

埼玉大学 工学部
機械工学科

令和5年度 卒業論文

○○○○○○○○○○○○の研究

Study on XXXXXXXXXXXX

学科長	荒居善雄 教授	(印)
主指導教員	琴坂信哉 准教授	(印)
副指導教員	程島竜一 准教授	

提出日	2023年2月XX日
研究室	設計工学
学籍番号	20TM028
氏名	長谷川 大晴

目次

第 1 章	序論	1
1.1	背景	1
1.2	本研究の目的	5
1.3	本論文の構成	5
第 2 章	歩容パターンの再評価手法の提案	7
2.1	本研究室における自由歩容パターン生成の先行研究	7
2.2	歩行シミュレーションによる脚軌道生成失敗時の脚先位置の特定	18
2.3	歩容パターンの再評価手法	22
第 3 章	歩容パターンの再評価手法の実装	25
3.1	グラフ探索による自由歩容パターン生成手法の実装	25
3.2	歩容パターンの再評価手法の実装	26
3.3	グラフ探索による自由歩容パターン生成手法の統合	26
第 4 章	再評価手法の有効性の確認のための歩行シミュレーション	29
4.1	直進動作の自由歩容パターン生成シミュレーション	29
4.2	旋回動作の自由歩容パターン生成シミュレーション	29
4.3	動作統合時の自由歩容パターン生成シミュレーション	29
第 5 章	常に脚軌道生成が可能な自由歩容パターン生成手法を用いた実機実験	31
5.1	実験目的	31
5.2	実験に使用した 6 脚ロボット	31
5.3	歩行条件	31
5.4	実験に使用した地形	31
5.5	結果	31
5.6	考察	31

第 6 章	結論	33
6.1	結論	33
6.2	今後の課題	33
付録 A	C++20 への移行	35
A.1	C++20 の新機能	35
A.2	constexpr 変数・関数	35
付録 B	脚の可動域を表示するプログラム	39
B.1	概要	39
B.2	導入方法	39
B.3	プログラムの仕様	40
付録 C	PhantomX Mark II のサーボモータ	41
C.1	サーボモータの仕様	41
謝辞		47
参考文献		49

図目次

1.1	Demonstration Experiment with Spot	2
1.2	Crabster	2
2.1	Examples of simple graphs	8
2.2	Tree Graph	8
2.3	Image of Gait Pattern Graph	9
2.4	Discretization of Leg Posistion	10
2.5	Search in the Same Hierarchy	12
2.6	Search in the Difficult Hierarchy	12
2.7	Caluculation of the Maximum Radius	14
2.8	Approximated Range of Motion	14
2.9	PhantomX Mark II	16
2.10	Leg Coordinate Axis	16
2.11	Joint and Link Name	16
2.12	Approximated Range of Motion in Simulation	18
2.13	Approximated Range of Motion in Experimental Equipment	18
2.14	Terrain	21
3.1	RobotStateNode Struct	26
3.2	Vector3 Struct	26
3.3	Quaternion Struct	26
3.4	Leg State Bit	27
B.1	Git Bash	40
B.2	Display Git Version	40

C.1	Dscription AX-18A (page1-2)	41
C.2	Dscription AX-18A (page3-6)	42
C.3	Dscription AX-18A (page7-10)	43
C.4	Dscription AX-18A (page11-13)	44

表目次

2.1	Link Length of PhantomX	16
2.2	Simulation Environment	20
2.3	Failure Count of Simulation	22
2.4	Failure Count of Experimental Equipment	22
2.5	Walkable Terrain	24
3.1	実装済みのロボットの動作	27

第1章

序論

第1章では、本研究の背景と先行研究、そして研究の目的を述べる。

1.1 背景

1.1.1 不整地における多脚ロボットの活用

近年、人間に代わって作業を行う移動ロボットの導入が進められている [1]. Pudu 社が開発したロボットの BellaBot[2] が、レストランで配膳の作業を行う姿は一般に見ることができるようになった。これらのロボットは人が移動を行う空間での使用を前提としており、多くはタイヤやクローラを用いて移動を行うが、他の移動様式を用いるロボットとして、脚を使用して移動を行うロボット（以下脚ロボット）が存在する。文献 [3] では脚ロボットは他の移動様式を用いて移動するロボットに比べて、以下に示すような利点があると述べられている。

- ・障害物をまたいで移動できるため、対地適応性が高い
- ・脚接地点を離散的に選択できるため、環境に与える影響が小さい
- ・スリップすることなく全方向に移動できる

障害物をまたいで移動できることにより、脚ロボットはタイヤでは移動できないような凹凸が激しい地形や、不連続な地形においても移動することが可能である。また、砂利で舗装された道のような、クローラではスリップしてしまうような環境においても移動することが可能である。この特徴を生かして、実際に Fig.1.1 のように Boston Dynamics Inc. によって開発された4足歩行ロボットの Spot[4] を用いて、林業を行う山間地で作業を行う実証実験が行われている [5]. 山間地は斜面である上に、伐根作業によって木の根が残っているため凹凸が激しく、タイヤやクローラでは移動が困難である。しかし、脚ロボットである Spot は障害物をまたいで移動することができるため、このような環境での作業に適しており、導入による人手不

足の解消や、作業効率の向上が期待されている。

また、離散的に脚接地地点を選択できるため、タイヤやクローラによる移動と比較して環境に与える影響が小さい。この特徴を生かしたロボットの実例として、韓国海洋科学技術院によって開発された 6 脚ロボットの Crabster[6] があげられる。Fig.1.2 に示した Crabster は、流れの早い海底での作業を想定して開発されており、6 本の脚による移動を行うことや、4 本の脚を海底に接地させ、残りの 2 本の脚を用いて作業を行うことが可能である。脚を用いた移動では海底の砂を大量に巻き上げることがないため [7]、カメラを用いた観察や、センサを用いた地形の計測に優れている。以上より、脚ロボットは対地適応性が高く、環境に与える影響が小さいため、不整地での移動に適しているといえる。



Fig. 1.1 Demonstration Experiment with Spot



Fig. 1.2 Crabster

このような特徴をもつ脚ロボットであるが、実際に不整地で活用された事例は多くない。原因として、[3]では以下に示すような問題を脚ロボットが抱えているためと述べられている。

- ・脚の機構はアクチュエータの数が多いため、重量が大きくなってしまう
- ・移動には歩行のための制御が必要であり、タイヤやクローラに比べて制御が複雑になる

多脚ロボットの積極的な活用を考えると、脚の機構の軽量化と、歩行のための制御の手法が必要である。そこで本研究では多脚ロボットの制御に着目し、不整地における多脚ロボットの活用のための歩行の制御手法を論じることとする。

不整地で脚ロボットを使用することを前提に、脚ロボットの歩行形態について考える。脚ロボットの歩行形態は大別して、動歩行と静歩行に分けられる。静歩行とは、支持脚多角形とも呼ばれる、地面に接地している脚をすべて結んでできる多角形上に重心をおき、常に静的な安定性を保ちながら歩行することと定義される[8]。それに対して動歩行とは静的には不安定であるが、動的に安定を保ちながら歩行することである。静歩行では常に支持脚多角形上に重心を置くため、動歩行と比較して歩行速度が遅くなる。しかし、動歩行は重心の位置や歩行の速度を踏まえた動的な制御が必要となるため、静歩行に比べて制御が複雑になる。加えて不整地の歩行では地形の状態を考慮する必要があるため、より制御の難易度は高くなる。そのため、静歩行を用いたほうが不整地歩行を実現しやすいことがわかる。

静歩行による不整地の歩行は、主に4脚以上の脚ロボットで研究されている。なぜならば、2脚を有する脚ロボットは静的な安定性を保ちながら歩行する場合、重心の位置が支持脚面積の中になるように制御する必要があるため、実用的な歩行速度を得ることが難しいためである。そのため、より早い静歩行には4脚以上の脚を有する脚ロボットが有利である。本論文ではそのような4、6脚以上の脚を有する脚ロボットを多脚ロボットと呼ぶことにする。

先述した問題点から、多脚ロボットの脚数は少ないほうが望ましい。実際に多くの研究において、静歩行が可能な最小の脚数を有する4脚ロボットや6脚ロボットが用いられている。

1.1.2 固定歩容と自由歩容

多脚ロボットが歩行を行う際には、脚を適切な順番で動かす必要がある。脚ロボットの歩行中の脚を動かす順序や、脚を動かすタイミングのことを歩容と呼ぶ。歩容にはさまざまな種類があるが、大別すると周期的に同じパターンの脚の動作を繰り返す固定歩容と、非周期的に脚を動かす自由歩容に分けられる。

固定歩容は自然界においても多く見られる歩容であり、動物の歩行や、昆虫の歩行などがこれにあたる。代表的なものとしては、低速で4足歩行をする動物にみられるクロール歩容がある。これは、歩行中に常に3本の脚が地面に接地しており、1本の脚が遊脚する歩容パターンである。3本の脚が地面に接地しているため、常に静的な安定性を保つことができるが、1本

づつしか脚を動かせないため、一般に歩行速度は遅い。

6 足歩行する昆虫の中には、トライポッド歩容と呼ばれる歩容をとるものがある。この歩容パターンでは、まず片側の前脚と後ろ脚、反対側の中央の脚を地面に接地させ、残りの 3 本の脚を遊脚させる。次に、反対側の前脚と後ろ脚、片側の中央の脚を地面に接地させ、残りの 3 本の脚を遊脚させる動作を繰り返す。この歩容では同時に 3 本の脚を地面に接地させることができるために、クロール歩容よりも歩行速度が速くなる。

固定歩容は平地において比較的高速かつ安定した歩行を実現することができるが、不整地においては遊脚の可動範囲内の接地点が存在しない場合、歩容を維持することができない。多脚ロボットの対地適応性を生かすためには、地形に応じた自由歩容パターンを生成する必要があるといえる。

1.1.3 グラフ探索による自由歩容パターン生成手法

自由歩容パターンを生成する手法として、グラフ探索による自由歩容パターン生成手法がある [9]。これは、脚位置や動作を離散化することでロボットの歩容をグラフに落としこみ、そのグラフを探索することによって数動作先までの歩容パターンの組み合わせを網羅的に調べ、最適な歩容パターンを選択する手法である。この手法の特徴として、数動作先までを考慮して歩容パターンを生成するため、デッドロックに陥りにくいという点や、効率的な歩容パターンを生成することができるという点が挙げられる。

しかし、グラフ探索による自由歩容パターン生成手法は、脚の本数が増えることで脚の動かし方の組み合わせが増えるため、グラフの規模が大きくなり、実時間内の計算が困難になるという問題がある。4 脚ロボットにおいて、静的安定性を保ちながら歩行する場合、1 度に遊脚することができる脚は 1 本であるため、実時間内の計算は容易である。だが、6 脚ロボットは静的安定性を保ちながら最大 3 本の脚を遊脚することができるため、グラフの規模が大きくなり、実時間内の計算が困難になる。この問題を解決するために Prabir らは歩容をウェーブ歩容に限定することで、グラフの規模を小さくすることに成功した [10]、また新らは歩容をトライポッド歩容に限定することで [11]、同様にグラフの規模を小さくしている。これらの手法は歩容を限定することでグラフの規模を小さくすることに成功しているが、ロボットの行う動作の種類が限定されてしまうという問題がある。

そこで本研究室ではロボットの動作を制限することなく、グラフ探索による自由歩容パターン生成手法を 6 脚ロボットに適用するため、離散化された脚位置の組み合わせを利用してグラフの階層構造化を行った。また、自由歩容パターン生成による接地地点の計算と脚軌道の生成を分離した。これらによって、グラフ探索による自由歩容パターン生成手法を 6 脚ロボットに適用することが可能になった。

本研究室では、ロボットを動作させる地形やロボットの動作によって段階的に開発を行って

おり、これまでに 2 次元空間において、直進動作 [12]、目的姿勢での停止 [13]、旋回動作 [14] を行うための歩容パターン生成手法の実装に成功した。また 3 次元空間においても、脚位置の離散化方法を 3 次元に適応させたことで [15]、直進動作 [16] を行うための歩容パターン生成手法の実装に成功した。

1.2 本研究の目的

これまでの研究によって、3 次元の不整地において、重心高さを変更しつつ、自由歩容パターン生成を行うことが可能となった。しかし低頻度ではあるが、グラフ探索に成功したとしても脚軌道が生成できず、その歩容パターン通りに歩行することできなくなり、動作を停止してしまう問題が生じてしまった。

これは、グラフ探索と脚軌道生成を分離したことによって生じた問題であり、先行研究では継続的にこの問題について言及されていたが、グラフの規模を大幅に増大させることなく、また歩容生成の成功率を低下させることなく、この問題を解決することはできなかった。

そこで本論文では、常に脚軌道生成に成功するような歩容パターン生成手法を提案し、脚軌道生成の失敗による動作停止を防ぐことを目的とする。

1.3 本論文の構成

本論文は、全 6 章から構成される。

第 2 章「歩容パターンの再評価手法の提案」では、常に脚軌道生成が可能になる手法として、歩容パターンの再評価手法を提案し、その機能を述べる。

第 3 章「歩容パターンの再評価手法の実装」では、提案したプログラムの実装方法を述べる。

第 4 章「再評価手法の有効性の確認のための歩行シミュレーション」では、提案手法を用いたシミュレーション実験の結果を述べる。

第 5 章「常に脚軌道生成が可能な自由歩容パターン生成手法を用いた実機による歩行実験」では、提案手法を用いた実機試験の結果を述べる。

第 6 章「結論」では本論文の結論と今後の課題を述べる。

第2章

歩容パターンの再評価手法の提案

第2章では、先行研究の手法およびその問題点を指摘し、常に脚軌道生成が可能な自由歩容パターン生成手法として、歩容パターンの再評価手法を述べる。

2.1 本研究室における自由歩容パターン生成の先行研究

最初にグラフ探索による自由歩容パターン生成手法において用いる用語を定義し、先行研究で行われてきた自由歩容パターン生成手法について述べる。また、先行研究で用いられてきた自由歩容パターン生成手法の問題点について述べる。

2.1.1 グラフ理論について

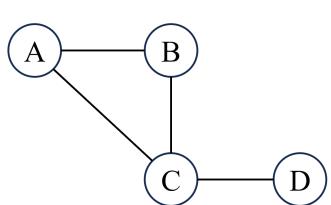
本論文ではグラフ理論を用いた自由歩容パターン生成手法を論ずるため、まずはグラフ理論について説明をする。グラフとは、頂点（ノード）とそれらを結ぶ辺（エッジ）からなる図形である。このグラフを用いて、さまざまな問題を取り扱う学問をグラフ理論という。

以降の説明を簡単にするため、この論文で用いるグラフ理論の用語について簡潔に述べる。グラフ上のあるノードから別のノードにエッジを用いて移動することを遷移と呼ぶ。遷移の際、移動前のノードを始点、移動後のノードを終点と呼ぶ。グラフの種類は大別して有向グラフと無向グラフに分けられ、エッジに向きがあるものを有向グラフ（Fig.2.1(b)）、逆に向きを持たないものを無向グラフ（Fig.2.1(a)）という。また、閉路を持たず、かつ、すべてのノード間にエッジが存在するグラフを木という。このような木構造をもつグラフのうち、Fig.2.2のように、根となるノードを持ち、そのノードからすべてのノードに到達可能なものを根付き木という。根付き木を図形として表現する場合は簡単のため、Fig.2.2のように根を上部に配置することが多い。

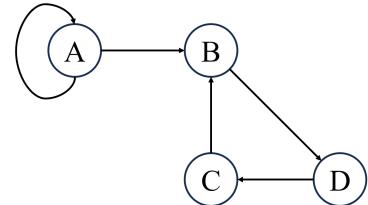
根付き木には無向グラフと有向グラフの2種類が存在するが、後述する歩行パターングラ

フは有効グラフであるため、有向の根付き木について説明を行う。根付き木のエッジが、根が始点となるように伸びている場合、あるノードから遷移可能なノードをそのノードの子ノードと呼ぶ。逆に、あるノードに遷移可能なノードをそのノードの親ノードと呼ぶ。親ノードを持たないノードを根ノードと呼び、子ノードを持たないノードを葉ノードと呼ぶ。また、あるノードから根ノードまでのエッジの数をそのノードの深さと呼び、根ノード自身の深さは 0 となる。

たとえば Fig.2.2において、ノード A が根ノードであり、ノード B, C がその子ノードである。また、ノード B, ノード D, E, ノード C はノード F を子ノードとして持ち、ノード D, E, F は葉ノードである。ノード A の深さは 0 であり、ノード B, C の深さは 1、ノード D, E, F の深さは 2 となる。



(a) Undirected Graph



(b) Directed Graph

Fig. 2.1 Examples of simple graphs

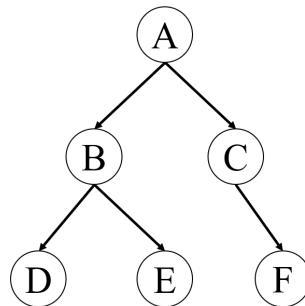


Fig. 2.2 Tree Graph

グラフのあるノードから別のノードに到達するための経路をパスと呼び、これを求めるのことをグラフ探索と呼ぶ。グラフ探索には、深さ優先探索、幅優先探索などのさまざまなアルゴリズムが存在する。深さ優先探索では、始点となるノードから、深さが深くなる方向を優先して探索を行う。これに対して、幅優先探索では、始点となるノードから、深さが浅いノードを優

先して探索を行う手法である。

2.1.2 歩容パターングラフの定義

本研究においては、6脚ロボットの歩容パターンをグラフを用いて表現する。グラフはロボットの状態をノードとし、ロボットの状態間の遷移、つまりロボットの動作をエッジとして作成する。グラフは有向の根付き木とし、現在のロボットの状態を根ノード、その姿勢から1動作で到達できる姿勢を子ノードとして根ノードに接続する。また、このようにして作られたグラフを歩容パターングラフと定義する。Fig.2.3 に歩容パターングラフのイメージを示した。

本手法では、まず歩容パターングラフを作成する。そして、根ノードから最適な動作を行う葉ノードまでのパスをグラフ探索によって求め、そのパスに含まれる深さ 1 のノードを次の動作としてロボットに実行させる。これを繰り返すことで、ロボットの歩容パターンを生成しているのである。

グラフ探索による歩容パターン生成においては、網羅的にロボットの状態を調べ上げるために、実時間内の計算を行うにはグラフの規模を小さくすることが求められる。しかし、歩容パターングラフはロボットの状態や動作を対象とするため無数の組み合わせが存在し、そのすべてを網羅的に調べ上げることは困難である。そのため、状態や動作を離散化することで歩容パターン生成をグラフへ落とし込む必要がある。以下に各要素の離散化方法について述べる。

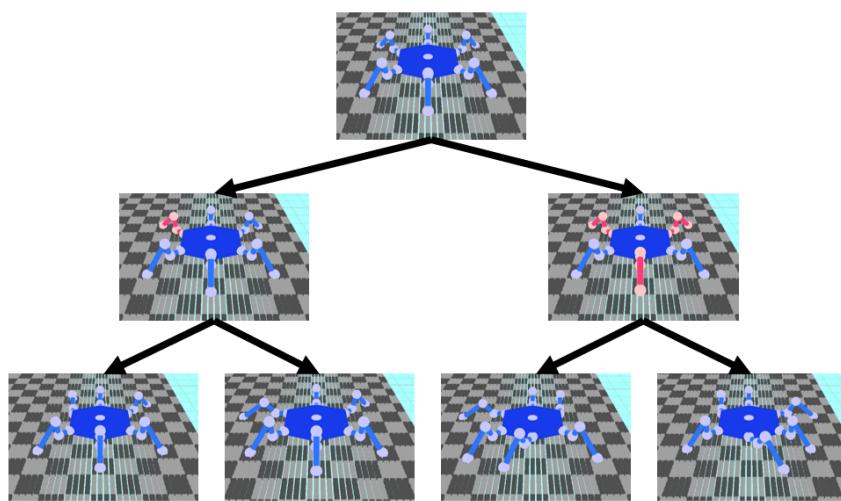


Fig. 2.3 Image of Gait Pattern Graph

グラフの階層構造

前述のとおり、ロボットの脚位置は脚の可動範囲内であれば、無数の位置を取ることができる。そのため本手法では、基準となる脚位置を決め、その基準からの相対位置を用いて脚位置を離散化している。Prabir らが提案した手法では2次元平面での移動を前提としていたが[9]、これを三浦が3次元空間へ拡張した[15]。

Fig.2.4 に支持脚の脚位置の離散化の様子を示した。Fig.2.4 のように脚位置の基準座標を4とし、脚位置4と同じ高さにあるかつ、進行方向に対して基準位置よりも前方にある脚位置を6、後方にある脚位置を2とする。また、脚位置6よりも高い位置にある脚位置を7、低い位置にある脚位置を5とし、脚位置2よりも高い位置にある脚位置を3、低い位置にある脚位置を1とする。このようにして、脚位置を7つに離散化している。遊脚している脚の脚位置は、支持脚の脚位置1~7に対応させ、脚位置1'~7'とする。

これにより、脚位置1~7から脚位置1'~7'への遷移によって、脚の上下運動を表現することができる。また、脚位置1'~7'内の遷移によって、遊脚の水平方向の移動を表現することができる。以上より、脚の上下運動と脚の水平方向の移動をグラフで表現することができるこことを示した。

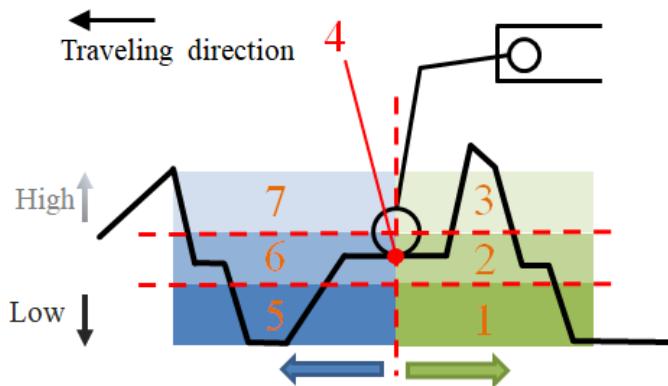


Fig. 2.4 Discretization of Leg Posistion

このような脚位置の離散化を行うことで、脚位置の組み合わせを有限個に抑えることができるが、脚位置の組み合わせは未だ、 $7^6 = 117649 \approx 10^5$ 通り存在し、遊脚である時を含めるとさらに組み合わせが増えてしまうことがわかる。プログラムの実行環境によって左右されるが、プログラミング言語のC++で作成した処理では約1秒間に 10^8 回程度の計算が可能であるとされており[17]、この組み合わせをすべて歩容パターングラフに追加した場合、実時間内の処理を行うにはグラフの規模が大きくなりすぎる。そこで、大木らは脚位置の組み合わせを階層構造化することで、遊脚時の脚位置1'~7'を省略し、探索するノード数を減らすことに成

功した [12].

階層構造とこれを用いた探索の方法を説明するために、遊脚の組み合わせと脚位置の組み合わせについて定義を行う。遊脚の組み合わせは、ロボットの各脚について、その脚が遊脚であるか支持脚であるかを表すノードの要素である。6脚ロボットの右前脚を1番目の脚として、時計回りに2番目の脚から6番目の脚とする。この時、 i 番目の脚が支持脚であることを $v_i = 1$ 、遊脚である時を $v_i = 0$ とすると、遊脚の組み合わせ V は式(2.1)のように表すことができる。

$$V = \{v_1, v_2, v_3, v_4, v_5, v_6\} \quad (2.1)$$

遊脚の組み合わせは $2^6 = 64$ 通り存在するが、6脚、5脚、4脚が遊脚である組み合わせや、隣り合う3脚が遊脚である組み合わせは実際には取りえない組み合わせであるため、探索するべき組み合わせは $2^6 - {}_6C_6 - {}_6C_5 - {}_6C_4 - 6 = 36$ 通りとなる。

また、脚位置の組み合わせとは離散化した脚位置において、各脚がどの位置にあるかを表すノードの要素である。 i 番目の脚が脚位置 j にあることを $k_i = j$ とすると、脚位置の組み合わせ K は式(2.2)のように表すことができる。

$$K = \{k_1, k_2, k_3, k_4, k_5, k_6\} \quad (2.2)$$

式(2.1)、式(2.2)よりロボットの脚の状態は遊脚の組み合わせ V と脚位置の組み合わせ K を用いて表すことができるようになった。 i 番目の脚の状態を $l_i = v_i \cdot k_i$ とすると、 L は式(2.3)のように表すことができる。

$$L_{ij} = \{v_1 \cdot k_1, v_2 \cdot k_2, v_3 \cdot k_3, v_4 \cdot k_4, v_5 \cdot k_5, v_6 \cdot k_6\} \quad (2.3)$$

式(2.3)より、脚位置の組み合わせが $K = \{1, 1, 1, 1, 1, 1\}$ で遊脚の組み合わせが $V = \{0, 1, 0, 1, 0, 1\}$ である時の脚の状態を $L_{ij} = \{0, 1, 0, 1, 0, 1\}$ と表すことができる。同様に、脚位置の組み合わせが $K = \{3, 1, 3, 1, 3, 1\}$ で遊脚の組み合わせが $V = \{0, 1, 0, 1, 0, 1\}$ である時の脚状態は $L_{ij} = \{0, 1, 0, 1, 0, 1\}$ と表すことができる。このことから、ある脚位置の組み合わせから、別の脚位置の組み合わせへの遷移は、脚の状態 L が等しいときのみ可能であることがわかる。

以上の定義より、階層構造と階層を用いたグラフの探索方法について説明することができる。階層とは脚位置の組み合わせ K が等しく、かつ、遊脚の組み合わせ V が異なるノードの集合と定義され、遊脚の組み合わせが36通り存在することから、同じ階層内のノードは36個存在する。脚の上下運動を実現したい場合は、遊脚の組み合わせ V が異なるノードを探索する必要があるため、図2.5のように階層内のノード36個のみを探索すればよい。

また、脚の水平運動を実現したい場合は、脚位置の組み合わせ K が異なるノードを探索する必要があるため、図 2.6 のように脚の状態 L が等しくなるノードのみを探索すればよい。脚の状態 L が等しくなるノードは、最大で 3 脚が遊脚しているときの $7^3 = 343$ 個であるため、十分に実時間内の計算が可能である。

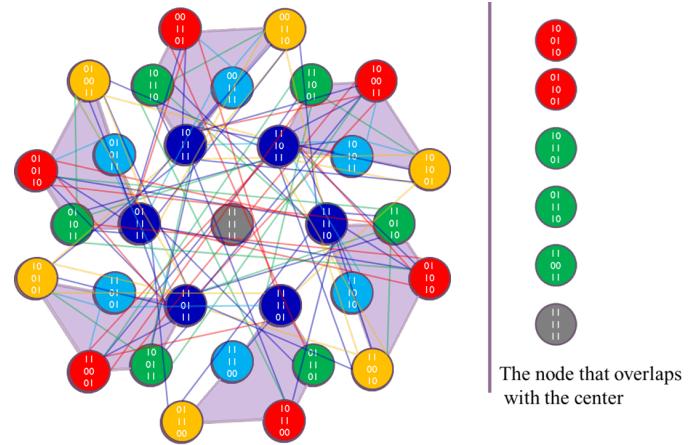


Fig. 2.5 Search in the Same Hierarchy

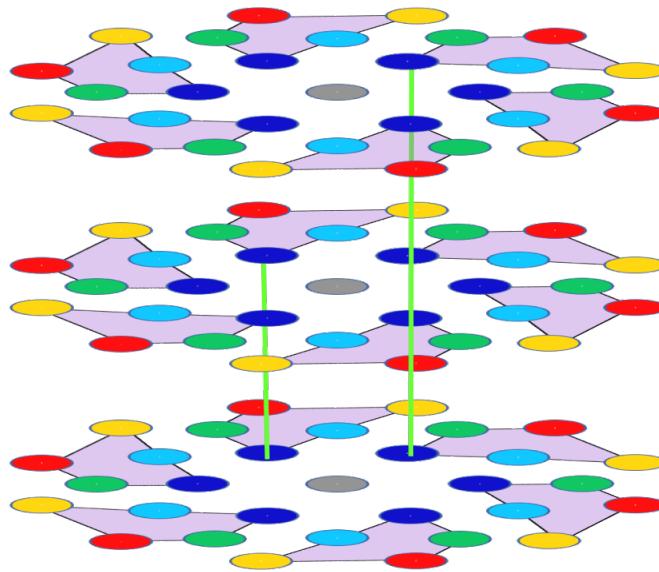


Fig. 2.6 Search in the Difficult Hierarchy

脚軌道生成の分離

次に歩容パターングラフのエッジについて述べる。歩容パターングラフにおいて、エッジはロボットの動作を表す。ロボットの動作は脚の接地・遊脚運動と、重心の移動からなるため、

これらの動作に対応するエッジを作成する。具体的には、脚の上下移動のエッジ、脚の水平移動のエッジ、重心の上下移動のエッジ、重心の水平移動のエッジ、そして、重心の回転のエッジを用いてロボットの動作を表現する。

これらのエッジには、移動前と移動後のノードを補完するための状態を持っておらず、単純に移動前と移動後のノードを結ぶのみである。これはつまり、歩容パターングラフを生成するプログラムと、脚軌道を生成するプログラムが分離されていることを意味する。脚軌道を考える場合、ロボットの関節の可動範囲を考慮する必要があり、逆運動学解を用いる脚の関節角度の計算が求められる。しかし、逆運動学の計算には計算負荷の大きい逆三角関数の計算が必要となり、各エッジについて網羅的に計算を行うことを考えると、実時間内の計算が困難になってしまう。そのため本手法では、歩容パターングラフを生成するプログラムを分離し、歩容パターングラフの生成時には脚の可動範囲は近似的な値を用いて計算することで、実時間内の計算を可能にしている。

近似された脚の可動範囲の求め方について述べる。近似された脚の可動範囲は脚の付け根を中心とする環状の扇形として表現する。簡単のため、以降は扇形の外径を最大半径、内径を最小半径と呼ぶことにする。まず、脚先を届くことができる範囲を求めるために、最大半径を以下の手順で求める。

- (1) 脚の付け根と脚先が同じ高さになるように脚先を上げる。
- (2) 図 2.7(a) のように水平方向に脚先を $1[mm]$ ずつ伸ばす。
- (3) 脚先を伸ばすことができなくなった場合、

図 2.7(b) のように脚先と脚の付け根の高さ方向の距離の差をインデックスとして、脚先と第 1 関節の水平方向の距離を最大半径として記録する。

- (4) 脚先を $1[mm]$ 下げて (2) (3) の処理を繰り返す。脚先を下げることができなくなった場合、処理を終了する。

次に最小半径をロボットの脚長などのパラメータから決定する。先行研究では実験で用いたロボットにあわせ、 $120[mm]$ とした。そして、扇形の中心角を隣の脚と干渉しないように決定する。こうして求められる近似された脚の可動範囲のイメージを Fig.2.8 に示す。Fig.2.8 では右中央の脚の近似された脚の可動範囲のみを示しており、赤い領域で示される図形が近似された脚の可動範囲である。

このように近似を行ったことで、以下に示す手順で脚先が脚の可動範囲内にあるか判定することができる。

- (1) 脚の付け根から脚先までの水平方向のベクトルを求め、ベクトルの傾きが扇形の中心角の範囲内にあるか判定する。
- (2) 脚の付け根から脚先までの水平方向の距離を求める。

- (3) 最小半径よりも大きく、最大半径よりも小さいか判定する。
 - (4) 以上の条件を満たす場合、脚先は脚の可動範囲内にあると判定する。
- (2) (3) の手順は四則演算のみで計算が可能であり、(1) の手順もベクトルの内積を用いて計算が可能であるため同様に四則演算のみで計算が可能である。そのため、脚先が脚の可動範囲内にあるかの判定を高速に行うことができる。本手法では脚軌道生成だけでなく、脚の接地判定にもこの近似的な脚の可動範囲を用いている。

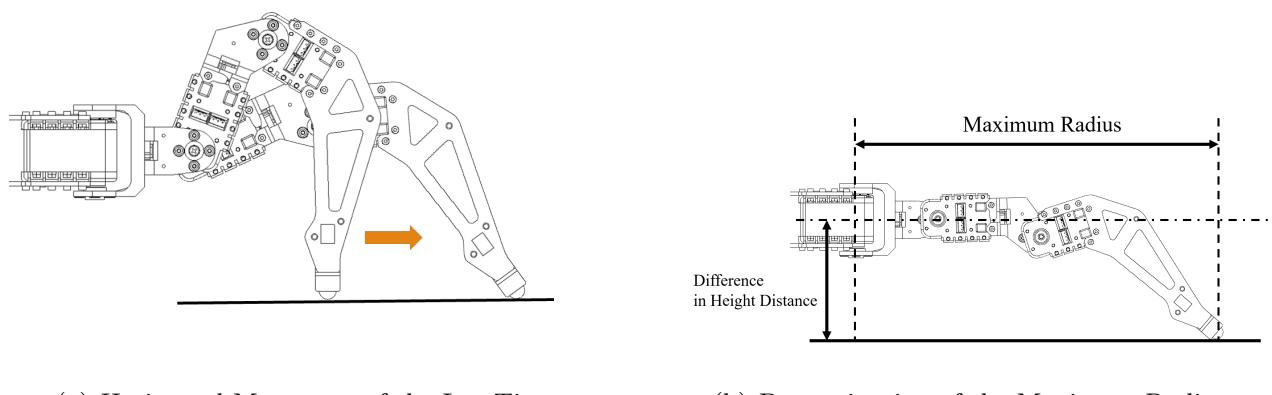


Fig. 2.7 Calculation of the Maximum Radius

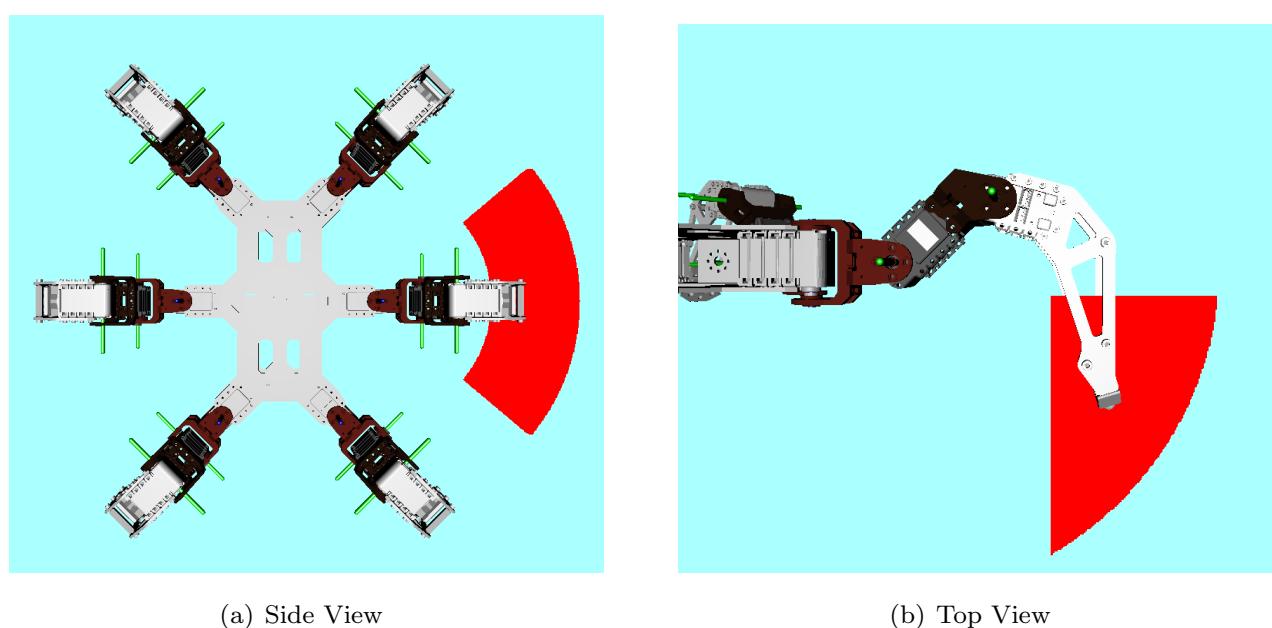


Fig. 2.8 Approximated Range of Motion

2.1.3 脚軌道生成の失敗

先行研究ではグラフの階層構造化および脚軌道生成の分離によって、実時間内の計算が可能になった。しかし、実際に実機を用いて歩行実験を行ったところ、低頻度ではあるが脚軌道生成に失敗することがあった。失敗の原因として、脚の可動範囲に近似的な値を用いていることが予想される。近似的な脚の可動範囲の境界近くは、実際には脚の可動範囲外であるが、近似的な値を用いているために脚の可動範囲内と判定されてしまっている領域があると考えられる。そのため、脚軌道や脚の接地点が脚の可動範囲外になってしまい、脚軌道生成に失敗することがあると考えられる。

失敗の原因についてより具体的に議論するために、脚の可動範囲の解析を行ったため、その方法と結果を示す。解析の対象とするロボットは、Trossen Robotics 社の PhantomX Mark II [19]（以下 PhantomX）とする。PhantomX (Fig.2.9) は 6 脚ロボットであり、各脚に 3 つのアクチュエータを持つ。また、関節配置は脚の付け根からヨー・ピッチ・ピッチの順である。

PhantomX の脚の可動範囲を求めるために、間接角度の逆運動解を求める式を導く。まず、Fig.2.10 に PhantomX の脚の座標系を示す。第 1 関節を原点とし、x 軸をロボットの前方方向にとり、z 軸をロボットに垂直で上向きにとる。y 軸は右手座標系となるように設定する。また簡単のため、解析には Fig.2.11 のように PhantomX のアクチュエータの回転軸を結んだ仮想的なリンクを用いる。リンク名は第 1 関節から Coxa Link, Femur Link, Tibia Link であり、関節名は Coxa Joint, Femur Joint, Tibia Joint である。リンク長は第 1 関節から第 3 関節までそれぞれ L_c , L_t , L_f とし、間接角度をそれぞれ θ_c , θ_t , θ_f とする。間接の座標は P_c , P_t , P_f とし、脚先の座標を P_{end} とする。 $P_{end} = \{x_{end}, y_{end}, z_{end}\}$ の時のこのとき P_c , P_f , P_t , θ_c , θ_f , θ_t を求める式は式 (2.4) から式 (2.9) である。

$$P_c = \{0, 0, 0\} \quad (2.4)$$

$$\theta_c = \arctan \frac{y_{end}}{x_{end}} \quad (2.5)$$

$$P_f = \{L_c \cos \theta_c, L_c \sin \theta_c, 0\} \quad (2.6)$$

$$\theta_f = \arctan \frac{z_{end}}{\sqrt{x_{end}^2 + y_{end}^2} - L_c} + \arccos \frac{L_t^2 + L_f^2 - x_{end}^2 - y_{end}^2 - z_{end}^2}{2 \cdot L_t \cdot L_f} \quad (2.7)$$

$$P_t = \{(L_c + L_t \cos \theta_f) \cos \theta_c, L_t \cos \theta_f \sin \theta_c, L_t \sin \theta_f\} \quad (2.8)$$

$$\theta_t = \arctan \frac{z_{end} - z_t}{\sqrt{x_{end}^2 + y_{end}^2} - \sqrt{x_t^2 + y_t^2}} - \theta_f \quad (2.9)$$



Fig. 2.9 PhantomX Mark II

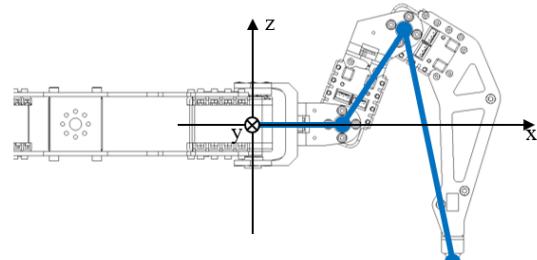
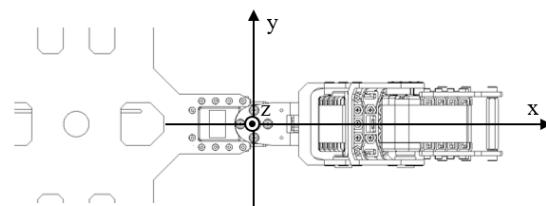


Fig. 2.10 Leg Coordinate Axis

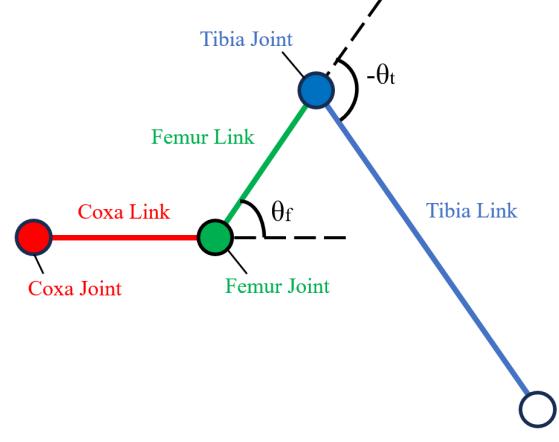


Fig. 2.11 Joint and Link Name

Table. 2.1 Link Length of PhantomX

Link Name	[mm]
Coxa Link	52
Femur Link	66
Tibia Link	130

以上の式を用いて、PhantomX の脚の可動範囲を求めたものが Fig.2.12 である。Fig.2.12 では、 $\theta_c = 0$ とした時の、x-z 平面における脚の可動範囲を示している。横軸を x 軸、縦軸を z 軸とし、単位は [mm] である。黒色の実線で示される領域が実際の脚の可動範囲であり、緑色の実線で示される領域が近似された脚の可動範囲である。赤色の点線で示される直線は遊脚の高さを表しており、この直線よりも高く上げることはない。青色の線と頂点で示される図形は脚の概形である。

Fig.2.12 より、 $100 < x < 150$, $-50 < z < -20$ の範囲は、実際の脚の可動範囲と近似された脚の可動範囲が異なる領域になっているとわかる。この領域内の点を脚の接地点として選択してしまうと、脚の可動範囲外に脚先が出てしまうため、脚軌道を生成できず、脚が接地できないことによって転倒してしまう。また、この領域の点を脚の接地点として選択していくとも、脚軌道がこの領域を通過する場合、脚の可動範囲外に脚先が出てしまうため、矩形軌道の生成に失敗し、この領域を避けるような不完全な脚軌道が生成される。プログラムは矩形軌道を描くことを前提にしているため、このような不完全な脚軌道を生成すると、障害物に脚が引っかかってしまい歩行を継続できなくなる。以上から、この領域が脚軌道生成の失敗の原因であると予想できる。

Fig.2.12 は遊脚高さを 20[mm], 最小半径を 120[mm] とした時のものであるが、遊脚高さを 25[mm], 最小半径を 130[mm] とした時の脚の可動範囲を Fig.2.13 に示す。Fig.2.12 の条件は波東らの研究 [16] のシミュレーション実験時の条件であり、Fig.2.13 の条件は実機試験時の条件である。Fig.2.13 では、 $100 < x < 150$, $-50 < z < -20$ の範囲の、実際の脚の可動範囲と近似された脚の可動範囲が異なる領域の大きさが小さくなっていることがわかる。実機試験時にあたり、条件を変更する必要があったことからも、近似値と実際の値の差が脚軌道生成失敗に影響していると予想できるだろう。

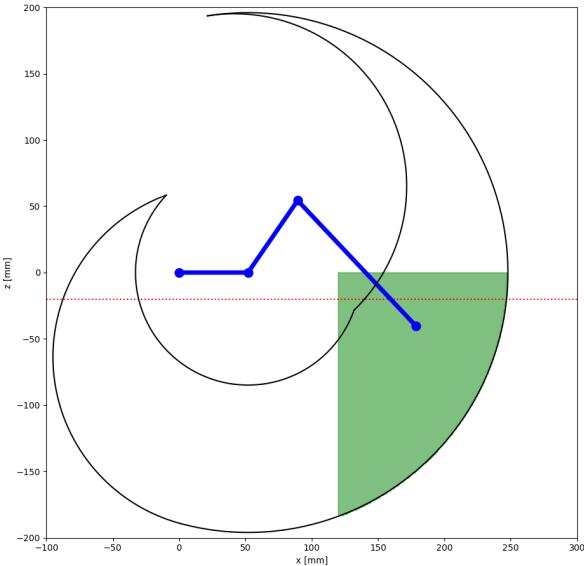


Fig. 2.12 Approximated Range of Motion in Simulation

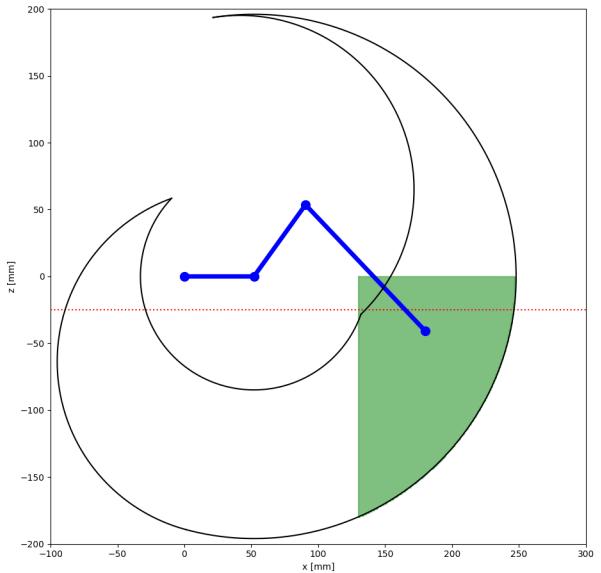


Fig. 2.13 Approximated Range of Motion in Experimental Equipment

2.2 歩行シミュレーションによる脚軌道生成失敗時の脚先位置の特定

2.2.1 シミュレーション実験の目的

先行研究では脚軌道生成の失敗による動作の停止が報告された上、その原因は脚先が脚の可動範囲の外を通過することによるものであると考察されてきた。しかし、具体的にどのような理由で脚軌道生成が失敗するのかは明らかにされていなかった。そのため予備実験として、波東らの研究 [16] の実機試験と同じ条件で歩行シミュレーション実験を行う。実験の目的は脚軌道生成の失敗の回数、接地時の脚位置、そして脚軌道を確認することで、脚軌道生成失敗の原因を特定することとする。

波東らは段差のある地形と斜面のある地形でシミュレーション、および実機による直進歩行動作の実験を行った。また、実機試験時にはシミュレーション実験と歩行時の条件を変更していた。本シミュレーションでは、波東らの研究のシミュレーションと実機試験それぞれの条件で歩行シミュレーションを行う。

2.2.2 シミュレーションの条件

本研究室ではロボットの動作のシミュレーションを行うためのシミュレーターソフトウェアを自作し、シミュレーション実験を行ってきた。本論文でも同様に、シミュレーション実験に自作のシミュレーターソフトウェアを用いた。

シミュレーターは C++ で記述されており、Windows API を用いて GUI を実装し、ロボットを表示している。また、GUI の表示のプログラムをより簡単に記述するため、ゲームプログラミングに用いられるライブラリの DxLib[18] を用いている。シミュレーターは物理演算を行っておらず、トルク不足や摩擦、脚先の滑りによるずれを考慮していない。そのため、ロボットのアクチュエータは無限のトルクを持ち、脚先は滑りなく接地するものと仮定している。本来これらのパラメータを考慮すべきではあるが、本研究においては歩容パターン生成によって得られた脚接地点に脚先を届かせることが可能であるか確認することが目的であるため、これらのパラメータは考慮しないこととしている。

シミュレーションの計算環境

シミュレーションの計算環境は Table.2.2 に示した。

モデルとするロボット

モデルとするロボットは Fig.2.9 の PhantomX Mark II とする。

歩行する地形

歩行する地形を Fig.2.14 に示す。地形は 5 種類あり、それぞれ平地、上り段差、下り段差、上り斜面、下り斜面である。実機試験の条件に合わせ、段差は上り、下りともに高さが 100[mm] とし、斜面は上り、下りともに角度が 15[deg] とした。

歩行する時の条件

シミュレーション時の歩行条件は以下の通りである。

- ・ 脊椎姿勢は常に水平である。
- ・ 最小半径を 120[mm] とする。
- ・ 重心から見た遊脚高さを -20[mm] とする。
- ・ 脊椎を地形から最小 30[mm] 離す。
- ・ 常に静的安定余裕は 10[mm] 以上を保つ。

実機実験時の歩行条件は以下の通りである。

- ・胴体姿勢は常に水平である.
- ・最小半径を $130[mm]$ とする.
- ・重心から見た遊脚高さを $-25[mm]$ とする.
- ・胴体を地形から最小 $50[mm]$ 離す.
- ・常に静的安定余裕は $15[mm]$ 以上を保つ.

以上の 2 つの条件で歩行シミュレーションを行う.

シミュレーションの手順

これらの地形で水平方向に $1200[mm]$ 直進させ, Fig.2.14 のロボットの初期位置をランダムに変化させて計 5 回ずつ歩行させる.

このシミュレーションでは脚軌道生成に失敗した場合も, 仮に脚軌道生成に成功した場合と同様に歩行を継続させ, 脚軌道生成に失敗した場合の脚先の位置と回数を記録する. これを各地形, 各条件で行う.

Table. 2.2 Simulation Environment

CPU	11thGen Intel Core (TM) i5-11400
RAM	32.0GB
OS	Windows 11 Home
開発環境	Visual Studio 2022 Community
使用言語	C++20

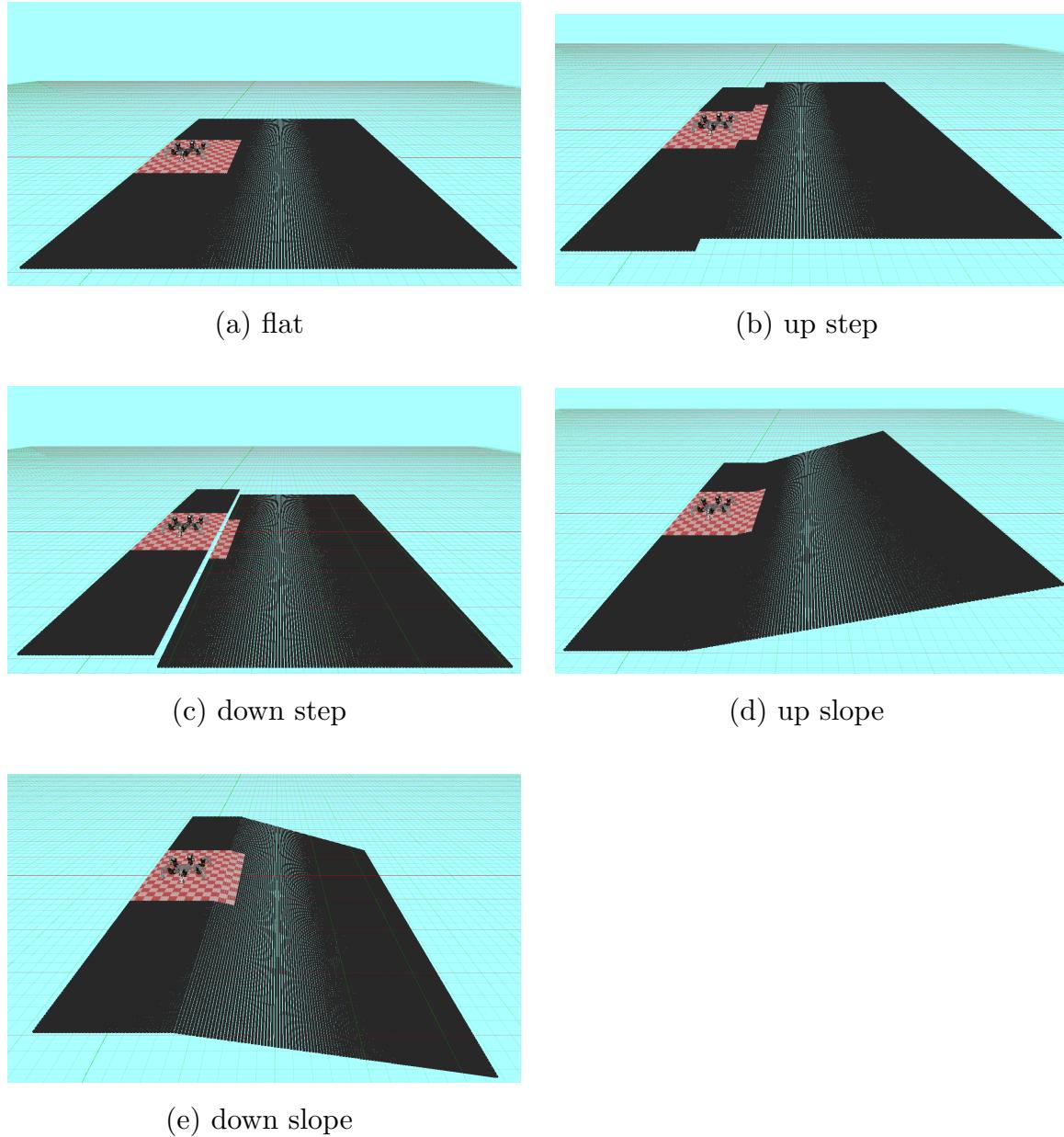


Fig. 2.14 Terrain

2.2.3 シミュレーションの結果

シミュレーション時の条件で歩行させたとき脚軌道生成失敗の回数を Table.2.4 に示す。また、実機実験時の条件で歩行させたとき脚軌道生成失敗の回数を Table.2.3 に示す。

Table. 2.3 Failure Count of Simulation

地形	グラフ探索 の回数	失敗の回数					失敗率 [%]	
		脚接地点が 可動範囲外	脚軌道が可動範囲外を通る			総失敗 回数		
			遊脚時	接地時	胴体平行 移動時			
平面	315	47	16	4	0	67	21.3	
上り斜面	460	63	11	22	1	97	21.1	
下り斜面	611	29	53	28	0	110	18.0	
上り段差	368	50	16	10	0	76	20.7	
下り段差	331	33	39	6	0	78	23.6	

Table. 2.4 Failure Count of Experimental Equipment

地形	グラフ探索 の回数	失敗の回数					失敗率 [%]	
		脚接地点が 可動範囲外	脚軌道が可動範囲外を通る			総失敗 回数		
			遊脚時	接地時	胴体平行 移動時			
平面	351	0	9	2	0	11	3.13	
上り斜面	645	0	10	1	0	11	1.71	
下り斜面	867	0	20	9	0	29	3.34	
上り段差	461	0	6	10	0	16	3.47	
下り段差	383	0	9	0	0	9	2.35	

2.2.4 脚軌道生成に失敗する原因の考察

2.3 歩容パターンの再評価手法

脚軌道生成の失敗を防ぐためには近似された脚の可動範囲を小さくするか、より正確に近似することで誤差をなくせばよい。しかし、前者は脚の接地点として選択される領域を縮めてしまうことになるため、グラフ探索による手法の利点である効率的な動作ができなくなってしまうことや、本来歩行可能であった地形を歩くことができなくなってしまうことなどの問題点がある。また、後者は細かく正確に近似するとキャッシュしておく値が増えるため、あらかじめ計算しておいた値にアクセスする際の呼び出しにかかる時間が長くなってしまう。これにより、計算時間が長くなってしまう問題点がある。

先行研究では、シミュレーション時と実機試験時の条件を変更していたとおり、前者の方法

でこの問題に対応をしていた。しかし Table.2.5 の歩行条件と、それを適応したときの歩行可能な地形を示した表からもわかるように、上り段差と下り段差では歩行可能な地形が変わってしまい、シミュレーションで歩くことができた地形を歩くことができなくなってしまった。加えて、この上でも脚軌道生成に失敗してしまうことがあったため、根本的にこの問題を解決するための方法を考える必要がある。

そこで、歩容パターングラフ探索の再評価を行うことで、脚軌道生成の失敗を防ぐ手法を提案する。ここでグラフ探索の再評価とは、グラフ探索による歩容パターン生成に成功し、脚軌道生成に失敗した場合、グラフ探索による歩容パターン生成をやり直して、脚軌道生成に失敗しない新しい歩容パターンを生成することと定義する。歩容パターン生成をやり直す際、脚軌道生成に失敗しないよう、脚の近似された可動範囲を狭め、可動範囲外に接地するがないようにする。こうして歩容パターングラフを再生成し、グラフ探索を再度行うことで、脚軌道生成に失敗しないノードを取得することが可能となる。

再評価手法は前述した 2 つの解決法と比べ、それらのもつ問題点を克服している。以下にそれぞれの解決策と比較した再評価手法の利点を示す。

本来接地可能だった地点を選択できなくなってしまう問題

脚の可動域をある程度広く確保することが可能になり、可動範囲の境界に近い点を接地点として選択できるようになる。加えて、脚軌道生成に失敗する場合、狭められた可動域に切り替えて失敗を防ぐことができる。

値を呼び出す際にかかる時間が増えてしまう問題

再評価手法では歩容パターン生成をやり直す都合上、単純計算で探索にかかる時間が倍になってしまふ。よってより正確に近似する方が実行時間的に優れると思える。しかし、歩容パターングラフの生成時には $10^5 \sim 10^6$ 程度の数のノードを生成するため、グラフ探索内の処理の時間の増加は、最終的な計算時間を大幅に増加させてしまう可能性がある。つまり再評価手法では計算時間の増加を約 2 倍程度で済ませることができるといえる。

Table. 2.5 Walkable Terrain

地形	シミュレーション時	実機実験時
上り段差	130[mm]	100[mm]
下り段差	-130[mm]	-100[mm]
上り斜面	15[deg]	15[deg]
下り斜面	-15[deg]	-15[deg]

第3章

歩容パターンの再評価手法の実装

第3章では、第2章で述べた歩容パターンの再評価手法の実装方法について述べる。

3.1 グラフ探索による自由歩容パターン生成手法の実装

再評価手法の実装方法の説明の前に、グラフ探索による自由歩容パターン生成手法の実装方法について述べる。実装は C++20 を用いて行っており、命名規則は Google C++ Style Guide[20] にしたがっている。また、Fig.3.1 は UML (Unified Modeling Language) を用いて表現されており、上からクラス・構造体の名前、メンバ変数、メンバ関数を表している。メンバ変数は、アクセス修飾子、変数名、型の順に記述されており、メンバ関数は、アクセス修飾子、関数名、引数、戻り値の順に記述されている。アクセス修飾子は記号を用いて表し、+ は public, protected は #, private は - である。

3.1.1 プログラム全体の流れ

3.1.2 ノードの定義

まず、歩容パターングラフのノードについて説明する。歩容パターングラフのノードは Fig.3.1 のような、ロボットの状態を表す構造体 RobotStateNode で表現される。

RobotStateNode のメンバ変数 leg_state は、ロボットの脚の状態を表すビット列である。C++ の標準ライブラリの std::bitset を用いて実装されており、28 ビットの長さを持つ。ビット列の各ビットは、Fig.3.4 のように定義されている。下位 24bit は各脚の離散化された脚位置と遊脚状態を表し、上位 4bit は後述するロボットの重心位置を表す。

leg_pos と leg_reference_pos は、ロボットの脚の位置を表す Vector3 構造体の配列である。Vector3 構造体は、3 次元ベクトルを表す構造体であり、Fig.3.2 のように定義されている。leg_pos はロボットの脚の現在の位置を表し、leg_reference_pos は離散化された脚位置の脚位

置4の位置を表す。座標系は脚の付け根を原点とするローカル座標系であり、単位はmmである。

`center_of_mass_global_coord`と`posture`は、ロボットの重心位置と姿勢を表す`Vector3`構造体と`Quaternion`構造体である。`Quaternion`構造体は、クオータニオンを表す構造体であり、Fig.3.3のように定義されている。

`RobotStateNode`構造体と`Vector3`構造体、`Quaternion`構造体はそれぞれメンバ変数を操作するためのメンバ関数を持っているが、グラフ探索とは関係がないため、ここでは説明を省略する。

RobotStateNode
+ leg_state : std::bitset<28>
+ leg_pos : std::array<Vector3, 6>
+ leg_reference_pos : std::array<Vector3, 6>
+ center_of_mass_global_coord : Vector3
+ posture : Quaternion
+ next_move : HexapodMove
+ parent_index : int
+ depth : int

Fig. 3.1 RobotStateNode Struct

Vector3
+ x : float
+ y : float
+ z : float

Fig. 3.2 Vector3 Struct

Quaternion
+ w : float
+ v : Vector3

Fig. 3.3 Quaternion Struct

3.2 歩容パターンの再評価手法の実装

3.3 グラフ探索による自由歩容パターン生成手法の統合

先行研究において、グラフ探索による自由歩容パターン生成手法はロボットの動作によって別のものを使用しており、それぞれ別のプログラムで実装されている。不整地の踏破を行うた

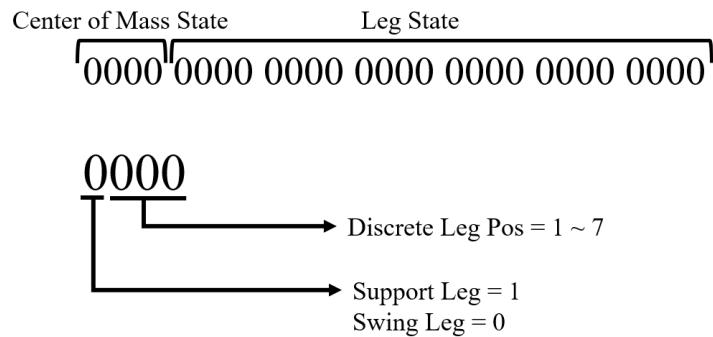


Fig. 3.4 Leg State Bit

めには、さまざまな動作を組み合わせて使用する必要がある。そのため本研究では、グラフ探索による自由歩容パターン生成手法を統合し、1つのプログラムで実行できるようにした。

3.3.1 ロボットの動作

先行研究において、すでに実装されているロボットの動作を表 3.1 に示す。表において、2 次元空間とはロボットが平面上で動作することを表し、3 次元空間とはロボットが立体的な地形で動作することを表す。

Table. 3.1 実装済みのロボットの動作

ロボット 動作	2 次元空間	3 次元空間
直進	○	○
その場旋回	○	×
旋回	○	×
旋回	○	×
特定姿勢での静止	○	×

3.3.2 自由歩容パターン生成手法の切り替えアルゴリズム

第4章

再評価手法の有効性の確認のための 歩行シミュレーション

第4章では、～を述べる。

- 4.1 直進動作の自由歩容パターン生成シミュレーション
- 4.2 旋回動作の自由歩容パターン生成シミュレーション
- 4.3 動作統合時の自由歩容パターン生成シミュレーション

第 5 章

常に脚軌道生成が可能な自由歩容パ ターン生成手法を用いた実機実験

第 5 章では、実機を用いた歩行実験を行い、

5.1 実験目的

本論文では、～～を論じた。

第 1 章「序論」では、～を述べた。第 2 章「理論と実施計画」では、～を述べた。第 3 章「実験装置や開発機械」では、～を述べた。第 4 章「実験」では、～を述べた。第 5 章「結論」では本論文の結論と今後の課題を述べた。

5.2 実験に使用した 6 脚ロボット

5.3 歩行条件

5.4 実験に使用した地形

5.5 結果

5.6 考察

第6章

結論

6.1 結論

本論文では、～～を論じた。

第1章「序論」では、～を述べた。第2章「理論と実施計画」では、～を述べた。第3章「実験装置や開発機械」では、～を述べた。第4章「実験」では、～を述べた。第5章「結論」では本論文の結論と今後の課題を述べた。

6.2 今後の課題

付録 A

C++20への移行

A.1 C++20 の新機能

C++ にはコンパイラの標準規格として、C++98, C++03, C++11 などがある。その中でも C++11 以降は約 3 年に一度のペースで新しい規格が策定されている。先行研究のプログラムでは、C++17 を使用していたが、本研究では C++20[21] を使用するように変更を行った。C++20 では、C++17 からの変更点として、以下のようなものがある。

- ・ constexpr 関数の制限緩和
- ・ 標準ライブラリの多くの関数が constexpr 関数に変更
- ・ concept の導入
- ・ std::number, std::format の導入

これらの機能を使用することで、プログラムの最適化を行うことができる上、可読性を向上させることができる。以下に各機能の詳細を記述する。

A.2 constexpr 変数・関数

constexpr 関数はコンパイル時に評価される関数であり、C 言語におけるマクロ関数のような処理を実現するために使用される。たとえば、以下のようなプログラムを考える。

Listing A.1 convert func as macro

```

1 #include <iostream>
2
3 // defined as macro
4 #define CONVERT_TO_RAD(deg) (deg * 3.1415926535f / 180.0f)
5
6 int main()
7 {
8     float deg = 90.0f;
9
10    // It will deploy deg * 3.1415926535f / 180.0f.
11    std::cout << CONVERT_TO_RAD(deg) << std::endl;
12 }
```

このプログラムでは、マクロ関数を使用して、度数法で表された角度をラジアンに変換している。プログラムを記述する際にはラジアンで角度を表現すると可読性が低くなるため、度数法で記述することによる利点は大きいが、実際の処理ではラジアンで角度を表現する必要があるので、このようなマクロが実際に使用されることも多いだろう。

しかし、マクロにはいくつかの問題点がある。まず1つとして、マクロは常にグローバルスコープで定義されることである。通常C++の開発においては、クラスや名前空間を使用して、変数や関数をスコープを限定して定義することが多い。スコープを限定することは、変数や関数の名前が衝突することを防ぐことができるため、大規模な開発や複数のライブラリを使用する場合には必須である。だが、マクロは名前空間内に定義したとしてもグローバルスコープに展開されるため、名前の衝突を防ぐことができないのである。

もう1つの問題点は、マクロは型の確認を行わないことである。C++はpythonやjavascriptなどの動的型付け言語とは異なり静的型付け言語である。そのため、コンパイル時に型の不一致や意図しないキャストを警告として出力することができ、ランタイムエラーを防ぐことができる。しかし、マクロはプリコンパイル時に文字を置換するだけであるため、型の確認を行わない。そのためたとえば上記のマクロ関数において、引数をint型やdouble型、果てはその他のクラスなどに変更しても、float型との掛け算演算子が定義されていればコンパイルは通ってしまう。先行研究のプログラムではマクロ関数を使用している箇所が多く存在したため、実際に浮動小数点型のfloat型とdouble型が混在している箇所が存在した。

これをconstexpr関数を使用することで、以下のように書き換えることができる。

Listing A.2 convert func as constexpr

```
1 #include <iostream>
2
3 // defined as constexpr function
4 constexpr float ConvertToRad(float deg)
5 {
6     return deg * 3.1415926535f / 180.0f;
7 }
8
9 int main()
10 {
11     // declared as constexpr variable
12     constexpr float deg = 90.0f;
13
14     // It will deploy 1.57079632675f.
15     std::cout << ConvertToRad(deg) << std::endl;
16 }
```

このように constexpr 関数を使用することで、マクロ関数のようにコンパイル時に評価される関数を定義することができる。また、constexpr 関数はコンパイル時に評価が行われるため、コンパイル時に型の確認を行うことができる。加えて、constexpr 関数はスコープを限定することができるため、名前の衝突を防ぐことができる。

以上のようにマクロの持つ問題点を解決することができるが、constexpr 関数の本当の利点はコンパイル時に処理が実行されることである。A.2 の 14, 15 行目にあるように、引数を含めてコンパイル時に評価が可能であれば、コンパイル時に関数が実行される。そのため、関数の呼び出しによるオーバーヘッドを削減することができる。

付録 B

脚の可動域を表示するプログラム

B.1 概要

近似的な脚の可動域が適切であるかを評価するためには, PhantomX の可動域を正確に把握する必要がある. そのためには可動域の可視化を行うことが必要だろう. そこで, PhantomX の脚の可動域を可視化するプログラムを作成した. プログラムは簡単のため Python を用いて作成しており, GitHub を通じてだれでも利用できるようにしている. 以下にプログラムの導入方法を説明し, プログラムの仕様について述べる.

B.2 導入方法

プログラムは GitHub を通じて公開しているため, まずは GitHub からプログラムをダウンロードする方法を説明する. そして Python のプログラムをコンパイルする方法を説明する.

B.2.1 Git の使用方法

Git とは, ソースコードなどの変更履歴を記録・追跡するための分散型バージョン管理システムである. 分かりやすい例を挙げるならば, Google ドキュメントの履歴機能や, Microsoft Word の変更履歴機能のようなシステムをさまざまなプログラムのソースコードに対して適用したものといえるだろう. また, GitHub とは, Git を用いてソースコードを管理するためのサービスである. GitHub を用いることで, ソースコードの変更履歴を保存することができるだけでなく, 自分のソースコードを公開したり, 他の人が作成したソースコードをダウンロードしたりすることもできる.

Git を使うため, まずは Git をインストールする必要がある. 次のリンクから Git のインストーラをダウンロードし, 実行する. インストーラではオプションの設定を変更する必要はないため, すべてのページで変更をせずに「Next」を選択してインストールを行う.

- Git for Windows <https://git-scm.com/downloads> (アクセス日 2023/12/30)

Git は多くのアプリケーションとは違い、コマンドを用いて操作を行う。そのため、インストールが完了しても、Git のアプリケーションが起動することはない。Git のインストールが成功したかどうかは、コマンドを用いて確認する。インストールが完了した場合、Git のコマンドが使用できるようになっているはずである。一度パソコンを再起動したのち、Fig.B.1 のようにスタートメニューに「Git Bash」と入力して Git Bash を起動する。Git Bash が起動したら、ListingB.1 のコマンドを入力する。Fig.B.2 のように Git のバージョンが表示されれば、インストールは成功している。

Listing B.1 Git のバージョン確認コマンド

```
1 git --version
```

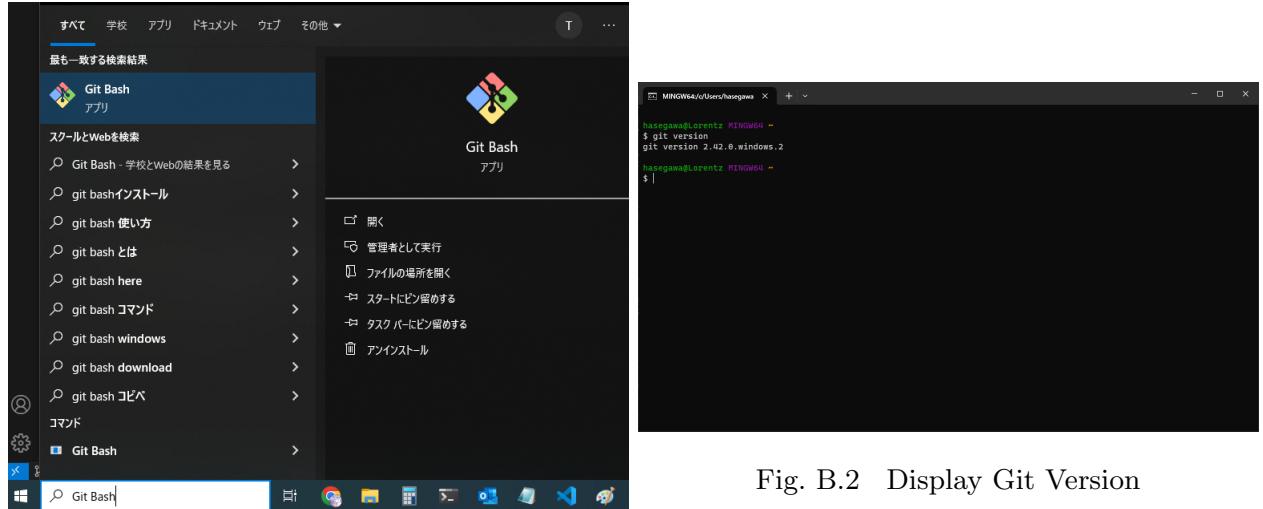


Fig. B.2 Display Git Version

Fig. B.1 Git Bash

B.2.2 python のコンパイル方法

本項目では、Windows 10 における python のコンパイル方法を説明する。Mac OS や Linux における python のコンパイル方法については、ここでは説明しない。（しかし、「python Mac 環境構築」、「python Linux 環境構築」などで検索すると最適な方法が見つかるだろう。）

B.3 プログラムの仕様

付録 C

PhantomX Mark II のサーボモータ

C.1 サーボモータの仕様

PhantomX Mark II は計 18 個のサーボモータを搭載しており, Dynamixel AX-12A, あるいは Dynamixel AX-18A を搭載したモデルがある. 今回使用したのは Dynamixel AX-18A を搭載したモデルであるため, 以下に Dynamixel AX-18A の仕様をまとめた Web ページ [22] を掲載する.

表示

Home > 製品取扱説明書 > Dynamixel > AXシリーズ > AX-18F / AX-18A

ROBOTIS e-Manual v1.11.00

AX-18F / AX-18A

部品の写真

[AX-18F] [AX-18A]

※AX-18Aは、AX-18Fと同じ性能で外観を改善したモデルです。現在はAX-18Aのみ販売しております。

主な仕様概要

- 重量 : 56.5g (AX-18F), 55.9g(AX-18A)
- サイズ : 32mm × 50mm × 40mm
- 対小制御角 : 0.29°
- ヤジロ : 254 : 1
- Stall Torque : 1.8N·m (at 12V, 2.2A)
- No load speed : 97pr/min(at 12V)
- 動作モード:
 - 開閉モード F (0 ~>300 °)
 - 車輪モード F (無限回転)
- 動作温度 : -5°C ~ 70°C
- 後用電圧 : 9~12V (推奨電圧11.1V)
- Command Signal : Digital Parallel
- Protocol Type : Half duplex Asynchronous Serial Communication (8bit, 1stop, No Parity)
- Link (Physical) : TTL Level Multi Drop (daisy chain type Connector)
- ID : 254 ID (0~253)
- 通信速度 : 76436bps ~ 1 Mbps
- Feedback : Position, Temperature, Load, Input Voltage, etc.
- Material : Engineering Plastic

Control Table

Control Tableはダイナミクセルの内部に存在する値で、ダイナミクセルの現在の状態と駆動に関するDataで構成されています。ユーザーは、Instruction Packetを通じてControl Tableのデータを変更することにより、ダイナミクセルを駆動することができま

EEROM and RAM

RAM Areaのデータは、電源が加されることで再度初期値に設定されます。しかし、EEPROM Areaデータ場合、値を設置するまで電源がONにならなければその値が保持されます。

Address

Addressは、データの位置です。ダイナミクセルにデータの書き込みや読み取りをするためには、PacketにそのデータがあるAddressを指定しなければなりません。

アクセス

ダイナミクセルデータには、読み取り専用 (R) と読み書きができる可能なもの (RW) の2つがあります。読み取り専用 (R) は、主にセンシング時に使用されるデータであり、読み書きができるもの (RW) は、駆動のためのデータです。

初期値

Control Tableの右に表示される初期値は、EEPROM領域のデータの場合、工場出荷値であり、RAM Areaデータの場合には、電源が印された時刻初期値です。

上位バイトと下位バイト

Control Tableには、名称は同じであります、(L) と (H) が後ろについてAddressが区分されているものがあります。これは、これが16bitが必要なデータを表すつ

各Address (Low, High) に分けて表現したもので、この2つのAddressは、1つのInstruction Packetに同時にwriteされなければなりません。

Area	アドレス (16進数)	名稱	意味	アクセス	初期値 (16進 数)
E	0 (0000)	Model Number(L)	モデル番号の下位バイト	R	180(X12)
E	1 (0001)	Model Number(H)	モデル番号の上位バイト	R	0 (0000)
E	2 (0002)	Version of Firmware	ファームウェアバージョンの情報	R	-
E	3 (0003)	ID	ダイナミクセルのID	RW	1 (0001)
E	4 (0004)	Baud Rate	ダイナミクセルの通信速度	RW	1 (0001)
E	5 (0005)	Return Delay Time	応答遅延時間	RW	250 (00FA)
E	6 (0006)	CW Angle Limit(L)	時計回りの限界角値の下位バイト	RW	0 (0000)
E	7 (0007)	CW Angle Limit(H)	時計回りの限界角値の上位バイト	RW	0 (0000)
R	8 (0008)	CCW Angle Limit(L)	反時計回りの限界角値の下位バイト	RW	255 (00FF)
R	9 (0009)	CCW Angle Limit(H)	反時計回りの限界角値の上位バイト	RW	3 (0000)
O	11 (0010)	The Highest Limit Temperature	内部限界値高圧	RW	75 (0049)
M	12 (00C0)	The Lowest Limit Voltage	限界値低電圧	RW	60 (003C)
M	13 (00C1)	The Highest Limit Voltage	限界値高電圧	RW	140 (008C)
M	14 (00E6)	Max Torque	トルク限界値の下位バイト	RW	215 (00D7)

Page 1

Page 2

Fig. C.1 Description AX-18A (page 1–2)

15 (0x0F)	Max Torque(H)	トルク限界値の上位バイト	RW	3 (0x03)
16 (0x10)	Status Return Level	応答レベル	RW	2 (0x02)
17 (0x11)	Alarm LED	アラーム用LEDの機能	RW	360 (0x24)
18 (0x12)	Alarm Shutdown	アラーム用シャットダウン (Shut down) 機能	RW	360 (0x24)
24 (0x18)	Torque Enable	トルクのOn / Off	RW	0 (0x00)
25 (0x19)	LED	LED On/Off	RW	0 (0x00)
26 (0x1A)	CW Compliance Margin	CW Compliance margin	RW	1 (0x01)
27 (0x1B)	CCW Compliance Margin	CCW Compliance margin	RW	1 (0x01)
28 (0x1C)	CW Compliance Slope	CW Compliance slope	RW	32 (0x20)
29 (0x1D)	CCW Compliance Slope	CCW Compliance slope	RW	32 (0x20)
30 (0x1E)	Goal Position(L)	目標位置値の下位バイト	RW	-
31 (0x1F)	Goal Position(H)	目標位置値の上位バイト	RW	-
32 (0x20)	Moving Speed(L)	目標速度値の下位バイト	RW	-
33 (0x21)	Moving Speed(H)	目標速度値の上位バイト	RW	-
34 (0x22)	Torque Limit(L)	トルク限界値の下位バイト	RW	A0D14
35 (0x23)	Torque Limit(H)	トルク限界値の上位バイト	RW	A0D15
36 (0x24)	Present Position(L)	現在位置値の下位バイト	R	-
37 (0x25)	Present Position(H)	現在位置値の上位バイト	R	-
38 (0x26)	Present Speed(L)	現在速度値の下位バイト	R	-
39 (0x27)	Present Speed(H)	現在速度値の上位バイト	R	-
40 (0x28)	Present Load(L)	現在荷重値の下位バイト	R	-
41 (0x29)	Present Load(H)	現在荷重値の上位バイト	R	-
42 (0x2A)	Present Voltage	現在電圧	R	-
43 (0x2B)	Present Temperature	現在温度	R	-
44 (0x2C)	Registered	Instructionの登録状況	R	0 (0x00)
45 (0x2E)	Moving	移動の有無	R	0 (0x00)
47 (0x2F)	Lock	EERPOMのロック	RW	0 (0x00)
48 (0x30)	Punch(L)	Punch値の下位バイト	RW	32 (0x20)
49 (0x31)	Punch(H)	Punch値の上位バイト	RW	0 (0x00)

Address Function Help

EEPROM Area

Model Number

ダイナミクセルのモデル番号です。

Firmware Version

ダイナミクセルファームウェアのバージョンです。

Page 3

The Highest Limit Temperature

動作温度の上限値です。

使用範囲は10~99 (0x10~0x63) であり、単位は攝氏温度です。

例えば、値が80であると、80°Cです。

内部の温度がこの値を超える場合は、Status PacketのERRORのOver Heating Error Bit (Bit2) が「1」に設定されて返送され、Alarm LED / Shutdownのフラグ (flag) のうち、過熱 (Overheating) が設定されていると、機能が発揮されます。

注意：温度の上昇アラート値よりも高く設定しないでください。

温度アラームのシャットダウンが発生した場合、20分以上休憩して、ダイナミクセルの温度を十分に下げた後、使用してください。温度が高い状態での使用時に製品が発熱する恐れがあります。

The Lowest (Highest) Limit Voltage

電圧動作範囲の上限と下限値です。

上限と下限それぞれ50~250 (0x32~0x95) まで使用可能であり、単位は0.1Vです。

例えば、値が80であると、80%です。

現在の電圧の値がこの範囲を超える場合、Status PacketのERRORのVoltage Range Error Bit(Bit0) が「1」に設定されて返送され、Alarm LED / Shutdown。

のフラグ (flag) のうち、入力電圧エラー (Input Voltage Error) が設定されていると、機能が発揮されます。

Max Torque

モーターの最大出力の基準値です。

0~1023 (0x3FF) まで使用可能であり、単位は、約0.1%です。

例えば、値が512であると、約50%であり、最大出力対比50%だけを使用するという意味です。

電源が入るとTorque Limit (Address 34, 35) は、この値を初期値として使用します。

Status Return Level

状態パケット (Status Packet) の変換方式を決定します。

値	動作方式
0	すべての命令に対して変換しない (ただし、PING命令は除外)
1	READ命令に対してのみ変換する。
2	すべての命令に対して変換する。

参考：命令パケット (Instruction packet) のIDがブロードキャスト (Broadcast) の場合は、この値に関係なく状態パケット (Status Packet) が変換されません。

Alarm LED

Alarm Shutdown

ダイナミクセルは、動作中に発生する危険な状況を感知して、自らを保護することができます。

設定することができる危険な状況は、以下の表のとおりです。

BIT	名前	内容
BIT 7	0	-

Page 5

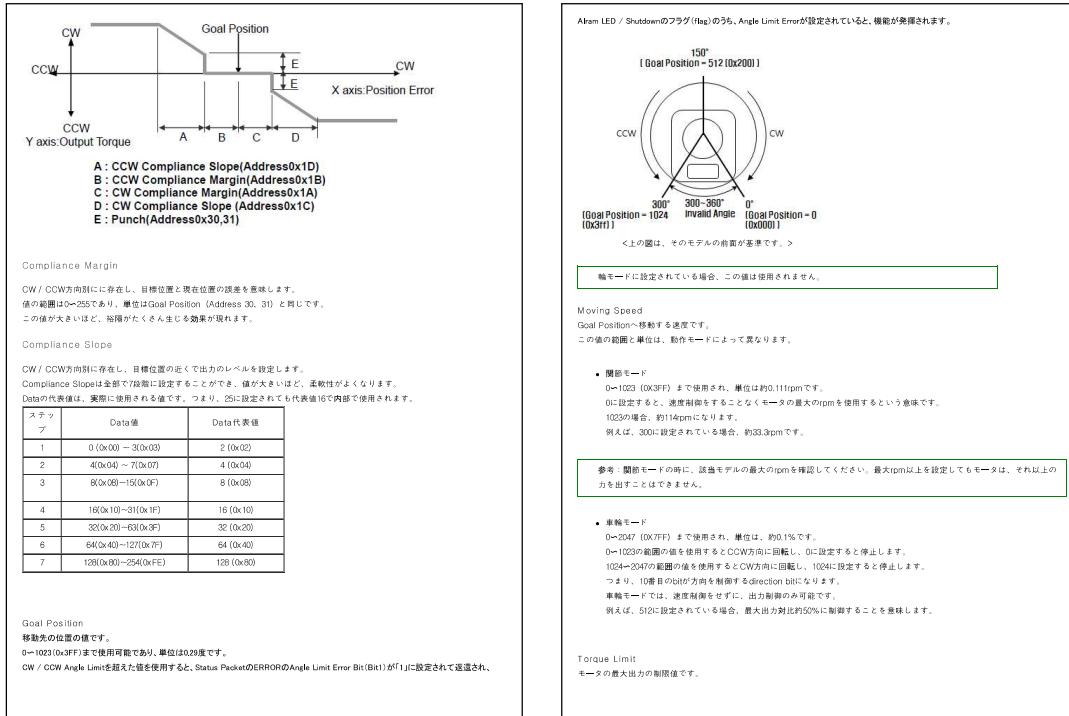
Fig. C.2 Description AX-18A (page3-6)

ID	ダイナミクセルを識別するための固有の番号です。				
0~253 (0xFD) まで使用可能で、254 (0xFE) はブロードキャスト (Broadcast) のIDとして特別に使用されます。	Instruction packetを送信すると、ブロードキャストのIDを使用すると、すべてのダイナミクセルに命令を下すことができます。				
接続されたダイナミクセルのIDが重複しないように注意してください。					
Baud Rate	コントローラと通信するための通信速度です。				
0~254 (0xFE) まで使用可能で、計算式は次のとおりです。 Speed(BPS) = 2000000/(Data+1)					
Data	設定BPS	目印BPS	設定		
1	1000000.0	1000000.0	0.000 %		
3	500000.0	500000.0	0.000 %		
4	400000.0	400000.0	0.000 %		
7	250000.0	250000.0	0.000 %		
9	200000.0	200000.0	0.000 %		
16	117647.1	117647.0	-2.124 %		
34	5742.9	5742.0	0.794 %		
103	19230.8	19230.0	-0.160 %		
207	9615.4	9600.0	-0.160 %		
参考：IDはBaudrate誤差が3%以内であると、通信に支障がありません。					
Return Delay Time	コントローラからInstruction Packetを受信した後、Status Packetを送信するまでの時間です。				
0~254 (0xFE) まで使用可能で、単位はusecです。	例えば、値が100の場合、20 usecで時間が経過した後にStatus Packetを応答します。				
CW/CCW Angle Limit	動作が許可される角度を設定することができます。				
値範囲は、目標位置 (Address 30, 31) と同じです。	• CW Angle Limit : Goal Position (Address 30, 31) の最小値 • CCW Angle Limit : Goal Position (Address 30, 31) の最大値				
CW/CCW値によって、次の2つの動作モードを設定することができます。					
動作方式	CW / CCW	範囲モード	範囲とのみ		
範囲モード	範囲とのみ	範囲モード	範囲と0以外の値		
車輪モードは、モーターが無限回転をするため、車輪型駆動ロボットに使用できます。 関節モードは、特定の角度での制御が可能であり、多関節ロボットに使用できます。					
Bit 6	Instruction Error	定義されていないinstructionが送信された場合、またはreq_write命令なしでAction命令が渡された場合			
Bit 5	Overload Error	モーターの最大出力で制御することができない範囲が継続的に適用される場合			
Bit 4	Checksum Error	送信されたInstruction PacketのChecksumが合わない場合			
Bit 3	Range Error	該当Addressの値の範囲外の値をInstruction Packetに送信する場合			
Bit 2	Overheating Error	内部の温度が設定されて動作温度範囲を越している場合			
Bit 1	Angle Limit Error	適用したGoal Positionが設定したCW / CCW Angle Limit範囲を超えている場合			
Bit 0	Input Voltage Error	印加された電圧が設定された動作電圧範囲を超えている場合			
各Bitの機能は、「OR」の論理が適用されるので、重複設定が可能です。つまり、0x05 (2進数: 00000101) に設定されている場合、Input Voltage ErrorとOverheating Errorの癡覚をすべて感知することができます。					
危険な状況が発生すると、Alarm LEDの場合LEDを点滅させ、Alarm Shutdownの場合はTorque Limit (Address 34, 35) の値を0にすることでモーター出力が0%になるようになります。					
RAM Area					
Torque Enable					
値	意味				
0	モーターの電源を遮断してTorqueが発生しないようにします。				
1	モーターに電源を印加してTorqueを発生させます。				
LED					
値	Meaning				
0	LEDがOFFにします。				
1	LEDがONにします。				
Compliance	Complianceは、モーターの制御の柔軟性を設定することです。				
下の図は、位置とモーターの出力の関係を示しています。					

Page 4

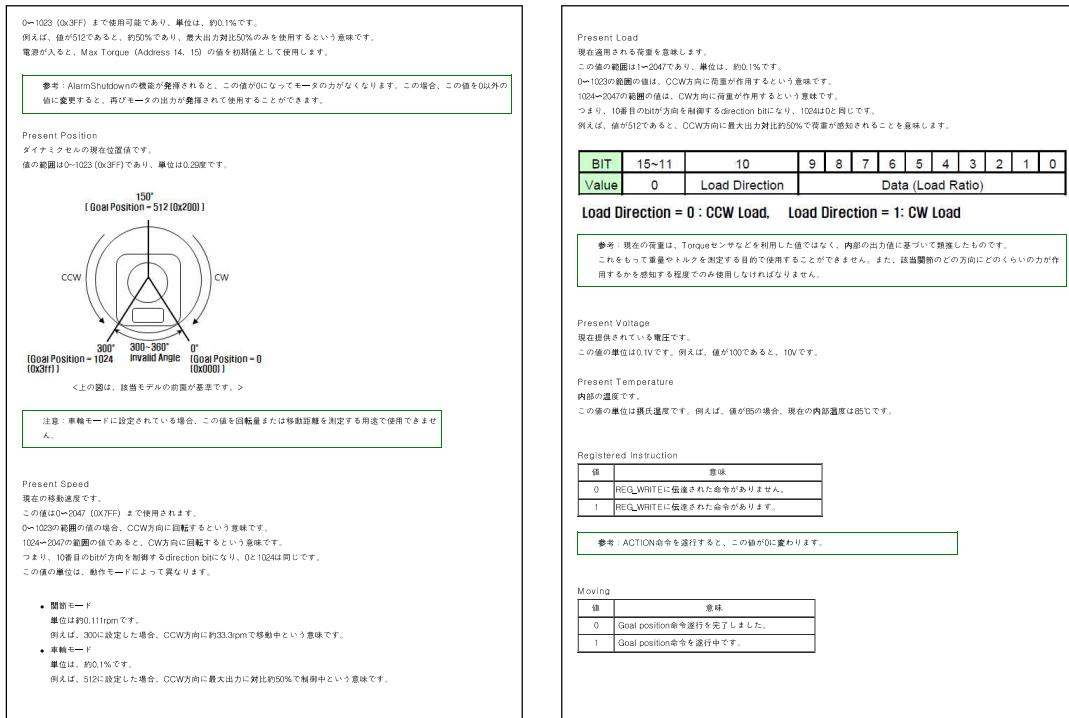
Bit 6	Instruction Error	定義されていないinstructionが送信された場合			
Bit 5	Overload Error	モーターの最大出力で制御することができない範囲が継続的に適用される場合			
Bit 4	Checksum Error	送信されたInstruction PacketのChecksumが合わない場合			
Bit 3	Range Error	該当Addressの値の範囲外の値をInstruction Packetに送信する場合			
Bit 2	Overheating Error	内部の温度が設定されて動作温度範囲を越している場合			
Bit 1	Angle Limit Error	適用したGoal Positionが設定したCW / CCW Angle Limit範囲を超えている場合			
Bit 0	Input Voltage Error	印加された電圧が設定された動作電圧範囲を超えている場合			
各Bitの機能は、「OR」の論理が適用されるので、重複設定が可能です。つまり、0x05 (2進数: 00000101) に設定されている場合、Input Voltage ErrorとOverheating Errorの癡覚をすべて感知することができます。					
危険な状況が発生すると、Alarm LEDの場合LEDを点滅させ、Alarm Shutdownの場合はTorque Limit (Address 34, 35) の値を0にすることでモーター出力が0%になるようになります。					
RAM Area					
Torque Enable					
値	意味				
0	モーターの電源を遮断してTorqueが発生しないようにします。				
1	モーターに電源を印加してTorqueを発生させます。				
LED					
値	Meaning				
0	LEDがOFFにします。				
1	LEDがONにします。				
Compliance	Complianceは、モーターの制御の柔軟性を設定することです。				
下の図は、位置とモーターの出力の関係を示しています。					

Page 6



Page 7

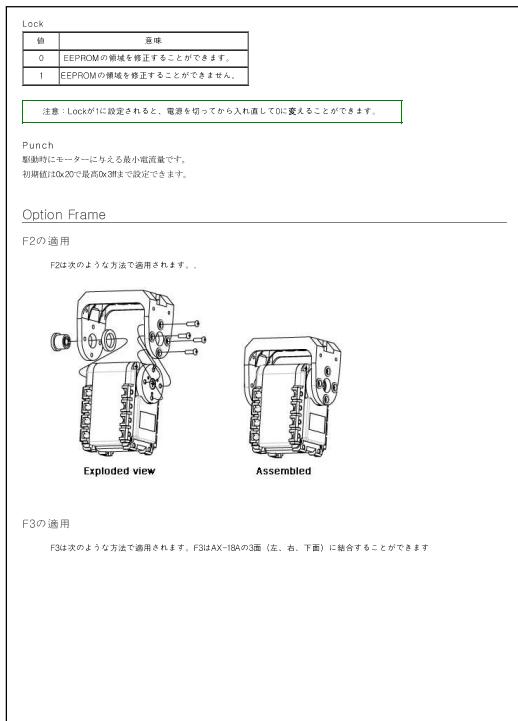
Page 8



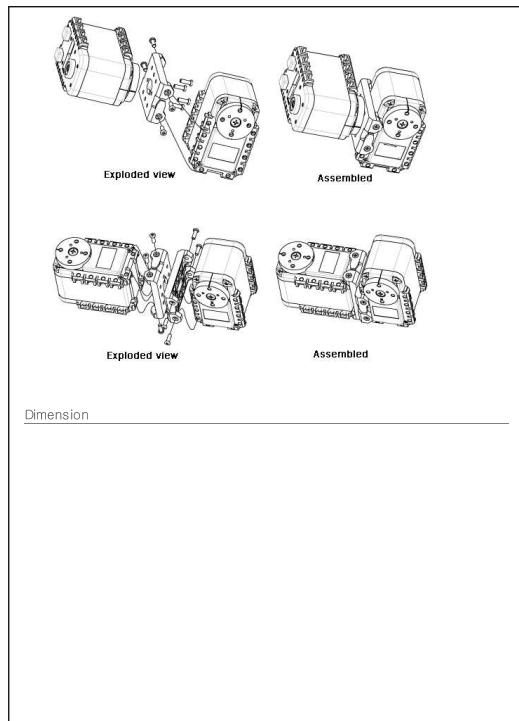
Page 9

Page 10

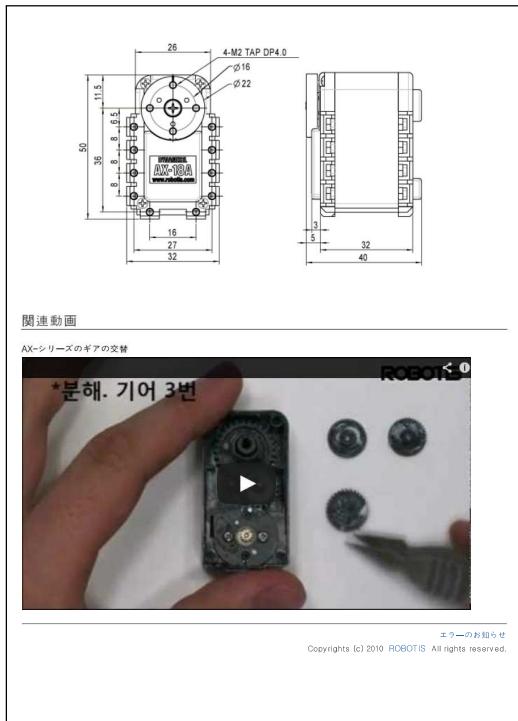
Fig. C.3 Description AX-18A (page 7-10)



Page 11



Page 12



Page 13

Fig. C.4 Description AX-18A (page11–13)

謝辞

本論文の研究と執筆にあたりその細部に至るまで終始懇切なる御指導と御鞭撻を賜りました、埼玉大学大学院理工学研究科 ○○○○教授に謹んで深謝の意を申し上げます。

本研究を共同遂行して頂いた、○○○○氏に御礼申し上げます。

本研究に懇切なる御助言を頂いた、○○○○氏に御礼申し上げます。

研究室において常に熱心な御討論を頂きました、OB・学生の方々に感謝の意を表します。

○○○○について有益なご助言を数多く賜りました○○○○氏（○○○○株式会社）、に深謝申し上げます。

参考文献

- [1] Sotnik S, Lyashenko V : “Prospects for Introduction of Robotics in Service”, International Journal of Academic Engineering Research. Vol.6, pp.4-9, 2022.
- [2] Pudu Robotics Inc: “BellaBot”, <https://www.pudurobotics.com/jp/products/bellabot> (参照 2024/01/23).
- [3] Freyr Hardarson : “Locomotion for difficult terrain”, 1997.
- [4] Boston Dynamics Inc : “Spot®”, <https://bostondynamics.com/products/spot/> (参照 2024/01/23).
- [5] 国立研究開発法人 新エネルギー・産業技術総合開発機構：“NEDO 先導研究プログラム 2021 年度”, Vol.1, p.57, 2022.
- [6] B. H. Jun, Hyungwon Shim: “A Dexterous Crabster Robot Explores the Seafloor”, The ACM Magazine for Students, Vol.20, pp.38–45, 2014.
- [7] J. Y. Kim, B. H. Jun: “Mechanical Design of Six-Legged Walking Robot, Little Crabster”, Oceans-Yeosu, pp.1–8, 2012.
- [8] 広瀬, 塚越, 米田: “不整地における歩行機械の静的安定性評価基準”, J. of Robotic Systems, Vol.16, No.8, pp.1076–1082, 1998.
- [9] Prabir K. Pal, K. Jayarajan: “Generation of Free Gait A Graph Search Approach”, IEEE Transactions on Robotics and Automation, Vol.7, No.3, 1991.
- [10] Prabir K. Pal, V. Mahadev and K. Jayarajan: “Gait generation for a six-legged walking machine through graph search”, Proceedings of the 1994 IEEE International Conference on Robotics and Automation, vol.2, pp.1332–1337, 1994.
- [11] 新, 田窪, 上野 : “障害物環境下におけるトライポッド歩容の脚配置計画”, ロボティクス・メカトロニクス講演会講演概要集, 2015.
- [12] 大木, 程嶋, 琴坂: “多脚ロボットの不整地踏破を目標とするグラフ探索を用いた歩行パターン生成”, ロボティクス・メカトロニクス講演会講演概要集, 2015.
- [13] 中岡, 程嶋, 琴坂: “不整地における特定位置・脚着地点への遷移を目的とした多脚歩行ロボットの歩行動作計画”, 日本機械学会関東支部総会講演会講演論文集, 2016.

- [14] 椎名, 程嶋, 琴坂: “グラフ探索を用いた多脚ロボットの旋回歩容パターン生成”, 日本機械学会関東支部総会講演会講演論文集, 2018.
- [15] 三浦, 程嶋, 琴坂: “グラフ探索による多脚歩行ロボットの自由歩容パターン生成 第4報: 出現頻度によるノード枝刈りを用いた探索時間の短縮”, 日本機械学会関東支部総会講演会講演論文集, 2019.
- [16] 波東, 程嶋, 琴坂: “グラフ探索による多脚歩行ロボットの自由歩容パターン生成 第5報: 重心の上下移動のエッジを用いた重心高さの変更”, 日本機械学会関東支部総会講演会講演論文集, 2020.
- [17] 秋葉, 岩田, 北川: “プログラミングコンテストチャレンジブック”, 毎日コミュニケーションズ, 2010.
- [18] DX ライブライリ置き場. <https://dxlib.xsrv.jp/> (参照 2024/01/23).
- [19] Trossen Robotics : “PhantomX AX Hexapod Mark II Kit”. <https://www.trossenrobotics.com/hex-mk2>, (参照 2024/01/23).
- [20] Google : “Google C++ Style Guide”. <https://google.github.io/styleguide/cppguide.html>, (参照 2024/01/23).
- [21] Thomas Koppe : “Changes between C++17 and C++20 DIS”. <https://www.open-std.org/jtc1/sc22/wg21/docs/papers/2020/p2131r0.html>, (参照 2024/01/23).
- [22] ROBOTIS : “AX-18A User Manual”. <https://e-shop.robotis.co.jp/product.php?id=235>, (参照 2023/9/15).