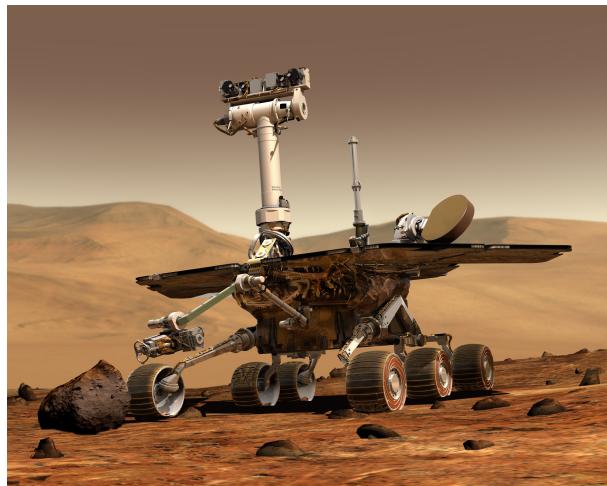


2.3. ábra. ecorobotix mezőgazdasági robot. Forrás:

Tulajdonság	Mértékegység	
Méretek	X	2.2 m
	Y	1.70 m
	Z	1.30 m
Önsúly	130	kg
Max Sebesség	1.4	km/h
Gyorsulásmérő és Giroszkóp	Igen	

Spirit

Marsi körülményekre tervezett robot 6 kerekkel rendelkezett, amelyből 4 kormányzott négy sztereó kamerával ellátva, 30° lejtőt volt képes megmászni. Működési ideje 6 év és 2 hónap volt a Marson, a végen homokba süllyedve egy sziklára akadva érte a marsi tél, amely ahhoz vezetett, hogy a nap elemei nem szolgáltattak elegendő energiát és így végleg leállt és kihűlt.



2.4. ábra. Spirit nevű Mars járó robot. Forrás:

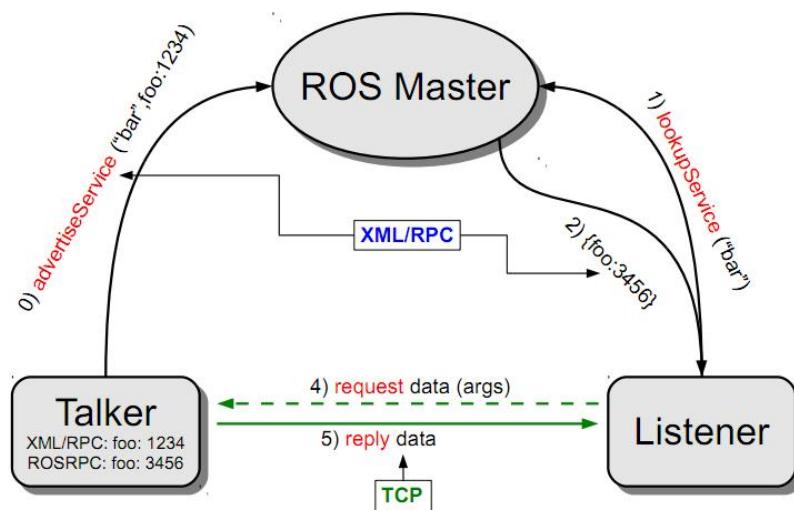
Tulajdonság	Mértékegység	
Méretek	X	1.6 m
	Y	2.3 m
	Z	1.5 m
Önsúly	35 (felszereléssel 180)	kg
Max Sebesség	0.05 (avg 0.01)	km/h
Gyorsulásmérő és Giroszkóp	Igen	

2.4. Robot Operációs Rendszer

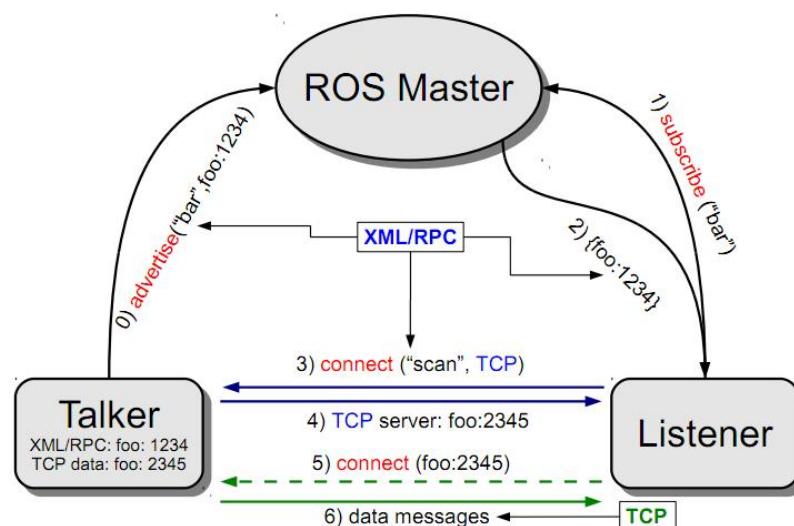
A ROS 2007-ben jelent meg, gyorsan elterjedt az egész világon, manapság szinte minden robotokkal foglalkozó cég termékeit kapcsolódnak a ROS-hoz.

A ROS működéséhez szükséges egy gazda operációs rendszer a UNIX vagy Windows alapú amelyen a központi node fut (rosmaster). A master kezeli a többi node közti kommunikációt, paramétereket, sérvízhívásokat.

A kommunikáció a nodok között TCP protokolra épül, amely XML/PRC teknoloiat használ, RPC távoli eljárás hívást jelent [8]. minden node jelzi a rosmasternek milyen adatokat szeretne megosztani ezeket az advertise függvényhívások jelzik. A nodok ugyanakkor feliratkozhatnak ezeket a subscribe függvényekkel valósíthatjuk meg pl.: [23]. A szervízhívások 5 lépéses folyamatból állnak, látható a ábra 2.4.5 valamint az adatfolyamok 8 lepésből ábra 2.4.6.



2.5. ábra. ROS kommunikációs mechanizmus szervízhívásokraForrás:



2.6. ábra. ROS kommunikációs mechanizmus adatfolyamokraForrás:

A [12] [14] segítségével megalapozhatjuk a tudásunkat. Számos előnyel rendelkezik a ROS használata egy új robot fejlesztésében mert már elkészített eszközöket használhatunk

pl: SLAM¹, *AMCL*, vagy előre elkészített eszközök segítenek a fejlesztésben pl: Rviz², Gazebo³, interfészt biztosít a szenzoroknak és beavatkozóknak pl: *LIDAR*, *IMU*.

A [12] említést tesz arról hogy más hasonló keret-rendszerekhez képest a ROS stabilabb pl: ha egy modulban futás-idejű hiba lép fel az nem terjed ki a többi csomópontra. Egy-szerűbb fejlesztést lehetséges azáltal hogy kisebb modulokat fejlesztünk és nem egy nagy több szálon futó kódot. Annak ellenére hogy a forrás-kódja nyílt a keret-rendszernek nagyon jó szupportja van, rengeteg fórumon keresztül kaphatunk megoldásokat az esetleges hibákra. Több technológiát képes összekapcsolni mint pl.: tensorflow, matlab, simulink, opencv, V-Rep...

Hátrányai között említhető a Gazebo szimulátor mert a használata nem egyszerű el-lentében a V-Rep⁴ programmal. A robot modellezése nem egyszerű dolog, *URDF* fájl szükséges hozzá, csak SolodWork⁵ biztosít lehetőséget arra hogy modellt exportálhassuk.

2.4.1. Új robot integrációja ROS-hoz

Egy új robot integrációja során meg kell vizsgálni hogy milyen mérési adatok állnak rendel-kezésünkre alacsony szinten, a rotációs csukló paraméterek lehetnek pl: szög pozíció, szög sebesség, kifejtett, nyomaték, ezeket a paramétereket mérhetjük, illetve referenciaiként is előírhatjuk.

Az integrációra több megoldás is lehetséges:

- (a) ROS Serialon keresztül.
- (b) ROS control használata.
- (c) Osztott Rendszer.

Ros Serial

Egy megoldás a hardver integrációjára a ROS Serial amely UART, vagy TCP protokollra épülő, soros vagy hálózati kommunikációt használva. Korlátai miatt [7] nem képes nagy méretű üzentek használatára, valamit a nodok száma is korlátozott lásd. Szükséges a ROS csomagok használata a hardveren ami nem minden előnyös, függőség alakul ki a hardverfejlesztése közben a szoftver irányába.

A [1] cikkben egy arduino típusú fejlesztő lappal valósítja meg a robot alacsony szintű szabályzását, megemlíti hogy a rosserial-t nem tudja használni a limitációk miatt. A feldolgozó oldalon elkészít egy saját szoftveres modult amely megvalósítja a ROS és a hardver közti kapcsolatot. A kommunikációra soros *UART* protokollt használ.

A [6] könyv 8-ik fejezetben leírja hogyan lehet használni a rosserial-t, arduino valamint Raspberry Pi fejlesztő lapokon de viszont nem tesz említést a hátrányairól.

Ros Control

A ros controller [4] használatával összeköthetjük az alacsony szintű hardvert a ROS keret-rendszerben fejlesztett modulokkal, implementálva [17] a *hardware_interface::RobotHW* interfészt és létrehozva minden egyes rotációs csuklónak egy *hardware_interface::JointStateHandle*-t. A ábra 2.4.7 látható *read()* és *write()* függvényeken

¹ Simultaneous Localization and Mapping
egyidejű térképezés és lokalizáció

² ROS környezet vizualizációs eszköze

³ ROS környezet szimulációs eszköze

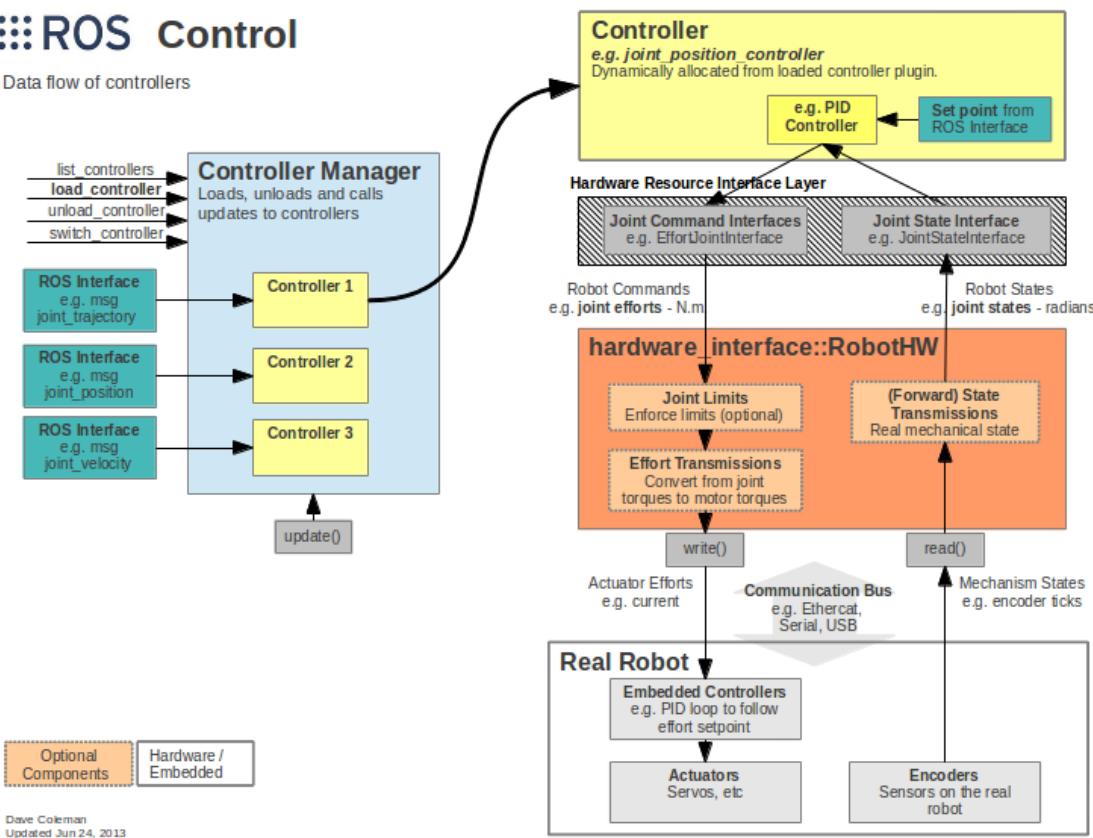
⁴ Robot szimulációs szoftver amely támogatja
a ROS-t

⁵ 3D modellező szoftver

keresztül kell megvalósítani a kommunikációt a hardverrel, ez történhet hálózaton vagy soros porton keresztül.

ROS Control

Data flow of controllers



2.7. ábra. Ros Control modulokForrás:

A ábra 2.4.7 ábrán látható az interfészek kapcsolatai és a fontosabb függvényhívások. A hardverrel való integrációt `write()` és `read()` függvényhívásokkal valósul meg, ebben a két függvényben kell elkészíteni a programokat amelyek képesek kiolvasni és beírni az eszközben a kívánt jeleket. Itt használhatunk több típusú alacsonyszintű kommunikációs protokolt pl: TCP,UART.., vagy bármilyen interfészt amit a gazga operációs rendszer elismer.

Osztott Rendszer

A [19] cikkben leír egy megoldást arra hogyan lehetne smart eszközöként tekinteni a szenzorokra és beavatkozó modulokra. Osztott rendszert *DSC* -t alkalmaz, ahol minden szenzornak saját mestere van, ezáltal minden node független lesz a hálózaton. Enelkül a hálózat konfigurációját teljes mértékben ismerni kell minden nodenak a IP címét, de ezzel a megoldással futásidőben módosíthatjuk a hálózatot, *GUID* -t használ a új maszter bejelentésre a hálózaton, valamit ezzel is oldja meg az információk áramlását is. A kommunikációt a mesterek között ROS MultiPeer Architecture (RMPA) nevezet architektúrával oldja meg.

Más rendszerekhez képest kétszer jobb időkésést valósított meg. Ami a hátránya, a szenzorok mellett egy mcu is szükséges amely kepés egy operációs rendszert futtatni és egy rós masztert. Valóban robusztusabb modulárisabb lesz a rendszer ezáltal de drágább is. Kisebb rendszereknél, inkább hátrány mint előny, de viszont komplex, térben nagy területet lefedő rendszernél előnyös.

Egy másik hasonló megoldás ahol több ROS masztert lehet összekötni és felügyelni a multimaster_fkie megoldja a futásidőben való új maszter szinkronizációját, a topikok és a szervizek kezelését is.

2.5. Mobilis robotok modellezése

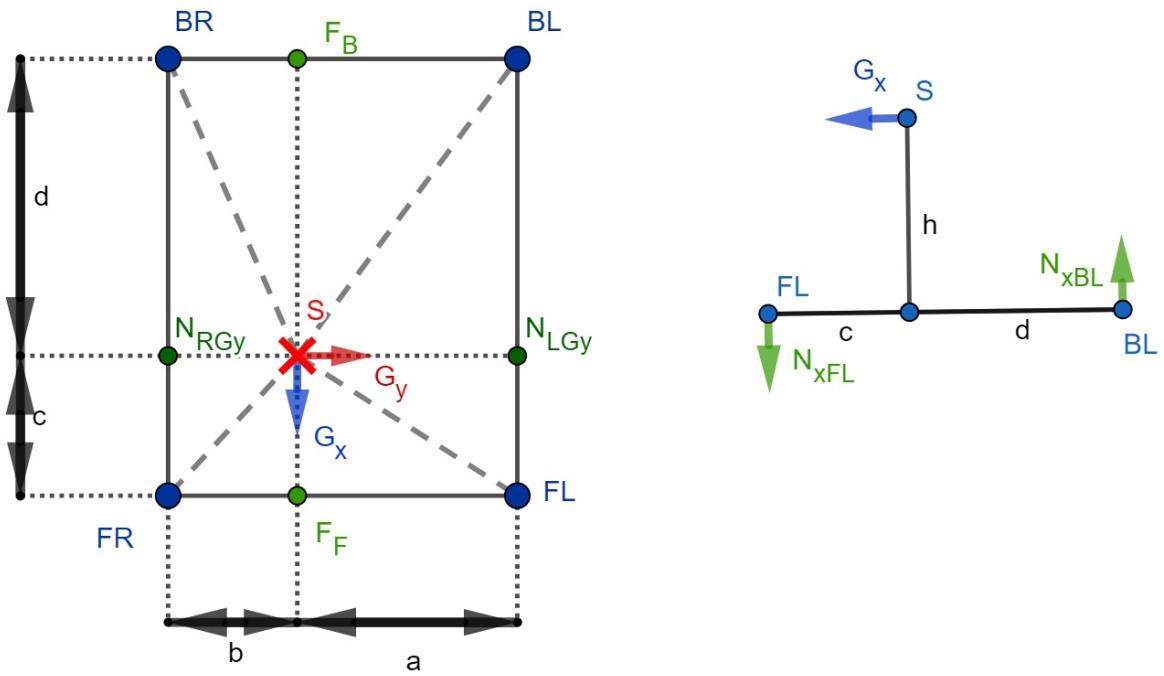
Négy kerekű modell

A mobilis robotok leginkább kerekekkel oldják meg a helyváltoztatásukat. Egy fontos probléma ezekkel a robotokkal az hogy milyen kölcsönhatások lepnek fel a kerék és a talaj között [21] [2] [3], és ezeket az erőket hogyan lehet modellezni. A [21] cikkben kidolgoz egy modellt amely segítségével képes meghatározni egy négykerekű robot pozícióját a kerekek forgási sebességéét felhasználva. A fent említett irodalmakban a *SSMR* típusú *OMP* vizsgálnak módélezés és pályakövetés szempontjából. Annak függvényében hogy a MR-t mozgató motorokat tekintve a következő variánsok lehetségesek: 4 kerék - 4 motor, 4 kerék - 2 motor, azonos oldalon levő kerekek összecsatolva fogas-szíjjal ez második megoldás egyszerűbb kevesebb szenzort és hajtó motort igényel. A [21] [3] irodalmakban a *HLC* sebesség referencia jelet ír elő a kerekeken, [2] a cikkben nyomatéket ír elő amelyet az alacsony szintű szabályozóknak. Az *ICR* meghatározásával választotta. Több dolgot is feltételez: a robot forgásközpontja a robot középpontjában van, a robot azonos oldalán levő kerekek ugyanazzal a szögsebességgel forognak, a négy kerék minden érintkezik a talajjal és méretben is megegyeznek.

A [2] kifejezetten a SSMR jól ismert a robusztus félépítése miatt, nagyon jól alkalmazható terepen. Általában *DDV* mert a fordulást azáltal oldják meg hogy a jobb és bal oldali kerekek különböző sebességgel vagy különböző kifejtett nyomatéket fejtenek ki a talajra. A [2] cikkben alkalmazott technológiáiak: *VFO CTM* a robot kerekeit szabályzó motoroknak nyomaték van előírva amit követniük kell.

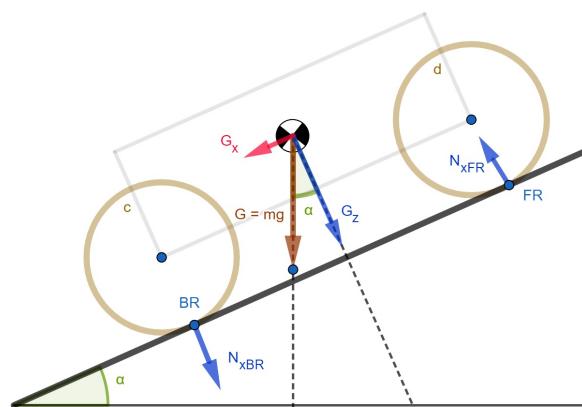
2.5.1. Merőleges Nyomóerő (N)

A kerekek és a talaj egy pontban érintkeznek, ezeket a pontokat jelölje a BR,BL,FL,FR a ábra 2.5.8 ábrán. Jelölje S a robot súlypontkát, G - a súlyából származó erők a robot alapjához rendelt kordinát rendszerben felbontva a három tengely menten, N a merőleges nyomóerő a talajra az adott pontban.

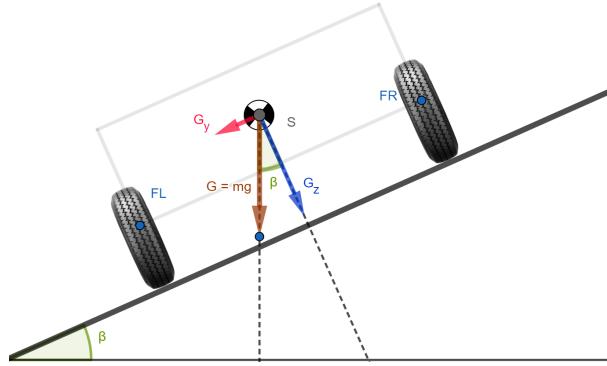


2.8. ábra. Merőleges nyomóerő a talajra 4W – SSMR típusú robot esetében.

Jelölje az α szög ha a lejtőn felfele halad a robotre fig:S MR4WLejtoOldalrol, β ha a robot a lejtőn oldalra halad ábra 2.5.10. Ha ismerjük a robot súlypontjának a pozícióját mindenkor tengelyen akkor kicsuszamolhatjuk a kerekek merőleges nyomóerejét a talajra a következő módszerrel.



2.9. ábra. 4W – SSMR típusú robot lejtőn felfele oldal nézetből.



2.10. ábra. 4W – SSMR típusú robot lejtőn első nézetből.

Egy test nyugalomban van ha a rá ható erők eredője és a forgatónyomatékok eredője zero, ismerve a súlypont pozíciójának a koordinátáit a robot VNR-be akkor az 2.1 egyenlettel meghatározzuk a G_x erő által létrehozott nyomóerőket a N_F és N_B pontokban.

$$N_{FGx} = \frac{hG_x}{c+d}, \quad N_{BGx} = -N_{FGx} \quad (2.1)$$

Meghatározzuk a G_y erő által létrehozott nyomóerőket a N_{RGy} és N_{LGy} pontokban.

$$N_{RGy} = \frac{hG_y}{a+b}, \quad N_{LGy} = -N_{FGy} \quad (2.2)$$

Ismerve a N_{LGy} és N_{RGy} pontokban ható erőket kiszámítjuk ezek eloszlását a robot kerekeire nézve, így megkapjuk azokat a nyomóerőket amelyet a ábra 2.5.10 ábrán látható állapotban a G_y gravitációból származó erő hoz létre.

$$N_{yBL} = \frac{dN_{LGy}}{c+d}, \quad F_{yFL} = -N_{yBL} \quad (2.3)$$

$$N_{yBR} = \frac{dN_{RGy}}{c+d}, \quad F_{yFR} = -N_{yBR} \quad (2.4)$$

Meghatározzuk a gravitáció Z komponense által létrehozott nyomóerőket a F_F és a F_B pontokban amelyhez hozzáadjuk a X komponens által létrehozott nyomóerőket ugyan ezekben a pontokban.

$$F_F = \frac{G_z d}{c+d} + N_{FGx}, \quad F_B = G_z - F_F + N_{BGx} \quad (2.5)$$

Ismét kiszámoljuk a kerekekre nézve a nyomóerőket ismerve az F_F és F_B erőket.

$$F_{BR} = \frac{aF_B}{a+b}, \quad F_{BL} = F_B - F_{BR} \quad (2.6)$$

$$F_{FR} = \frac{aF_F}{a+b}, \quad F_{FL} = F_F - F_{FR} \quad (2.7)$$

A merőleges nyomóerő vektor az X,Y,Z gravitációs erők által létrehozott nyomóerők összegzéséből áll.

$$N_{\perp} = [F_{FL} + N_{yFL} \quad F_{BL} + N_{yBL} \quad F_{FR} + N_{yFR} \quad F_{BR} + N_{yBR}]^T \quad (2.8)$$

2.5.2. Súlypont (X,Y) komponensének a meghatározása

Ismerve a robot méreteit W jelölje a szélességét míg a L hosszúságát, kerék középpont között mérve.

A robotot vízszintes helyzetbe helyezzük, és minden kerek merőleges nyomóerejét megmérve mérleg segítségével megkapjuk a $N_{FL}, N_{FR}, N_{BL}, N_{BR}$ nyomóerőket.

$$W = a + b, \quad L = c + d \quad (2.9)$$

Meghatározzuk a a érteket ismerve a F_{FR} pontban a nyomóerőt és kiszámolva a F_F pontban a nyomóerőt a 2.11 és 2.12 egyenletek segítségével.

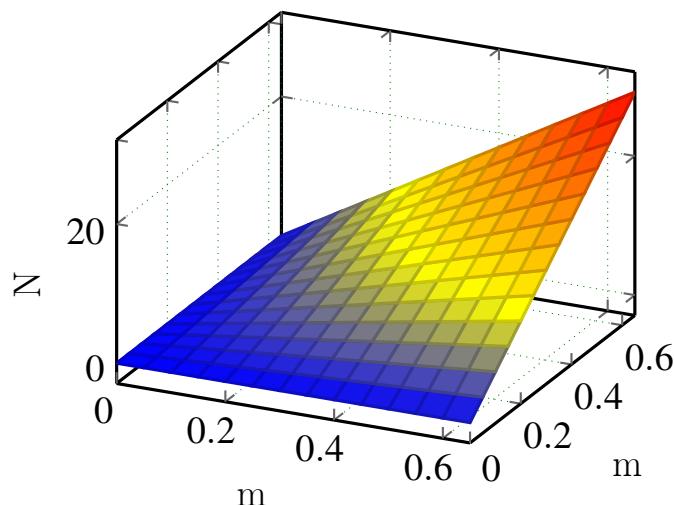
$$F_{FR} = \frac{aF_F}{W} \Rightarrow a = \frac{F_{FR}W}{F_F} \quad (2.10)$$

$$G_z = F_{FR} + F_{FL} + F_{BR} + F_{BL} \quad (2.11)$$

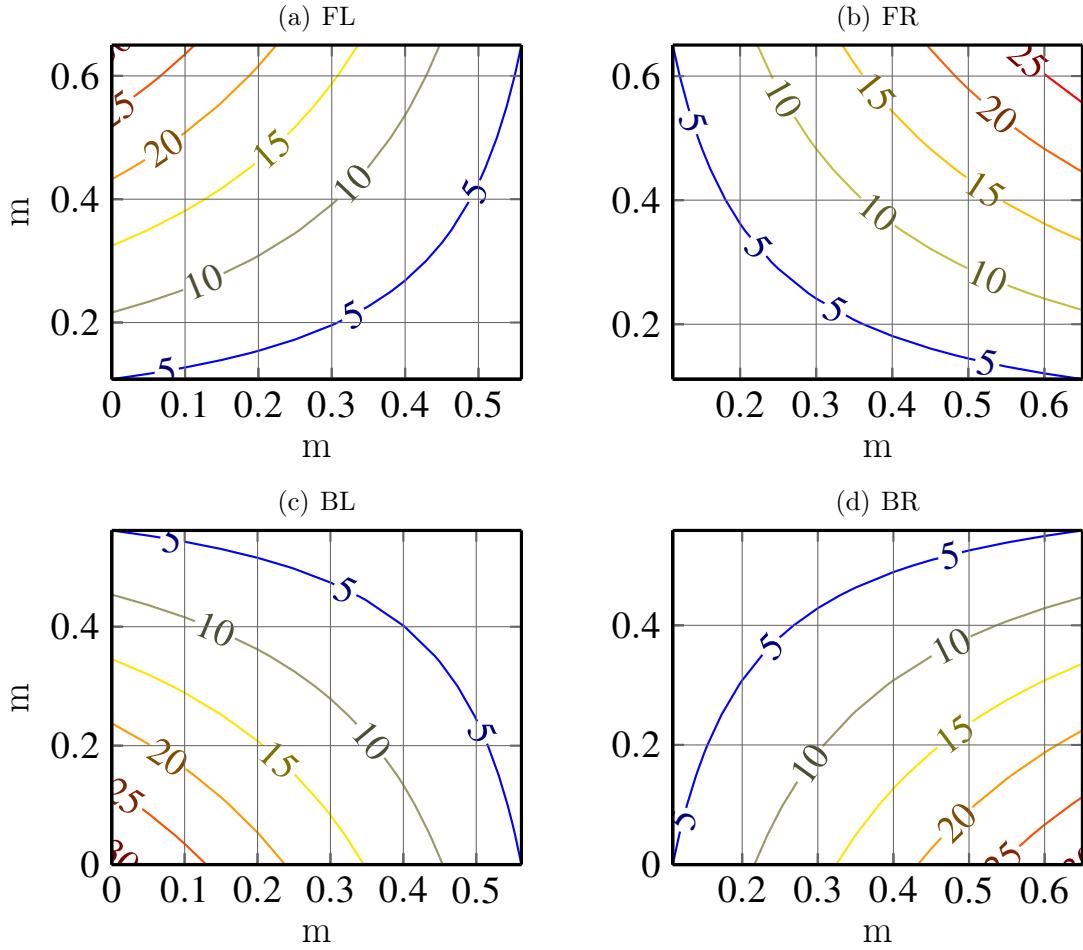
$$F_F = \frac{dG_z}{L} \Rightarrow d = \frac{F_F L}{G_z} \quad (2.12)$$

Merőleges nyomoero alakulása a súlypont fugvenyeben

A tételezzük fel hogy a robot súlya 28kg, a BR kerek közepe legyen a $(0,0)$ pont, $W \in (0m, 0.6m)$ és $L \in (0m, 0.6m)$ értéket vehet fel. A ábra 2.5.11 ábrán látható a FR pontban a merőleges nyomóerő változása a súlypont pozíójának a függvényben.



2.11. ábra. Kerek nyomoero valtozasa a súlypont fugvenyeben ha $\alpha = 0$ es $\beta = 0$



2.12. ábra. *SSMR – 4W* tipusu robot kereknyomoerok kerekenkeni változása a súlypont függvényében

2.5.3. Súlypont meghatározása mérésekkel

A robot súlypont meghatározása egy mérleg segítségével lemérve sorra minden kerék merőleges nyomóerőjét a talajra nézve. A mért adatok vízszintes helyzetben:

Node	Nyomó erő	Mértékegység
FL	11,8	kg
FR	13,2	kg
BL	17,1	kg
BR	17,9	kg

A súlypont pozíciója: $b = 20$ és $c = 30$

2.5.4. Kerék Dinamikája

Az $I_w \in \mathbb{R}^4$ tartalmazza a kerekek inerciáját a forgás tengelyükhez képest. $\Omega \in \mathbb{R}^4$ a kerekek szögsebessége. A $W_r \in \mathbb{R}^4$ a kerekek sugar, $\tau \in \mathbb{R}^4$ a kerekek forgatónyomatéka.

$$I_w \dot{\Omega} = \tau - W_r F_x \quad (2.13)$$

$$I_w = \begin{bmatrix} I_{FL} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & I_{BL} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & I_{FR} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & I_{BR} \end{bmatrix}, \quad W_r = \begin{bmatrix} r_{FL} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & r_{BL} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & r_{FR} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & r_{BR} \end{bmatrix}$$

$$\tau = [\tau_{FL} \quad \tau_{BL} \quad \tau_{FR} \quad \tau_{BR}]^T, \quad \Omega = [\omega_{FL} \quad \omega_{BL} \quad \omega_{FR} \quad \omega_{BR}]^T$$

2.6. Kinematikai Modell

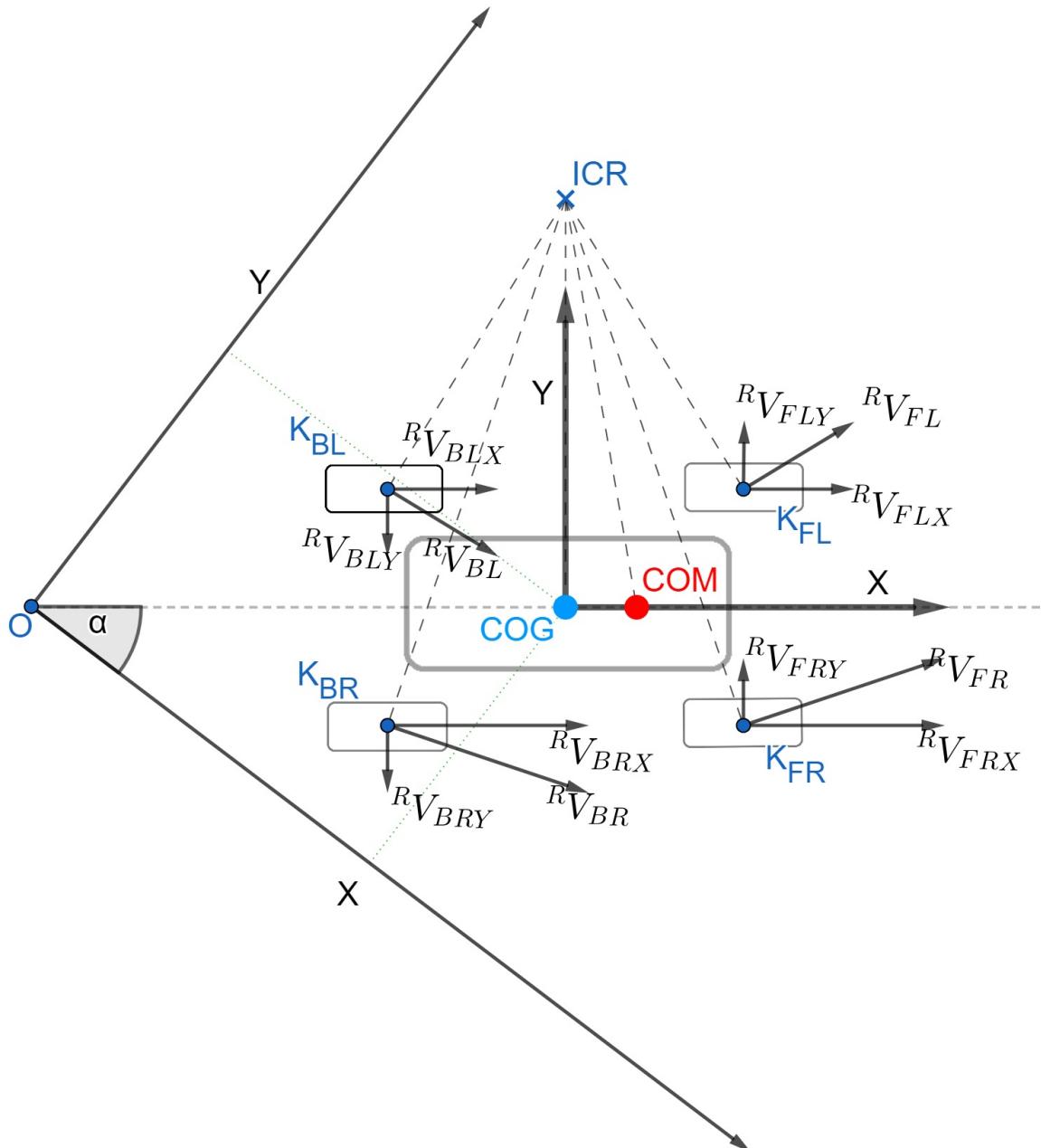
A ábra 2.6.13 látható a *4W – SSMR* kinematikai modellje. Néhány feltételezés: a robot minden kereke mindenkor érintkezik a talajjal, a kerekek nem csúsznak forgásuk közben, külön van kezelve a laterális és a longitudinális súrlódás, a robot egy tömeg központtal van jellemezve, az alacsony szintű szabályzok tökéletesen követik az előírt referenciát.

A robot a *ICR* pont körül fordul, és csak a robothoz rendelt vonatkoztatási rendszer x tengelye mentén tud elmozdulni. Az y irányú sebességeket azt okozza hogy a jobb és bal oldali kerekek forgási sebessége eltér és így létrejönne egy oldal irányú csuszás.

Jelölje a rendre a K_{ik} a kerekek a talajjal való érintkezési pontját, ${}^R V_{ik}$ a K_{ik} pontok sebességét a robothoz rendelt *VNR*-ben, ${}^R V_{ikX}$ és ${}^R V_{ikY}$ rendre a ${}^R V_{ik}$ sebesség X és Y komponense robothoz rendelt *VNR*-ben. A ${}^R V_{ikX}$ megfelel a kerekek kerületei sebességének. A ${}^R V_{ik}^{COM}$ a *COM* pont sebességet a robothoz rendelt *VNR*-ben, illetve a ${}^R V_{ikX}^{COM}$ és ${}^R V_{ikY}^{COM}$ az X és Y komponense.

A robot és a globális *VNR* x tengelye között bezárt szög θ valamint X és Y a robot pozíciója a O ponthoz viszonyítva.

Az *ICR* pont helyzete a ${}^R V_{ik}$ sebesség vektorokra merőleges egyenesek metszés pontjában található és mindenkor a robothoz rendelt *VNR* Y tengelyen helyezkedik el.



2.13. ábra. Kinematikai modell az $4W - SSMR$ típusú robotnak.

A \dot{q} a $4W - SSMR$ síkban modellezett állapot vektora a globális VNR -ben. ${}^R\omega^{COG}$ az COG pont körüli szögsebesség a robothoz rendelt VNR -ben. Az η jelölje a bemeneti értékeket. A d a COG és a COM pontok közti távolság.

A COM pontban mert értékek az egyenlet (2.14) segítségével számolhatjuk a globális VNR -be. A COM pont sebességének y komponense megadható az egyenlet (2.15) segítségével. A nemholomonikus megkötés egyenlet (2.16) biztosítja azt hogy a robot nem tud oldal irányú mozgást végezni.

$$\dot{q} = \begin{bmatrix} \dot{X} \\ \dot{Y} \\ \dot{\theta} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} {}^R V_x^{COM} \\ {}^R V_y^{COM} \\ {}^R \omega^{COG} \end{bmatrix} \quad (2.14)$$

$${}^R V_y^{COM} = d\omega \quad (2.15)$$

$$\begin{bmatrix} -\sin \theta & -\cos \theta & -d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \dot{X} \\ \dot{Y} \\ \dot{\theta} \end{bmatrix} = A(q)\dot{q} = 0 \quad (2.16)$$

$$\dot{q} = S(q)\eta \quad (2.17)$$

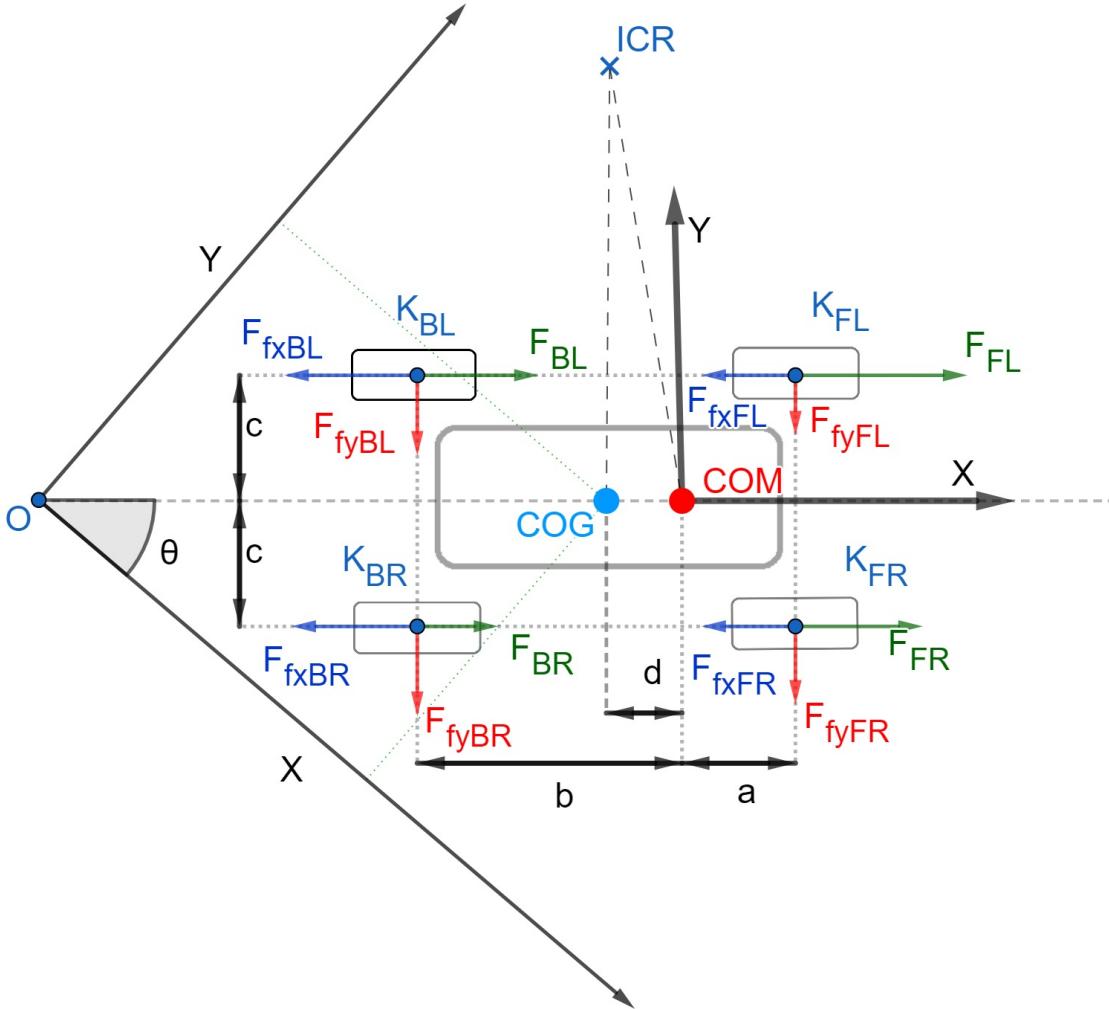
$$S(q) = \begin{bmatrix} \cos \theta & -d \sin \theta \\ \sin \theta & d \cos \theta \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, \eta = \begin{bmatrix} {}^R V_x^{COM} \\ {}^R \omega^{COG} \end{bmatrix}$$

$$S^T A^T = 0 \quad (2.18)$$

2.7. Dinamikai Modell

A ábra 2.7.14 látható a $4W - SSMR$ -ra ható erők rendszerre. Jelölje a F_{ik} a K_{ik} pontokban a kerekek a talajra kifejtett erőt, F_{fxik} és a F_{fyik} rendre az x és y irányba ható súrlódási erőket a K_{ik} pontokban.

Az egyenletek (2.19)-(2.21) leírják a robot mozgását a globális rendszerben, felhasználva a robot VNR - ben mert erő hatásokat.



2.14. ábra. Kinematikai modell az *SSMR* típusú *MR* robotnak.

Az $F_x \in \mathbb{R}^4$ tartalmazza F_{ik} kerekek által a talajra kifejtett erőket. Az $F_{sx} \in \mathbb{R}^4$ és $F_{sy} \in \mathbb{R}^4$ súrlódási erők x és y tengely mentén a robot *VNR*-ben. A $F \in \mathbb{R}^2$ tartalmazza a jobb és bal oldali kerek által a talajra kifejtett erők összegét. Jelölje I a robot inerciáját a z tengely körül, M_a nyomatékok összege amelyeket a kerekek hoznak létre, M_r a nyomatékok összege amelyeket a súrlódások hoznak létre.

A $K_x \in \mathbb{R}^4$ és $K_y \in \mathbb{R}^4$ jelölje a súlypont pozíciója a kerek és talaj érintkezési pontokhoz viszonyítva a ábra 2.5.8 alapján.

Az $N \in \mathbb{R}^4$ tartalmazza a merőleges nyomóerőket talajra nézve, a K_{ik} pontokban.

$$m\ddot{X} = \xi F_x \cos \theta - \xi F_{sx} \cos \theta + \xi F_{sy} \sin \theta \quad (2.19)$$

$$m\ddot{Y} = \xi F_x \sin \theta - \xi F_{sx} \sin \theta - \xi F_{sy} \cos \theta \quad (2.20)$$

$$I\ddot{\theta} = M_a + M_r, \quad (2.21)$$

$$\xi = [1 \ 1 \ 1 \ 1]$$

$$F_{sx} = [F_{sxFL} \ F_{sxBL} \ F_{sxFR} \ F_{sxBR}]^T, \quad F_{sy} = [F_{syFL} \ F_{syBL} \ F_{syFR} \ F_{syBR}]^T$$

$$F_{sxik} = N_{ik} \mu_{xik} S_{xik}, \quad F_{sy} = N_{ik} \mu_{yik} S_{yik}$$

$$\mu_x = [\mu_{xFL} \ \mu_{xBL} \ \mu_{xFR} \ \mu_{xBR}]^T, \quad \mu_y = [\mu_{yFL} \ \mu_{yBL} \ \mu_{yFR} \ \mu_{yBR}]^T$$

$$S_x = [sgn(V_{xFL}) \quad sgn(V_{xBL}) \quad sgn(V_{xFR}) \quad sgn(V_{xBR})]^T$$

$$S_y = [sgn(V_{yFL}) \quad sgn(V_{yBL}) \quad sgn(V_{yFR}) \quad sgn(V_{yBR})]^T$$

$$M_r = M_{rx} + M_{ry} \quad (2.22)$$

$$M_{rx} = K_x^T F_{sx}, M_{ry} = K_y^T F_{sy}, M_a = K_x^T F_x \quad (2.23)$$

$$K_x = [a \ a \ b \ b]^T, \quad K_y = [c \ d \ c \ d]^T$$

$$F_x = [F_{FL} \ F_{BL} \ F_{FR} \ F_{BR}]^T$$

$$F = [F_{FL} + F_{BL} \ F_{FR} + F_{BR}]^T$$

Általános formában a $4W - SSMR$ dinamikai modellje a egyenlet (2.24) adható meg a [2] alapján. Jelölje $M \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$ a tömegek és inerciák mátrixa, $R \in \mathbb{R}^3$ ellenálló nyomatékok és erők mátrixa, $B \in \mathbb{R}^{3 \times 2}$ bemeneti mátrix, A a megkötések vektora egyenlet (2.16) alapján, λ Lagrange együtthatók vektora. $F_d \in \mathbb{R}^3$ zajok vektora.

A egyenlet (2.24) az állapotok gyorsulását megkapjuk ha az egyenlet (2.17) időben deriváljuk, így az egyenlet (2.25)-t kapjuk.

Felhasználva a egyenlet (2.18) és egyenlet (2.25) és egyenlet (2.17) a egyenlet (2.24) egyenletet egyszerűbb alakra írhatjuk azáltal hogy minden tagot beszorzunk balról S^T -vel, így a egyenlet (2.26) kapjuk.

$$M(q)\ddot{q} + R(\dot{q}) + F_d = B(q)F + A^T \lambda \quad (2.24)$$

$$M = \begin{bmatrix} m & 0 & 0 \\ 0 & m & 0 \\ 0 & 0 & I \end{bmatrix}, \quad B(q) = \begin{bmatrix} \cos \theta & \cos \theta \\ \sin \theta & \sin \theta \\ -a & b \end{bmatrix}, \quad D = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}^T, \quad R(\dot{q}) = \begin{bmatrix} \xi F_{sx} \cos \theta - \xi F_{sy} \sin \theta \\ \xi F_{sx} \sin \theta - \xi F_{sy} \cos \theta \\ M_r \end{bmatrix}$$

$$\ddot{q} = S(q)\dot{\eta} + \dot{S}(q)\eta \quad (2.25)$$

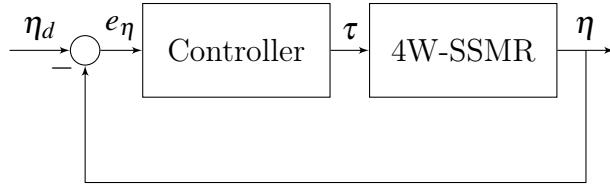
$$\bar{M}\dot{\eta} + \bar{C}\eta + \bar{R} + \bar{F}_d = \bar{B}F \quad (2.26)$$

$$\bar{M} = S^T M S, \quad \bar{C} = S^T M \dot{S}, \quad \bar{R} = S^T \dot{R}, \quad \bar{F}_d = S^T F_d, \quad \bar{B} = S^T B$$

2.8. Robot Platform Sebesség Szabályzása

2.8.1. Előírt nyomatékkal

A kerekek előírt nyomatékát megkapjuk ha a egyenlet (2.27) -t használva. Az u szabályzó jelet kiszámíthatjuk ha az egyenlet (2.28)-t használjuk. Jelölje a K_η a szabályzó paramétereit. Csuszás szabályzó σ_η paraméteri ρ_v lineáris sebességért, és ρ_w szögsebességért felelős. Mindkét paraméter nagyobb kell legyen mint a zaj n megfelelő érteké.



2.15. ábra. Kinematikai modell az *SSMR* típusú *MR* robotnak.

$$\tau = W_r D \bar{B} [\bar{M} u + \bar{C} \eta + \bar{R}] + I_w \dot{\Omega} \quad (2.27)$$

$$u = \dot{\eta}_d + K_\eta e_\eta + \sigma_\eta \quad (2.28)$$

$$e_\eta = \eta_d - \eta \quad (2.29)$$

$$e_\eta = [e_v \ e_w]^T \in \mathbb{R}^2, \quad \sigma_\eta = [\sigma_v \ \sigma_w]^T \in \mathbb{R}^2, \quad \sigma_v = \rho_v sgn(e_v), \quad \sigma_w = \rho_w sgn(e_w) \quad (2.30)$$

Mesterséges Erő Módszere

A [5] cikk alapján egy másik megközelítést használva modellezzi a robot. A q állapotokat meg kiegészíti a jobb és bal oldali kereke szögsebességével. Feltételezi hogy a kerekek sugara r minden a négy kerekénél egyenlő, és a *COM* pont a robot szimmetriatengelyén helyezkedik el. Jelölje F a ellenálló erők és nyomatékok vektora. Hasonlóképpen az egyenlet (2.24) -hez a Lagrange egyenletet ír fel a dinamikai modellre. Az η tartalmaz az előírt sebességek vektora, az η_3 a sebességek vektora, a 3-dik eleme tartalmazza a generált sebességet amelyet úgy kell előírnunk hogy a hozzá tartozó előírt kerek sebesség nulla legyen. Az $u \in \mathbb{R}^3$ a jobb és bal oldali kerekek előírt erőleadása a talajra.

$$A(q)\dot{q} = \begin{bmatrix} \cos \theta & \sin \theta & -c & -r & 0 \\ \cos \theta & \sin \theta & c & 0 & -r \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \dot{X} \\ \dot{Y} \\ \dot{\theta} \\ \Omega_L \\ \Omega_R \end{bmatrix} \quad (2.31)$$

$$M(q) = \begin{bmatrix} m & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & m & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & I & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & I_{FL} + I_{BL} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & I_{FR} + I_{BR} \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$F(q, \dot{q}) = [F_x \cos \theta - F_y \sin \theta \quad F_x \sin \theta - F_y \cos \theta \quad M_r \quad 0 \quad 0]^T \quad (2.32)$$

$$\dot{q} = G_e(q) \boldsymbol{\eta} = \begin{bmatrix} \cos \theta & \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \sin \theta & \cos \theta \\ \frac{1}{c} & -\frac{1}{c} & 0 \\ 0 & \frac{2}{r} & 0 \\ \frac{2}{r} & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} \eta_1 \\ \eta_2 \\ \eta_3 \end{pmatrix} \quad (2.33)$$

$$\underbrace{G_e^T M G_e}_{M^*} \dot{\boldsymbol{\eta}} + \underbrace{G_e^T (M \dot{G}_e + C G_e)}_{C^*} \dot{\boldsymbol{\eta}} + \underbrace{G_e^T F}_{F^*} = \underbrace{G_e^T B u}_{B^*} \quad (2.34)$$

$$M^*(q) = \begin{bmatrix} m + \frac{I}{c} + 4 \frac{I_k}{r^2} & m - \frac{I}{c^2} & 0 \\ m - \frac{I}{c^2} & m + \frac{I}{c^2} + 4 \frac{I_k}{r^2} & 0 \\ 0 & 0 & m \end{bmatrix}, \quad F^*(q, \dot{q}) = \begin{bmatrix} -F_x - \frac{M_r}{c} & -F_x + \frac{M_r}{c} & -F_y \end{bmatrix}^T$$

$$C^*(q) = \begin{bmatrix} 0 & 0 & -m\dot{\theta} \\ 0 & 0 & -m\dot{\theta} \\ m\dot{\theta} & m\dot{\theta} & 0 \end{bmatrix}$$

$$B^* = \begin{bmatrix} \frac{2}{r} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{2}{r} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad (B^*)^{-1} = \begin{bmatrix} \frac{r}{2} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{r}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{\eta}_r = \begin{pmatrix} \eta_{r_1} \\ \eta_{r_2} \\ \eta_{r_3} \end{pmatrix}$$

$$u = (B^*)^{-1} \{ M^* \dot{\boldsymbol{\eta}}_r + C^* \boldsymbol{\eta}_r + F^* - K_d e \} \quad (2.35)$$

$$\boldsymbol{\tau} = W_r D [u_1, u_2]^T \quad (2.36)$$

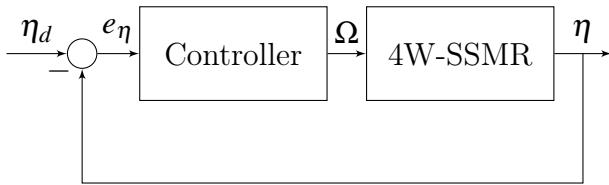
$$e_{\boldsymbol{\eta}_i} = \boldsymbol{\eta}_i - \boldsymbol{\eta}_{r_i} \quad (2.37)$$

$$\dot{\boldsymbol{\eta}}_{r_3} = \frac{m\dot{\theta}(\boldsymbol{\eta}_{r_1} + \boldsymbol{\eta}_{r_2}) - F_y - K_d(\boldsymbol{\eta}_3 - \boldsymbol{\eta}_{r_3})}{m} \quad (2.38)$$

$$\boldsymbol{\eta}_{r_1} = \frac{{}^R V_x^{COM} - {}^R \omega_r^{COG} c}{2}, \quad \boldsymbol{\eta}_{r_2} = \frac{{}^R V_x^{COM} + {}^R \omega_r^{COG} c}{2}$$

2.8.2. Elirt kerekszogsebessegekkel

A [3] cikkben a kerekek sebességét szabályozza, A jobb és bal oldali kerekek modelljét ARX becsléssel meghatározza a matematikai modellt és pólusáthelyezéses módszerrel a kívánt modellt állítja elő.



2.16. ábra. Kinematikai modell az *SSMR* típusú *MR* robotnak.

fejezet 3

A rendszer implementálása

3.1. Robot felépítése

A robot egy négykerekű kültéri mobilis robot *4W – SSMR*, amelyet négy különálló csiga áttétel és egy DC motor mozgat.

Paraméter	érték	Mértékegység
Szélesség	80	[cm]
Hosszúság	80	[cm]
Magasság	40	[cm]
Önsúly	54	[kg]
Max sebessége	25	[cm/s]
Max fordulási sebesség	25	[°/s]
Kerék-átmérő	40	[cm]
Maximális kerék forgatónyomaték	1000	[N/m]

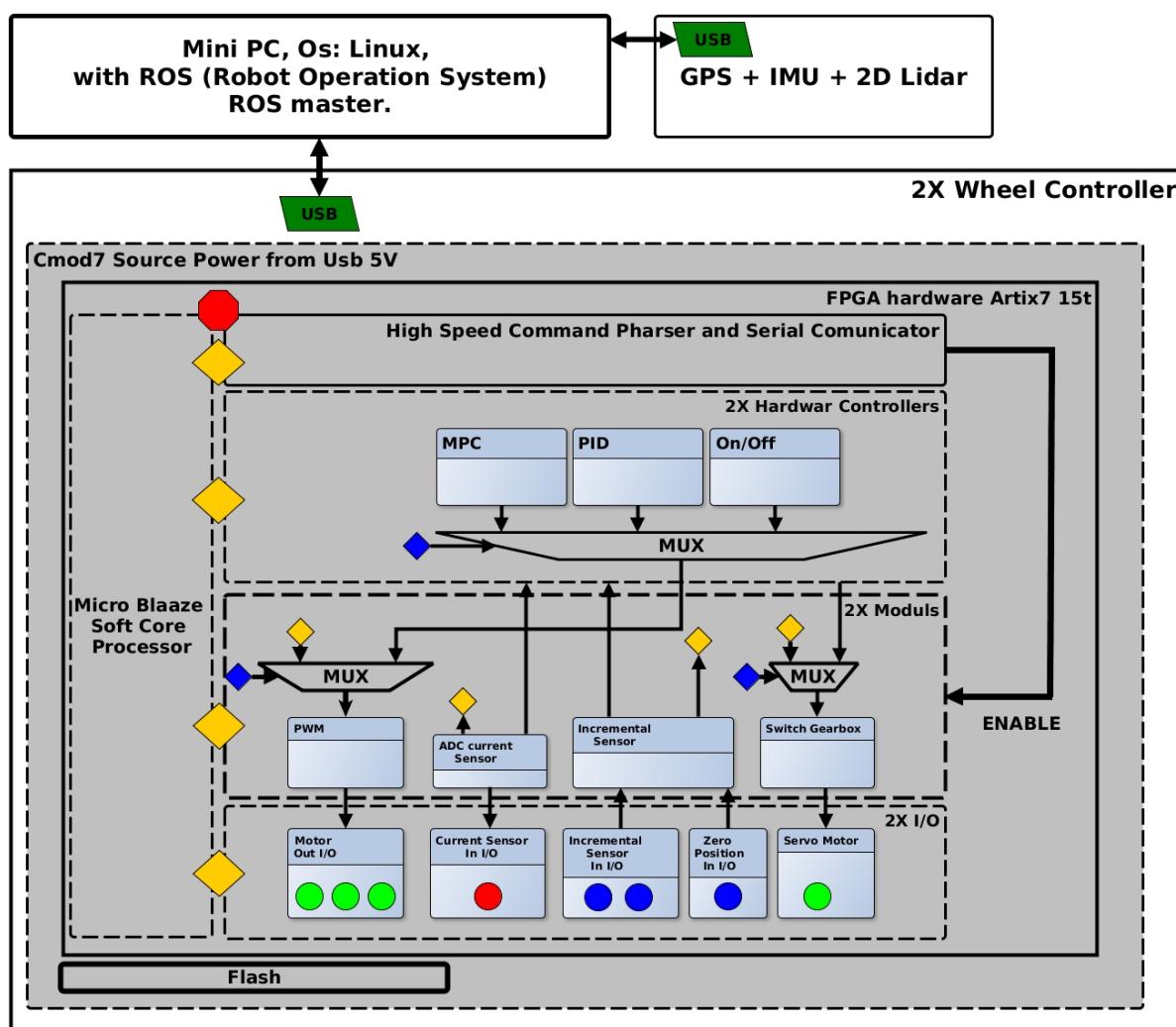
A roboton, egy performáns számítógép felelős a ROSmaster és egyéb kiszolgáló nodok futtatásáért, a rendszerhez USB ábra 3.2.1 csatlakozóval kapcsolódó modulok:

Modulnév	Leírás
2xFPGA	CmodA7 https://reference.digilentinc.com/reference/programmable-logic/cmod-a7/reference-manual
IMU	ESP8266 arduino alapú rendszer, SPI protokollon keresztül olvassa az IMU mert értékeit, átalakítás után string formában uart protokollon küldődik a kiszolgáló ROS nodnak
GPS	Uart porton NMEA protokoll alapján ROS node fogadja az értékeket.
LIDAR	Leírás: https://www.robotshop.com/media/files/pdf2/rpk-02-datasheet.pdf , gyártó által biztosított ROS http://wiki.ros.org/rplidar integráció.

3.2. Alacsony szintű modulok

A roboton alacsony szintű feladatait amelyek a motor hajtásokhoz kapcsolódó szenzorokat és vezérlő jelek előállítására hivatott a két CmodA7 20T FPGA fejlesztőlap. Négy tengely szögsebességet kell szabályozni, egy FPGA két hajtást valósít meg. A ábra 3.2.1 alapján egy hajtáshoz tartozó I/O-k:

Név	Darabszám	Típus
Inkrementális szenzor	2	Digitális Input
Árammérő szenzor	1	Analóg Input
Motor vezérlő	3	Digitális Output
Végállás kapcsoló	1	Digitális Input



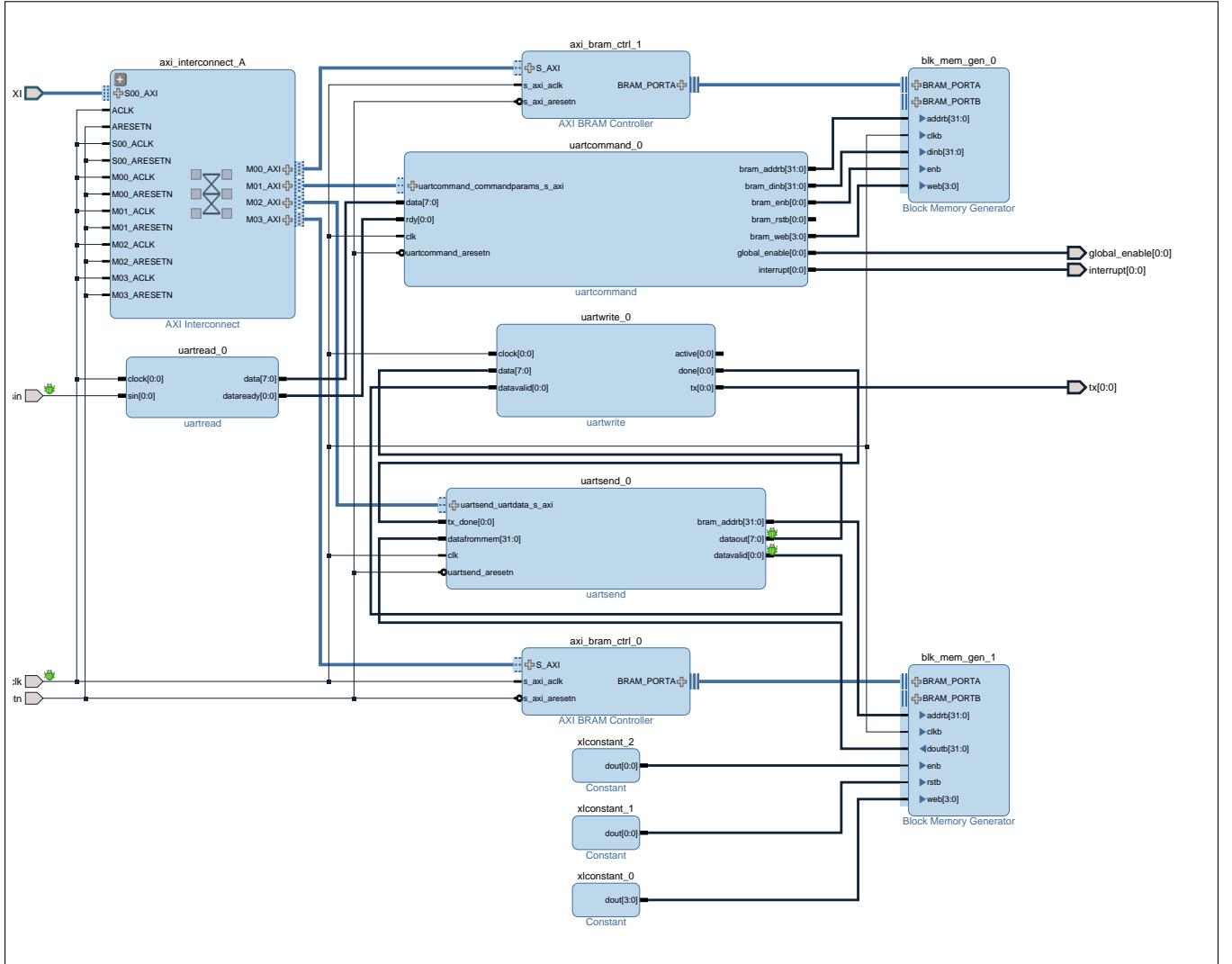
3.1. ábra. CmodA7 FPGA-ban kialakított architektúra amely a szenzorok és motor hajtások jeleinek feldolgozását és előállítását valósítja meg

A ábra 3.2.4 a Vivado tervezőprogramban FPGA-ban megvalósított processzor architektúra látható, tartalmaz egy szoftcore processzort (microBlaze). Az utasítás és az

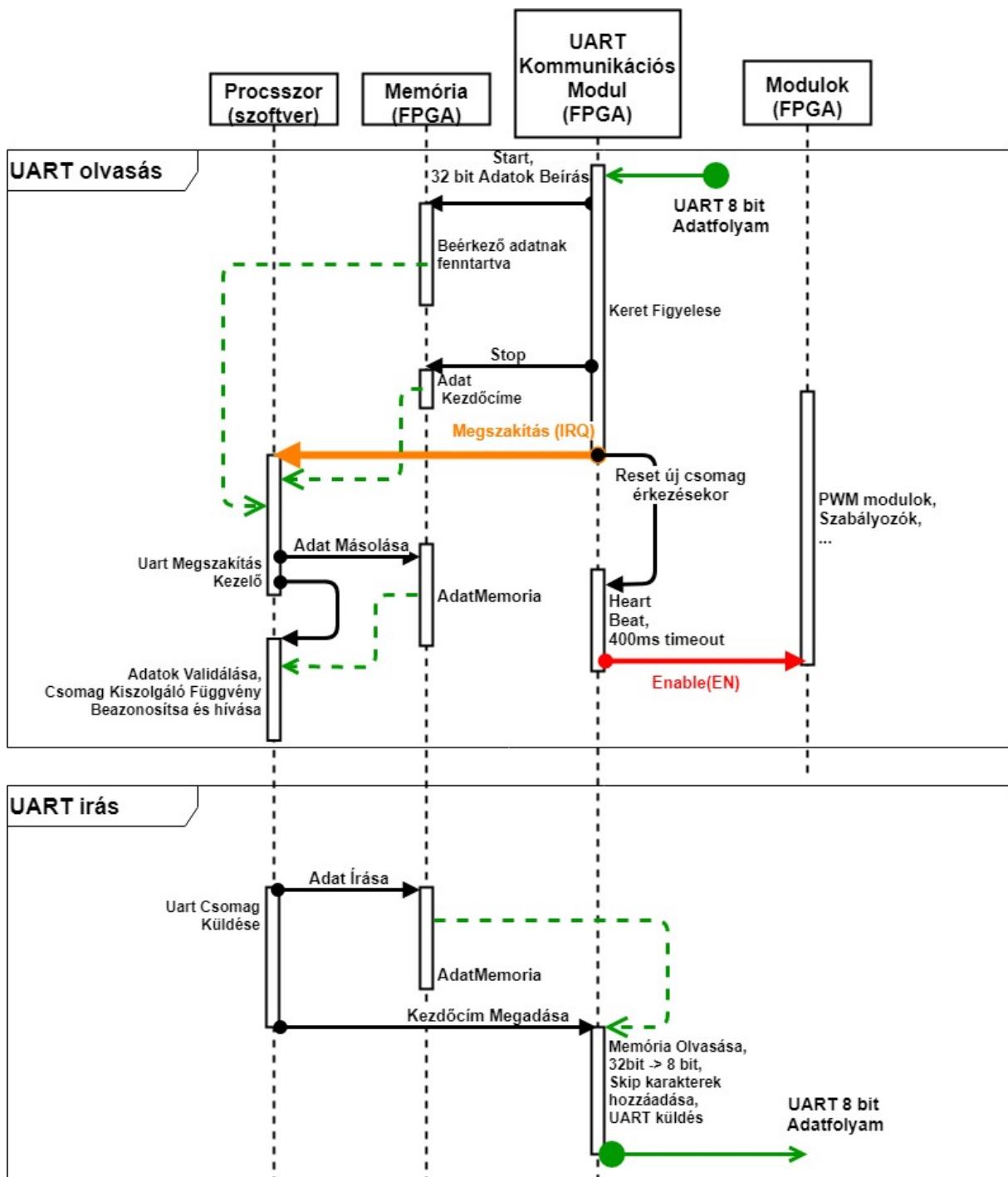
adatmemória az *microblaze_0_local_memory*-ban található. A memória mérete 24Kbyte 32bit sávszélességgel, amely az FPGA block memóriájából van összerakva. A programkód maga egy külső memóriában van tarolva, QSPI alapú interfésszel kapcsolódik a FPGA hoz, az *ExternalMemory*s kapcsolja be az AXI busz rendszeren keresztül a processzor memória címtartományába. A külső memória mérete 30 MByte. A processzor működéséhez szükséges a *ClockAndReset* modul előállítja az órajelet ami 100 MHz, ezen a frekvencián működik az processzor és a memória is. Az *mdm_1* modul a rendszerben jeleinek és a programkód megfigyelésére hivatott.

A ábra 3.2.4 ábrán látható *UartCom* modul belső szerkezete látható az ábra 3.2.2 ábrán. A modul *uartcommand_0* szerepe a kommunikációs protokoll implementálása hardveres szinten, a modul fogadja az UART protokollon érkező 8 bites csomagokat. A protokoll által meghatározott keretezési byte-okat figyelve (Start,Stop,Skip). Ezek paraméterként megadhatók a microBlaze processzoron keresztül. A processzor induláskor beállítja ezeket a következő értékekre: Start='S', Stop='P', és Skip='.'. Start keret byte érkezésétől kezdve az összes byte négyesével bekerül a 32 bit, 400 byteos, *blk_mem_gen_0* memóriába jogfolytonosan. Abban az esetben ha az üzenet meghaladja a 200 byte-t akkor a modul úgy tekinti hogy hibás adatok érkeztek és visszatérte a kiinduló állapotba. Abban az esetben ha bináris adatokat küldünk tartalmazhat speciális protokoll keretezésben résztvevő karaktereket így ezeket előtt Skip karakter kell hogy legyen. A skip karakterek nem kerülnek bele a memóriába ezeket a hardver kiveszi és az utána következő karaktert nem értelmezi.

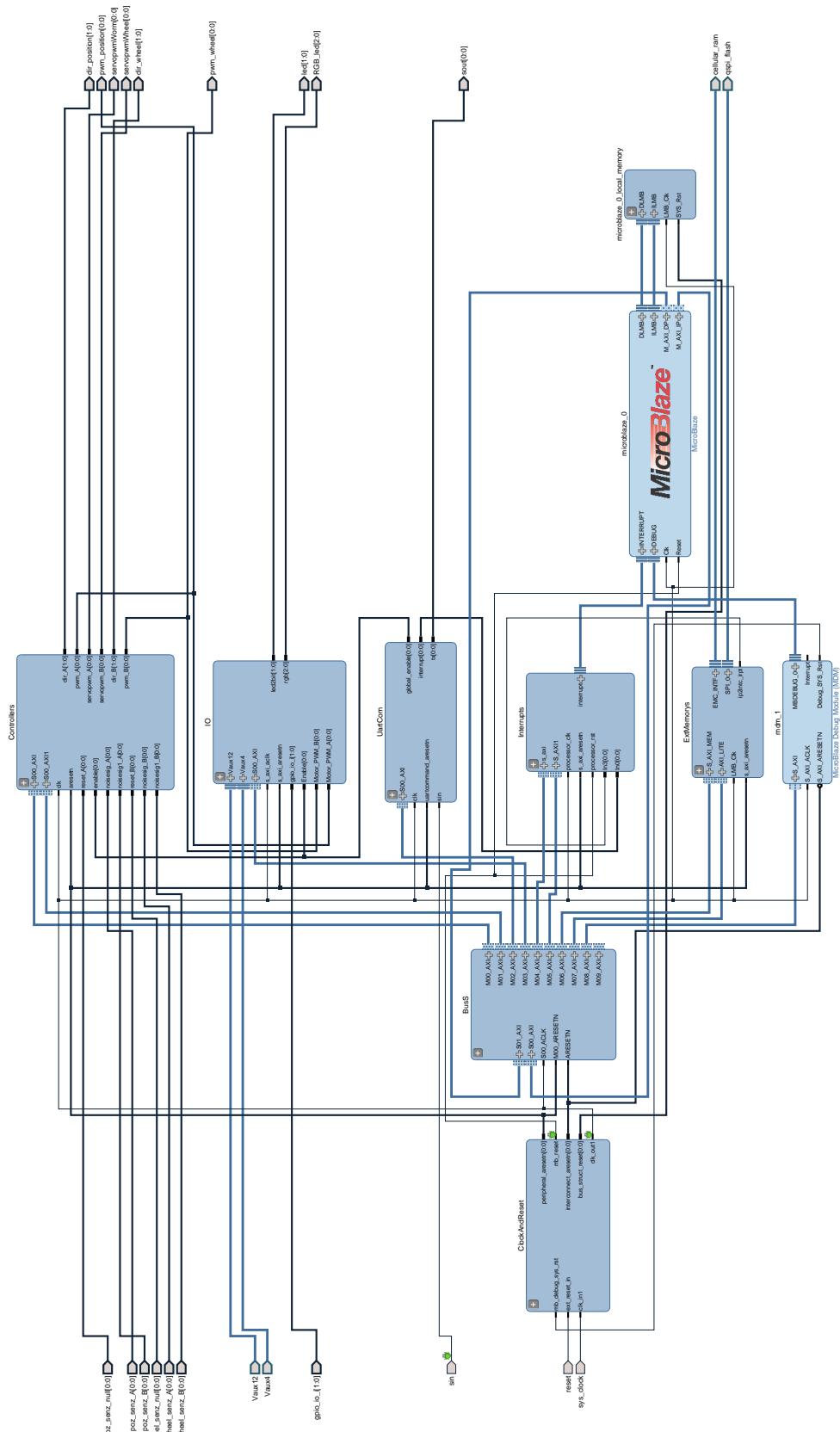
A kommunikáció folyamatát a ábra 3.2.3 ábra is végigkövethetjük.



3.2. ábra. FPGA ban megvalósított kommunikációs modul a ?? leírt protokoll alapján.



3.3. ábra. FPGA hardver/MicroBlaze processzor és ROS node közti kommunikáció megvalósítása UART protokoll alapján



3.4. ábra. FPGA ban megvalósított szoftprocesszor rendszer, legfelső négyzete.

A keret véget jelző byte érkezésekor a modul generál egy megszakítást a microBlaze processzornak az *interrupt*[0 : 0] kivezetésen keresztül. A megszakítás kiszolgálásakor a processzor kiolvassa az *uartcommand*₀ modulból az új üzenet kezdőcímét. A processzor az adatokat az *axi_bram_ctrl_1* modulon keresztül kepés kiolvasni, az új üzenetre kezdőcímére, mutató pointer értékét megkapjuk, ha az *uartcommand*₀ modul processzor memóriájába illesztéséttel kezdőcímét és a modul által jelzett kezdőcímét összeadjuk. Abban az esetben, ha az adatok feldolgozása előtt új csomag érkezik a hardver kommunikációs modulhoz, elkezdődik annak beírása a memóriába, az előző adatok felülírás nélkül.

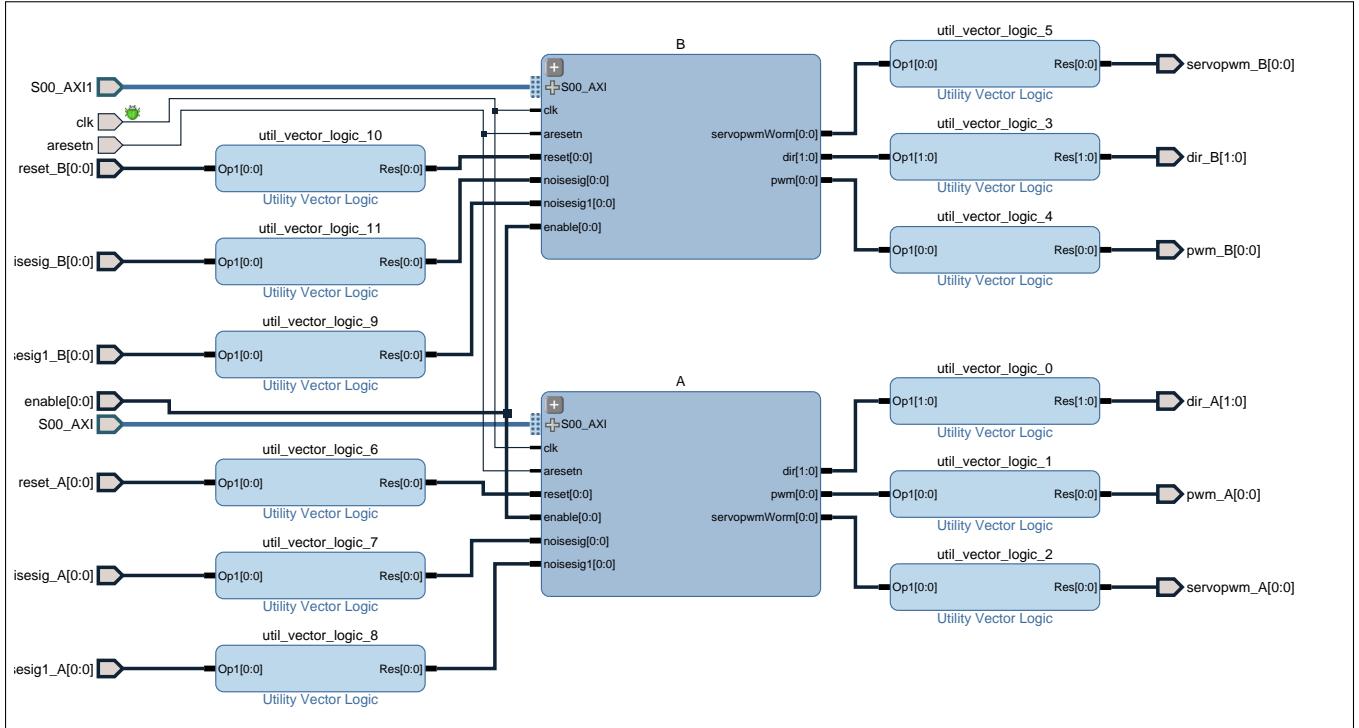
A *uartcommand*₀ modul kimenete *global_enable*[0 : 0] engedélyező jel, abban az esetben ha nem kap a hardver *SREP* üzenetet legalább 300ms periódussal, akkor az engedélyező jelet alacsonyra állítja vagy ha *SRDP* üzenet érkezett.

Az *uartsend_0* modul hasonlóképpen működik csak az adatok küldésére hivatott. A microBlaze proceszor az *axi_bram_ctrl_0* modulon keresztül beleirodnak a *blk_mem_gen_1* [24] 32bites és 400byte méretű memóriába. Az írás végével a processzor beállítja a küldés jelet, amely egy paramétere a hardvernek. A modul elkezdi kiküldeni az adatokat. Abban az esetben ha a csomag tartalmaz speciális protokollt leíró byte-t akkor a modul automatikusan elküldi előtte a Skip karaktert.

Az *uartread_0* az UART protokoll implementálja FPGA hardverebe, a *sin* az RX bemenet, a *data*[7 : 0] a 8 bites szeles adatvezeték ami tartalmazza az utolsó beérkezett byte-t. A *dataready*[0 : 0] felfutó él jelzi az új adat érkezését. Az *uartwrite_0* modul a *data*[7 : 0] 8bites sinen érkező adatot küldi ki UART protokoll alapján a *tx*[0 : 0] kimenetere abban az esetben ha a *datavalid*[0 : 0] bemenetén egy felfutó él érkezik.

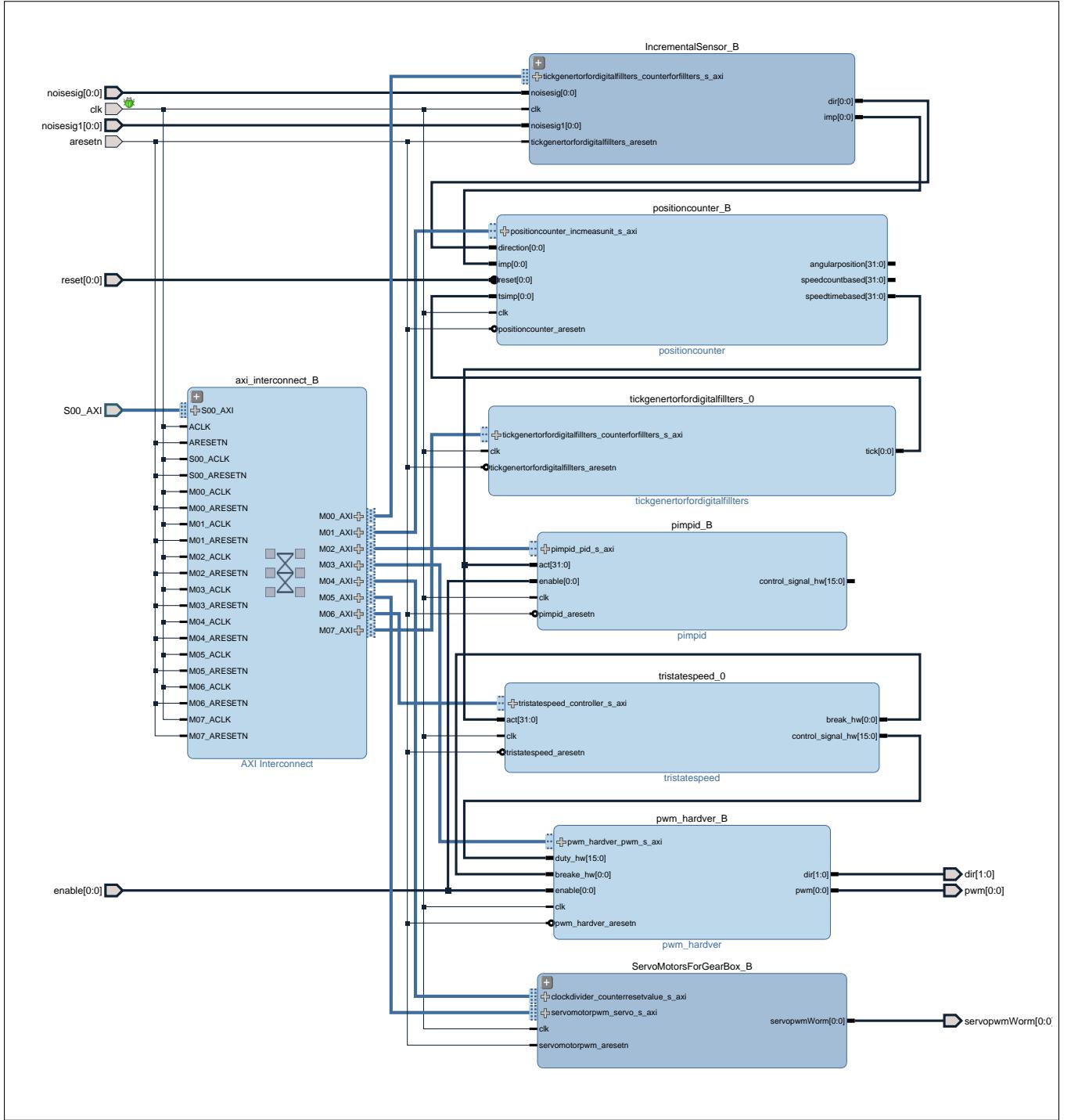
Az ábra 3.2.5 látható *A* és *B* modul feladatak egy-egy DC motor szabályzását/vezérlését lássák el. Mindkét modulban ugyan azon alegységek találhatók meg az *A* modul az robot első, míg a *B* modul a robot hátsó kerekét szabályozza.

A ábra 3.2.6 ábrán látható az *A* és *B* modulok belső szerkezete. A *pwm_hardver_B* PWM jelet állít elő, a *pwm*[0 : 0] kimenetre, és egy irányjelet *dir*[0 : 0], a bemeneti 16bites előjeles számból áll. A PWM kitöltési tényezője -32000 tol 32000-ig terjed ki (15bit), az előjel meghatározza az irányt míg az abszolút érteleke a pwm kitöltési értéket. A *enable*[0 : 0] jel engedélyezi a kimenetet, ha érteleke alacsony akkor a pwm kimenet is alacsony.



3.5. ábra. FPGA-ban megvalósított szabályzok A és B

Az *InkrementalisSensor_B* axi sínen keresztül kapcsolódik a processzorhoz, feladata az inkrementális szenzortól érkező A és B jeleknek a feldolgozása. A modul két jelet küld ki: $dir[0 : 0]$ amely a tengely forgás irányát jelzi, $imp[0 : 0]$ egy órajelperiódusig tartó felfutójelet küld ki az inkrementális szenzor minden egyes elmozdulására.



3.6. ábra. FPGA controller modul

A *positioncounter_B* modul meri a szögsebességet és a szögpozíciót idő és impulzus számolási módszert használva. A processzor a saját mintavételezési frekvenciájával olvassa ki a modulból a mert értékeket és átalakítja kivánt mértékegységbe.

Az ábra 3.2.6 ábrán látható többi modul jelen pillanatban továbbfejlesztési lehetőségekkel jelenik meg. A *pimpid_B* modul FPGA alapú PID szabályzó modul, *ServoMotorGearBox_B* a DC motrokon levő fogaskerék kapcsolási lehetőséget hivatott majd állítani egy szervomotor segítségével.

A szabályzok referencia értékeit a *RefValues* funkcionális biztosítja, a megfelelő üzenetek érkezésekor a memóriába beállítódnak a kívánt referencia értékek, és majd a

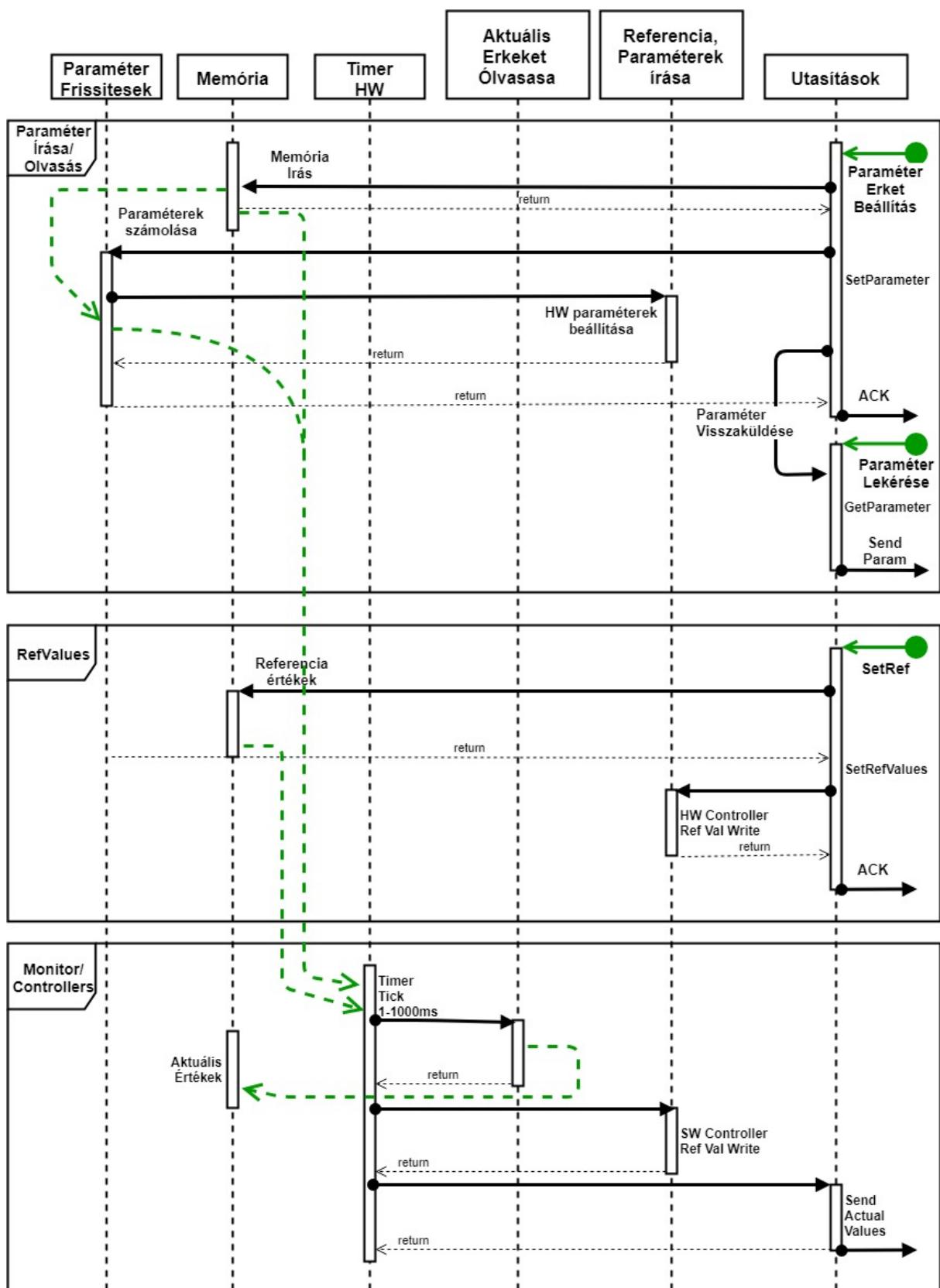
softveres szabályzok kiolvassák. A hardveres szabályzóknak pedig a beérkezés pillanatban leküldődik.

A *Monitors/Controllers* funkcionalitas egy parameterbol allithato periodusu idozito amely megszakitasokat general a proceszornak. A proceszor ezekre a megszakitasokra szamolja ki a beavatkozi jelek uj ertekeit, valamint a elkului a mert,es a kapott referencia ertekeket UART on keresztul.

3.2.1. Microblaze szoftvere

A rendszer tervezésénél a fő koncepció az volt hogy a rendszer architekturája dinamikus legyen a fejleszthetőséget tekintve, így a ábra 3.2.1 levő arhitekurát kaptuk.

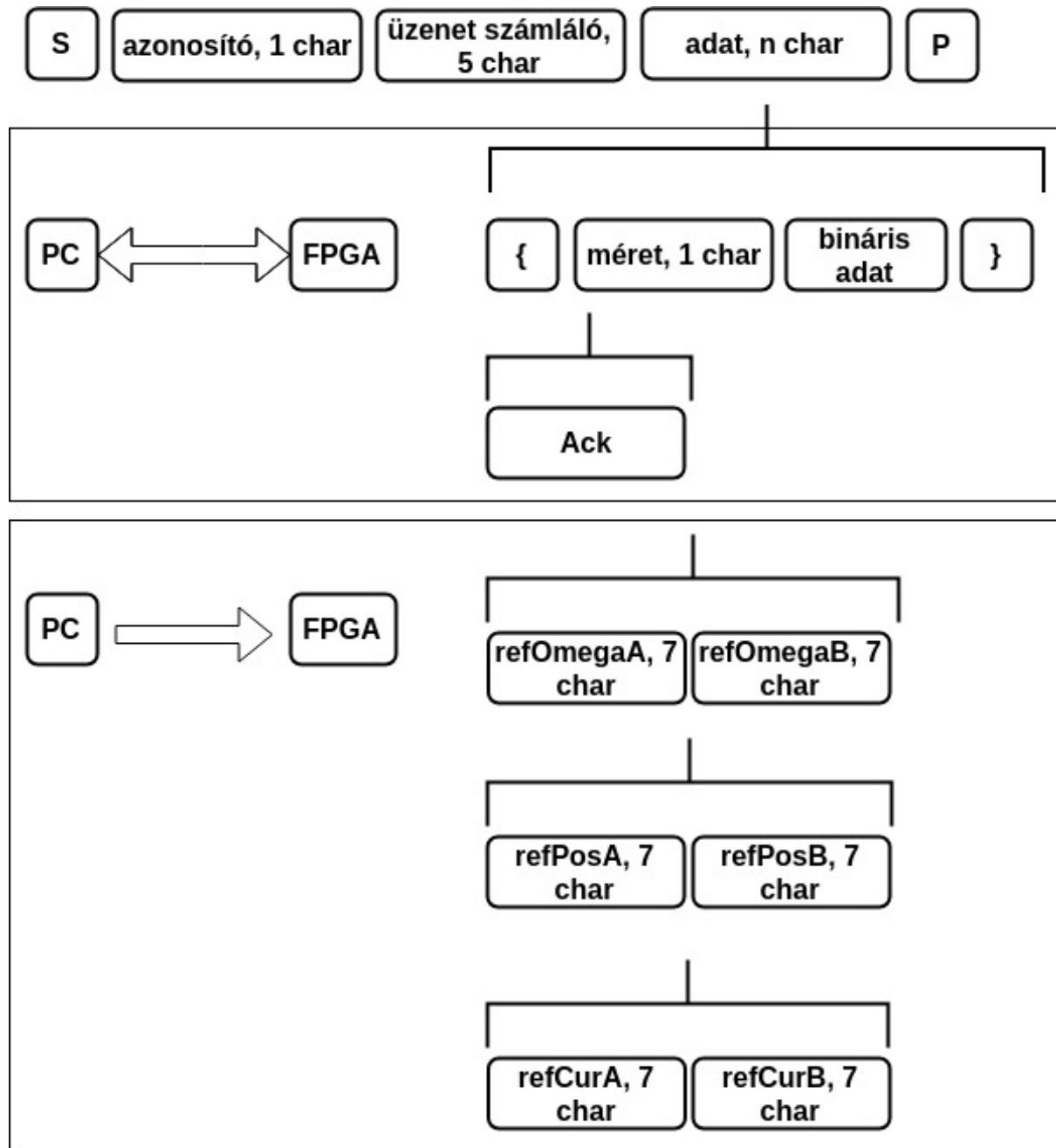
A microblaze processzor feladatai hardveres modulok kezdeti állapotainak a beállítása, softveresen futó szabályzók működtetése, a beérkezett üzenetek feldolgozása. A processzoron futó szoftvert az ábra 3.2.7 UML diagram szemlélteti. A paraméterek írása és olvasása funkcionálisban, az új beérkezet paraméter értékének a beállítási mente a következő: az üzenet beleíródik a memóriába, megszakítás generálódik a processzor irányában, a processzor feldolgozza az új üzenetet, észleli hogy paraméter értékének a beállítása típusú üzenet érkezett, meghívódik a kiszolgáló függvény. A továbbiakban az összes paraméter újraszámolódik, és újraküldődik a hardveres modulok irányába. Abban az esetben ha minden sikeresen beállítódott a processzor pozitív visszajelzést(ACK) üzenetet küld és visszaküldi a beállított paraméter értékét, acélból hogy a küldő is megbizonyosodjon a paraméter helyes beállításáról.



3.7. ábra. MicroBlaze processzoron futó szoftver diagramja

3.2.2. FPGA és UART alapú kommunikációs protokoll

Megvalósítva a kommunikációt a kiszolgáló ROS-node, amely UART protokollra épített saját üzenetekből áll. ábra 3.2.8.



3.8. ábra. FPGA komunikacions protokol altalanos csomag szerkezet

A protokoll keretek közé foglalt adatok rendiségre épül. Speciális karakterek¹ jelzik az üzenet kezdetét és véget jelen esetben az *S* csomag kezdetét, míg a *P* a csomag véget

¹ speciális karakterek amelyek jelzik az értelmező számára hogy olyan ka-

rakter következik amelyet a protokoll értelmezésében nem kell végrehajtani.

jelentik. Az csomag tartalmazhat bináris formátumú adatot is ezeket minden esetben a { és } speciális karakterek közé kel kerülniük, mert a köztük levő adat nem fog értelmezésre kerülni a feldolgozó által. Bináris reszt pl.: struktúra típusú adatra használhatjuk. Mindig a { utáni első karakter megadja a bináris adat hosszát így tudja az értelmező hogy hol kell várnia a lezáró karaktert. A bináris szekció hossza nem lehet nagyobb mint 254 byte, de amennyiben szükséges kiterjeszthető.

Minden üzenet tartalmaz egy egyedi azonosítót ami meghatározza az üzenet típusát ez alapján tudja eldönteni majd a fogadott fél hogy melyik kiszolgáló rutint kell felhívnia. Ezt követi egy üzenet számláló 5 char hosszú mező amely string formában tartalmaz egy egész számot, amely minden kiküldött üzenet után növelni kell. Az üzenetszámláló alól kivételt képeznek a direkt hardveres üzenetek pl.: *SREP* és a *SRDP*. A hasznos adat további felépítését meghatározható annak függvényében hogy mit szeretnénk. Jelen esetben a üzenet típus orientált parancsokat szerkesztünk amelyekkel a referencia értékeket, paramétereket állítjuk be, valamint bináris szekciót is tartalmazó struktúrát küld az FP-GA modul PC-nek amely a szabályzást és historizálást szolgálja.

3.2.3. Paraméterek FPGA modul

A paraméterek segítségével tudjuk beállítani a mintavételezési periódusokat, az inkrementális szenzorok felbontását, a szabályozok beállítását is ezáltal oldhatjuk meg. Konfigurációs paraméterek: Az alábbi táblázatban leírjuk a ROS-ban használt paramétereket. A paraméterek névének végen levő *X* jelölje *A* vagy *B*, attól függően hogy melyik DC motorhajtáshoz tartozik. Az ábra 3.2.5 ábrán látható modulokat tudjuk konfigurálni.

Id	Név (X lehet A vagy B)	Értékek		Típus	Leírás
		Min	Max		
1	TsTimerPeriod	1	1000	int16	Mintavételezési periódus [ms]ban.
2	GetDataPeriodical	0	1	int16	Kapcsoló ha 0 akkor nem küld az FPGA mért értékeket, különben a TsTimerPeriod periódusú mintavétellel küld.
3	TorqueCoefX			float16	Motor arám és nyomaték közti együttható.
4	ActiveControllerX	0	65535	int16	Válaszható szabályzó típusok hajtásoknál 0=Szoftvare PID szögsebesség, 1=Hardver PID szögsebesség, 2=Szoftver PID arám, 3=Hardver PID arám
5	MaxControlSiggnaX	0	32760	sint16	A beavatkozó PWM jel maximális kitöltési tényezője, lineárisan $0->0\%$ -tol $32760->100\%$ -ig.
6	IncSenzResX	0	65535	int16	Inkrementális szenzor által generált impulzusok száma egy teljes kerékfordulatra. FPGA oldalon ez a szám 10-el szorzandóik.
7	IncSenzCountDirectionX	-1	1	sint16	Inkrementális szenzor jeleit feldolgozó modul számolási irányá állítható be.
8	Kp_Whell_PidX	0		float16	szögsebesség szabályzó, PID erősítési paramétere.
9	Ti_Whell_PidX			float16	szögsebesség szabályzó, PID integrálási idő.
10	Td_Whell_PidX			float16	szögsebesség szabályzó, PID deriválási idő.

3.2.4. Kommunikáció sebessége

Az uart sebessége 1MBd² ami megfelel 131072 byte/s adatforgalomnak. A valoságban a kommunikáció hibátlanul működik 1 ms periodussal, küldött 100byte méretű üzeneteket. Összehasonlítva *AXI_UART_Lite* [25] modullal elérte eredmények, 50 ms periódust tudtunk csak elérni, mert a protokoll értelmezését a szoftver végezte és nem a hardver. A FIFO használata ellenére sem sikerült kisebb mintavételezési periódust elérni, hogy nem minden karakter után generált processzor megszakítást csak minden 16-dik karakter után.

$$frekvencia = \frac{131072}{SizeOfPachage} = \frac{131072[byte/s]}{100[byte]} = 1310,072[Hz] \quad (3.1)$$

3.2.5. Biztonsági megoldások

Abban az esetben ha kiküldtük az előírt értékeket a modulnak és ezután a kommunikáció megszakadt a modullal akkor a szabályzok próbálják tartani az előírt érteket annak el-

² megabaud

lenére is hogy az már lehet hogy nem aktuális. Erre a célra beépítésre került egy üzenet és egy logika (HeartBeat), a periodikusan érkező üzenet, amely csak a kommunikációs modulhoz érkezik meg, és jelzi hogy a ROS jól működik, és fordítva is küldődik periodikus üzenet amely jelzi az FPGA normális működést. Abban az esetben ha a megszakad leállítja a motorokat és a szabályzókat, ábra 3.2.3 alapján az Enable(EN) jelet használva.

Irány	Üzenet	Periódus
FPGA->ROS	SEP	300 ms kötelező
ROS->FPGA	mintavételezett értékek küldése	dinamikusan módosítható

valamit ldkdkd.

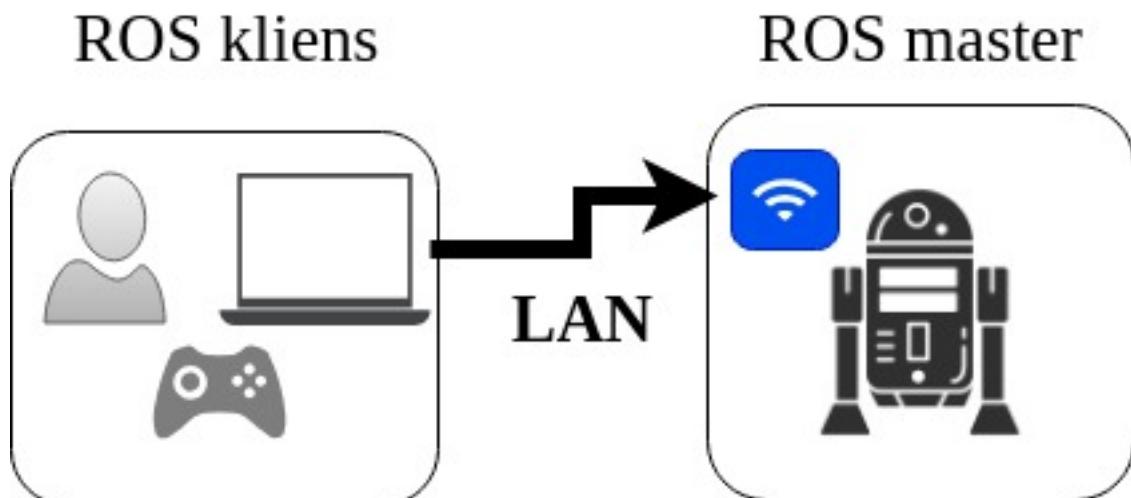
3.3. ROS

A robot irányítását megtehetjük azáltal, hogy csatlakozunk wifin keresztül a robothoz. Az irányításhoz szükséges egy számítógép, amelyre telepítve kell legyen a ROS. A kliens gépen fognak futni a következő felhasználói eszközök: -a rendszerben futó programok által loggolt üzeneteket szűrhetjük és tekinthetjük meg valós időben. -a paramétereket beállíthatjuk egy grafikus felhasználói felület segítségével (*dinamic_reconfigure*).-rviz amelyel megjeleníti a robot 3D modelljét a térképen, a robot aktuális pozíójában és irányában a környezetéhez viszonyítva. *-JuglerPlot* segítségével online ábrázolhatunk mért értékeket mint pl.: a szabályzókörökben mért értékeket.

Jelenleg két működési mód közül választhatunk:

-távirányítóról vezérelve. A távirányítón található egy joystick, amely segítségével a robotnak referencia sebességeket írhatunk elő. A hozzárendelt referencia rendszerhez képest az X tengelyen m/s sebességet adunk meg, míg a Z tengelye körül °/s forgási sebességet adunk meg. A távirányító két gomb folyamatosan lenyomva tartásával a deadman kapcsolót valósíthatjuk meg. Abban az esetben, ha a két gomb nincsen lenyomva, a szabályzók működése és a pwm generátorok kimenete letiltva marad.

-automata mód, itt rviz program segítségével előírhatunk egy referencia pozíciót és irányt ahova szeretnénk, hogy a robot eljusson. Ez alatt a távirányítón a deadman kapcsolókat lenyomva kell tartanunk. A referencia értékeket megadhatjuk rviz használata nélkül azáltal, hogy a megfelelő típusú és nevű üzenetet beküldjük a ROS rendszerbe.



3.9. ábra. Robothoz csatlakozás a Wifi-n keresztül.

Az ábra 3.3.10 láthatóak a főbb nodok, topikok és a közöttük levő relációk. A nodok és a topikok leírását a ??

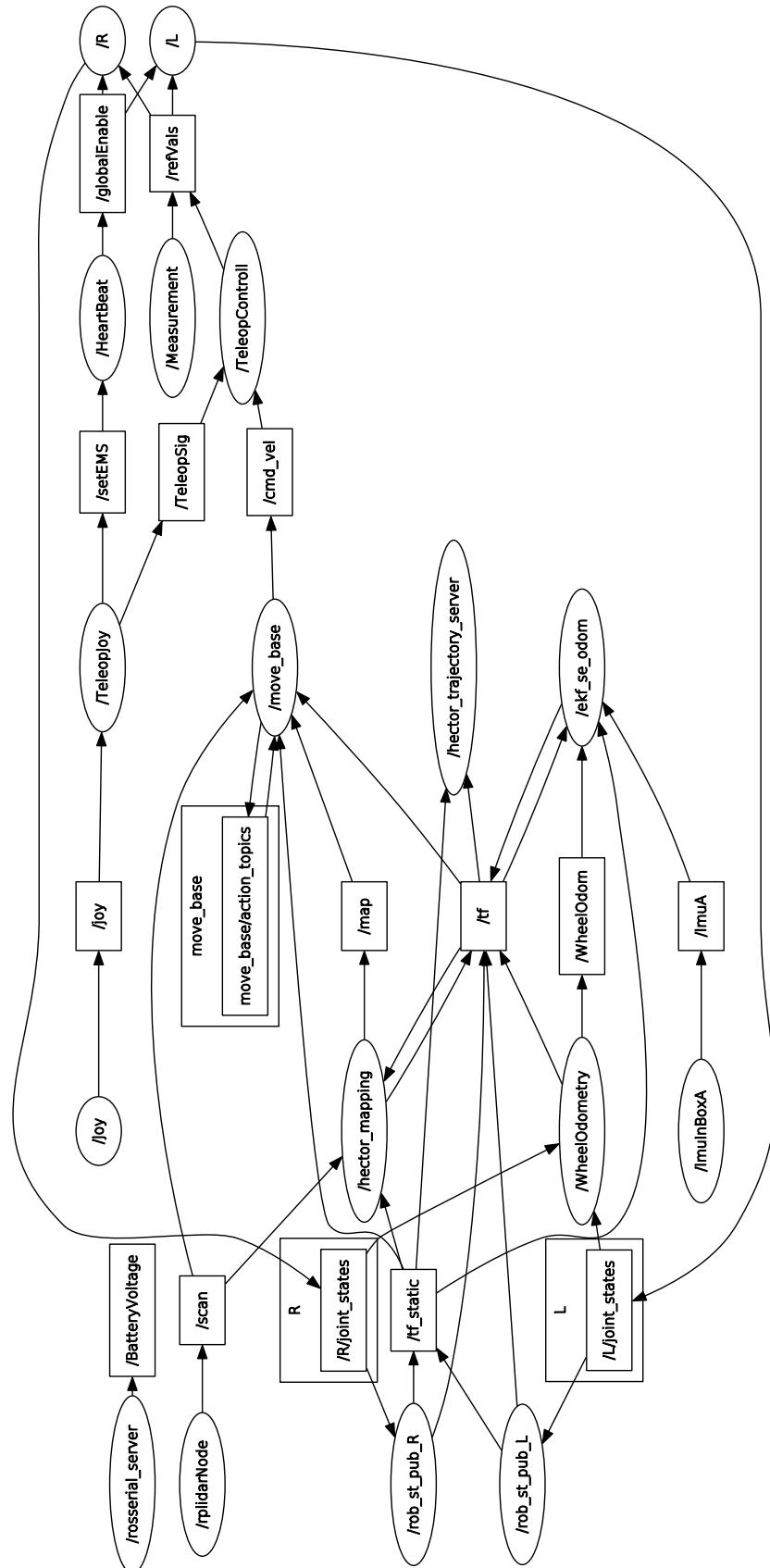
Node Neve	Tipus	Leírás
/R és /L	FPGA Communication Modul	Az FPGA-val való kommunikációért felelős. Adatokat fogad/küld a 3.2.2 fejezetben leírt protokoll alapján, amelyeket továbbít a ROS operációs rendszerben működő nodoknak.
/ImuInBoxA	Imuxxxx	Feladata szöveges formában érkező adatok feldolgozása és a ROS keretrendszerbe integrálását oldja meg. Mert fizikai mennyiségek:
/WheelOdometry		Kerekek mozgásából számolt robot elméleti pozíciója a térben
/TeleopJot		Feladata a joystick-től érkező parancsok fogadása. Megvalósítja a <i>DeadManSwitch</i> gomb kezelését, létrehoz egy globálisan engedélyező jelet a /setEMS-t és a /TeleopSigt, amely előírja a robot lineáris mozgási sebességét és a forgási sebességét a Z tengely körül.
/rplidarNode		A lidar mérési adatait olvassa ki és továbbítja a /scan topikban.
/rosserial_server		A megvalósítja a kommunikációt egy esp8266 fejlesztőlap és a ROS között, amely az akkumulátorok feszültségeinek a merését végzi [7]. Joystick eszközök integrációját valósítja meg [18].
/Joy		Lidar mérései alapján 2D térképet készít a környezetről, miközben lokalizálja a robotot ezen a térképen [13]
/hector_mapping		mérésék elvégzésére szolgáló node, amely egy előre beállított intervallumokban a megadott referencia értékeket küld ki az FPGA ban levő szabályzóknak.
/Measurement		Átalakítja a robot sebesség állapotait és kiszámolja nyílt hurokban a szabályzok előírt értékeit. Abban az esetben, ha a /movebase nodot használjuk, ez megoldja a robot pozíció szabályozását a térképen, így a /cmdvel csomagot csak átalakítja /refVals csomaggá azáltal, hogy azonos oldalon levő kereke ugyanazt a referencia értéket kell követniük.
/TelepoController		

3.3.1. Uzenet tipusok (.msg)

Az alábbi táblázatban láthatjuk a ROS operációs rendszer által szolgáltatott .msg üzenetek kiterjesztését, amelyek lehetővé teszik az FPGA integrációját a ROS környezethez.

Üzenet típus	Értékek	Erkek típusa	Leírás
header	-	std_msgs/Header	Minden üzenet tartalmaz egy fejlécet, amely információkat tartalmaz az üzenetről.
	seq	uint32	minden üzenetet egyedileg beazonosító szám
	stamp	time	idő-bélyeg amely a küldés időpillanatát tárolja.
	frame_id	string	
/GlobalEnable	systemIsOk	int16	=0 - a HLC működik. <>0 - a HLC nem működik
/refVals	names	string[]	
	ref_position	float[]	előírt szög pozíció
	ref_velocity	float[]	előírt szög sebesség
	ref_effort	float[]	előírt forgatónyomaték
/setEMS	value	int16	=0 - Vészleállító aktív. <>0 - Vészleállító nem aktív
/joyControll	vx	float64	A robot X tengely mentén előírt sebessége m/s-ban.
	omega	float64	előírt szög pozíció A robot Z tengely körüli forgása °/s-ban.
	ControlMode	int64	Választhatunk a HLC szabályzok típusa vagy a manuális irányítás közül =0 move_base szabályzó, =1 manuális irányítás joystick segítségével.

A ábra 3.3.10 ábrán láthatjuk a nodok és az üzenetek közti kapcsolatot.



3.10. ábra. ROS graph

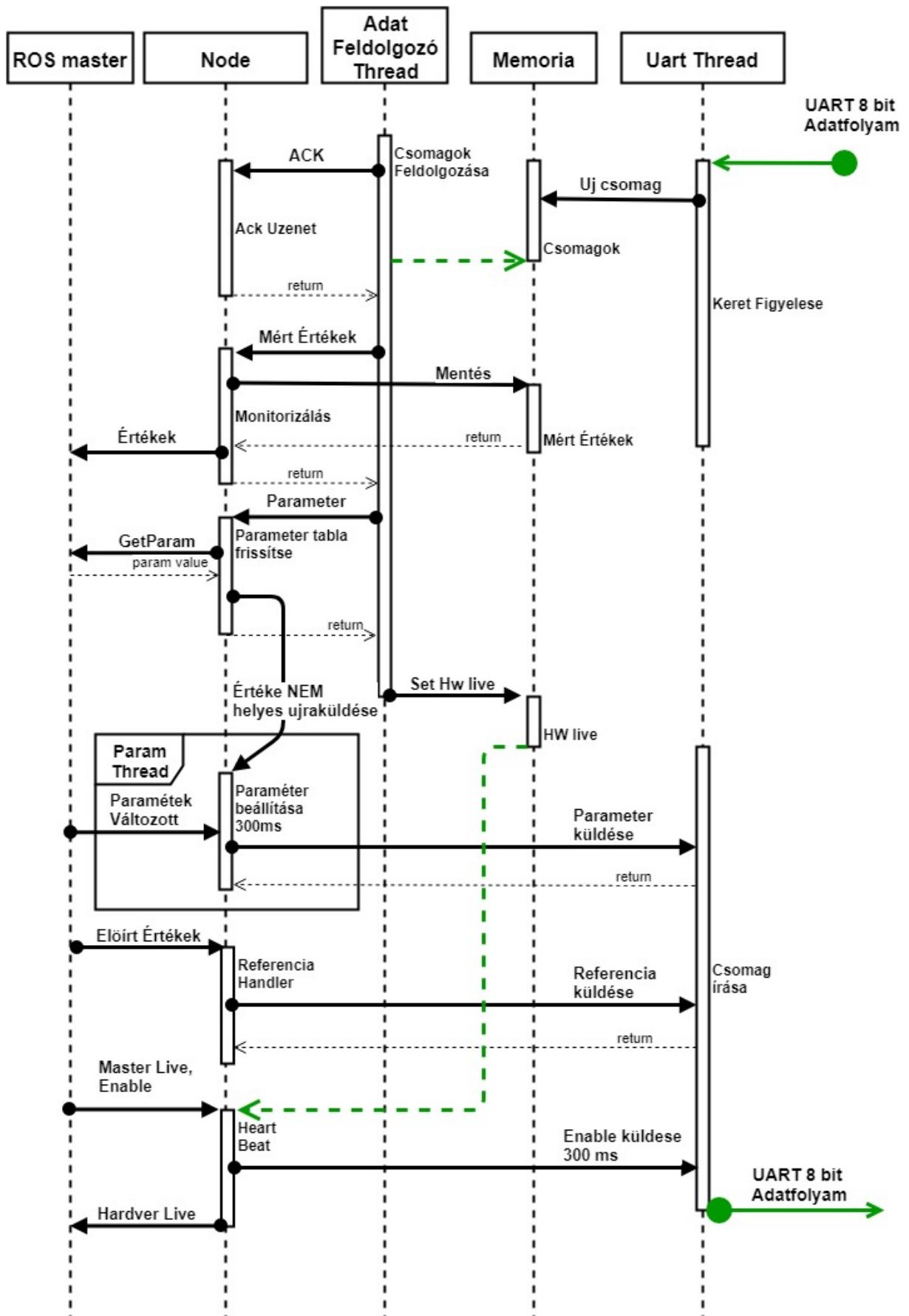
3.3.2. FPGA kommunikációs modul ROS oldali integració

A ROS biztosít a fejlesztőknek egy megoldást, amelyek képesek újonnan létrehozott robot integrálását ROS környezetben [7]. Előnye hogy gyorsan látványos eredményt érhetünk el, de a működés sebessége és az üzenetek méretében is korlátozott. Ezen hátrányokból kifolyólag sajátos integráció szükséges, amely integrálta az FPGA UART kommunikáció protokollt a ROS keretrendszerben működő más modulokhoz.

A ábra 3.3.11 diagramon a kommunikáció node technikai megvalósítását láthatjuk. Különálló szál gondoskodik az UART adatok olvasásáról és írásáról. Az üzenetek értelemezését egy külön szál végzi és hívja fel a kiszolgáló függvényeket. A paraméterek helyes beállításáról a ParamThread szál gondoskodik, paraméterek helyes beállításáról FPGA oldalon. Abban az esetben, ha a hardver kap egy új paramétert a ábra 3.2.7 alapján az FPGA visszaküldi a kapott paramétert, a visszajelzésből eldönthető, hogy a paraméter a hardverben helyesen állítódott-e. Abban az esetben, ha nem megfelelő, újraküldődik mindenkorábban amíg nem sikeres a beállítás.

A paraméterek kezelésére a ROS paraméter szerver a felelős [20], abban az esetben, ha egy paraméter megváltozott, amely az illető nodehoz köthető, akkor a ábra 3.3.11 ábrán látható ParameterValtozott esemény előidézi a megváltozott paraméter értékének az elküldését FPGAnak irányába.

A globális engedélyező jel a ábra 3.3.11 MasterLive Enable, /globalEnable típusú üzenettel engedélyezhetjük a szabályzok működését, a folyamatos működéshez 500ms periódussal kell érkeznie. Abban az esetben, ha a központi számítógép valami okból leállna, akkor a hardveres szabályzok is leállnak. A node 300ms periódussal küldi tovább az engedélyező jelet az FPGA modullnak. A HardverLive jel információt szolgáltat a többi ROS környezetben futó és a működés szempontjából kritikus nodenak, hogy az adott modull megfelelően működik-e. Ezen információ birtokában a HeartBeat node leállítja a rendszert, ha egyik FPGA modul nem válaszol.



3.11. ábra. ROS integrálása Uart protokolhoz.

3.3.3. Előirt értékek

A /refVals típusú üzenetben megadjuk minden egyes motor előírt értékét annak fövenyében °/s hogy sebesség alapján szabályzunk vagy N/m előírt nyomaték alapján.

3.3.4. Vonatkoztatási Rendszerek

A vonatkoztatási rendszerek szükségesek, mert a szenzorok és beavatkozó eszközök egymáshoz viszonyított helyzete és pozíciója is változhat. Sok esetben szükséges ismernünk egy adott eszköznek a múltbeli helyzetét, vagy egy másik vonatkoztatási rendszerhez képest a pozíóját vagy irányát. A ROS biztosít egy tf [22] nevű csomagot amely megvalósítja a szükséges transzformálásokat a VNR-k között. A ábra 3.3.12 látható a kialakított vonatkoztatási rendszerek a roboton amely hűen modellez a fizikai robot kialakítását. A vonatkoztatási rendszereket két csoportba oszthatók:

- (a) rögzített pozíció és szögek, szabadságok 0: Szenzorok laser, BODY_link, wheel_odom, ImuALink VNR je a base_link a globális robot VNR hoz:
- (b) rögzített pozíció csak szögek változnak, szabadságok 1: Kerekek VNR je: FL_link, BL_link, FR_link, BR_link a BODY_link hez képest csak Y körül foroghat.
- (c) pozíció és szög is változik, szabadságok 6: A robot base_link az helymeghatározás odom, és az odometria a térképhez map viszonyítva.

A robot modellt ROS környezetben URDF robot leíró, xml alapú fájjal lehetjük meg, [10] [11] [9]. Az <origin> tag az xzy paraméter alatt, megadhatjuk a csukló pozíóját mindenáron tengelyen, méterben kifejezve a <parent> tagban szereplő linkhez képest. Az rpy paraméter alatt az elfordulásokat rendre x, y, z tengelyek mentén radiánban ki- fejezve. Az <axis> tagban beállíthatjuk a kényszereket, jelen esetben csak az y tengely körüli forgás engedélyezett, azaz a kerekek esetében. Az <link> tagban robot elemeket hozhatunk létre. Az alábbi XML-ben látható a robot fizikai leírása, amely megfelel a valós szerkezetnek.

```
<robot name="mobile_robot_platform_4Wheel">
    <link name="base_link" > </link>
    <link name="FL_link" > </link>
    <link name="BR_link" > </link>
    <link name="BL_link" > </link>
    <link name="BODY_link"> </link>
    <link name="ImuALink"> </link>
    <link name="laser"> </link>

    <joint name="FL" type="continuous">
        <parent link="BODY_link"/>
        <child link="FL_link"/>
        <origin xyz="0.29 -0.33 0" rpy="0 0 0" />
        <axis xyz="0 1 0" />
    </joint>

    <joint name="FR" type="continuous">
        <parent link="BODY_link"/>
```

```

        <child link="FR_link"/>
        <origin xyz="0.29 0.330 0" rpy="0 0 0" />
        <axis xyz="0 1 0" />
    </joint>

    <joint name="BL" type="continuous">
        <parent link="BODY_link"/>
        <child link="BL_link"/>
        <origin xyz="-0.29 -0.330 0" rpy="0 0 0" />
        <axis xyz="0 1 0" />
    </joint>

    <joint name="BR" type="continuous">
        <parent link="BODY_link"/>
        <child link="BR_link"/>
        <origin xyz="-0.29 0.330 0" rpy="0 0 0" />
        <axis xyz="0 1 0"/>
    </joint>

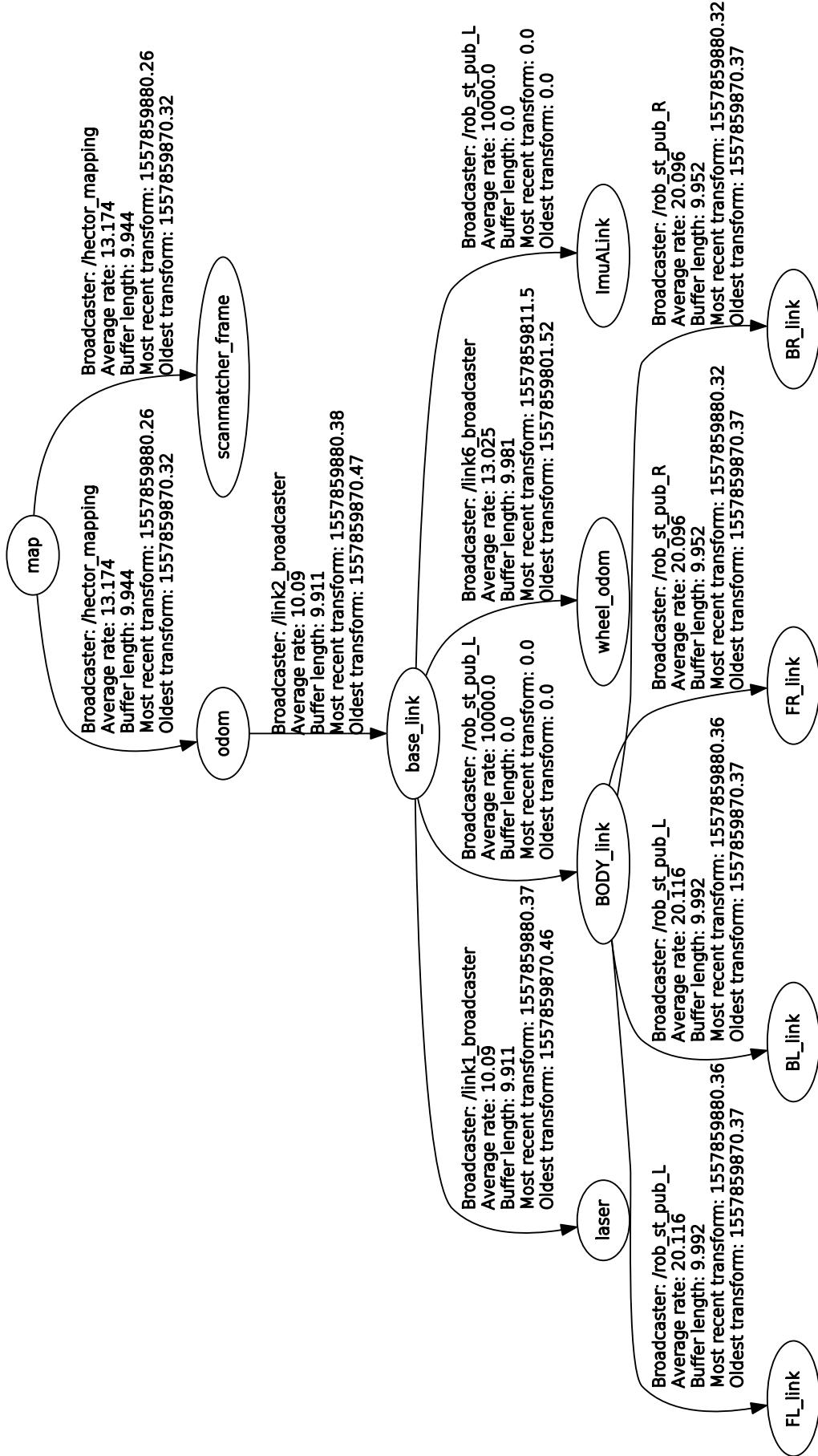
    <joint name="imuAandGPS" type="fixed">
        <parent link="base_link"/>
        <child link="ImuALink"/>
        <origin xyz="0.125 0.03 0.11" rpy="0 0 0" />
    </joint>

    <joint name="laserAJoin" type="fixed">
        <parent link="base_link"/>
        <child link="laser"/>
        <origin xyz="0.39 -0.02 0.23" rpy="0 0 3.14" />
    </joint>

    <joint name="contact" type="fixed">
        <parent link="base_link"/>
        <child link="BODY_link"/>
    </joint>
</robot>
```

A ábra 3.3.12 láthatjuk, hogy a robot törzsét a *BODY_link* alkotja, amelyhez kapcsolódnak a kerekek: *BL_link*, *FL_link*, *BR_link*, *FR_link*. A *base_link* és a *BODY_link* egybe esnek. A szenzorok a *laser*, amely a lidarnak felel meg, *ImuALink* IMU szenzor ezek a *base_link*-hez kapcsolódnak. A *map* VNR a térképnak, amelyen meghatározzuk a robot pozícióját *odom*.

Recorded at time: 1557859811.5

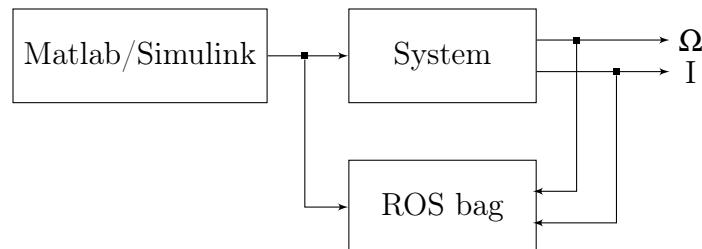


3.12. ábra. A megalósított robot VNR-k közti reláció

3.4. Kerekek Pid Szabalyzo hangolas

A pid, a legelterjedtebb szabályozó egyszerű feladatok elvégzésére, esetünkben is elegendő a kerekek szögsebesség szabályzására kerekenkénti egy PID szabályzóval. A PID szoftveresen fut a uBlaze processzoron. Bemenete egy előírt forgási sebesség °/s -ban és kimenete egy -32000 és 32000 egész típusú értek. A kimenti érteke a PWM kitöltési tényezőt jelenti, az előjel pedig a beavatkozás irányát. Matlab/Simulink környezetben használva a Robotix Toolbox segítségével direktben pwm beavatkozó referencia érteket írtam elő a motoroknak. A beavatkozó jel előállítása és elküldési a fizikai eszköznek 0-100%-ig 10% lépcsőkben, amelyek 0% kitöltésekkel vannak megszakítva. A mért adatokat rosbag csomagba mentve majd a System Identification Toolbox használatával identifikáljuk a rendszer modellt. A rendszer bemenete egy beavatkozó jel, ami fizikailag feszültségnek fele meg 0V és 12V között. A kimenetek a forgási sebesség. A mért adatokat Matlab/System Identification használatával megbecsüljük a rendszer modellekét. Nemlinearis modellt becslünk Hammerstein-Wiener model [16] használva, 1 kimenet és 1 bemenet, a lineáris átviteli függvény fokszáma: zérusok nb = 2, pólusok nf = 3, késés a bemenet és a kimenet között nk = 1. A becsült adatok 94%-ban megfelelnek a mért rendszernek.

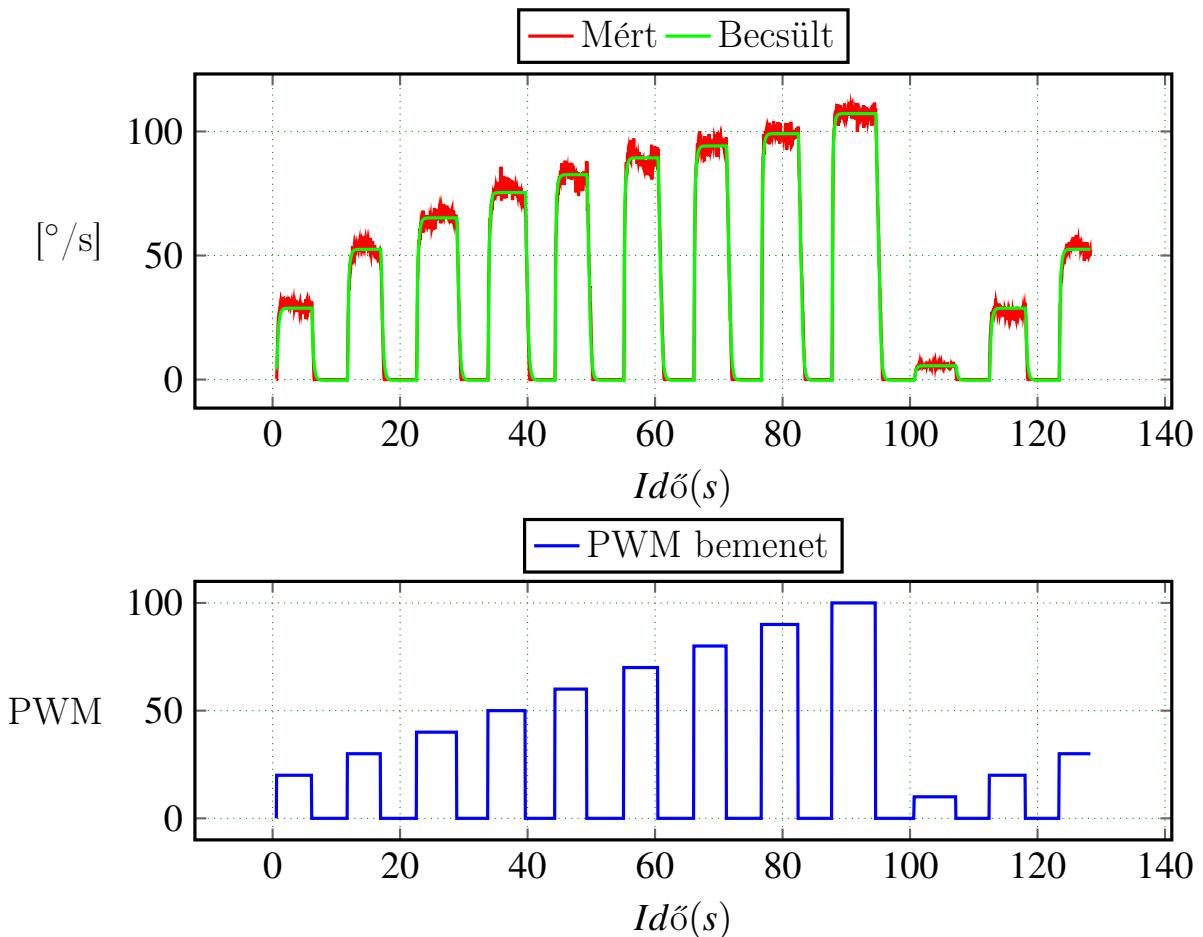
A méréseket a robot kerelei és a talaj érintkezése nélkül végeztem. A becsült modellt a bemenet 50/% körül linearizáljuk és a linearizált modellből átviteli függvényt készítünk. $tf = tf(linearize(model,16000))$; utasítást használva Matlab környezetben. A linearizált modellt Matlab/PidTuning eszközt használva behangolunk, kiszámítjuk a megfelelő PID szabályzó paramétereit.



A becsült rendszer átviteli függvénye $H_s(z)$, mintavételézesi periódus $T_s = 0.05s$.

Nagyobbik fokozatban

A becsült modellt összehasonlítva a mért értékkal a ábra 3.4.13, a modell nem lineáris becsült modell megfelel a mért értékeknek.



3.13. ábra. Nagy fokozat Hammerstein-Wiener becsült modell válasza és a mért értékek.

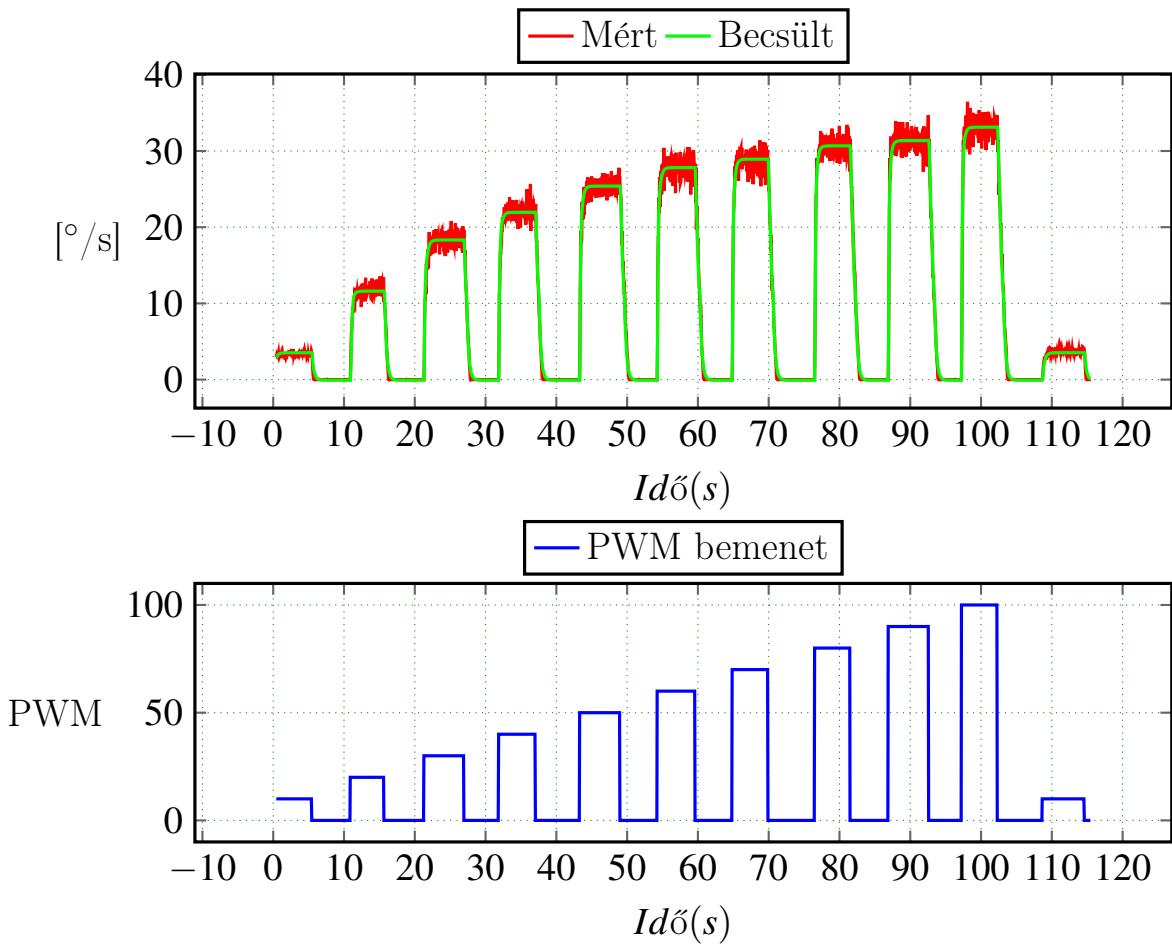
Az átviteli függvény a bemenet 50/% körül linearizálva.

$$H_s(z) = \frac{-0.07017z^{-2} - 0.053z^{-1}}{-0.2117z^{-3} + 0.7321z^{-2} - 1.393z^{-1} + 1} \quad (3.2)$$

A tervezett PID szabályozó paramétere Kp: 7.11 , Ti: 23.66 , Td: 0.43

3.4.1. Kisebbik fokozatban

A becsült modellt összehasonlítva a mért értékkal a ábra 3.4.14, a modell nem lineáris becsült modell megfelel a mért értékeknek.



3.14. ábra. Kis fokozat Hammerstein-Wiener becsült modell válasza és a mért értékek.

Az átviteli függvény a bemenet 50/% körül linearizálva.

$$H_s(z) = \frac{-0.0291z^{-2} - 0.009263z^{-1}}{-0.198z^{-3} + 0.7058z^{-2} - 1.394z^{-1} + 1} \quad (3.3)$$

A tervezett PID szabályozó paraméterek: Kp: 15.96 , Ti:51.51 , Td:1.237

3.5. Pályakövettési feladatok

Algorithm 1 Pályakövetés Algoritmusa

```

1: function GetNextControl( $X_a, Y_a, \alpha_a, X_t, Y_t, \alpha_t, Tr, Tr_\alpha, \Omega_{max}, V_{max}$ )
2:    $e_x = X_a - X_t$ 
3:    $e_y = Y_a - Y_t$ 
4:    $d = \sqrt{e_x^2 + e_y^2}$ 
5:    $\alpha_i = dir(X_a, Y_a, X_t, Y_t)$            ▷ Két ponton átmenő egyenes iránytényezője
6:    $e_\alpha = \alpha_i - \alpha_a$ 
7:   if  $d > Tr$  then
8:     if  $e_\alpha > Tr_\alpha$  then                  ▷ Fordulj a cél fele
9:        $\Omega = Rotate(e_\alpha, \Omega_{max})$ 
10:       $V_x = 0$ 
11:    else                                     ▷ Haladj a cél fele és korrigáld az élfordulást
12:       $\Omega = Rotate(e_\alpha, \Omega_{max})$ 
13:       $V_x = Vx(d, V_{max})$ 
14:    end if
15:  else                                     ▷ Kitűzött pozícióba érkezett
16:     $e_\alpha = \alpha_t - \alpha_a$ 
17:    if  $e_\alpha > Tr_\alpha$  then                  ▷ Fordulj a kitűzött irányba
18:       $\Omega = Rotate(e_\alpha, \Omega_{max})$ 
19:       $V_x = 0$ 
20:    else                                     ▷ Pozíció és irány rendben
21:       $\Omega = 0$ 
22:       $V_x = 0$ 
23:    end if
24:  end if
25: end function

```

3.6. Meresek

Ebben a fejezetben tanulmányozásra kerül a robot viselkedése abban az esetekben, ha valamely kerék meghibásodik, és ezáltal nem megfelelően működik. Hasonló eset történt a Marson a Spinit mars roverrel (2006, Március, 13) [15] amikor az első jobb kereke meghibásodott. A megoldás az volt, hogy a robot mozgása optimálisabb lesz energia felhasználás szempontjából ha háttal megy. Az energia ellátása is véges volt, kiszolgáltatott volt a napsütésnek, a napelemekre rakodott por miatt csökkentek a azok hatásfoka így sokkal alaposabb mozgás pálya tervezésre volt szükség. Problémák adódtak a homokos talajjal is, a Spirit mars járónak, kerei a homokba süllyedtek és beragadtak, a földi irányító csoport egy másolat segítségével próbálta kimozdítani a csapdaból. A hasonló eseteket elkerülhetők lennének, ha ismerve a robot korlátait olyan mozgás pályát határoznak meg, amellyel elkerülhetjük ezen akadályokat, vagy időben detektálhatjuk ezen problémákat pl: homokba süllyedés érzékelése.

A robottal a következő méréseket fogjuk elvégezni:

- (a) BL kerék blokált

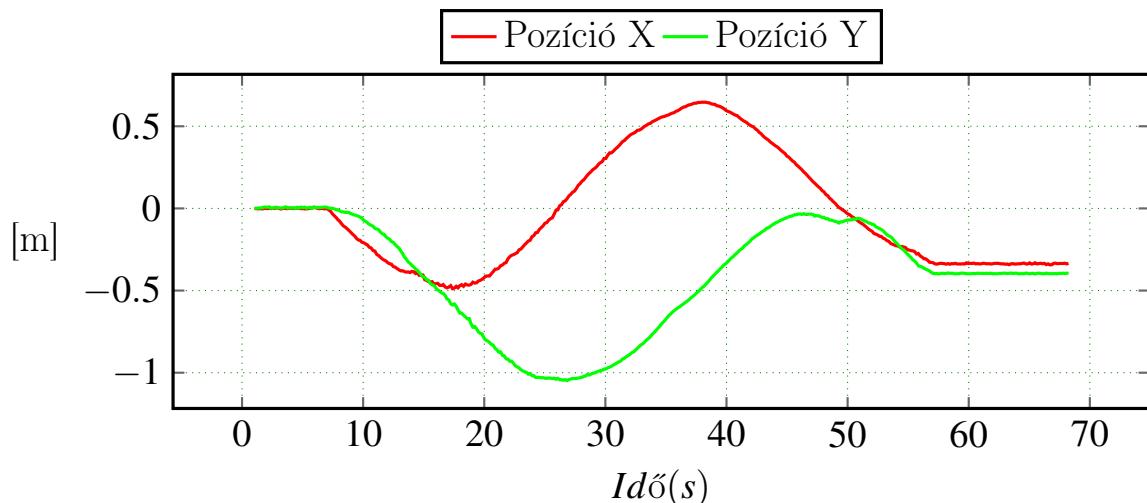
- (b) BL és BR kerék blokált
- (c) BL kerék maximálisan pörög
- (d) BL és BR kerék maximálisan pörög

3.6.1. Differenciális Forgás Vízszintes Talajon

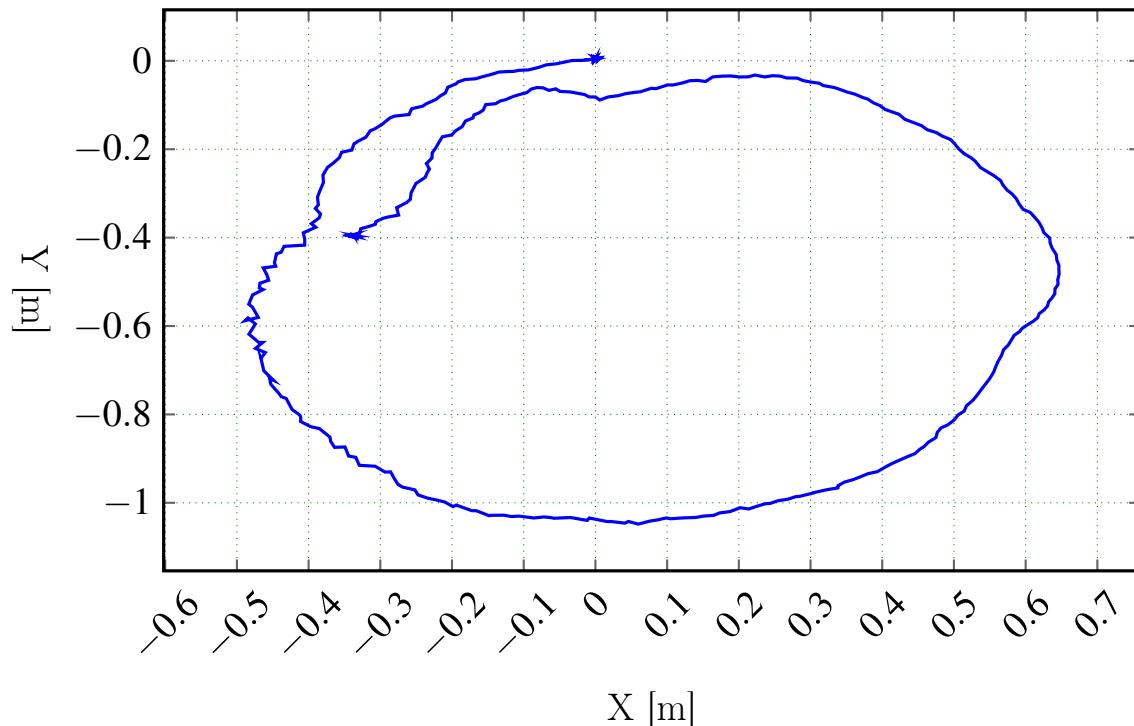
Differenciális forgásnak nevezzük azt, amikor a jobb és ball oldali kerekek sebessége megegyező, csak irányukban ellenkező, így a robot belső területen belül jön létre a ICR pont a COG közelében kellene legyen ábra 2.6.13.

3.6.2. Feloldali kerekek blokolva kavicsos talajon

A robot baloldali kerekei leblokkolva és a jobboldali kerekei $50^\circ/\text{s}$ szögsebességgel forognak. Az eredmények alapján a ábra 3.6.16 latható a robot által leírt pálya. A mozgás soran több mint 360° -t fordul és mondhatni körpályat írt le. A talajjal való surlodások miatt a robot nem tökéletesen fordul ez látható abból is hogy a másodszori fordulás már az előzőhöz képest más középponttal rendelkezik.



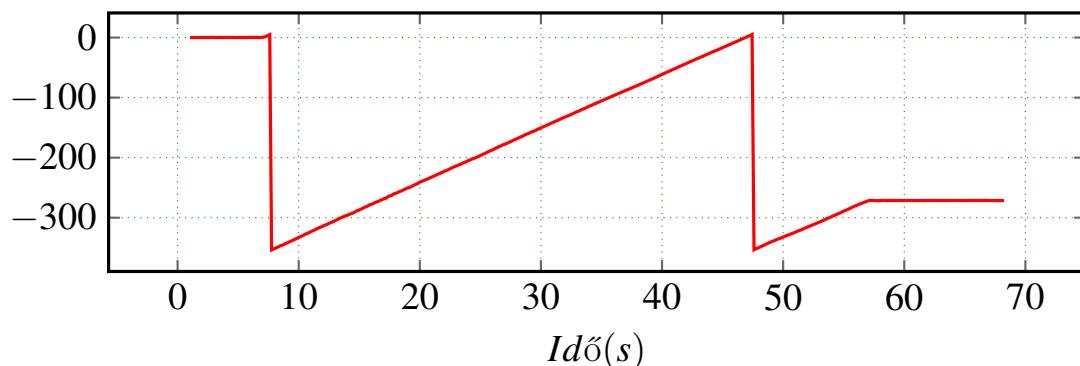
3.15. ábra. $SSMR-4W$ típusú robot pozíciója, X és Y tengelyekre bontva, kereksebességek $BL=FL=0$ és a $FR=BR=50^\circ/\text{s}$



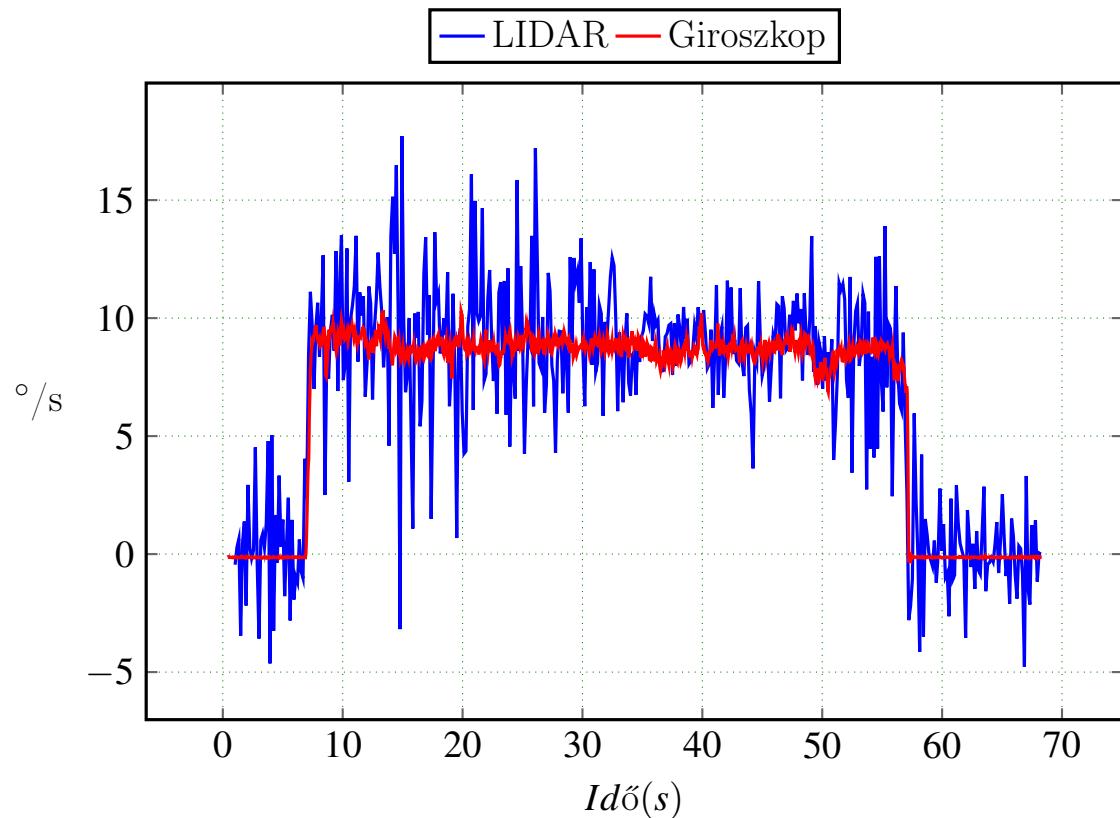
3.16. ábra. *SSMR – 4W* típusú robot által leírt pálya, kereksebességek $BL=FL=0$ és a $FR=BR=50^\circ/s$

A mérés során a fordulási szögsebesség $9^\circ/s$ látható a ábra 3.6.17 ábrán. A LIDAR és HectorMap segítségével mért abszolut szögsebesség zajosabb mint a giroszkóp által mért. A LIDAR-al mért szögsebesség előnyösebb mert a zajokat nem kell integrálni ahoz hogy megkapjuk a szögsebességet a giroszkóppal ellentétben.

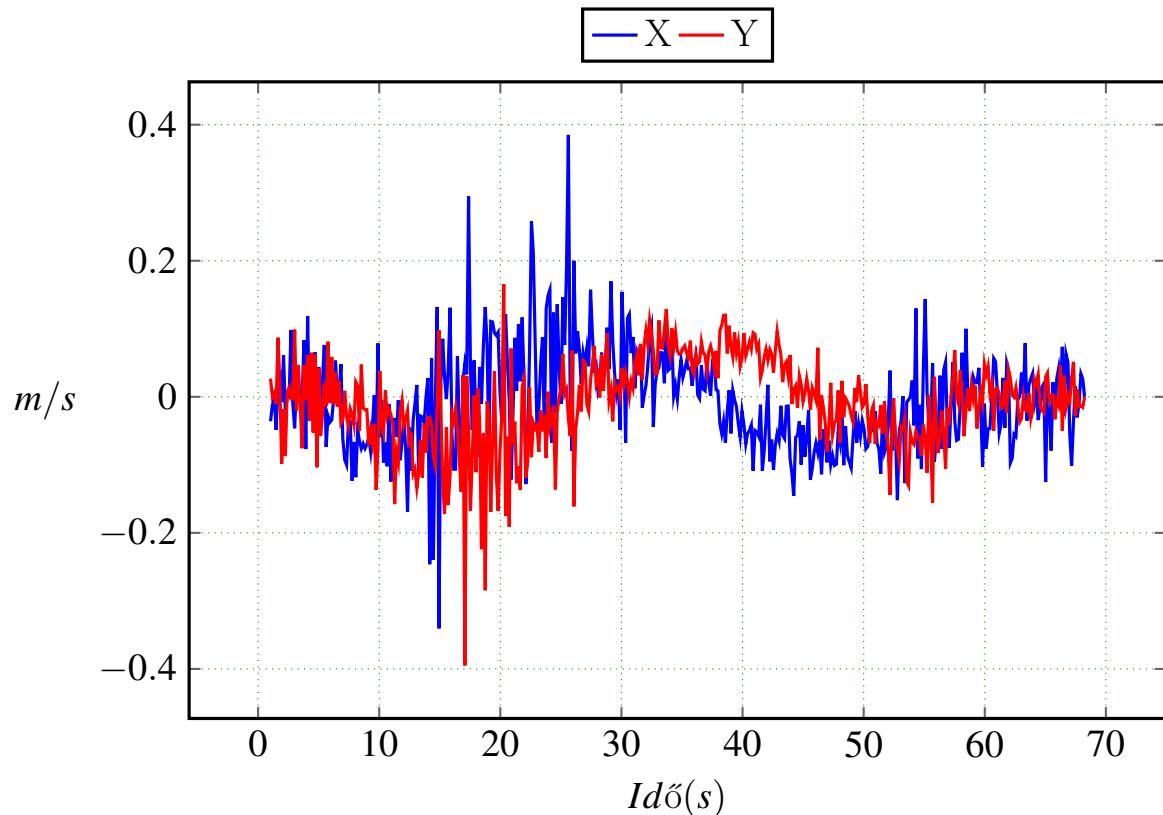
A lineáris sebességeket tekintve ábra 3.6.18 szinuszosan változnak, az X és Y tengelyeken, megfigyelhető egy 90° eltolódás az X és Y tengelyeken mért szinuszos mozgásban. A kerületi sebesség 0.1 m/s körül adható meg.



3.17. ábra. *SSMR – 4W* típusú robot orientációja,ha a kerékszögsebességek $BL=FL=0$ és a $FR=BR=50^\circ/s$



3.18. ábra. *SSMR – 4W* típusú robot fordulási szögsebessége Giroszkóp és LIDAR által mért, ha a kerékszögsebességek $BL=FL=0$ és a $FR=BR= 50^{\circ}/s$

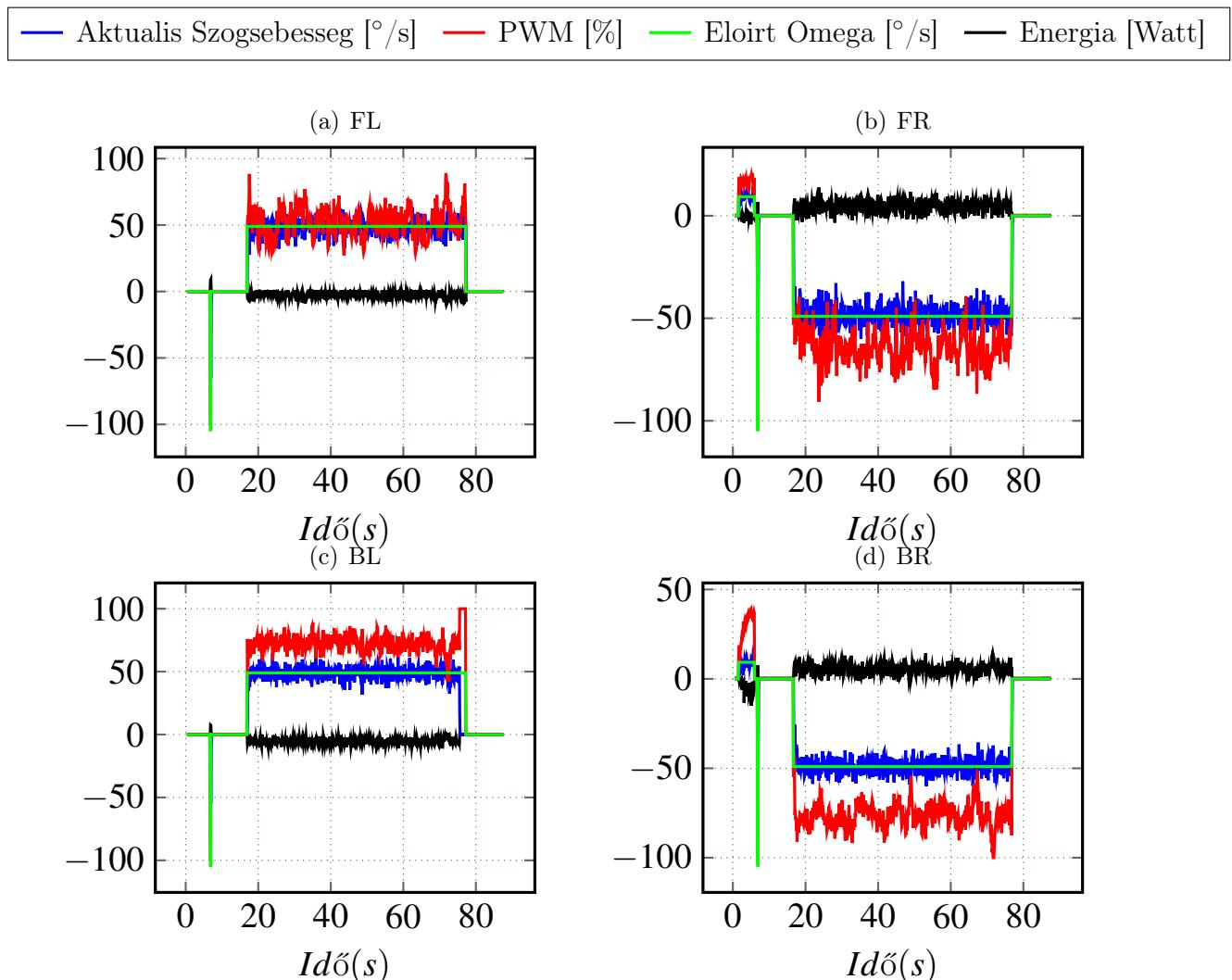


3.19. ábra. *SSMR – 4W* típusú robot súlypontjának sebessége X és Y tengelyekre bontva, ha a kerékszögsebességek $BL=FL=0$ és a $FR=BR= 50^{\circ}/s$

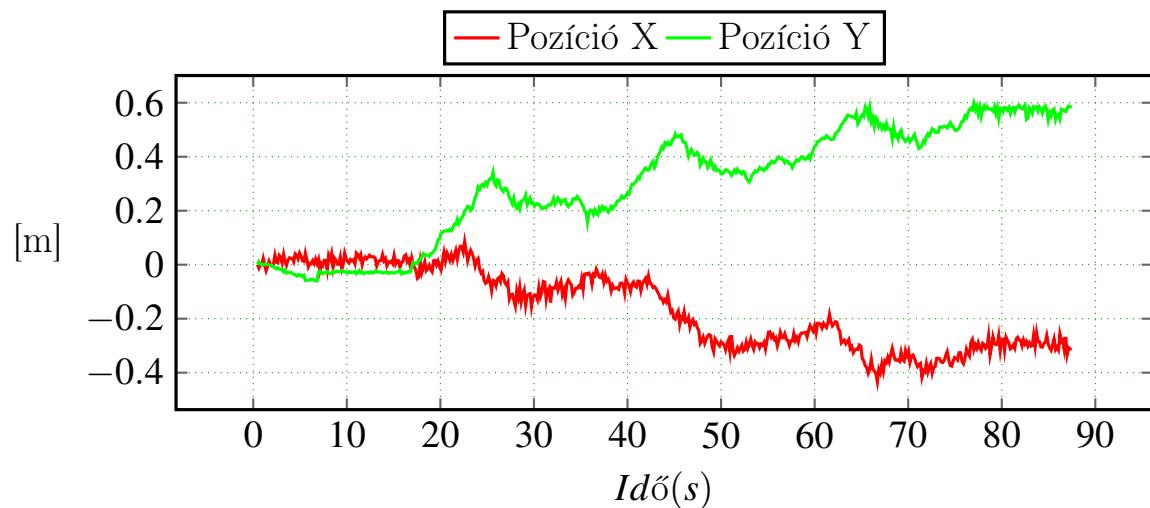
3.6.3. Kavicsos talajon helyben forgás

A ábra 3.6.21 megfigyelhető amint a robot kavicsos talajon differenciálisan fordul 60 másodpercen keresztül, ezalatt háromszor teljen körbefordul. A pályát tekintve a robot középpontja elmozdul, az X tengelyen 0.22m-t és a Y tengelyen 0.6m-t. Az oldalirányú mozgás a nem egyenlő súrlódási erők miatt jön létre. A fordulás közben a kerekek követik az előírt referencia szögsebességeket, amint az ábra 3.6.20 ábrán is látható. A fordulási szögsebesség $20^{\circ}/s$, az X és Y tengelyen való sebesség elhanyagolható nagyságú, de jelen van mivel a robot forgási középpontja elmozdul ábra 3.6.22.

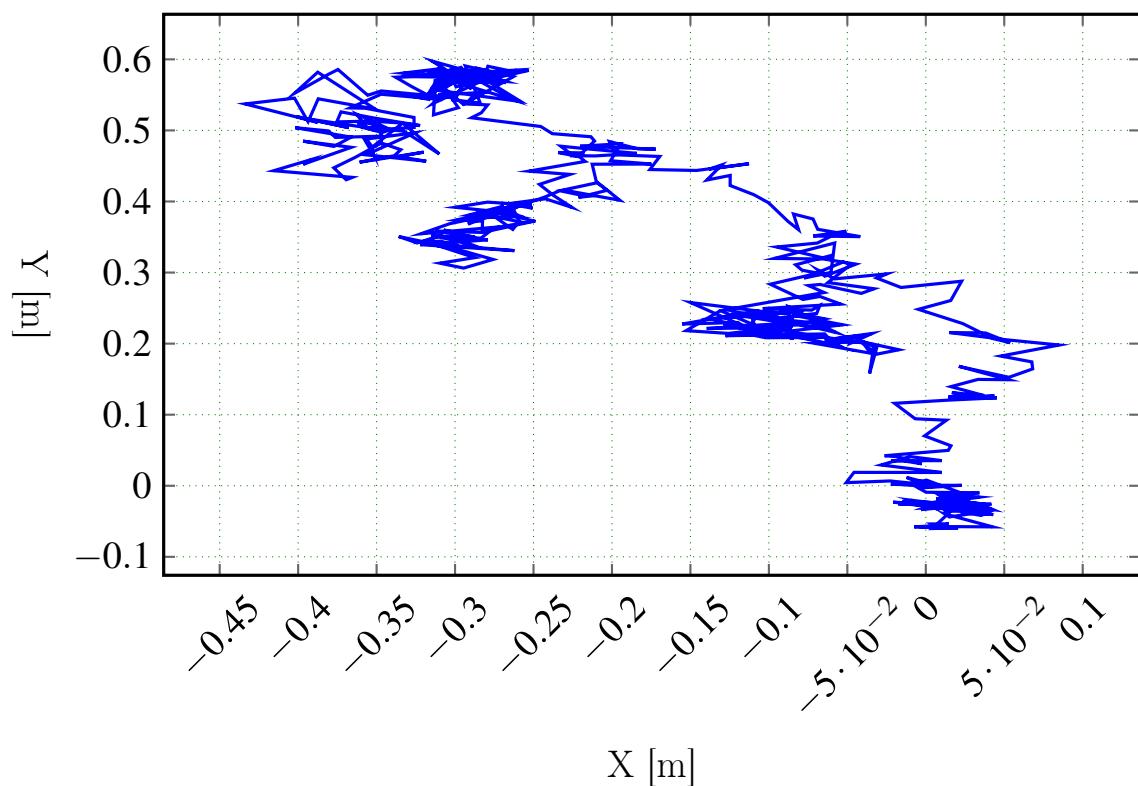
A talajon levő 0.8-1.1cm átmérőjű kavicsok miatt a súrlódások is megváltoznak, az kereke oldalirányú súrlódásai kisebbek lesznek, emiatt a robot könnyebben fordul. A kavicsok hasonlóképpen viselkednek a csapágyakban található görgőkhöz. Abban az esetben, ha a talajt a kavicsok nem teljes mértékben fedik be a ábra 3.6.21 látható mozgáspálya keletkezik, azáltal hogy csak néha kerül a kerék alá a gördülékeny kavics.



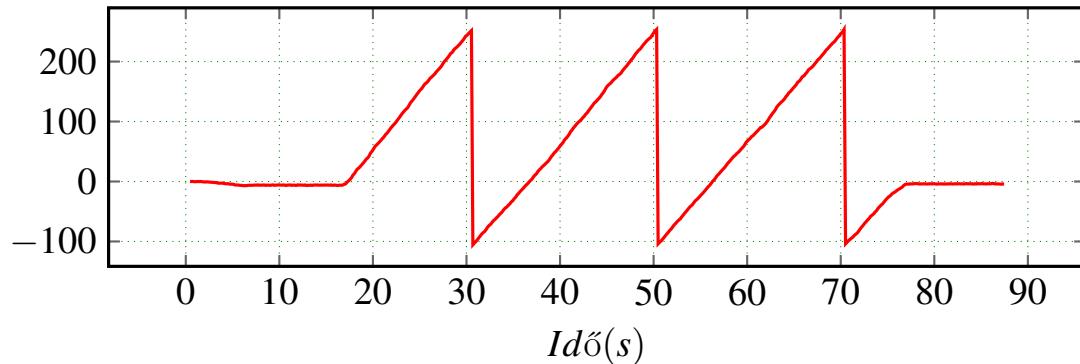
3.20. ábra. *SSMR – 4W* típusú robot mozgása, tengelyekre bontva, ha a kerék szögsebességek $BL=FL=50^{\circ}/s$ és a $FR=BR=-50^{\circ}/s$



3.21. ábra. *SSMR – 4W* típusú robot mozgása, ha a kerék szögsebességek $BL=FL=50^\circ/s$ és a $FR=BR=-50^\circ/s$

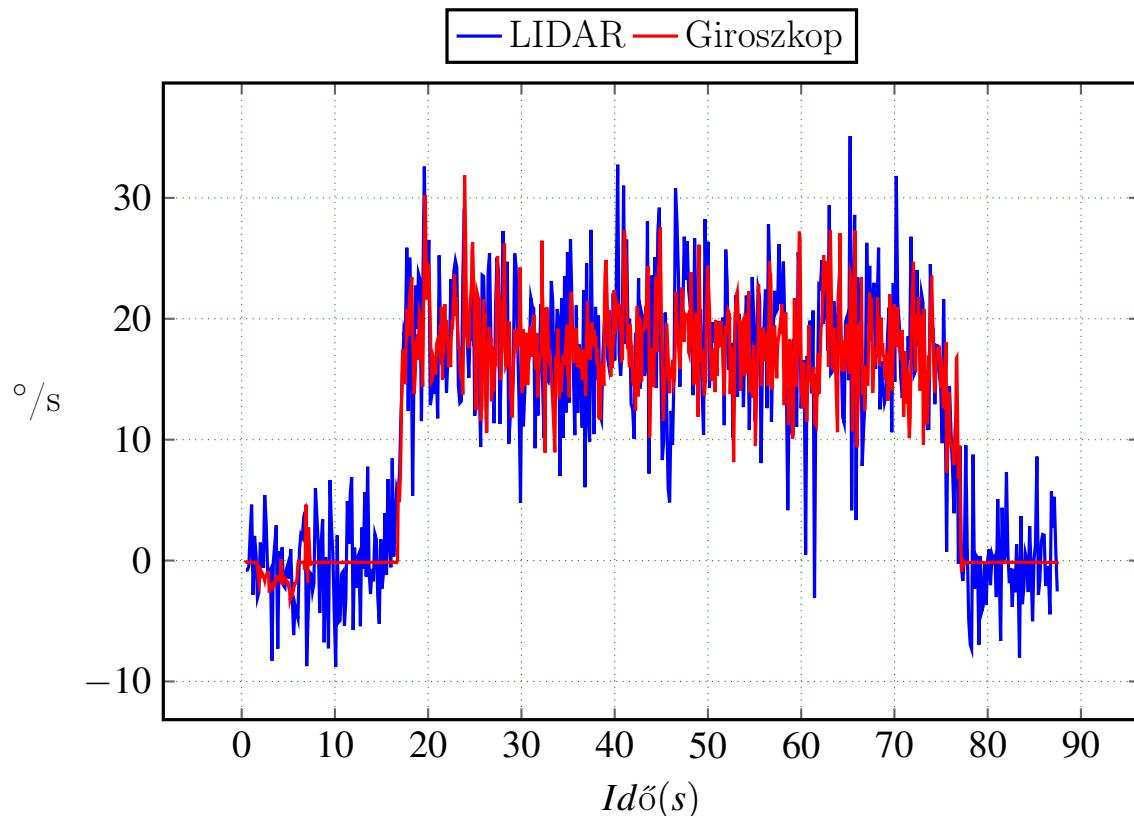


3.22. ábra. *SSMR – 4W* típusú robot által leírt pálya, ha a kerék szögsebességek $BL=FL=50^\circ/s$ és a $FR=BR=-50^\circ/s$



3.23. ábra. *SSMR-4W* típusú robot orientációja, ha a kerék szögsebességek $BL=FL=50^\circ/s$ és a $FR=BR=-50^\circ/s$

A ábra 3.6.18 és a ábra 3.6.24 összehasonlítva, megfigyelhető, hogy a Giroszkóp által mért érték zajosabb ha a robot fordulási sebessége nagyobb, míg a LIDAR és a HectorMap szögsebessége nem zajosodik ilyen mértékbén.

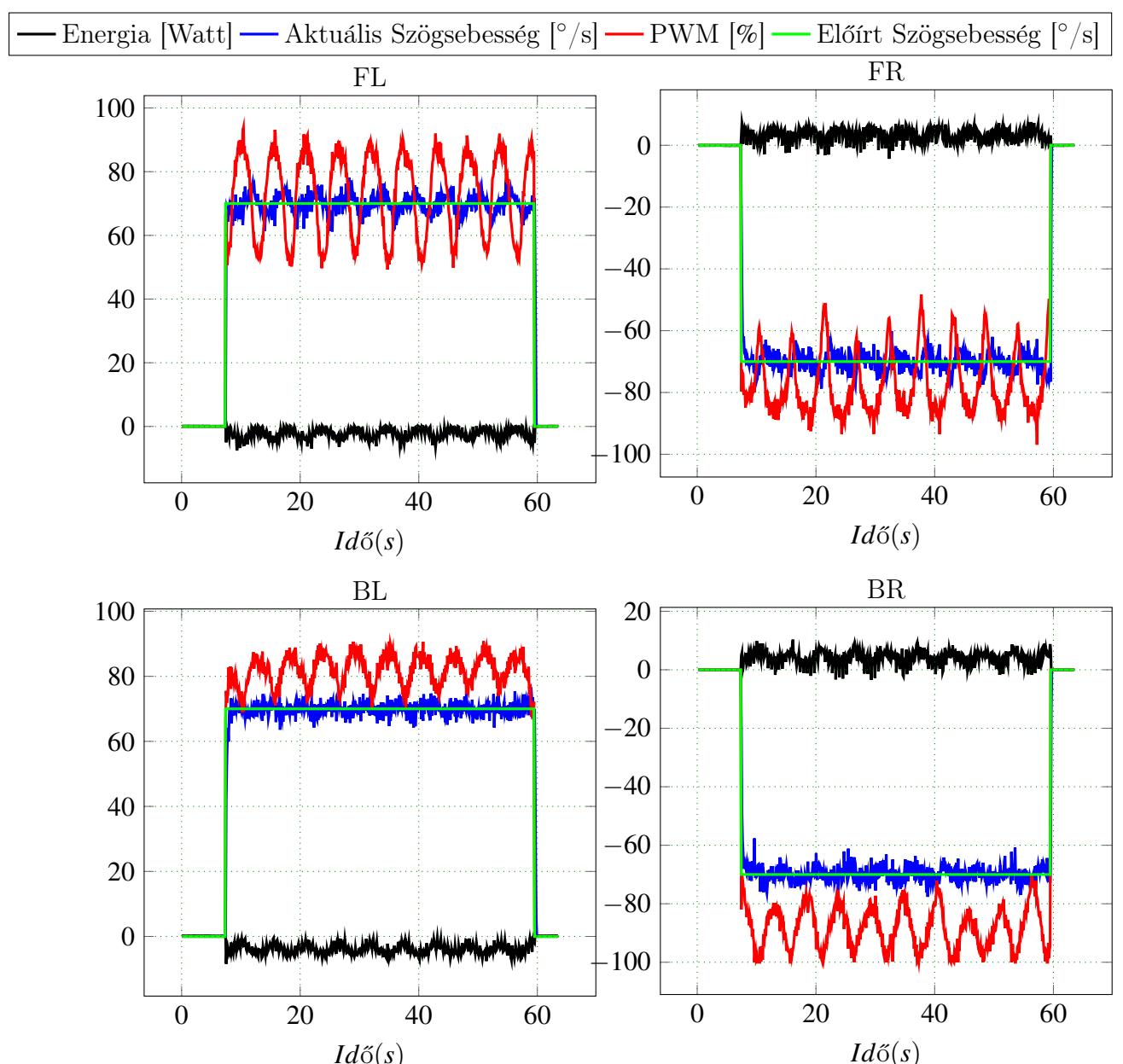


3.24. ábra. *SSMR-4W* típusú robot fordulási szögsebessége Z tengely körül, ha a kerék szögsebességek $BL=FL=50^\circ/s$ és a $FR=BR=-50^\circ/s$

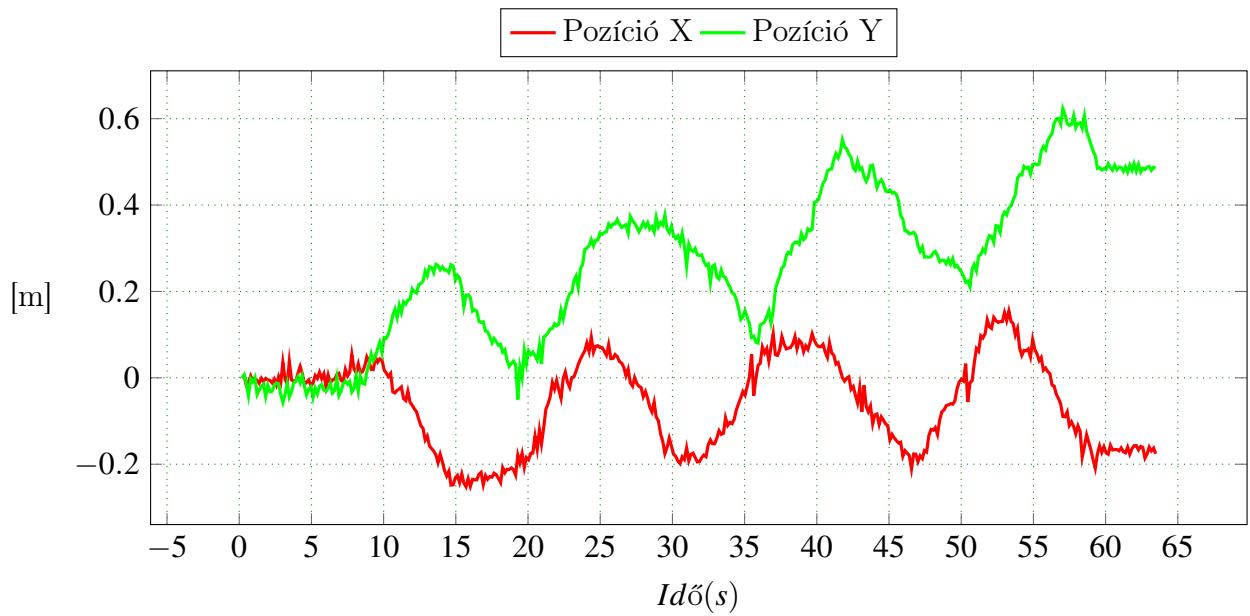
3.6.4. Márvány padlón helyben forgás

A ábra 3.6.26 megfigyelhető amint a robot márviny padlón differenciálisan fordul 50 másodpercen keresztül, ezalatt háromszor teljen körbefordul. A pályát tekintve a robot központja elmozdul, az X és a Y tengelyen is. Az oldalirányú mozgás a nem egyenlő súrlódási erők miatt jön létre. A fordulás közben a kerekek követik az előírt referencia

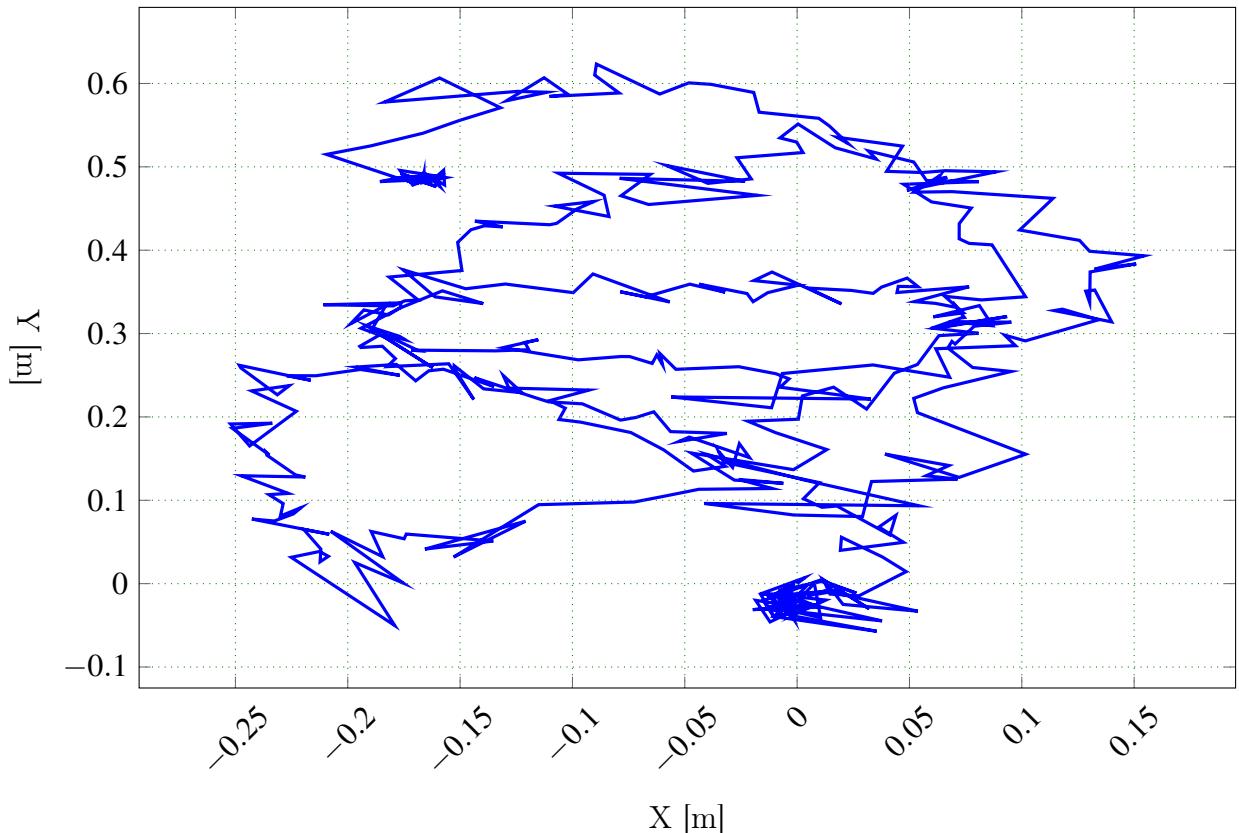
szögsebességeket, amint az ábra 3.6.25 ábrán is látható. A fordulási szögsebesség $25^{\circ}/s$, nagyobb mint a ábra 3.6.24, mivel nagyobb referencia értékek íródtak elő a kerekeknek.



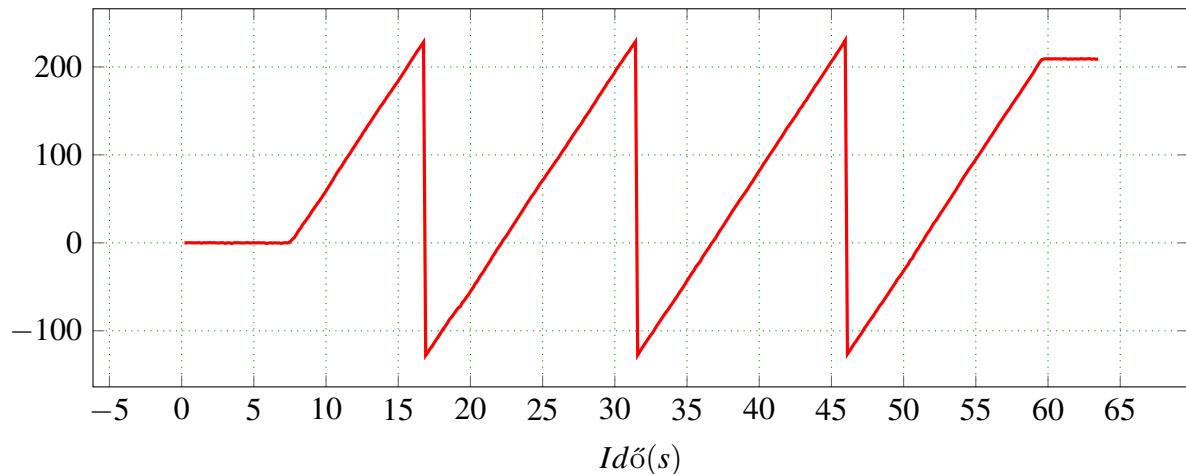
3.25. ábra. *SSMR – 4W* típusú robot mozgása, tengelyekre bontva, ha a kerék szögsebességek $BL=FL=70^{\circ}/s$ és a $FR=BR=-70^{\circ}/s$



3.26. ábra. *SSMR – 4W* típusú robot mozgása, ha a kerék szögsebességek $BL=FL=70^\circ/s$ és a $FR=BR=-70^\circ/s$

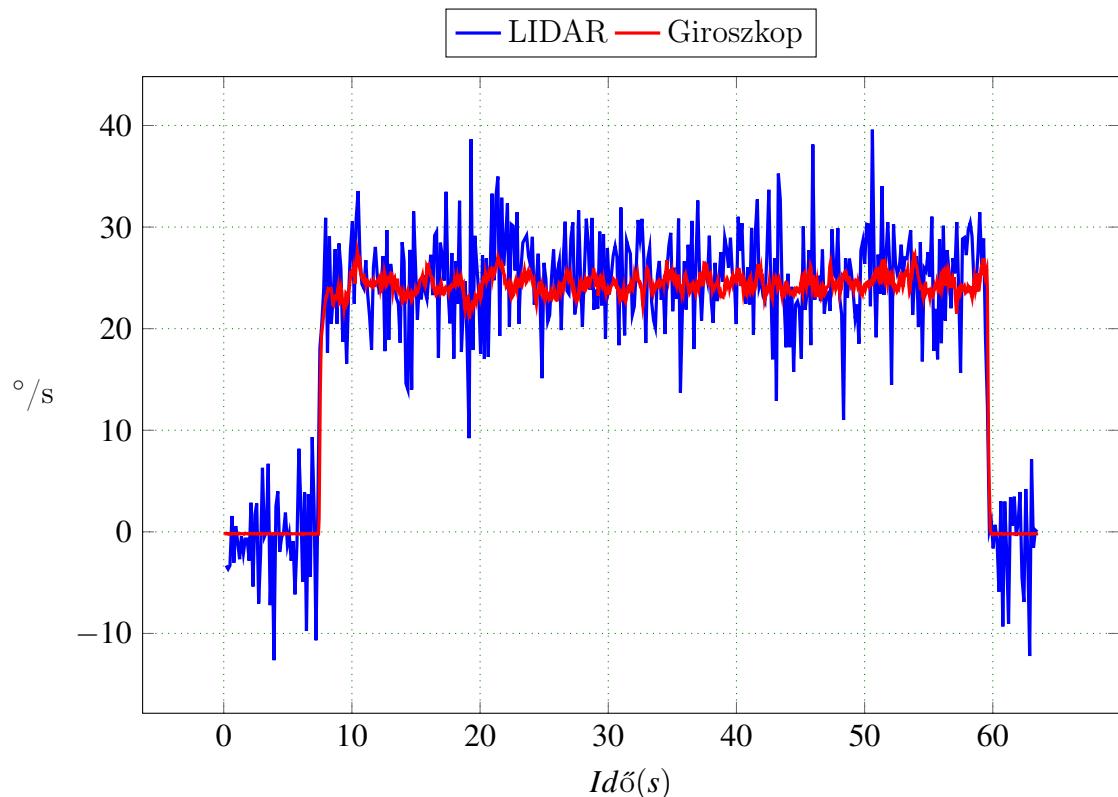


3.27. ábra. *SSMR – 4W* típusú robot által leírt pálya, ha a kerék szögsebességek $BL=FL=70^\circ/s$ és a $FR=BR=-70^\circ/s$



3.28. ábra. *SSMR-4W* típusú robot orientációja, ha a kerék szögsebességek $BL=FL=70^\circ/s$ és a $FR=BR=-70^\circ/s$

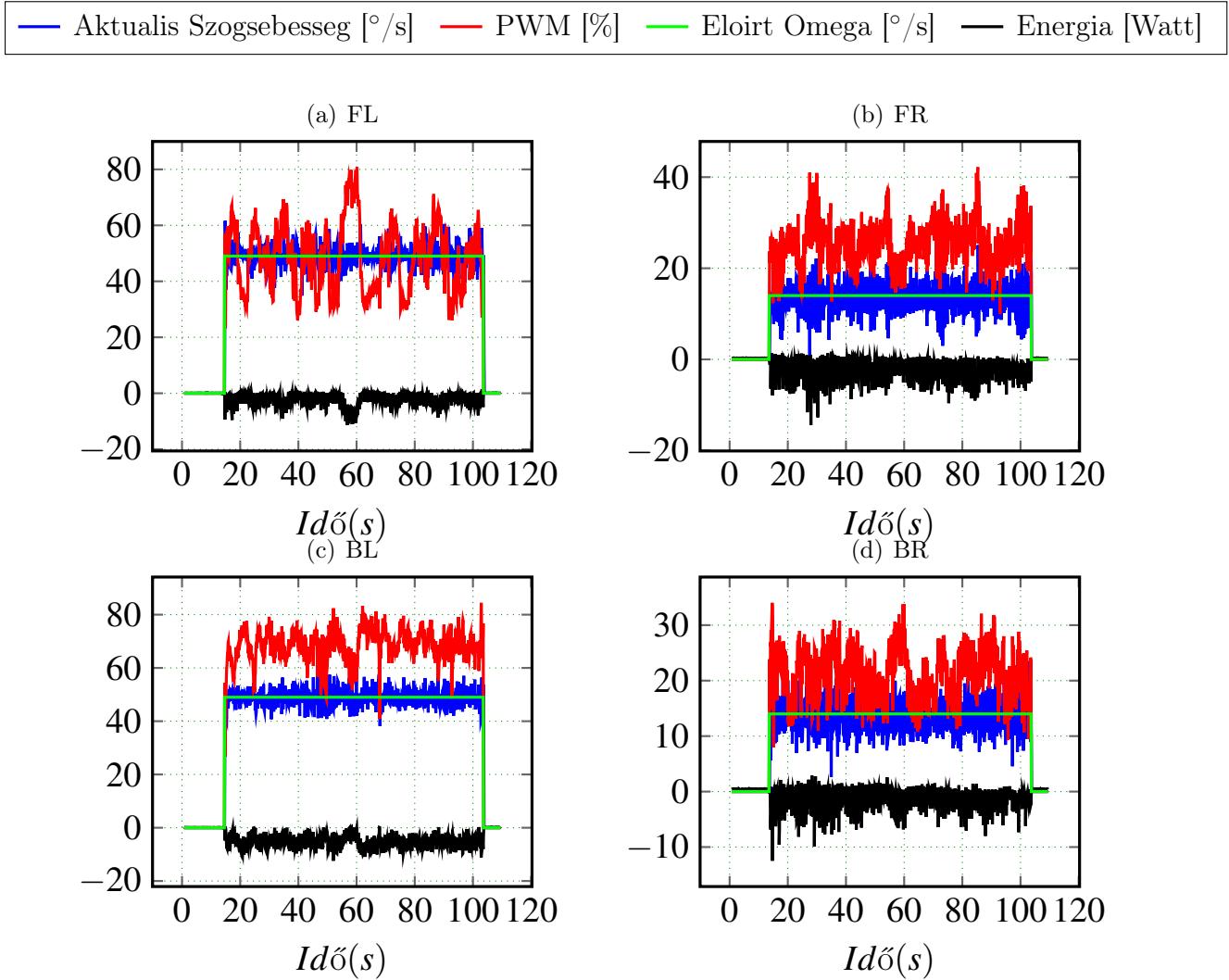
A ábra 3.6.29 megfigyelhető hogy a LIDAR által mért szögsebesség sokkal kevésbé zajos mint ábra 3.6.18, amiatt hogy a márvány padló sokkal egyenesebb mint a kavicsos talaj, így nincsenek jelen kisebb nagyobb bukkánok amik zajforrásként jelenek meg a LIDAR térképezés számára.



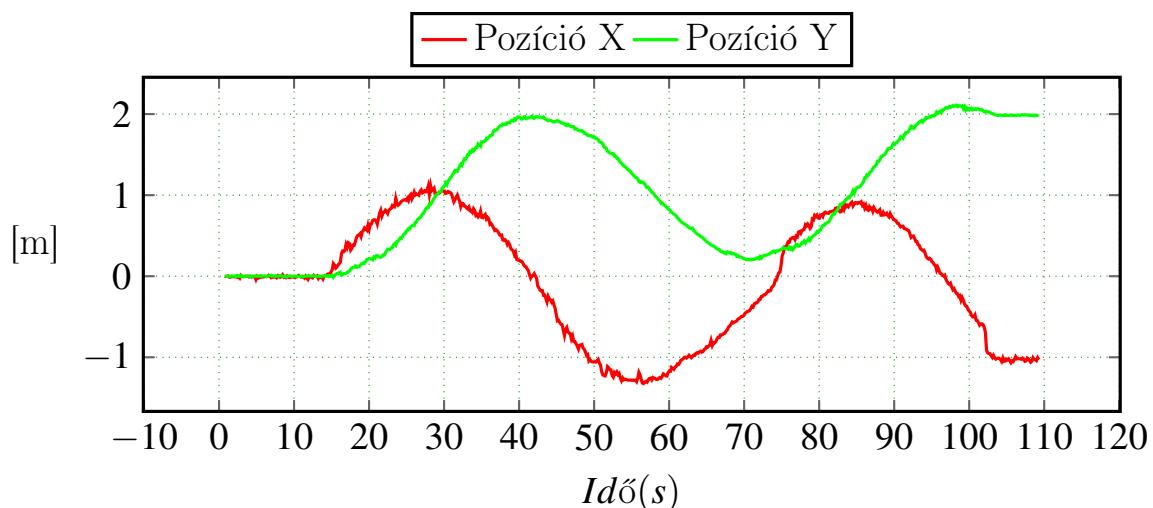
3.29. ábra. *SSMR-4W* típusú robot fordulási szögsebessége Z tengely körül, ha a kerék szögsebességek $BL=FL=70^\circ/s$ és a $FR=BR=-70^\circ/s$

3.6.5. Kavicsos talajon körpályán 50/15

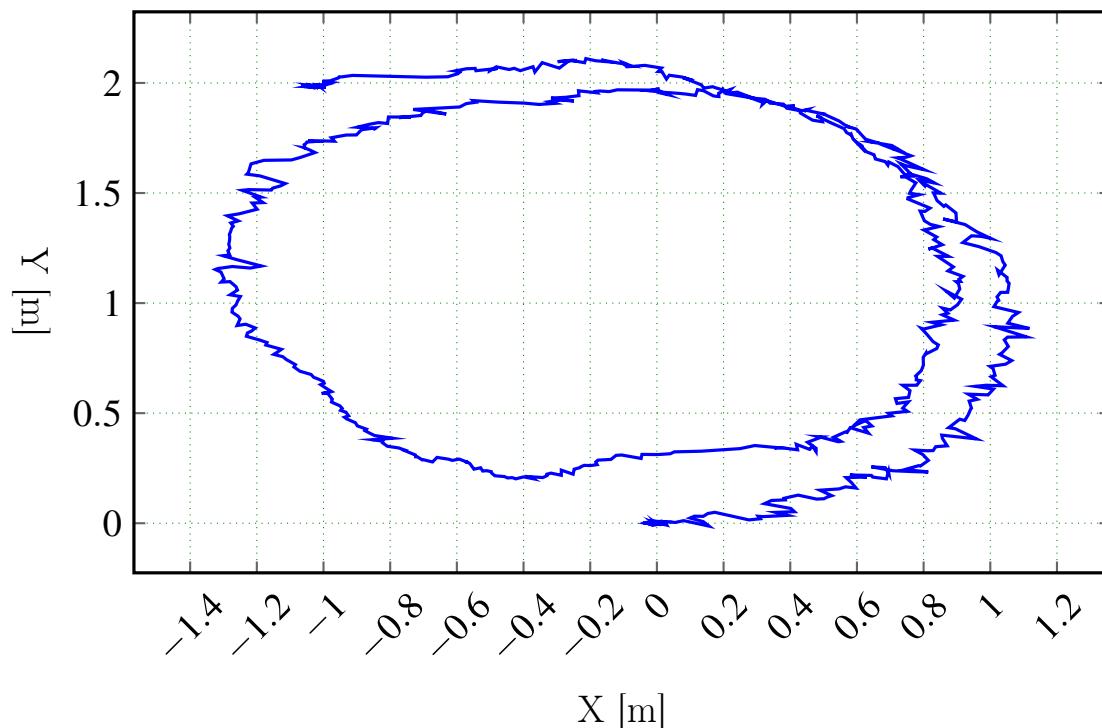
A ábra 3.6.31 megfigyelhető amint a robot kavicsos talajon differenciálisan fordul 80 másodpercen keresztül, ezalatt másfél szer körbefordul.



3.30. ábra. *SSMR – 4W* típusú robot mozgása, tengelyekre bontva, keréksebességek $BL=FL=50^{\circ}/s$ és a $FR=BR=15^{\circ}/s$

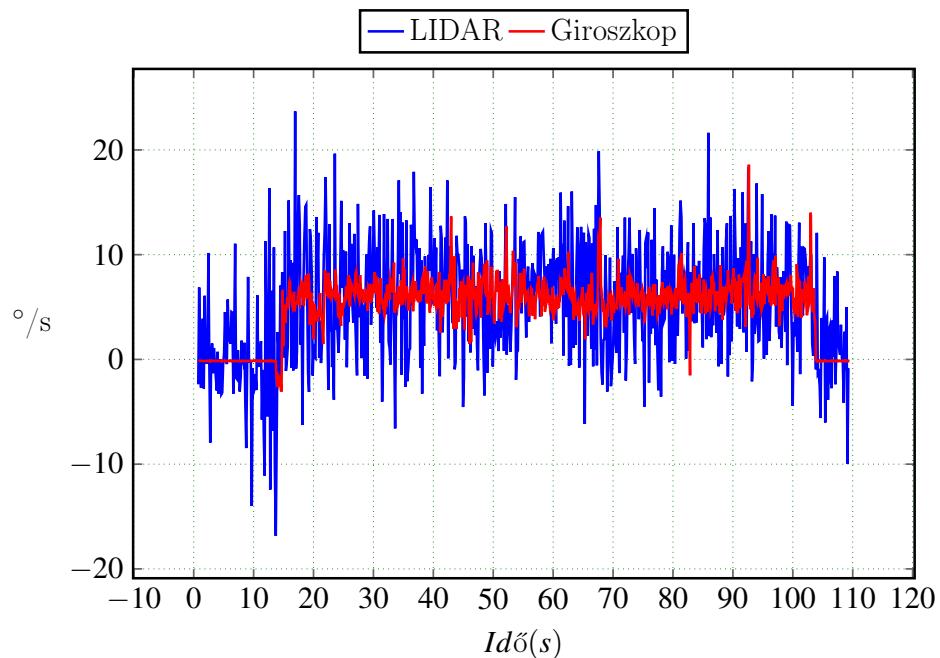


3.31. ábra. *SSMR – 4W* típusú robot mozgása, tengelyekre bontva, kerekszögsebességek $BL=FL=50^{\circ}/s$ és a $FR=BR=15^{\circ}/s$

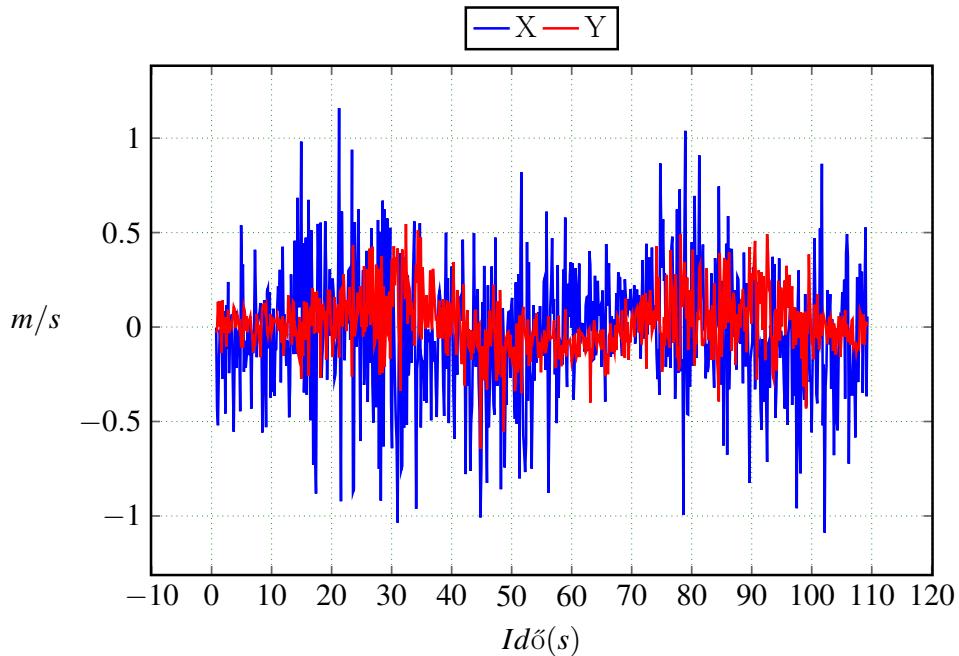


3.32. ábra. *SSMR – 4W* típusú robot által leírt pálya, kerekszögsebességek $BL=FL=50^\circ/\text{s}$ és a $FR=BR=15^\circ/\text{s}$

A körpályán, mozgás során a robot eltér a szabályos körtől, és látható a ábra 3.6.32 ábrán. A mérések nyilthurokan törénnek, nincs szabályzókör a pozicióra és a sebességekre. A szögsebességet tekintve a robot $7^\circ/\text{s}$ szögsebességet generál.



3.33. ábra. *SSMR – 4W* típusú robot fordulási szögsebességek, kerekszögsebességek $BL=FL=50^\circ/\text{s}$ és a $FR=BR=15^\circ/\text{s}$

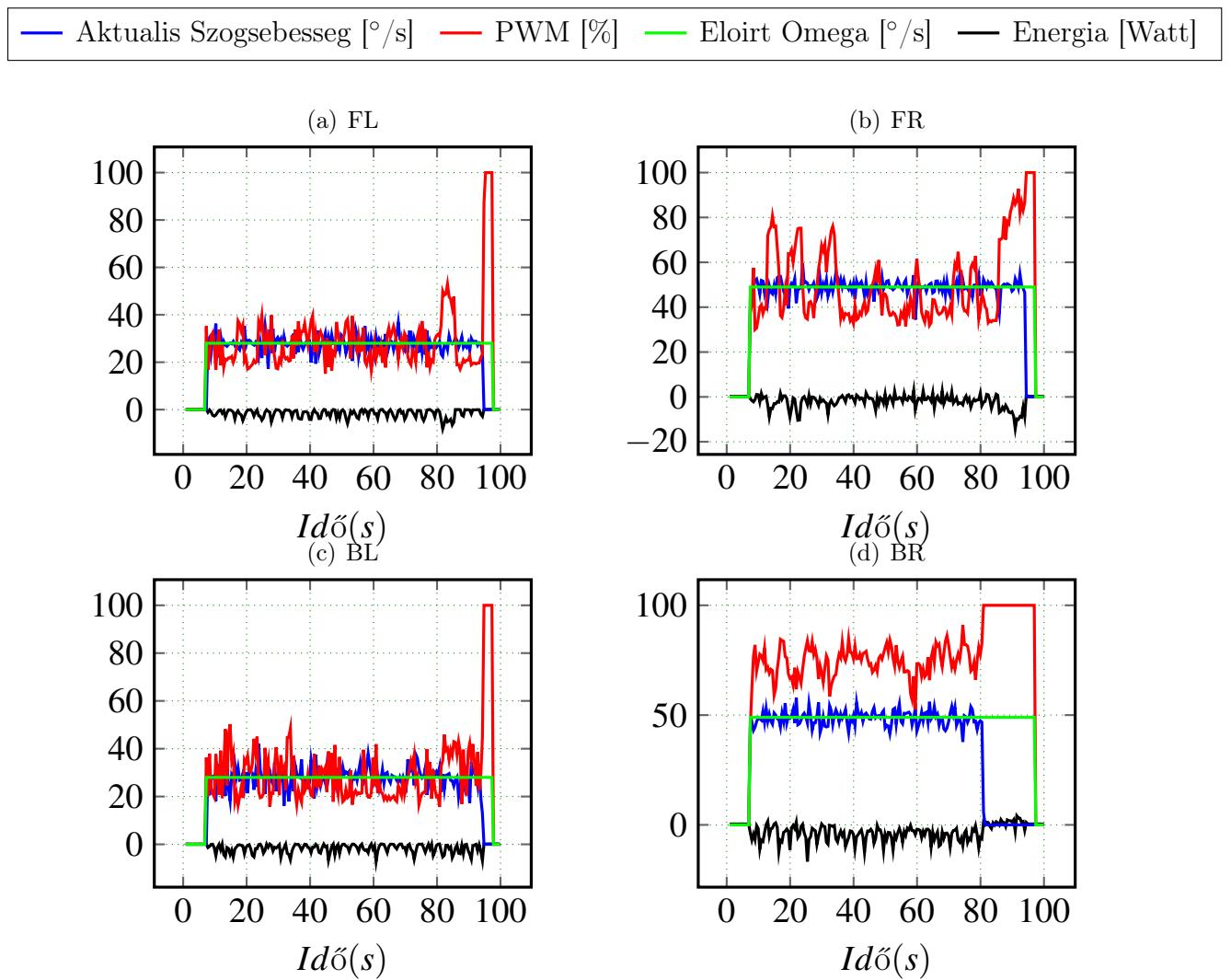


3.34. ábra. *SSMR – 4W* típusú robot egyenesvonalú sebességei, kerekszögsebességek
BL=FL=50°/s és a FR=BR=15°/s

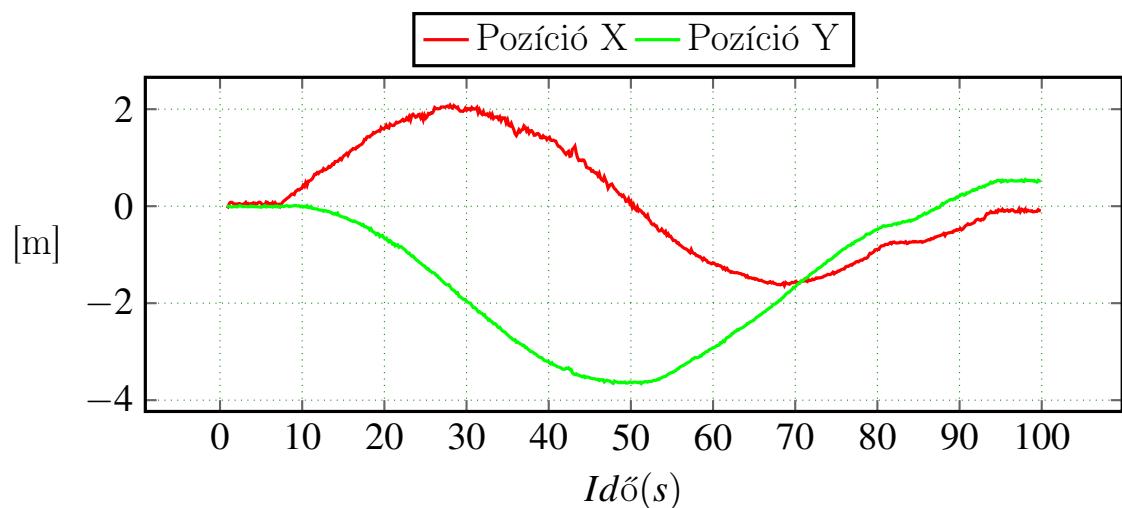
A robot sebességét tekintve a ábra 3.6.34 látható, hogy szinuszosan változik a pozícióhoz hasonlóan, a robot kis sebességű mozgása miatt a mérés zajos.

3.6.6. Kavicsos talajon körpályán 50/25

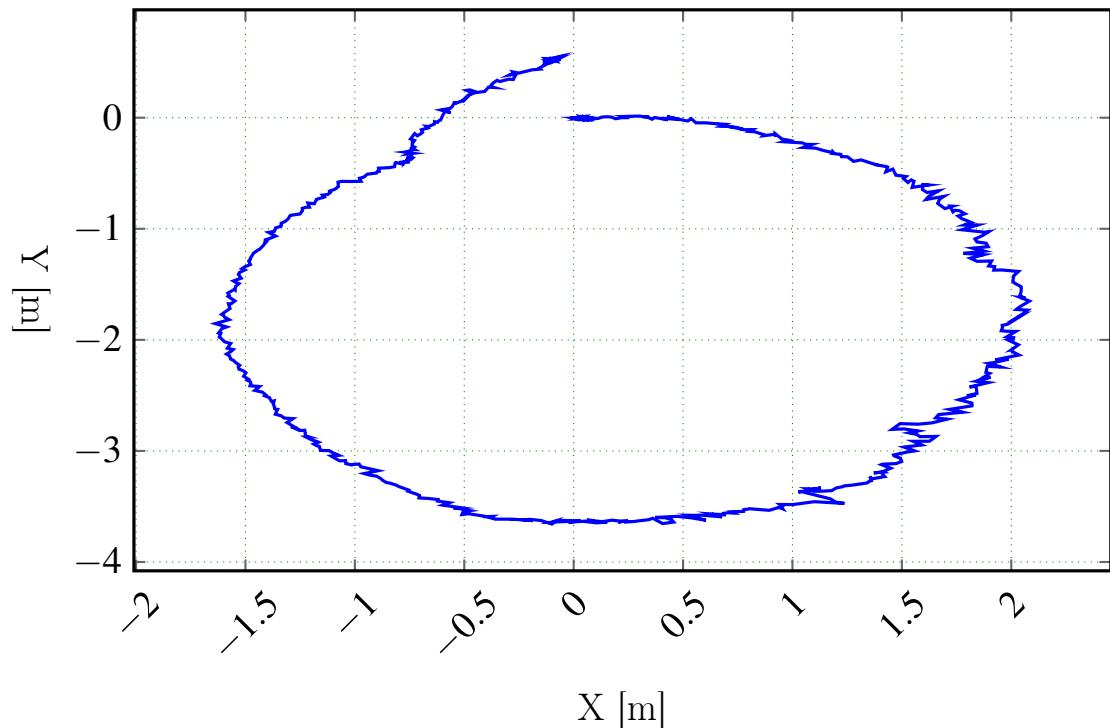
Az alábbi mérésekben 80-90s között a robot jobboldali kerekeit vezérlő H-híd túlmelegedése miatt a beljük épített védelmi funkcióinak köszönhetően leálltak így a jobboldali kerek leblokkoltak, így a mozgás pályája is megváltozott.



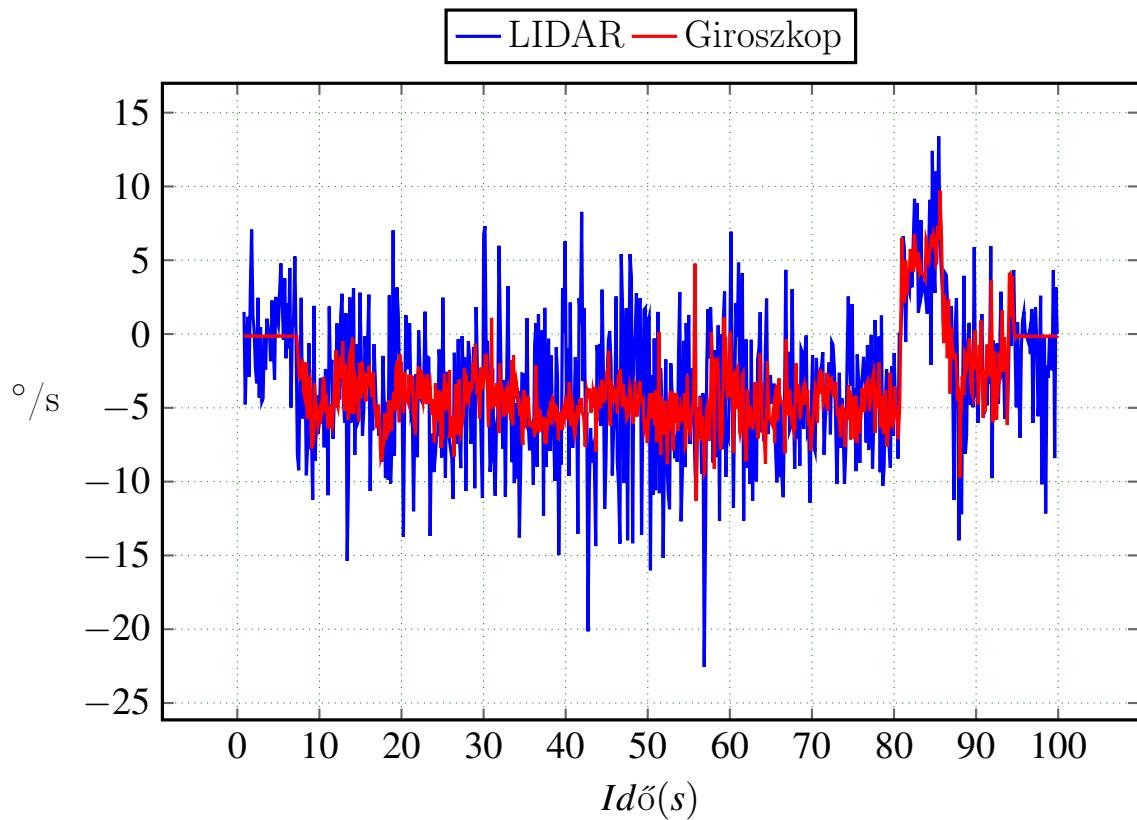
3.35. ábra. *SSMR – 4W* típusú robot motorvezérlő jelei, ha kerékszögsebességek $BL=FL=25^{\circ}/s$ és a $FR=BR=50^{\circ}/s$



3.36. ábra. *SSMR – 4W* típusú robot mozgása, tengelyekre bontva, ha kerékszögsebességek $BL=FL=25^{\circ}/s$ és a $FR=BR=50^{\circ}/s$



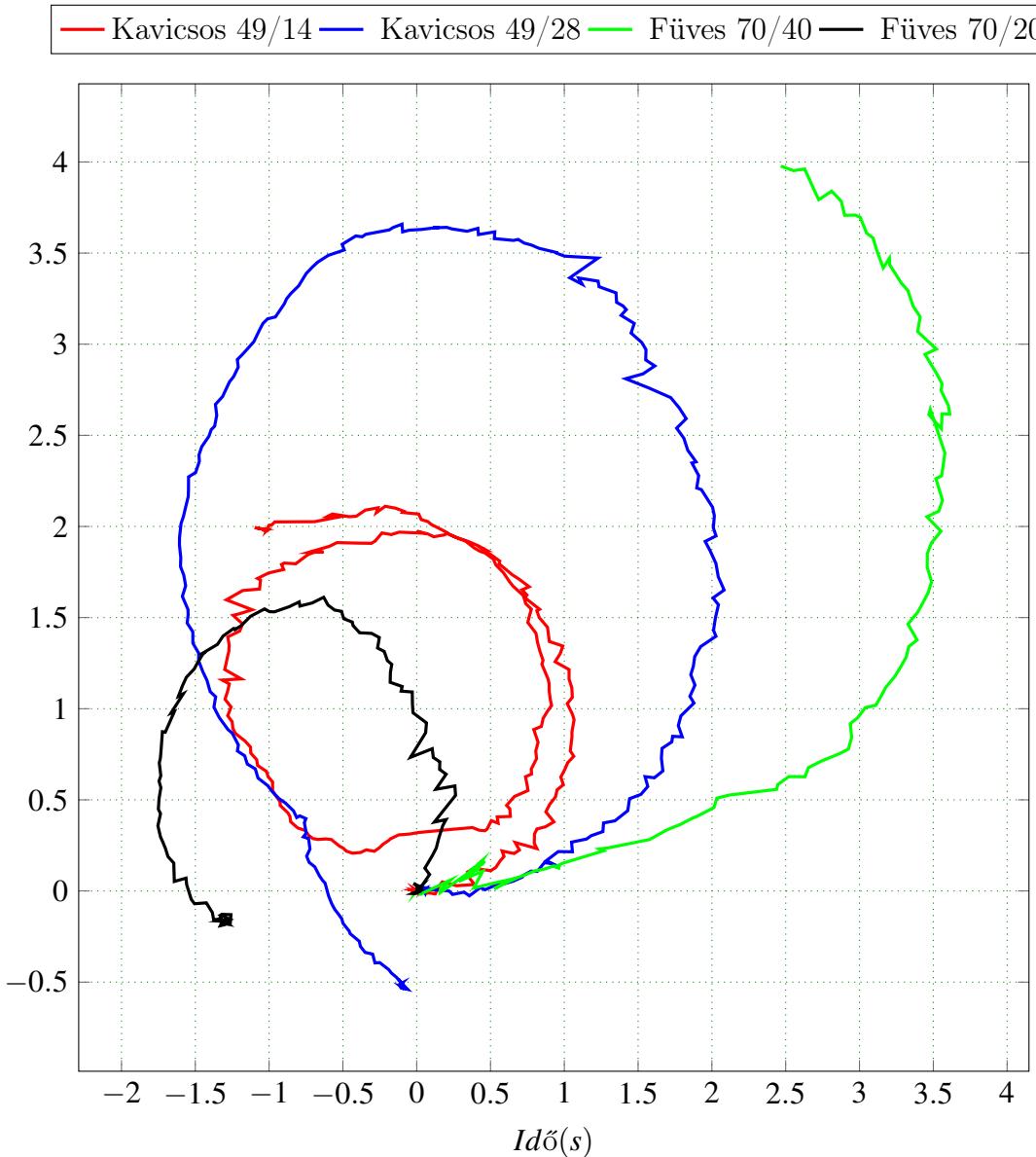
3.37. ábra. *SSMR – 4W* típusú robot által leírt pálya, ha kerékszögsebességek $BL=FL=25^\circ$ o/s és a $FR=BR=50^\circ/\text{s}$



3.38. ábra. *SSMR – 4W* típusú robot fordulási szögsebessége, ha kerékszögsebességek $BL=FL=25^\circ/\text{s}$ és a $FR=BR=50^\circ/\text{s}$

3.6.7. Körpályák összehasonlítása

A lenti ábrán látható a kavicsos illetve füves terepen mert körpályák ábrázolása kétfelé körpályát irtunk elő, a füves talajon nagyobb sebességű haladtunk. Füves talajon a



3.39. ábra. Kulombozo korpalyak

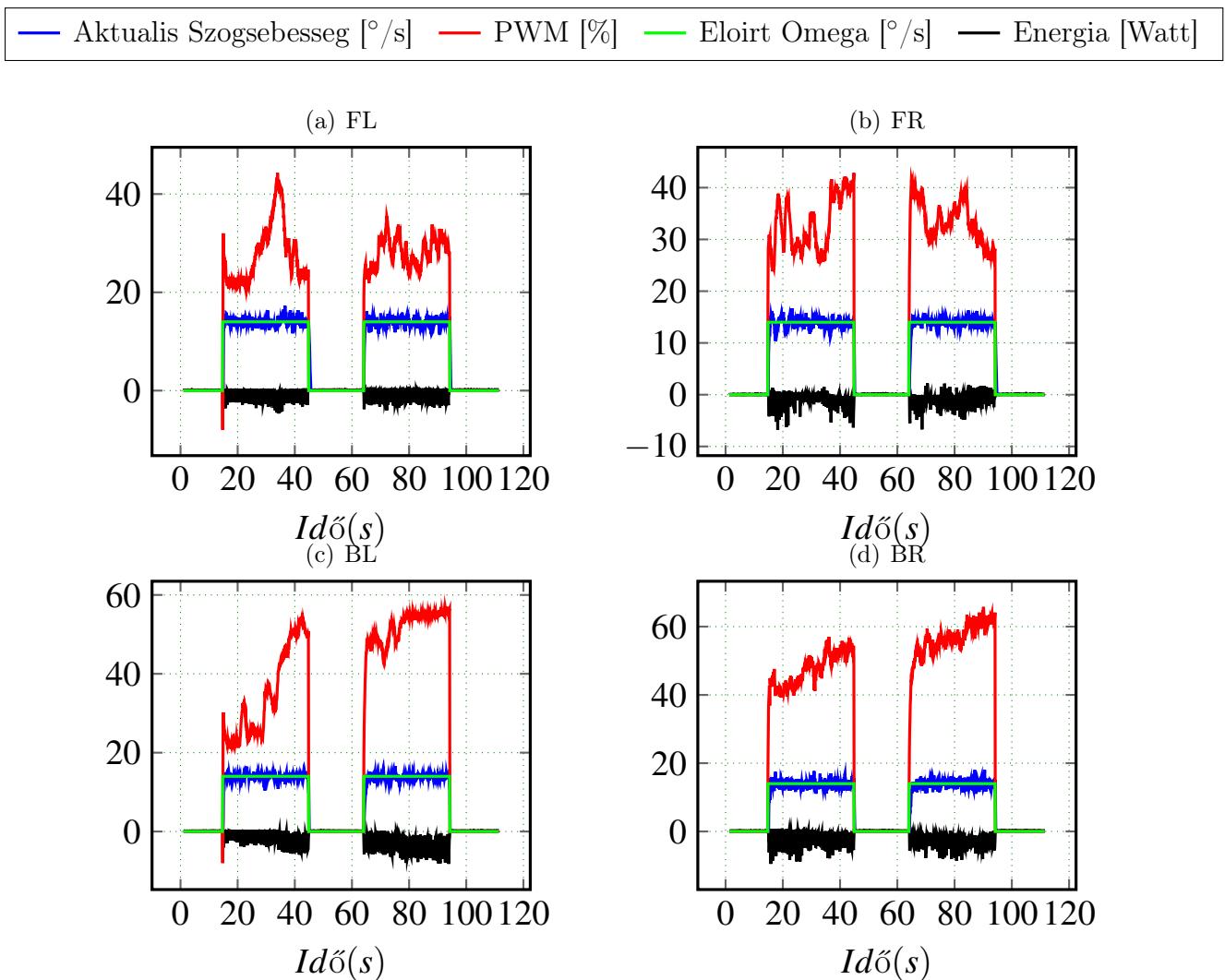
3.6.8. Homokos Lejtő

A lejtő meredeksége 45° , a szerkezete homokos, nagyobb méretű szilárd darabokkal, amelyek elérik a 4cm átmérőt is. A lejtőt az FL és FR kerekekkel közelítjük meg, így a BL és BR kerekekre nagyobb merőleges nyomóerő jut. A ábra 3.6.41 látható a PWM beavatkozó jelek a BL és BR kerekeken 20% nagyobb beavatkozó jelet szükséges ugyanannak a referencia jelnek a követésére.

A kereke előirt forgási sebessége $15^\circ/\text{s}$, 0.5m ábra 3.6.40 megtétele után a BL és a BR kerek 10 cm mélyen a homokba süllyedtek és a robot elakadt ábra 3.6.40. Egy másik észrevétel hogy a FL és FR kerek egyáltalán nem süllyedtek be a talajba forgás közben, ami a kisebb merőleges nyomóerőnek tulajdonítható.



3.40. ábra. Homokbat sülyet kerek 45°lejtön, 10 cm mélyen, elakadt robot a lejtőn 0.5m megtett ut után

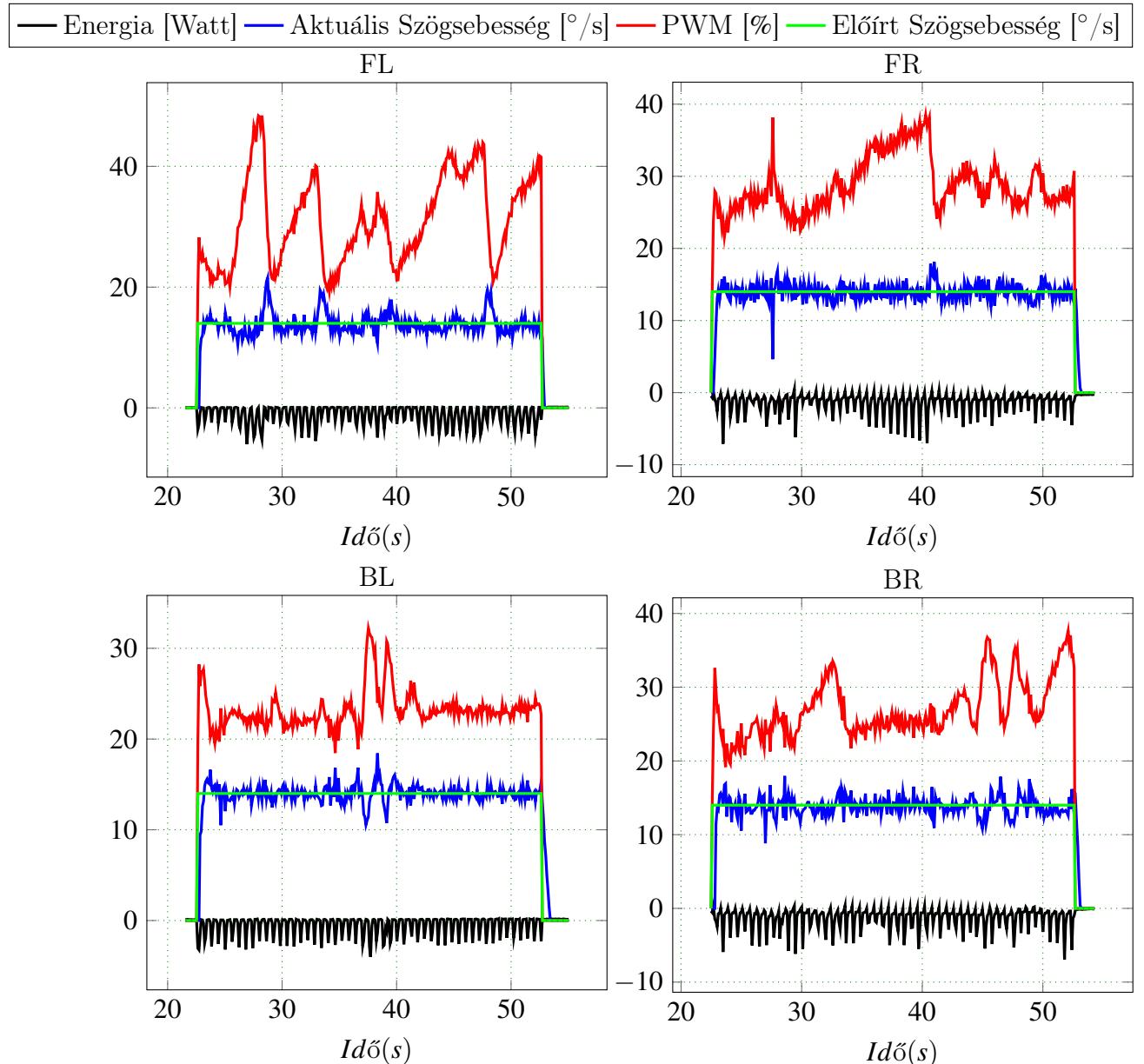


3.41. ábra. Homokos és kavicsos lejtőn felfele mozgás

3.6.9. Lepcson

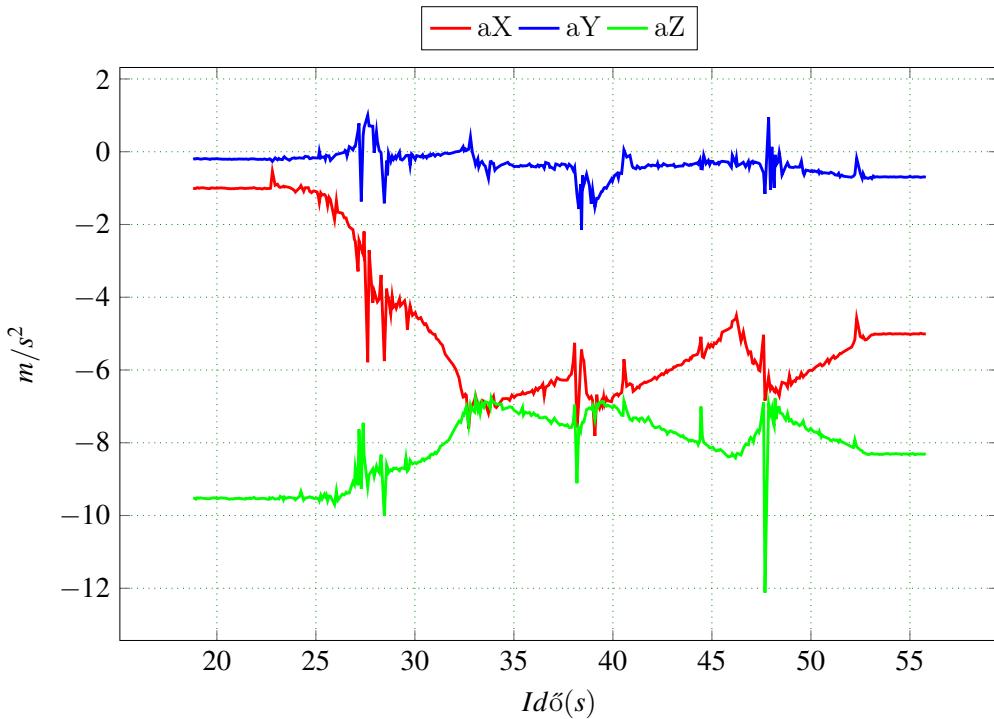
A következő mérések során a robot egy 40 °lépcsőn lefele és felfele is mozog, a lépcsőre merőleges irányban. A robot viselkedése a mozgás során, lefele könnyedén megy gond nélkül, felfele viszont a kerekek a következő lépcsőfok éléről lecsúszva visszaesnek.

A ábra 3.6.42 latható amit a lépcsőn lefele, a mozgató motrok mért értékei. és a ábra 3.6.45 viszafele mozgás során a mért értékek. A beavatkozó jel nagysága 10% -al nagyobb viszafele mozgas során. A mérések elvezetéskor a hajtást végző motrok a kisebbik áttételfokozatban voltak, így nagyobb forgatónyomatékot adtak le.

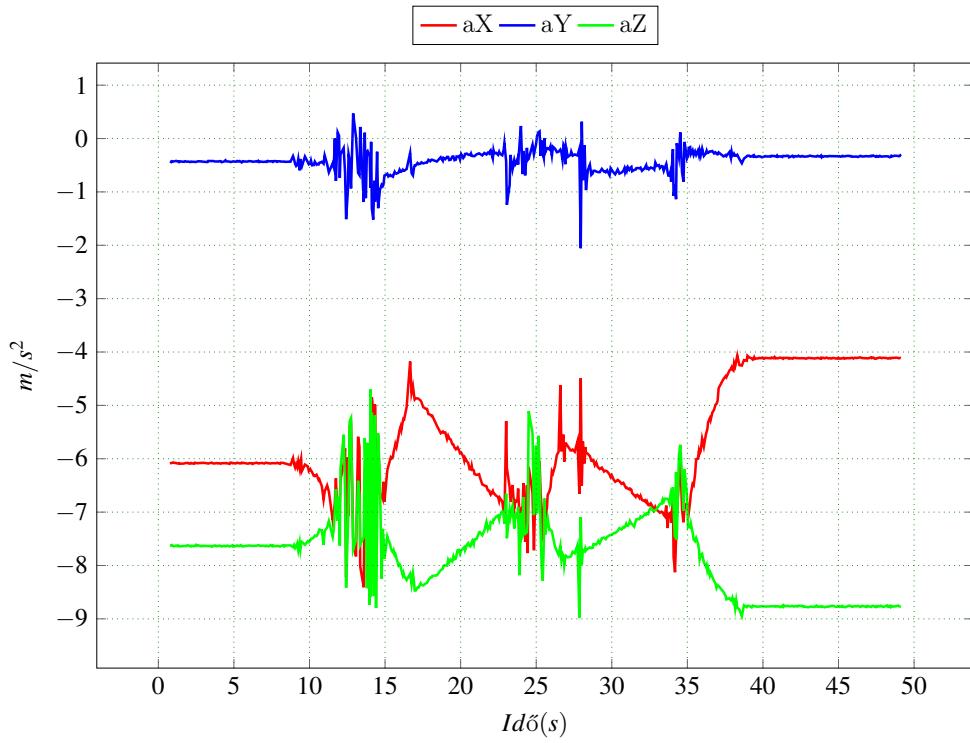


3.42. ábra. Lépcsőn lefele mozgás.

A roboton IMU szenzora által mért értékek mutatják amint a $g = 9.81 \text{m/s}^2$ gravitációs gyorsulás megjelenik a aZ tengelyen ábra 3.6.43. Kezdetben a robot vízszinteshez közeli állapotban van X és Y. A lépcson lefele mozgás során a g fokozatosan átevődik az aX tengelyre is amiatt, hogy a robot előre dől. A robot három lépcsőfokon halad át ami látható az ábrán is.



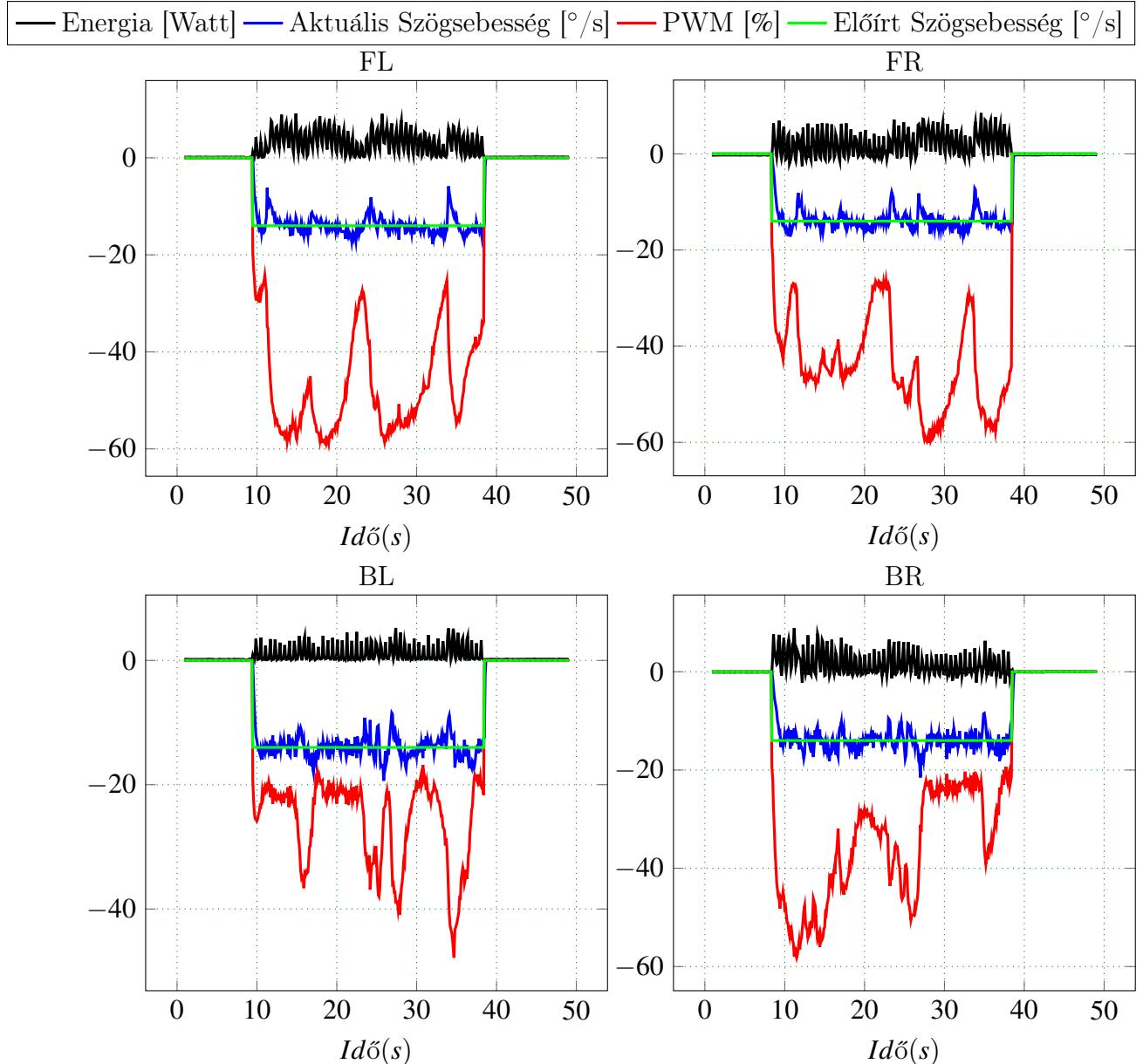
3.43. ábra. Lépcsön lefele mozgás, három lépcsőfok.



3.44. ábra. Lépcsőn felfele mozgás, kétlépcsőfok.

A lépcsőn felfele mozgás során a robot az előző állapotból indul visszafele. Azokban a pillanatokban, amikor a kerekek lecsúsznak a lépcső éléről, a kerekek szögsebessége megnő, mert a súrlódási erő lecsökken.

Az ábra 3.6.45 az *FL* és *FR* kerekeken nagyobb beavatkozó jel esik, amiatt hogy megnő a merőleges nyomóerő.

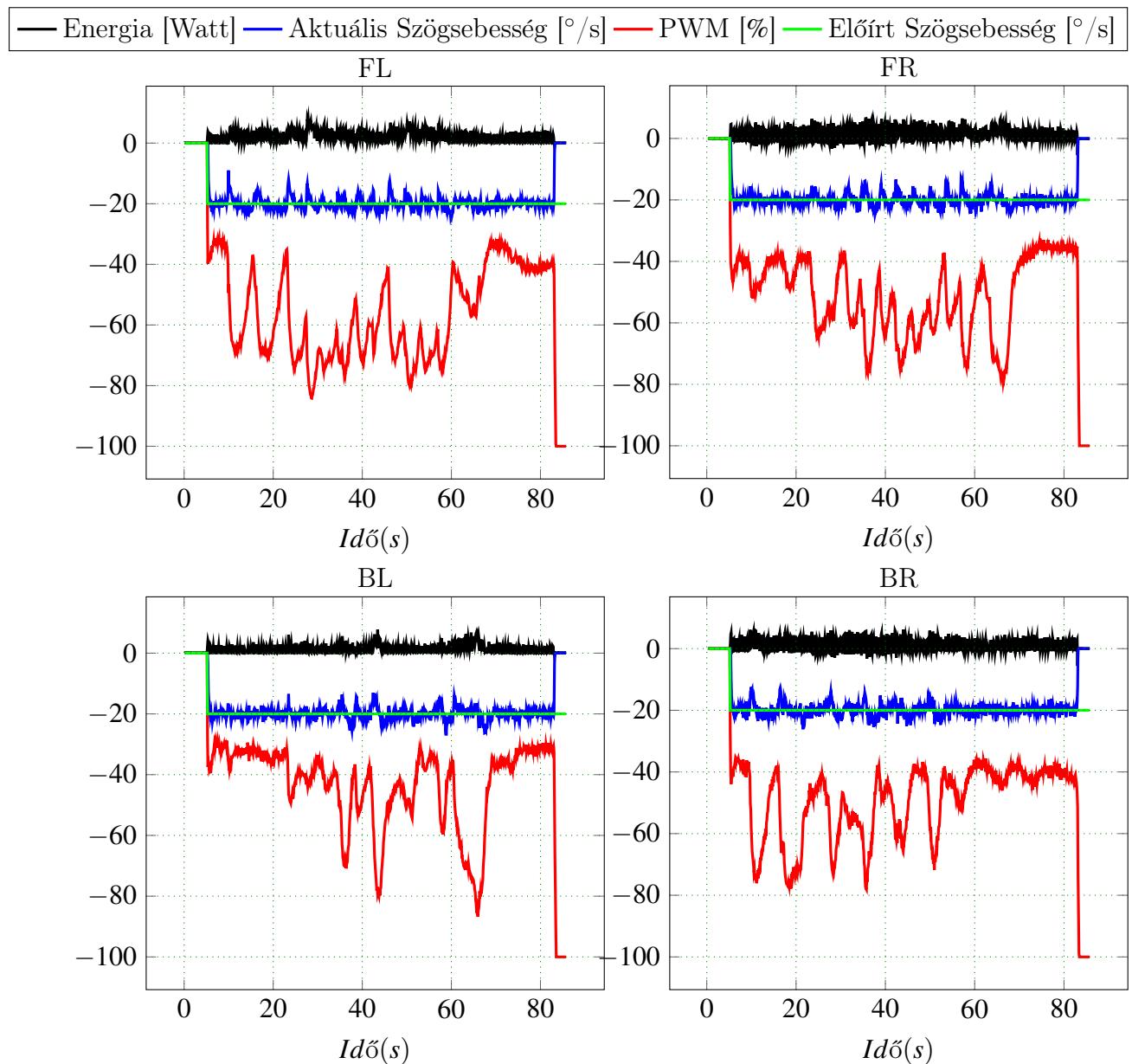


3.45. ábra. Lépcsőn felfele mozgás

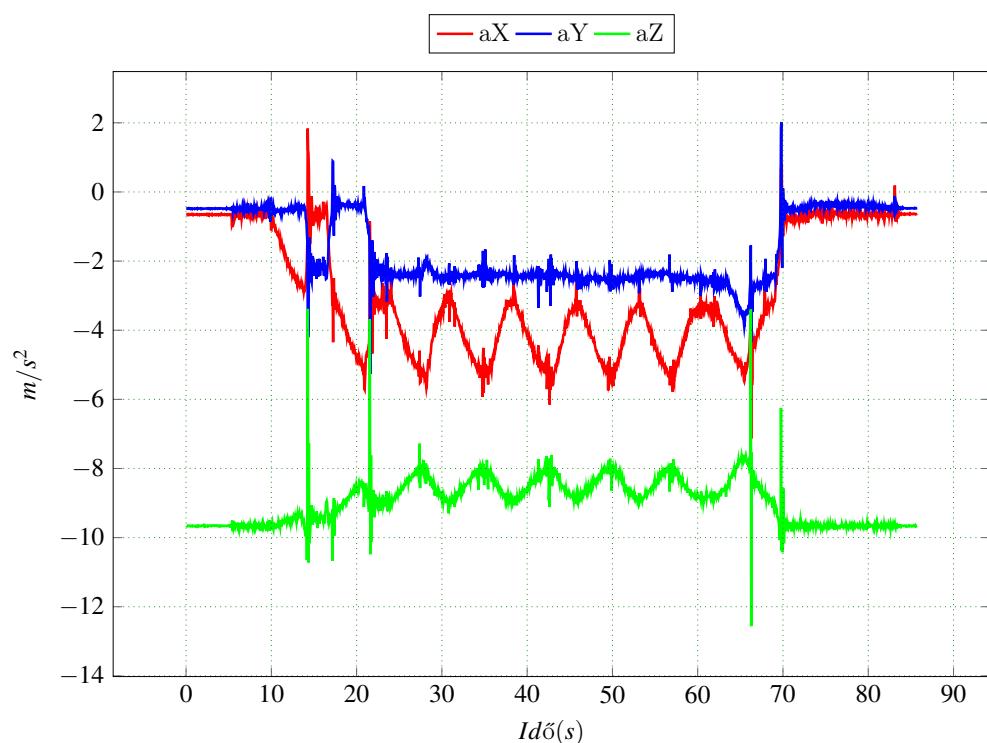
Abban az esetben ha a rontottal 90° kisebb szög alatt közelítjük meg a lépcsőt akkor a robot mozgása a lépcsőn felfele könnyebben tud haladni. Ha a robot súlypontja a hátul van és így közelítjük meg a lépcsőt megtörténhet az hogy a robot eleje elemelkedik és hátrabukik amiatt hogy a hátsó kerek beszorulnak a lépcsőfokba és a nyomaték így elemeli az első kerekeket.

Összevetve a ábra 3.6.44 és a ábra 3.6.47 látható hogy minden esetben az X és Y tengelyen tapasztaltunk bukdácsolást, ha 60° szög alatt közelítjük meg akkor az Y tengelyen is megjelenik egy dőlési szög.

A a pwm kitöltési tényezőjét tekintve az első kereke minden esetben nagyobb kitöltési tényezővel dolgoznak amiatt hogy a robot hattal megy fel a lépcsőn, a hátsó részben találhatóak az akkumulátorok.

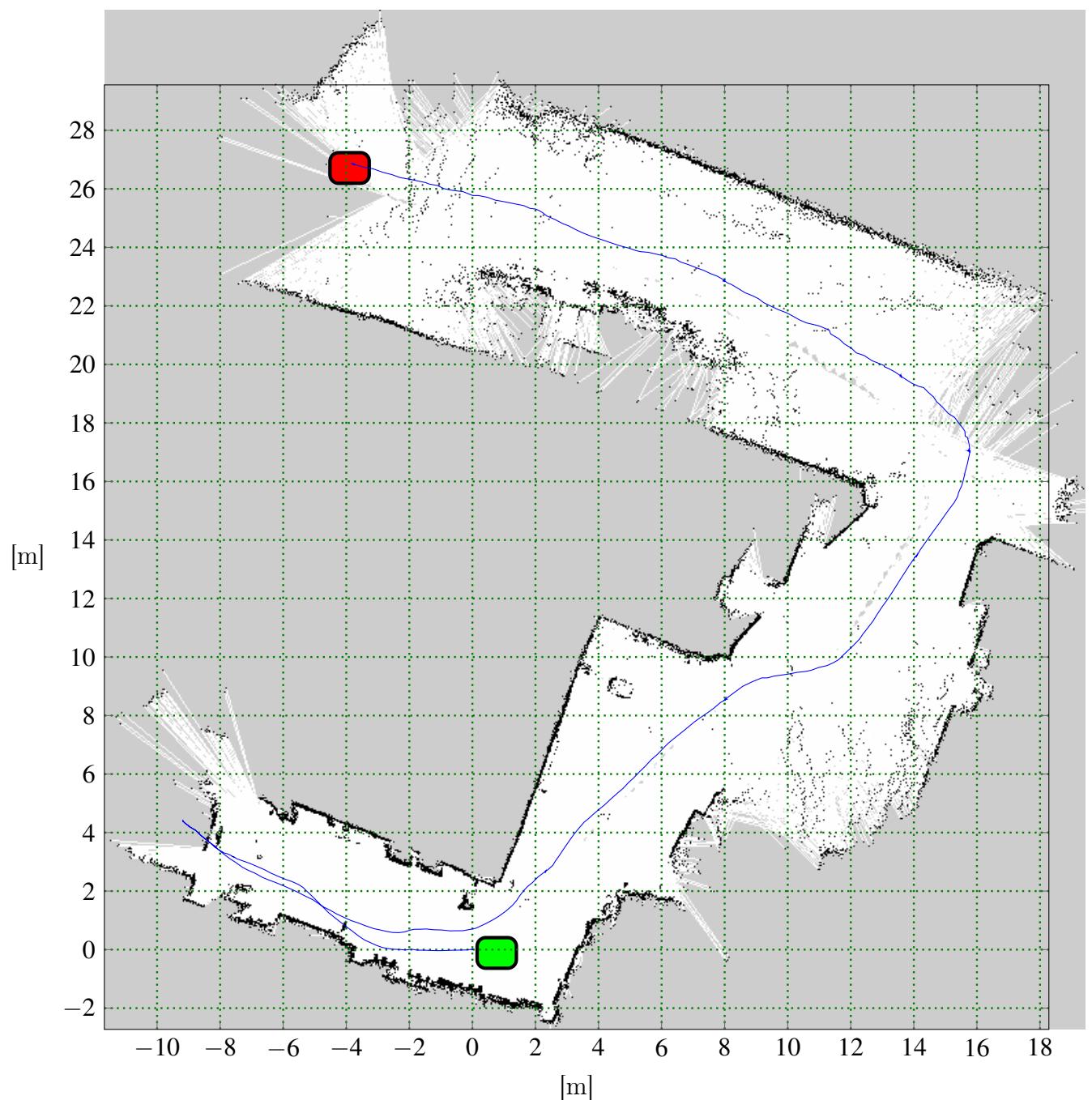


3.46. ábra. Lépcsőn 60 °irányból felfele haladva 8 s.



3.47. ábra. Lépcsőn felfele mozgás 60 °szöget bezárva a lépcsőfokokkal.

3.6.10. Ismeretlen terep térképezése és robot lokalizálása (SLAM)



3.48. ábra. Terkep készítése miközben tavirányitással halad a robot.

fejezet 4

Eredmények Kiértékelése

4.1. Megvalósítások

Ezzel a dolgozattal négy év folyamatos munkájának egy szakaszát szeretném lezárni, a következő eredményeket sikeres felmutatni, kronológiai sorrendben: A mechanikai szerkezet fejlesztése, a 2011 be fejlesztett verzióhoz képest, amely sokkal robusztusabb, külterre alkalmasabb mint az előző, és egyszerűbb is. Ugyan megmaradt az a tendencia hogy csiga-áttételeket alkalmazzak a kerekek meghajtására. Az áttételeket magam terveztem és gyártattam le, a kezdeti alacsony költségvetés miatt az 3D nyomtatával elkészített inkrementális szenzort nem lehetett alkalmazni robusztusan, ami nem az jeleni, hogy nem is lehetséges csak túl sok időt igényelt volna, a csiga tengely konyogása miatt. Az alkatrészeket 3D tervező programban elkészítettem, és 3D nyomtatával elkészítettem, a tapasztalatom ezekkel az alkatrészekkel: nagy mechanikai terhelés elviselésére nem alkalmasak hosszútávon, ezért történt meg hogy a csiga tengely csapágyháza terhelés alatt széttört. Vivado környezetet használtam az FPGA fejlesztésére, megvalósítottam egy uBlaze processzorrendszer kialakítását és több hardveres modult is amelyek a következők: PWM modul, UART protokoll csomag értelmező amely támogatja a nagy sebességű kommunikációt, globális engedélyező jel, ezeket a modulokat System Generator-ban valósítottam meg és IP mag készült ezekből. Sikeresen elsajátítottam a ROS alapjait, és megterveztem egy sajátos kommunikációt FPGA alapú rendszer és a ROS között. Az integráció a robot és a ROS között jól működik, minden egyes szenzor mért adata bekerül a ROS környezetbe.

A hectormap segítségével, az ismeretlen terep térképezésével, a roboton lokalizálva, sikeresen konfiguráltam a movebase nevű eszközt, amely segítségével a robotot egy adott pozícióba és irányba tudjuk elvinni. A move base megoldja az akadályok kikerülését

is.

4.2. Hasonló rendszerekkel való összehasonlítás

4.3. További fejlesztési irányok

Irodalomjegyzék

- [1] David Couceiro Micael Rocha Rui Araújo, André Portugal. Integrating arduino-based educational mobile robots in ros, 2013.
- [2] S. Arslan and H. Temeltaş. Robust motion control of a four wheel drive skid-steered mobile robot. In 2011 7th International Conference on Electrical and Electronics Engineering (ELECO), pages II–415–II–419, Dec 2011.
- [3] Marissa G. Campa, J.L. Gordillo, and Rogelio Soto. Speed and point-to-point control for trajectory tracking of a skid-steered mobile robot. In 11th IEEE International Conference on Control & Automation (ICCA). IEEE, jun 2014.
- [4] Sachin Chitta, Eitan Marder-Eppstein, Wim Meeussen, Vijay Pradeep, Adolfo Rodríguez Tsouroukdissian, Jonathan Bohren, David Coleman, Bence Magyar, Genaro Raiola, Mathias Lüdtke, and Enrique Fernández Perdomo. ros_control: A generic and simple control framework for ros. The Journal of Open Source Software, 2017.
- [5] Mateusz Cholewiński and Alicja Mazur. Influence of choosing the extending column in trajectory tracking control of ssmp platform using artificial force method. Advances in Intelligent Systems and Computing, 323:129–140, 01 2015.
- [6] Carol Fairchild and Dr. Thomas L. Harman. ROS Robotics By Example - Second Edition : Learning to control wheeled, limbed, and flying robots using ROS Kinetic Kame. Packt Publishing, 2017.
- [7] Michael Ferguson. rosserial @ONLINE, November 2018.
- [8] Scripting News Inc. Xml-rpc, 2018.
- [9] Jackie Kay Ioan Sucan. link, 2018.
- [10] Jackie Kay Ioan Sucan. Urdf, 2018.
- [11] Jackie Kay Ioan Sucan. Urdf, 2018.
- [12] Lentin Joseph. Mastering ROS for Robotics Programming. Packt Publishing, 12 2015.

- [13] S. Kohlbrecher, J. Meyer, O. von Stryk, and U. Klingauf. A flexible and scalable slam system with full 3d motion estimation. In Proc. IEEE International Symposium on Safety, Security and Rescue Robotics (SSRR). IEEE, November 2011.
- [14] Anis Koubaa, editor. Robot Operating System (ROS). Springer International Publishing, 2016.
- [15] Jet Propulsion Laboratory. Spirit struggles to survive the martian winter, 2006.
- [16] Matlab. link, 2018.
- [17] Wim Meeussen. Create your own hardware interface @ONLINE, November 2018.
- [18] Kevin Watts Blaise Gassend Morgan Quigley, Brian Gerkey. joy, 2018.
- [19] Eduardo Munera, Jose-Luis Poza-Lujan, Juan-Luis Posadas-Yague, Jose Simo, and J. Francisco Blanes Noguera. Distributed real-time control architecture for ros-based modular robots. IFAC-PapersOnLine, 50(1):11233 – 11238, 2017. 20th IFAC World Congress.
- [20] ROS.org. Parameter server, 2018.
- [21] Maciej Trojnacki. Dynamics Model of a Four-Wheeled Mobile Robot for Control Applications – A Three-Case Study, volume 323. 01 2014.
- [22] Wim Meeussen Tully Foote, Eitan Marder-Eppstein. tf, 2018.
- [23] wiki.ros.org. Writing a simple publisher and subscriber (c++), 2018.
- [24] Xilinx. Block memory generator v8.2, 2015.
- [25] Xilinx. Axi uart lite v2.0, 2017.