

埼玉大学 工学部
機械工学科

令和5年度 卒業論文

〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇の研究

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	2
1.3	本論文の構成	3
第 2 章	歩容パターンの再評価手法の提案	5
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	5
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	7
2.3	常に脚軌道生成が可能な自由歩容パターン生成手法の検討	7
2.4	歩容パターンの再評価手法	7
第 3 章	歩容パターンの再評価手法の実装	9
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	9
3.2	歩容パターンの再評価手法の実装	9
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	9
第 4 章	実験	11
4.1	〇〇の実験	11
4.2	××の実験	11
第 5 章	結論	13
5.1	結論	13
5.2	今後の課題	13
付録 A	C++20 への移行	15
A.1	C++20 の概要	15
A.2	constexpr 変数・関数	16

謝辭	17
参考文献	19

図目次

2.1	Tree Graph	6
-----	----------------------	---

表目次

3.1	実装済みのロボットの動作	10
-----	------------------------	----

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 多脚ロボットの特徴

不整地における多脚ロボット

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。これらのロボットの多くはタイヤやクローラを用いての移動を行うが、その他の移動様式として、脚を使用して移動を行う脚ロボットが存在する。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、障害物をまたいで超えることが可能な点や、離散的に接地点を選択できる特徴を持っている [1]。そのため、タイヤでは移動できないような不整地においても移動することが可能であり、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。実際に、林業を行う山間地において脚ロボットを導入し、作業を行う実証実験が行われている [2]。また、離散的に接地点を選択できる特徴を活かし、海底で作業を行うロボットとしても研究が行われている。これは、クローラによる移動では海底の砂が巻きあがってしまい、カメラやセンサを遮ってしまうためである。しかし、他の移動様式と比較して、脚ロボットは歩行制御が難しくなるという問題がある。

脚数による多脚ロボットの分別

前述したような特性を持つ多脚ロボットであるが、その性能は脚数によって変化する。ロボットの性能の指標として、歩行速度や消費エネルギーなどがあるが、不整地において用いることを考え、静的安定余裕 [3] (Stability Margin) を指標として分別することとする。静的安定余裕とは、ロボットが静的に安定するために必要な脚位置と重心位置の関係を表す指標であ

る。支持脚を結んでできる多角形の重心が、支持脚の内部にある場合、ロボットは静的に安定する。そのため、静的安定余裕では多角形の辺から重心までの距離を評価に用いる。

2 脚ロボット

2 脚ロボットは、人間のように歩行を行うことができる。しかし、安定性を確保するためには、歩行速度を遅くする必要がある。そのため、2 脚ロボットは歩行速度が遅く、消費エネルギーが大きいという特徴を持つ。

4 脚ロボット

6 脚ロボット

脚数が 6 脚よりも多いロボット

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。多脚ロボットにおいて、脚の動かし方を歩容と呼ぶ。歩容にはさまざまな種類があるが、大きく分別するとカムやリンクを用いて、周期的に脚を動かす固定歩容と、非周期的に脚を動かす自由歩容がある。

1.1.3 グラフ探索による自由歩容パターン生成手法

本研究室においては、6 脚ロボットの自由歩容パターン生成手法として、グラフ探索による自由歩容パターン生成手法を提案してきた。グラフ探索による自由歩容パターン生成手法は、4 脚ロボットにおいて行われていたが、6 脚ロボットにおいては行われていなかった。これは、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、実時間内の計算が困難になるためである。

そこで、本研究室では、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、脚位置の離散化を行うことによるグラフの階層構造化を行った。また、グラフ探索による自由歩容パターン生成と脚軌道生成を分離することで、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ができなくなり、動作を停止してしまう問題が生じてしまった。

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

2.1.1 グラフ理論について

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．エッジに向きがあるものを有向グラフ，逆に向きを持たないものを無向グラフという．また，閉路を持たず，かつ，すべての頂点間に経路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，図 2.1 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．

根付き木において，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．

図 2.1 においては，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．

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

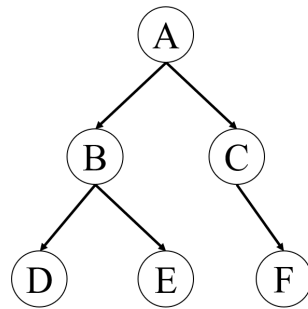


Fig. 2.1 Tree Graph

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。これは、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グラフを作成する。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。

グラフ探索がよく用いられる題材は路線図や回路図などであり、ノードの数が有限であるものである。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、無限の組み合わせが存在する。そのため、先行研究では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んでいる。以下に各要素の離散化について述べる。

脚位置の離散化

グラフの階層構造

エッジの離散化

脚軌道生成の分離

2.1.3 脚軌道生成の失敗

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

脚軌道生成の失敗を防ぐためには、脚軌道生成の失敗時の脚先の座標を特定する必要がある。そのため、予備実験として先行研究と同じ条件で歩行シミュレーション実験を行い、失敗の原因を考察した。

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で用いてきた。シミュレーターは C++ で記述されており、WindowsAPI を用いて GUI を実装している。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 DxDlib を用いている。

2.2.3 シミュレーションの結果

以下の図に脚軌道生成失敗時の脚先の座標を示す。

2.2.4 脚軌道生成の失敗の原因の考察

2.3 常に脚軌道生成が可能な自由歩容パターン生成手法の検討

常に脚軌道生成を可能にするためには、近似された脚可動範囲を適切に設定する必要がある。

2.4 歩容パターンの再評価手法

第 3 章

歩容パターンの再評価手法の実装

第 3 章では，～を述べる．

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

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めには，様々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，既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．

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

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	○	×

第 4 章

実験

第 4 章では、～を述べる.

4.1 ○○の実験

4.1.1 ○○の実験目的

4.1.2 ○○の実験手順

4.1.3 ○○の実験結果

4.1.4 ○○の実験考察

4.2 ××の実験

第 5 章

結論

5.1 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．

5.2 今後の課題

付録 A

C++20 への移行

A.1 C++20 の概要

C++ にはコンパイラの標準規格として、C++98, C++03, C++11 などが存在する。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 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
- constval 関数の追加

constexpr 関数は、コンパイル時に評価される関数である。これは、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。

```
#include <iostream>
#include <array>
using namespace std;

constexpr int add(int a, int b){
    return a + b;
}

int main(){
    constexpr int a = 1;
    constexpr int b = 2;
    constexpr int c = add(a, b);
```

```
    cout << c << endl;  
}
```

A.2 constexpr 変数・関数

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] Freyr Hardarson : “Locomotion for difficult terrain”, 1997.
- [2] 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.
- [3] 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.
- [4] Prabir K. Pal, K. Jayarajan: “Generation of Free Gait - A Graph Search Approach”, IEEE Transactions on Robotics and Automation, Vol.7, No.3, 1991.
- [5] 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.
- [6] 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.
- [7] 椎名, 程嶋, 琴坂: “グラフ探索を用いた多脚ロボットの巡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.
- [8] 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.