

Roboterlokalisierung in 2D mittels SE(2) Filterung

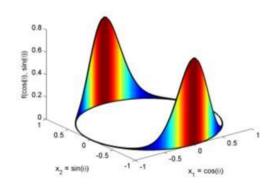
Martin Miller, He Jingyu



Verfahren zur SE(2)-Schätzung

$$\mathbf{w} = p + \mathbf{\epsilon} q$$

Duale Quaternionen w repräsentieren Lage und Orientierung



Richtungsschätzung mit Bingham-Verteilung anstatt Gaussverteilung.

Eingabe :

Duale Quaternionen $\mathbf{w}_{dq} \leftarrow (\mathbf{w}_1; \mathbf{w}_2; \mathbf{w}_3; \mathbf{w}_4)^T$

Rotationswinkel:

 $\varphi \leftarrow 2 \cdot atan2(w2, w1)$

Translation:

 $\mathbf{x} \leftarrow 2 \cdot (w_1 w_3 - w_2 w_4)$ $\mathbf{y} \leftarrow 2 \cdot (w_2 w_3 + w_1 w_4)$





Ziel des Projekts

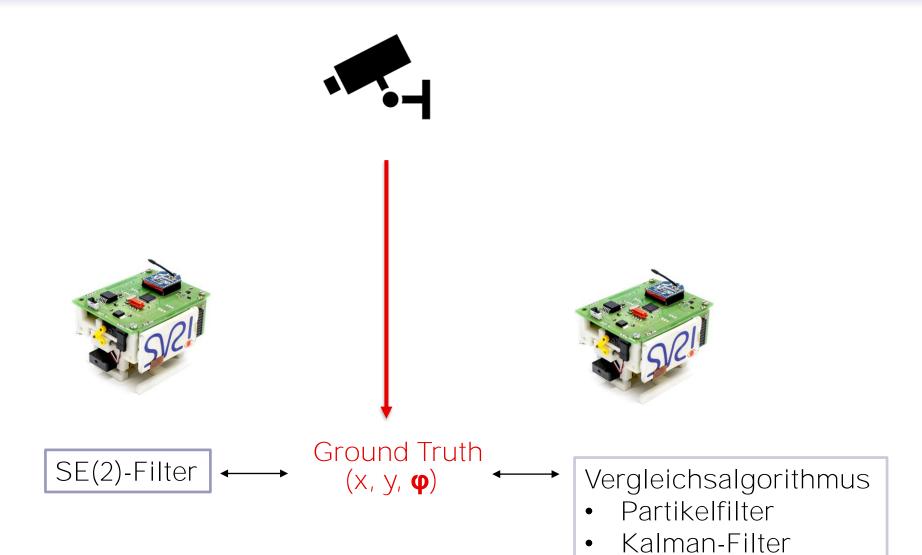


Wie gut lässt sich der Crawler mit Hilfe des SE(2)-Algorithmus lokalisieren?





Vorgehensweise







Aufgabenstellung

Einarbeitung

• Einarbeitung in die nötigen Grundlagen (Bayes-Filterung, duale Quaternionen, Bingham Verteilung)

Einarbeitung

• Einarbeitung in das am ISAS entwickelte Verfahren

Entwurf

 Entwurf geeigneter System- und Messmodelle unter Verwendung von Vorarbeiten der letzten Semester

Implementierung

 Implementierung des Verfahrens und eines Vergleichsverfahrens (z. B. UKF oder Partikelfilter)

Evaluation

• Evaluation des Verfahrens in Simulationen und mit realen Daten



Was sind die Meilensteine?

Einarbeitung

Grundlagen Algorithmen (SE2-Filter, UKF,PF) Laufroboter (Crawler)

Implementierung

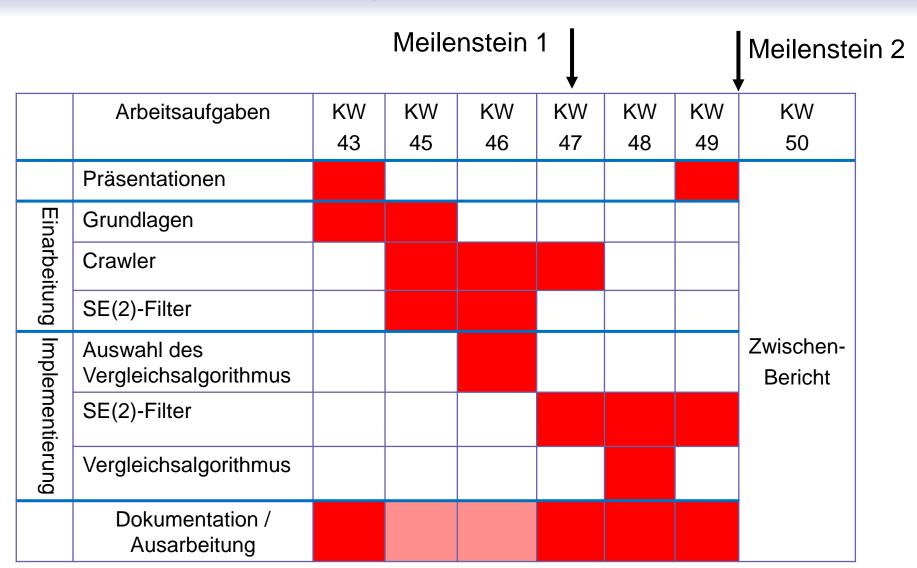
Anpassung der Algorithmen auf den Crawler Implementierung SE(2)-Filter Auswahl der Vergleichsalgorithmen

Evaluierung

Entwurf von Messmodellen und Szenarien Einrichtung der Testumgebung (Simulation und Praxis)

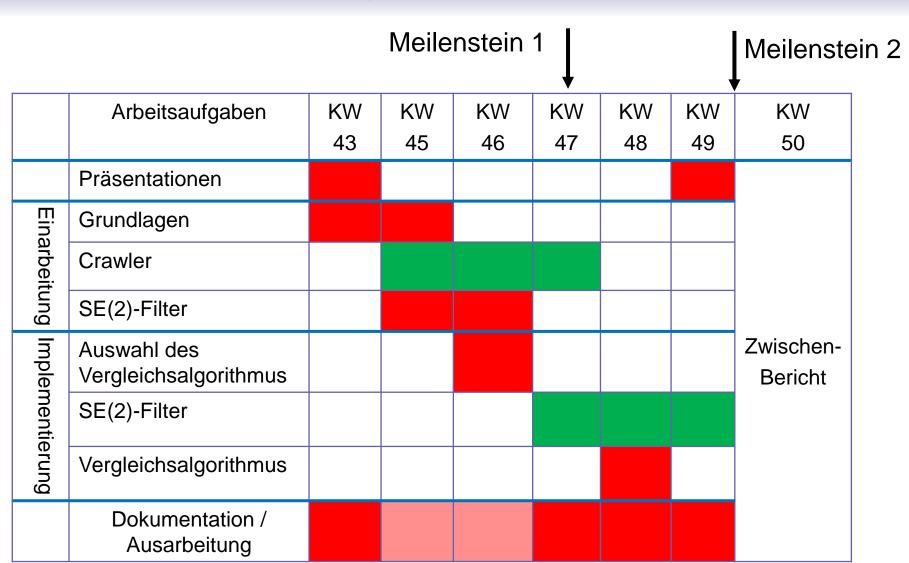


Projektplan (1)





Projektplan (1)





Projektplan (2)

		*		Meilenstein 3			Puffer	
	Arbeitsaufgaben	KW 51	KW 2	KW 3	KW 4	KW 5	KW 6	KW 7
EV	Tests + Integration							
Evaluation	Szenarien-Entwurf							Endbericht + Abgabe
	Durchführung							
	Simulation							
	Schriftliche Ausarbeitung							



Vielen Dank für Ihre Aufmerksamkeit

