

エージェントシステム第3講義 ソフトウェアエンジニアリング（終）

動作計画

2011-05-18

出杏光 魯仙
であんこう るせん

内容

- ソフトウェアエンジニアリング
 - Continuous Integrationの復習
 - ドキュメント
 - リリース
- 動作計画
 - 紹介
 - アルゴリズム

誰でも
使用、信頼、拡張出来る
ソフトウェアの実現
が
現在の技術と
将来のソフトウェア
の柱になる

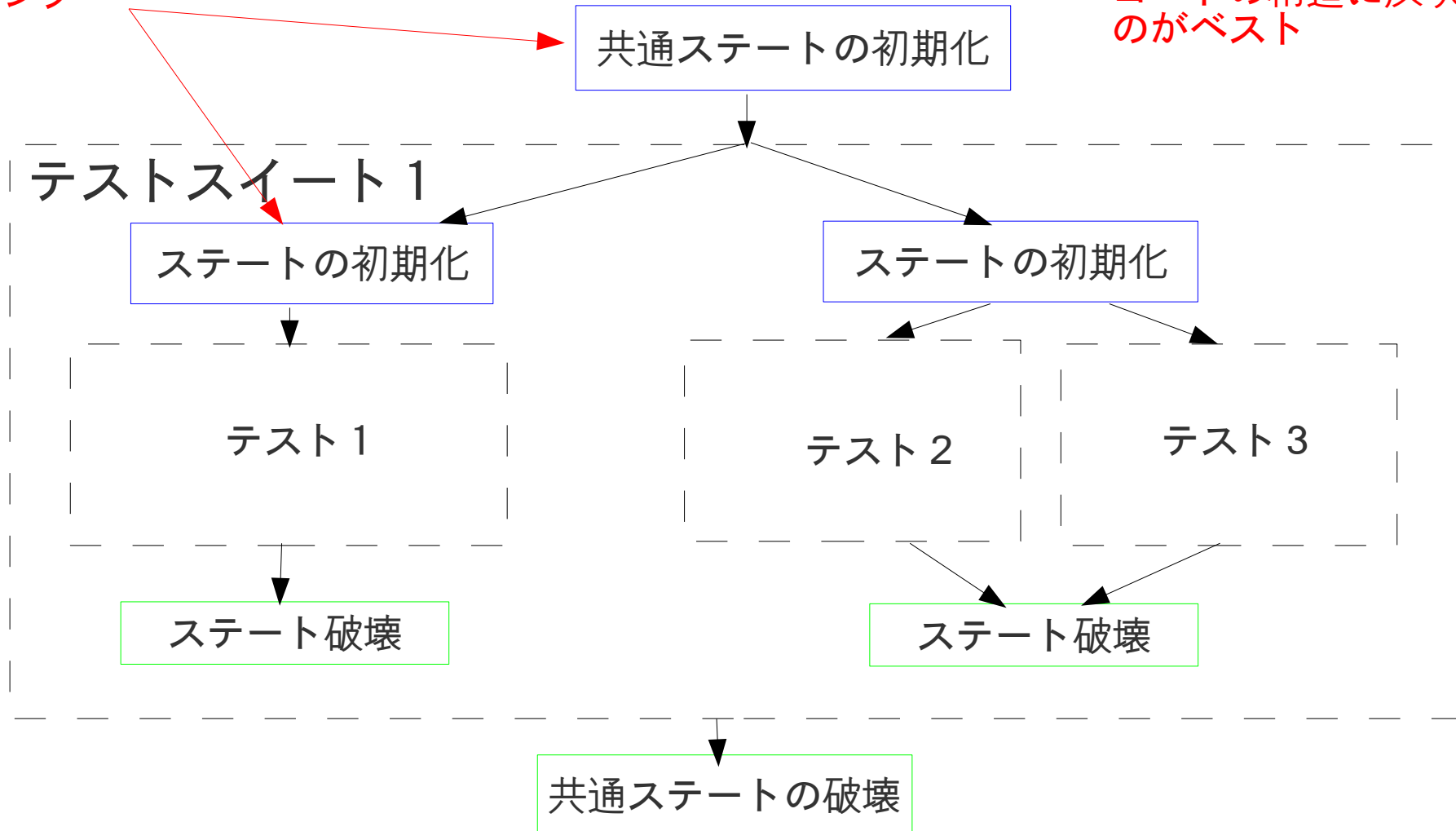
丈夫なソフトウェア目標

- 使用してもらえるために
 - **リリース**版を頻繁に出す
 - 変更された分を明確にする
 - **ドキュメント**：APIとチュートリアル
- 信頼してもらえるために
 - 書いてある機能が100%動く保証が出来る**テスト**
 - **ドキュメント**：テスト方法
- 拡張してもらえるために
 - API：アプリケーションプログラミングインタフェース
 - **ドキュメント**：開発者むけ・メモ

テストの構造

テスト
ジグ

コードの構造に反映する
のがベスト



テスト

- 例外条件の再現
- 独立性
 - エラー発生の際に、原因に速く絞れる仕組み
- 再現性
 - 失敗がまれな時でもいつも失敗させる
- 再利用性
 - 10個の環境があれば一つのテストを10回実行する
- OSに依存しないように

Continuous Integration

品質管理の連続的なプロセス

Jenkins

- チェックアウト、ビルド、実行、テストのスク립トをジョブで管理する
- PCクラスターの登録、パラレルに走らせる
- エラー発生時にメール送信
- テスト結果を履歴に保存する

The screenshot displays the Jenkins web interface. The top navigation bar includes the Jenkins logo, a search bar, and user information (rdiankov | log out). The left sidebar contains links for New Job, Manage Jenkins, People, Build History, Project Relationship, Check File Fingerprint, My Views, and Dependency Graph. The main content area shows a table of jobs with columns for status (S), weather icon (W), job name, last success, last failure, and last duration. Below the table is a legend for the status icons. On the left, the 'Build Queue' section shows 'No builds in the queue.' and the 'Build Executor Status' section shows the Master (offline) and two executors (dulce and wakame) both idle.

S	W	Job ↓	Last Success	Last Failure	Last Duration
		openrave	12 days (#84)	12 days (#83)	2 hr 20 min
		openrave_all	9 days 17 hr (#30)	N/A	0.57 sec
		openrave_documentation	9 days 17 hr (#15)	25 days (#11)	6 min 49 sec
		openrave_linux	1 day 14 hr (#38)	1 day 15 hr (#37)	14 min
		openrave_publish_latest	9 days 17 hr (#28)	1 mo 3 days (#9)	3 min 39 sec
		openrave_windows	9 days 17 hr (#68)	9 days 19 hr (#66)	8 min 53 sec

Icon:

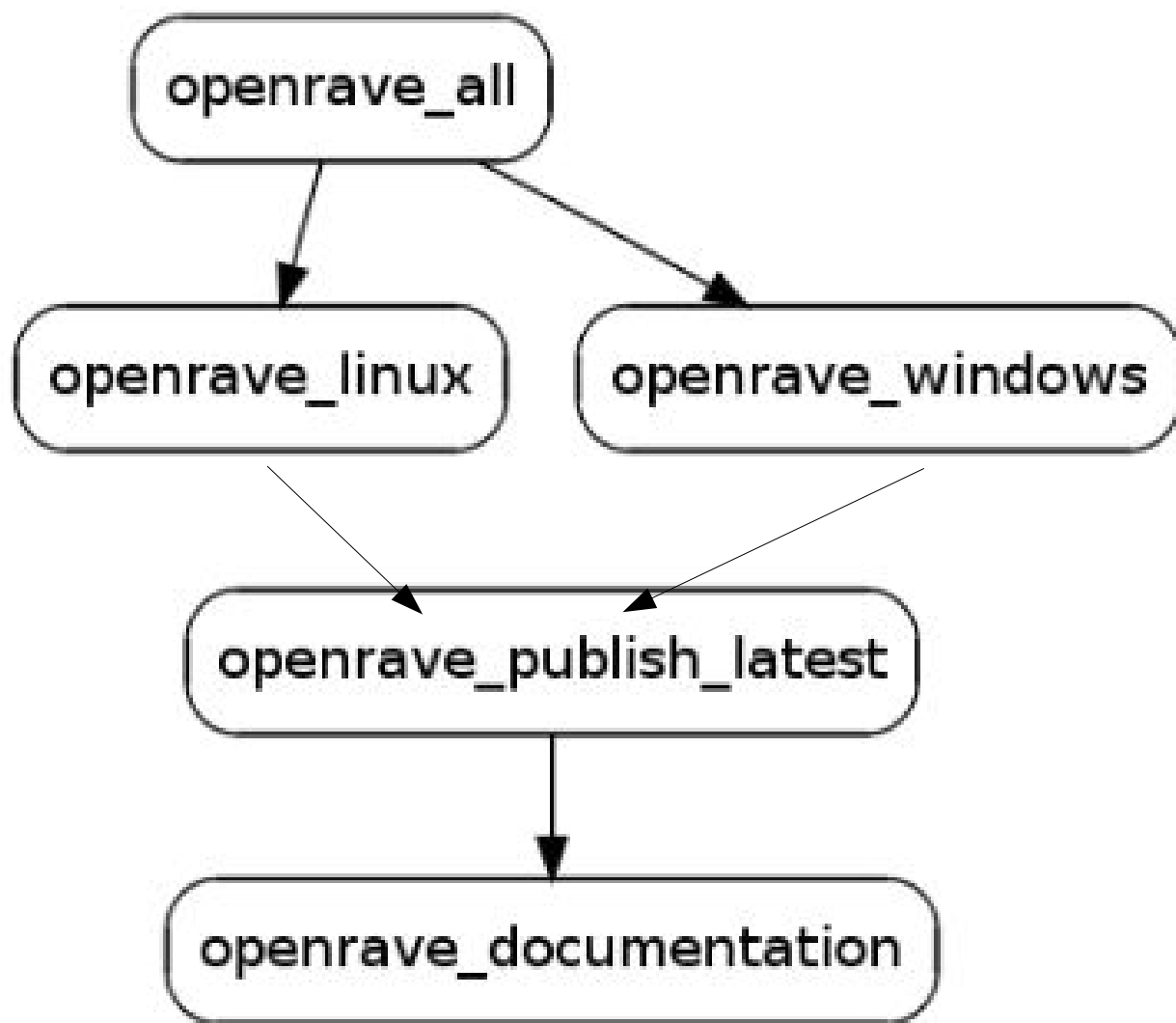
Legend for all for failures for just latest builds

Build Queue
No builds in the queue.

Build Executor Status

#	Master (offline)
1	dulce
1	wakame

OpenRAVEのJenkinsジョブ



ドキュメントシステム

ドキュメントシステム概要

- 目的
 - 「このソフトに何が入っているか、どうやって使えばよいか」を自動的に答えられるシステム
- 問題
 - コードの頻繁更新・変化
 - 変化に伴ってドキュメントの書く場所を理解する

ドキュメント方法：論文

- 利点
 - 概念・ニーズ・比較・結果が伝わる
 - 新規性が伝わりやすい
- 欠点
 - 時代遅れになってしまう
 - 詳細を書かないことになっている
 - コードの使い方、便利ツールの関係
 - 少数人で書く
 - 論文の結果を再現出来る方法を書かない

例：Quigley M, Gerkey B, Conley K, Faust J, Foote T, Leibs J, Berger E, Wheeler R, Ng A: An open-source robot operating system (ROS). In: ICRA Workshop on Open Source Software in Robotics, 2009.

ドキュメント方法 : Wiki

- 利点
 - 誰にでも更新出来るのでコミュニティが現れる
 - 情報が整理しやすい
 - コンテンツ・ページの作成、検索ツール
 - 世界のニーズとともに変化出来る
- 欠点
 - コードとの同期が失われる
 - Wikiが大きくなって古い情報を削除のが難しい
 - 全データを保存しにくい
 - WikiはDBで管理されているからログインが必要

ドキュメント方法：コード挿入

- コードの中にコメントとして挿入し、ツールでHTML、PDF、LATEX、XML等を生成する
 - ツール：Sphinx、Doxygen
- 利点
 - 管理しやすい
 - コードとの同期がとれている
 - コードの変更時に側のドキュメントも更新する
 - ドキュメントされていないものに警告が出る
- ツールによって出力の柔軟性が変わる
 - Sphinxの柔軟性がWikiレベル以上

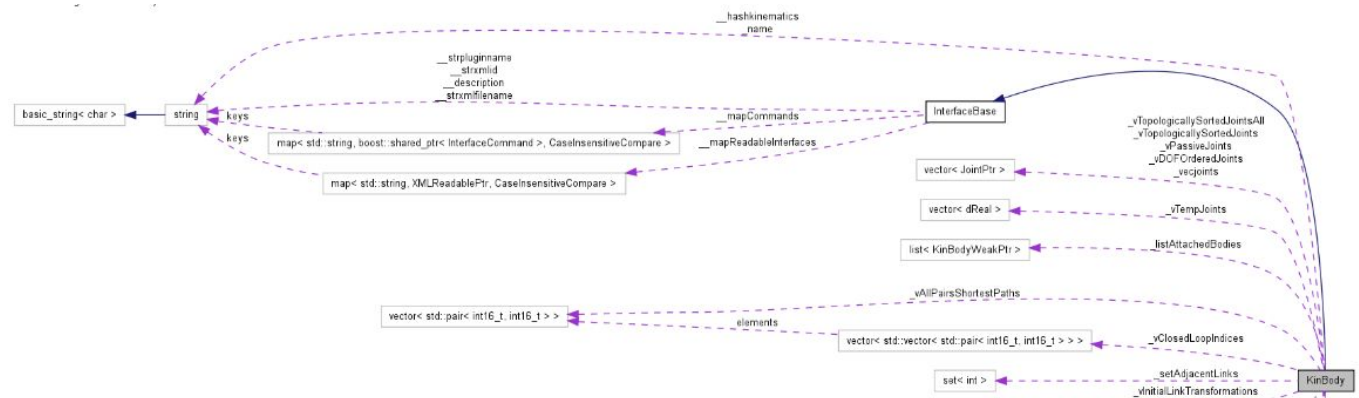
Doxygen : 言語・ツール

- C++ドキュメント作成・管理
- 継承と依存関係図
- ソースコードからのリンク作成



Getting Started

- Building and Installing
- Basic Usage and Loading Environments
- Environment Variables



Doxygen関数例

```
/** \brief Sets the velocity of the base link and each of the joints.  
  
Computes internally what the correponding velocities of each of the links should be in order to  
achieve consistent results with the joint velocities. Sends the velocities to the physics engine.  
Velocities correspond to the link's coordinate system origin.  
\param[in] linearvel linear velocity of base link  
\param[in] angularvel angular velocity rotation_axis*theta_dot  
\param[in] vDOFVelocities - velocities of each of the degrees of freedom  
\param checklimits if true, will exexplicitly check the joint velocity limits before setting the values.  
*/  
virtual bool SetDOFVelocities(const std::vector<dReal>& vDOFVelocities,  
                             const Vector& linearvel,  
                             const Vector& angularvel, bool checklimits)
```

```
bool SetDOFVelocities ( const std::vector< dReal > & vDOFVelocities,  
                        const Vector & linearvel,  
                        const Vector & angularvel,  
                        bool checklimits = false  
                      )  
[virtual]
```

Sets the velocity of the base link and each of the joints.

Computes internally what the correponding velocities of each of the links should be in order to achieve consistent results with the joint velocities. Sends the velocities to the physics engine. Velocities correspond to the link's coordinate system origin.

Parameters:

[in] linearvel linear velocity of base link

[in] angularvel angular velocity rotation_axis*theta_dot

[in] vDOFVelocities - velocities of each of the degrees of freedom checklimits if true, will exexplicitly check the joint velocity limits before setting the values.

Definition at line **2194** of file **KinBody.cpp**.

Doxygenの多言語サポート

```
/** \en \brief Computes the minimal chain of joints that are between two links in the order of linkindex1  
  
Passive joints are also used in the computation of the chain and can be returned.  
Note that a passive joint has a joint index and dof index of -1.  
\param[in] linkindex1 the link index to start the search  
\param[in] linkindex2 the link index where the search ends  
\param[out] vjoints the joints to fill that describe the chain  
\return true if the two links are connected (vjoints will be filled), false if the links are separate  
  
\ja \brief 2つのリンクを繋ぐ関節の最短経路を計算する。  
  
受動的な関節は、位置関係が固定されているリンクを見つけるために調べられている  
受動的な関節も返される可能性があるから、注意する必要があります。  
\param[in] linkindex1 始点リンクインデックス  
\param[in] linkindex2 終点リンクインデックス  
\param[out] vjoints 関節の経路  
\return 経路が存在している場合、trueを返す。  
*/  
virtual bool GetChain(int linkindex1, int linkindex2, std::vector<JointPtr>& vjoints) const;
```

```
bool GetChain ( int          linkindex1,  
                int          linkindex2,  
                std::vector< JointPtr > & vjoints  
                ) const [virtual]
```

2つのリンクを繋ぐ関節の最短経路を計算する。

受動的な関節は、位置関係が固定されているリンクを見つけるために調べられている。受動的な関節も返される可能性があるから、注意する必要があります。

引数:

[in] linkindex1 始点リンクインデックス
[in] linkindex2 終点リンクインデックス
[out] vjoints 関節の経路

戻り値:

経路が存在している場合、trueを返す。

KinBody.cpp の 2774 行で定義されています。

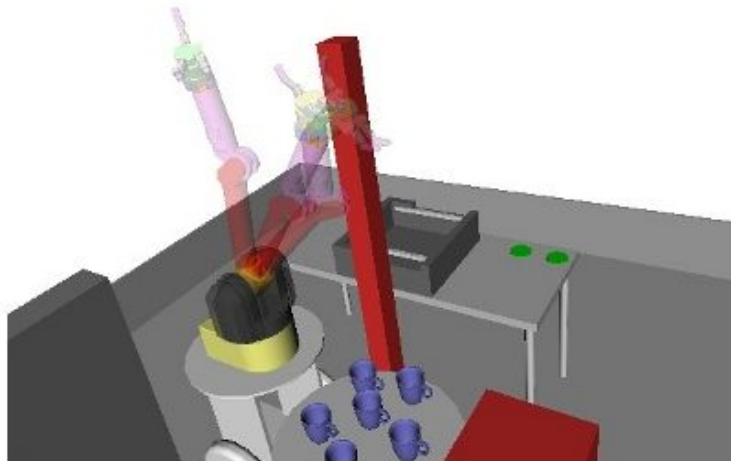
Doxygenサンプル管理

Main Page	Related Pages	Modules	Namespaces	Classes	Files	Examples
						<input type="text" value="Search"/>

ortrajectory.cpp

Author:

Rosen Diankov



Robot moving in random configurations.

Shows how to send a cubically interpolated trajectory to the robot controller. The actual trajectory consists of two points: the current configuration and the target configuration.

```
TrajectoryBasePtr traj = penv->CreateTrajectory(probot->GetDOF());
probot->GetDOFValues(q); // get current values
traj->AddPoint(TrajectoryBase::TPOINT(q,probot->GetTransform(),0.0f));
q[RaveRandomInt() %probot->GetDOF()] += RaveRandomFloat()-0.5; // move a random axis
traj->AddPoint(TrajectoryBase::TPOINT(q,probot->GetTransform(),2.0f));
traj->CalcTrajTiming(probot,TrajectoryBase::CUBIC,false,false); // initialize the trajectory structures
```

The demo also adds a collision check at the target point to make sure robot is going to a collision free configuration.

```
{
    RobotBase::RobotStateSaver saver(probot); // add a state saver so robot is not moved permanently
    probot->SetDOFValues(q);
    if( penv->CheckCollision(RobotBaseConstPtr(probot)) ) {
        continue; // robot in collision at final point, so reject
    }
}
```

Python Bindingへの移転

- Breathe: <http://michaeljones.github.com/breathe/>

- DoxygenのドキュメントをXMLでPythonに移転出来る

- Pythonで入力すれば

```
import openravepy
help openravepy.KinBody.SetDOFVelocities
```

- PythonのヘルプとしてDoxygenが出ます

```
Help on method SetDOFVelocities:
```

```
SetDOFVelocities(...) unbound openravepy.openravepy.int.KinBody method
SetDOFVelocities( (KinBody) arg1, (object) dofvelocities) -> bool :
```

```
bool **SetDOFVelocities**\ (const std::vector< dReal > & vDOFVelocities, bool checklimits = false )
```

```
Sets the velocity of the joints.
```

```
*Parameters*
```

```
``vDOFVelocity`` -
```

```
- velocities of each of the degrees of freedom checklimits if true, will explicitly check the joint velocity limits before setting the values. Copies the current velocity of the base link and calls SetDOFVelocities(linearvel, angularvel, vDOFVelocities)
```

```
SetDOFVelocities( (KinBody) arg1, (object) dofvelocities, (object) linear, (object) angular) -> bool :
```

```
bool **SetDOFVelocities**\ (const std::vector< dReal > & vDOFVelocities, const Vector & linearvel, const Vector & angularvel, bool checklimits = false )
```

reStructuredText : 言語 Sphinx : コンパイラー役

- Pythonの標準ドキュメント言語
 - <http://docutils.sourceforge.net/rst.html>
- Doxygenと一緒にコードに挿入出来ます
- Doxygenより柔軟性がはるかに高い
- Sphinxで非常に綺麗なドキュメントが作成可能

例 : OpenRAVE <http://openrave.org>
matplotlib <http://matplotlib.sourceforge.net/>

Sphinx関数例

```
@docstring.dedent_interpd
def plot(self, *args, **kwargs):
    """
```

Plot lines and/or markers to the
:class:`~matplotlib.axes.Axes`. **args** is a variable length
argument, allowing for multiple **x**, **y** pairs with an
optional format string. For example, each of the following is
legal::

```
plot(x, y)          # plot x and y using default line style and color
plot(x, y, 'bo')     # plot x and y using blue circle markers
plot(y)             # plot y using x as index array 0..N-1
plot(y, 'r+')        # ditto, but with red plusses
```

If **x** and/or **y** is 2-dimensional, then the corresponding columns
will be plotted.

An arbitrary number of **x**, **y**, **fmt** groups can be
specified, as in::

```
a.plot(x1, y1, 'g^', x2, y2, 'g-')
```

Return value is a list of lines that were added.

The following format string characters are accepted to control
the line style or marker:

character	description
'_'	solid line style
'--'	dashed line style

```
matplotlib.pyplot.plot(*args, **kwargs)
```

Plot lines and/or markers to the [Axes](#). *args* is a variable length
argument, allowing for multiple *x*, *y* pairs with an
optional format string. For example, each of the following is
legal::

```
plot(x, y)          # plot x and y using default line style and color
plot(x, y, 'bo')     # plot x and y using blue circle markers
plot(y)             # plot y using x as index array 0..N-1
plot(y, 'r+')        # ditto, but with red plusses
```

If *x* and/or *y* is 2-dimensional, then the corresponding columns
will be plotted.

An arbitrary number of *x*, *y*, *fmt* groups can be specified, as in::

```
a.plot(x1, y1, 'g^', x2, y2, 'g-')
```

Return value is a list of lines that were added.

The following format string characters are accepted to control
the line style or marker:

character	description
'_'	solid line style
'--'	dashed line style

実行例からギャラリーの自動作成



[home](#) | [examples](#) | [robots](#) | [plugins](#) | [database generators](#) | [wiki](#) | [contents](#) »

[modules](#) | [index](#)

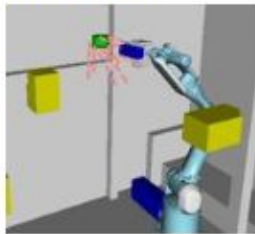
Examples

[Getting Started Tutorials](#)

[C++ Examples Page](#)

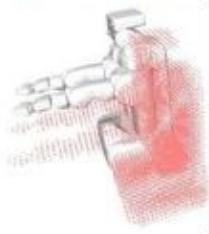
Python Examples

calibrationviews



Calibrates a camera attached on a robot by moving it around a pattern.

checkconvexdecomposition



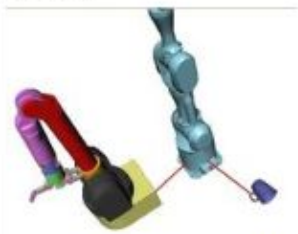
Builds the convex decomposition of the robot and plots all points inside its volume.

checkvisibility



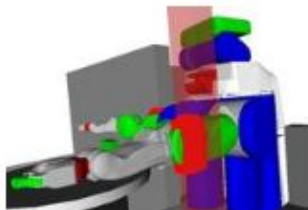
Computes the visibility extents of a camera and an object.

collision



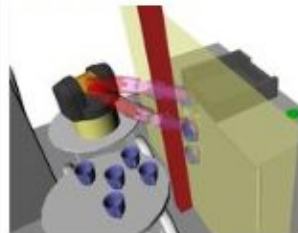
Check collision calls, use collision reports, and do distance queries.

collision2



Plot collision contacts.

constraintplanning



Shows how to use simple gradient-based jacobians to constrain the motion of the robot while planning.

Questions? Suggestions?

Join the openrave-users mailing list

Digest:

[Trac: Report bugs/request features](#)

Reference

[Core C++ API](#)

[Python API](#)

[Developers Guide](#)

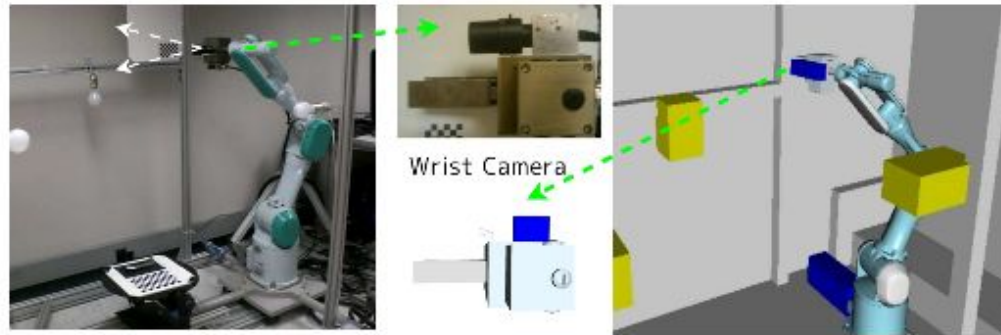
実行例ページ

[home](#) | [examples](#) | [robots](#) | [plugins](#) | [database generators](#) | [wiki](#) | [contents](#) » [openravepy Package](#) »

[examples Package](#) »

calibrationviews Module

Calibrates a camera attached on a robot by moving it around a pattern.



Running the Example:

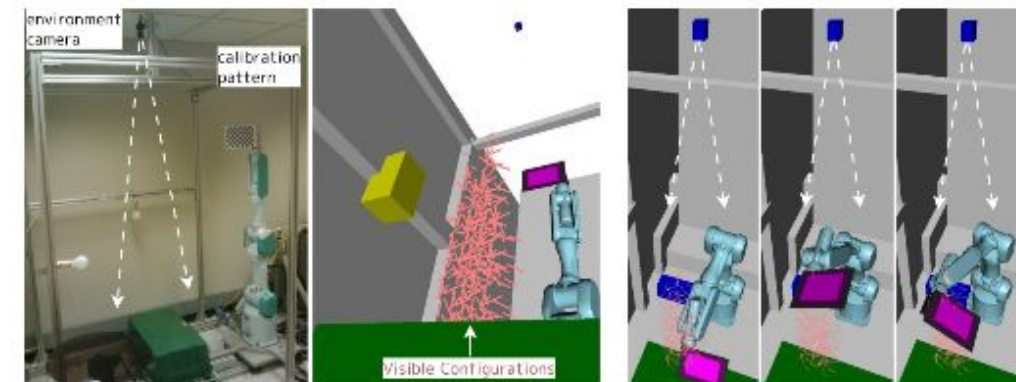
```
openrave.py --example calibrationviews
```

Description

The pattern is attached to the robot gripper and robot uses moves it to gather data. Uses [visibilitymodel](#) to determine which robot configurations make the pattern fully visible inside the camera view.

It is also possible to calibrate an environment camera with this example using:

```
openrave.py --example calibrationviews --scene=data/pal0calib_envcamera.env.xml --sensorrobot=ceiling
```



Command-line

Usage: openrave.py [options]

Views a calibration pattern from multiple locations.

Options:

-h, --help show this help message and exit
-scene=SCENE Scene file to load (default=data/pal0calib.env.xml)
-sensorname=SENSORNAME Name of the sensor whose views to generate (default is first sensor on robot)
-sensorrobot=SENSORROBOT Name of the robot the sensor is attached to (default=None)
-norandomize If set, will not randomize the bodies and robot position in the scene.
-novisibility If set, will not perform any visibility searching.
-posedist=POSEDIST An average distance between gathered poses. The smaller the value, the more poses robot will gather close to each other

OpenRAVE Environment Options:

-loadplugin=_LOADPLUGINS List all plugins and the interfaces they provide.
-collision=_COLLISION Default collision checker to use
-physics=_PHYSICS physics engine to use (default=None)
-viewer=_VIEWER viewer to use (default=qtcoin)
-server=_SERVER server to use (default=None).
-serverport=_SERVERPORT port to load server on (default=4765).
-l _LEVEL, -level=_LEVEL Debug level, one of (fatal,error,warn,info,debug,verbose)

Main Code

```
def main(env, options):  
    "Main example code."  
    env.Load(options.scene)  
    robot = env.GetRobots()[0]  
    sensorrobot = None if options.sensorrobot is None else env.GetRobot(options.sensorrobot)  
    env.UpdatePublishedBodies()  
    time.sleep(0.1) # give time for environment to update  
    self = CalibrationViews(robot, sensorname=options.sensorname, sensorrobot=sensorrobot, randomize=options.randomize)  
  
    attachedsensor = self.vmodel.attachedsensor  
    if attachedsensor.GetSensor() is not None and attachedsensor.GetSensor().Supports(Sensor.Type.Camera):  
        attachedsensor.GetSensor().Configure(Sensor.ConfigureCommand.PowerOn)  
        attachedsensor.GetSensor().Configure(Sensor.ConfigureCommand.RenderDataOn)  
  
    while True:  
        print "computing all locations, might take more than a minute..."  
        self.computeAndMoveToObservations(usevisibility=options.usevisibility, posedist=options.posedist)
```

Class Definitions

```
class openravepy.examples.calibrationviews.CalibrationViews(robot, sensorname=None,  
sensorrobot=None, target=None, maxvelmult=None, randomize=False)[source]
```

```
computeAndMoveToObservations(waitcond=None, maxobservations=inf,  
posedist=0.050000000000000003, usevisibility=True, **kwargs)[source]
```

Computes several configuration for the robot to move. If usevisibility is True, will use the visibility model of the pattern to gather data. Otherwise, given that the pattern is currently detected in the camera, move the robot around the local neighborhood. This does not rely on the visibility information of the pattern and does not create a pattern

```
computeLocalPoses(maxconvergence=0.5, maxposedist=0.10000000000000000)
```

openrave.org/en/main/openravepy/examples.checkconvexdecomposition.html

実行例のreStructuredText

Calibrates a camera attached on a robot by moving it around a pattern.

```
.. examplepre-block:: calibrationviews
```

Description

The pattern is attached to the robot gripper and robot uses moves it to gather data.
Uses :mod:`.visibilitymodel` to determine which robot configurations make the pattern fully visible inside the camera view.

It is also possible to calibrate an environment camera with this exapmle using:

```
.. code-block:: bash
```

```
openrave.py --example calibrationviews --scene=data/pal0calib_envcamera.env.xml --  
sensorrobot=ceilingcamera
```

```
.. image:: ../../images/examples/calibrationviews_envcamera.jpg  
   :width: 640
```

Calibration

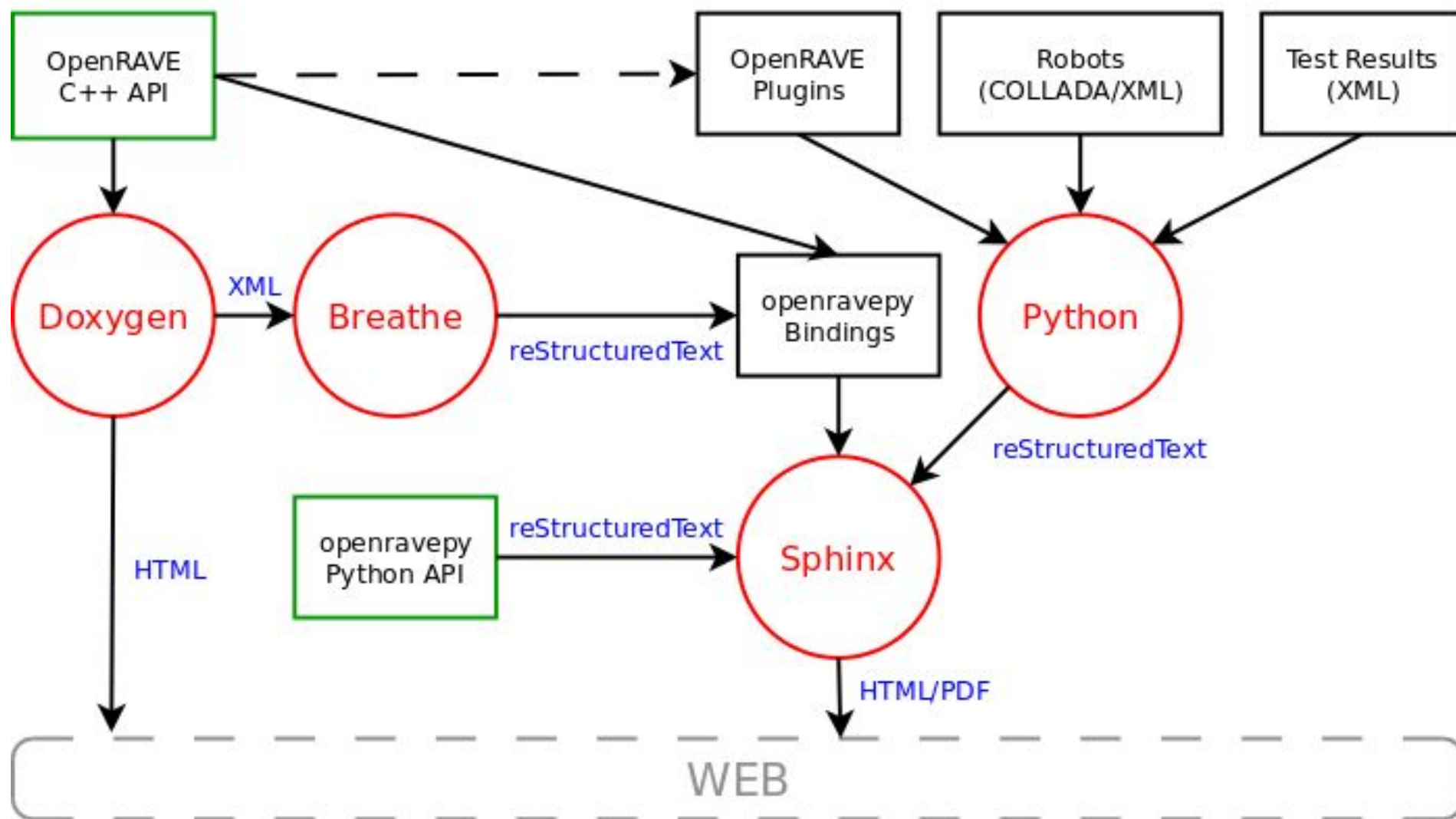
Although this example does not contain calibration code, the frames of reference are the following:

```
.. image:: ../../images/examples/calibrationviews_frames.jpg  
   :width: 640
```

****T_pattern^world**** and ****T_camera^link**** are unknown, while ****T_pattern^camera**** and ****T_link^world**** are known.

```
.. examplepost-block:: calibrationviews
```


OpenRAVE ドキュメント構造



ドキュメントシステム立ち上げのお勧め

- reStructuredTextで本も論文も書く
- コード挿入法で
 - コアのAPIとチュートリアルは
 - 本とシステム論文の出力
- Wiki法で
 - 他のシステムとの連携
 - 第三者のプロジェクト事例
 - ニュース

例 : OpenRAVE <http://openrave.org>

リリースシステム

リリースシステム概要

- ユーザにソースからビルドすると問題が起こる
- リリースパッケージの理想
 - 依存関係の解決
 - コンポーネント化
 - ユーザによって必要なものが異なる
 - 一つのコマンドで作成とアップロードを行う
 - ターゲットOSに対応する
 - ビルドシステムでインストールの設定を行える
- Ubuntu, Windows, RPMパッケージの作成
 - CMake

Debianパッケージ：Ubuntu用

<https://wiki.ubuntu.com/PackagingGuide/Complete>

- Launchpadビルドファームの利用
 - ソースコードのSSH転送で自動的にパッケージがコンパイルされ、世界に使用出来るようになります

```
sudo add-apt-repository ppa:openrave/release  
sudo apt-get update  
sudo apt-get install openrave
```

- Debianソースパッケージ
- debianフォルダーで設定を行う。主なファイル
 - control → パッケージの依存関係・一般情報
 - ビルドの依存関係
 - rules → ビルドのプロセス
 - cmakeの実行
 - dpkg-*プログラムでシンボル・依存管理

Windowsパッケージ

- Nullsoft Scriptable Install System
 - <http://nsis.sourceforge.net/>
- Windows Registryの登録・調査
- 依存プログラムをネットからダウンロード
- 環境変数の設定

```
outFile "myinstaller.exe"
# インストール先
InstallDir "$PROGRAMFILES\\MyProgram"

# インストールのコンポーネント
section
    setOutPath $INSTDIR
    file test.txt
    writeUninstaller $INSTDIR\\uninstaller.exe
sectionEnd

# アンインストール設定
section "Uninstall"
delete $INSTDIR\\uninstaller.exe
delete $INSTDIR\\test.txt
sectionEnd
```

ROSパッケージ

<http://www.ros.org/wiki/release/Setup>

- ROSの依存関係の管理が違う
 - 機能単位はROSパッケージ
 - インストール単位はROSスタック
- WillowGarageのサーバーへリリースする

`roslaunch release create.py stack_name stack_version distro_name`

- ビルドファーム
 - <http://build.willowgarage.com/>
- Ubuntuパッケージが出来上がり、ROSの正式なレポジトリに入る
- 注意：Ubuntu/Launchpadに収束しつつある

CMake/CPackでパッケージ作成

- CPackを使用し、OS対応の作成が出来る
 - `cpack -G NSIS`
 - `cpack -G DEB`
 - `cpack -G TGZ`
- CMakeLists.txt
 - `set(CPACK_XXX)`で設定を行う
 - コンポーネント化
 - `install(FILES myfile DESTINATION bin COMPONENT base)`
 - 依存関係
 - `set(CPACK_DEBIAN_PACKAGE_DEPENDS libboost-dev)`

CMakeからDebianパッケージの生成

- DebSourcePPA.cmakeを使用する
 - <https://openrave.svn.sourceforge.net/svnroot/openrave/trunk/modules-cmake/DebSourcePPA.cmake>

```
# CMake settings for Debian package installation
set(CPACK_COMPONENTS_ALL fitting-base fitting-devel)
install(TARGETS fitting DESTINATION lib COMPONENT fitting-base)
install(TARGETS fitting_node DESTINATION bin COMPONENT fitting-base)
install(FILES includes/fitting.h DESTINATION include/opencv_fitting COMPONENT fitting-devel)

set(CPACK_DEBIAN_PACKAGE_NAME opencv_fitting)
set(CPACK_DEBIAN_DISTRIBUTION_RELEASES karmic lucid maverick natty)
set(CPACK_PACKAGE_DESCRIPTION_SUMMARY "my opencv fitting package")
set(CPACK_PACKAGE_VERSION "0.1")
set(CPACK_PACKAGE_INSTALL_DIRECTORY "opencv_fitting")
set(DPUT_HOST "ppa:user/package")

set(CPACK_DEBIAN_DISTRIBUTION_NAME ubuntu)
set(CPACK_DEBIAN_BUILD_DEPENDS_UBUNTU debhelper cmake
                                         ros-diamondback-common-msgs
                                         ros-diamondback-vision-opencv)
set(CPACK_DEBIAN_PACKAGE_DEPENDS ${CPACK_COMPONENTS_ALL})
set(CPACK_DEBIAN_PACKAGE_PRIORITY optional)
set(CPACK_DEBIAN_PACKAGE_SECTION devel)
set(CPACK_DEBIAN_PACKAGE_SOURCE_COPY svn export --force)

set(CMAKE_MODULE_PATH "${CMAKE_CURRENT_SOURCE_DIR}/cmake-modules")
include(CPack)
include(DebSourcePPA)
```

リリースシステム立ち上げのお勧め

- CMakeで純粋なUbuntu/Windowsパッケージ作成
- ROSを使用しているシステム
 - コアの部分：ROSに依存しないのがベスト
 - 正式リリースし
 - 拡張機能：ROSとの連携
 - ROSスタックとしてWillowGarageにリリース
- 頻繁なリリース
 - テストシステムの速い段階の立ち上げが必須

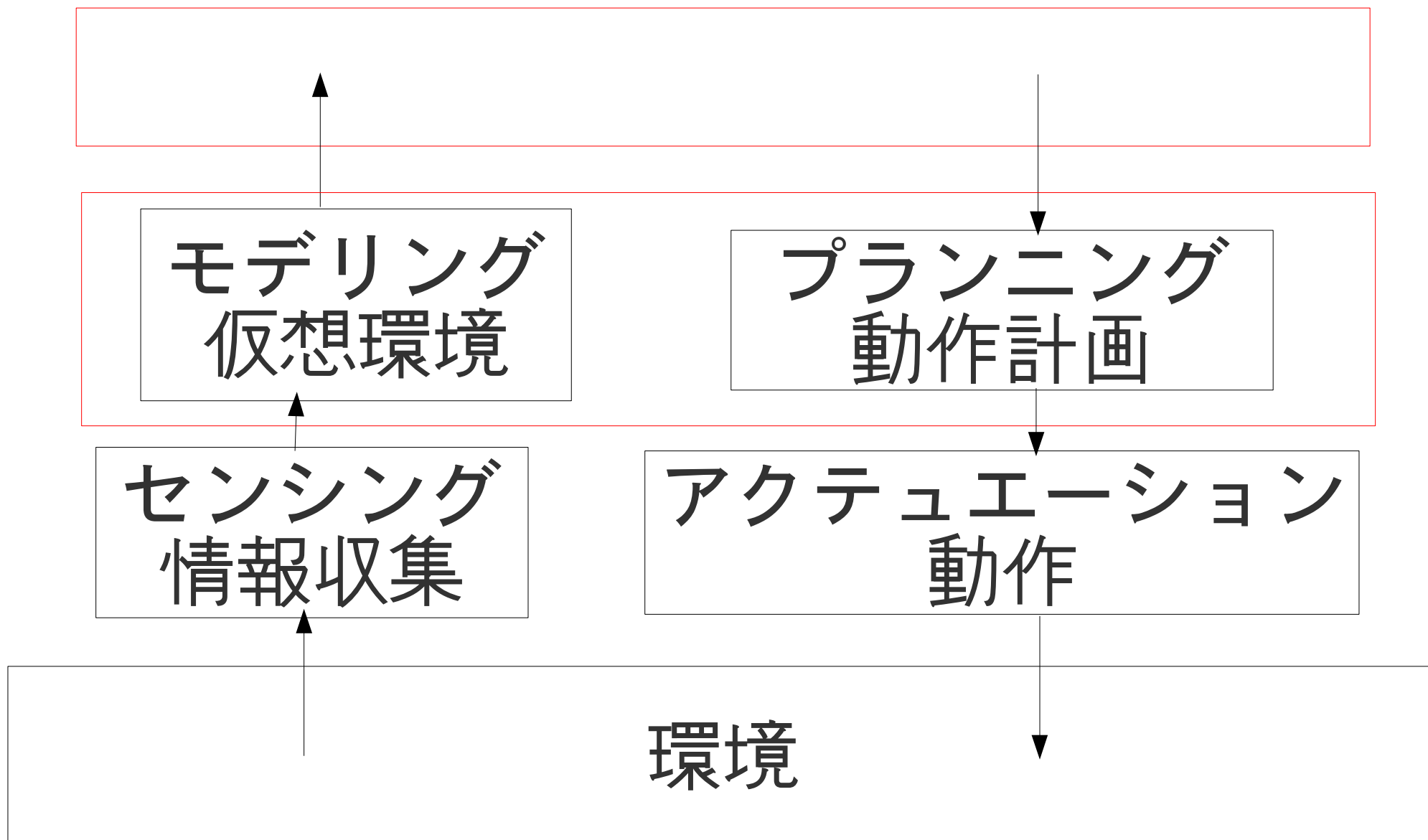
開発の管理

- sourceforge, googlecode, launchpad
- オープンなソース管理ツール
 - subversion, git, mercurial, bazaar
- オープンなプロジェクト管理ツール
 - trac, redmine

エージェントシステムの実現化

ロボットシステム

エージェントシステムの基本像



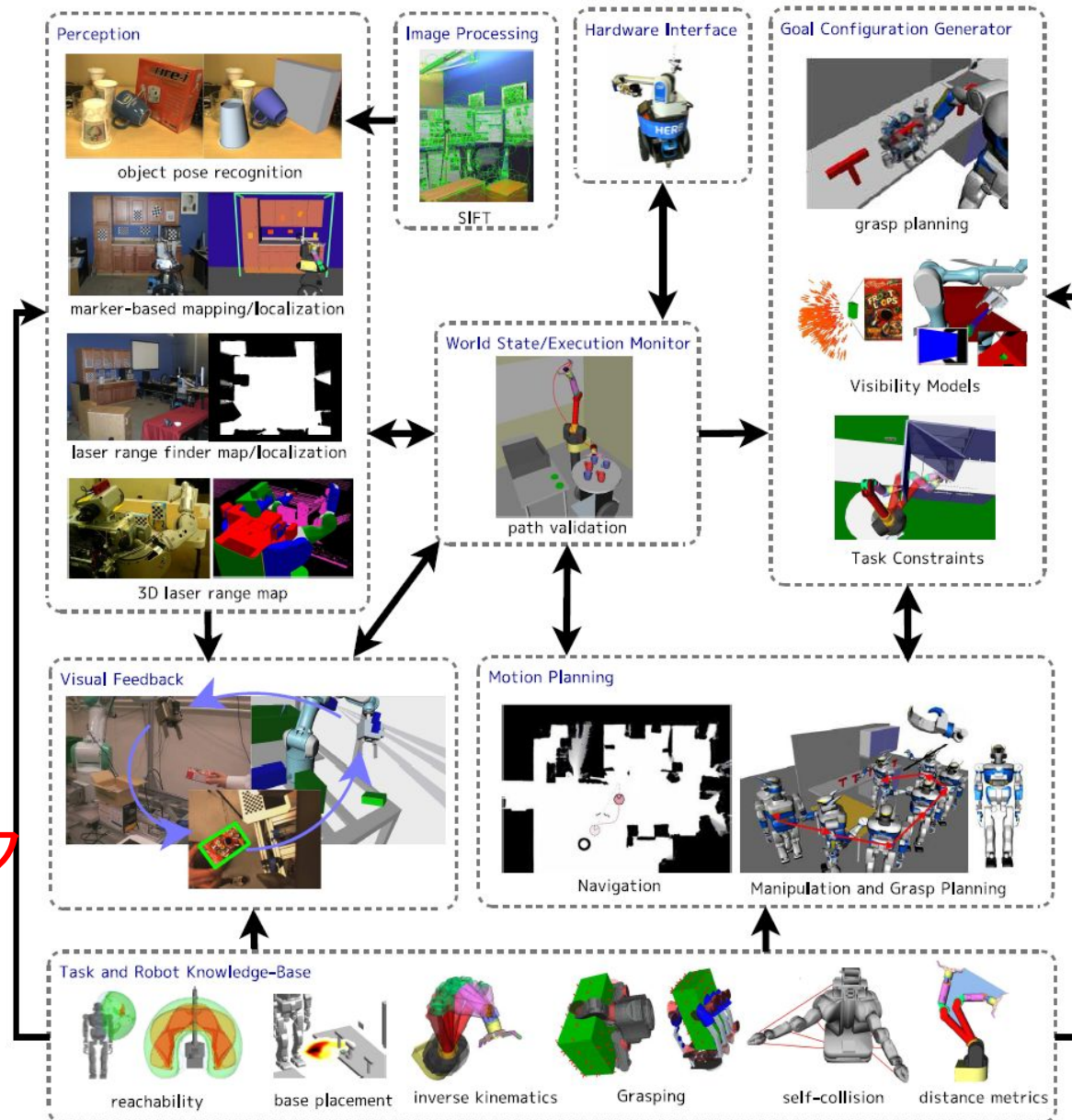
ロボットシステムの基本像

認識：
対象物体
障害物

目標状態
生成

動作計画

知識ベース



動作計画アルゴリズム

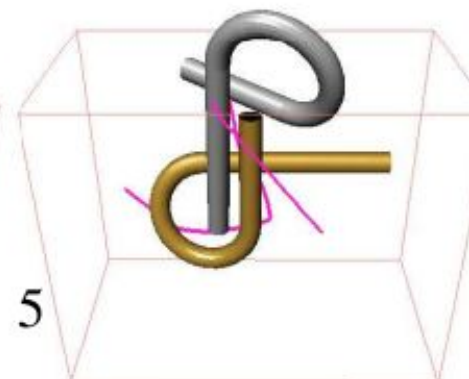
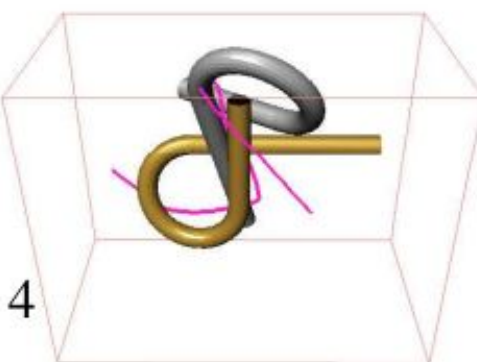
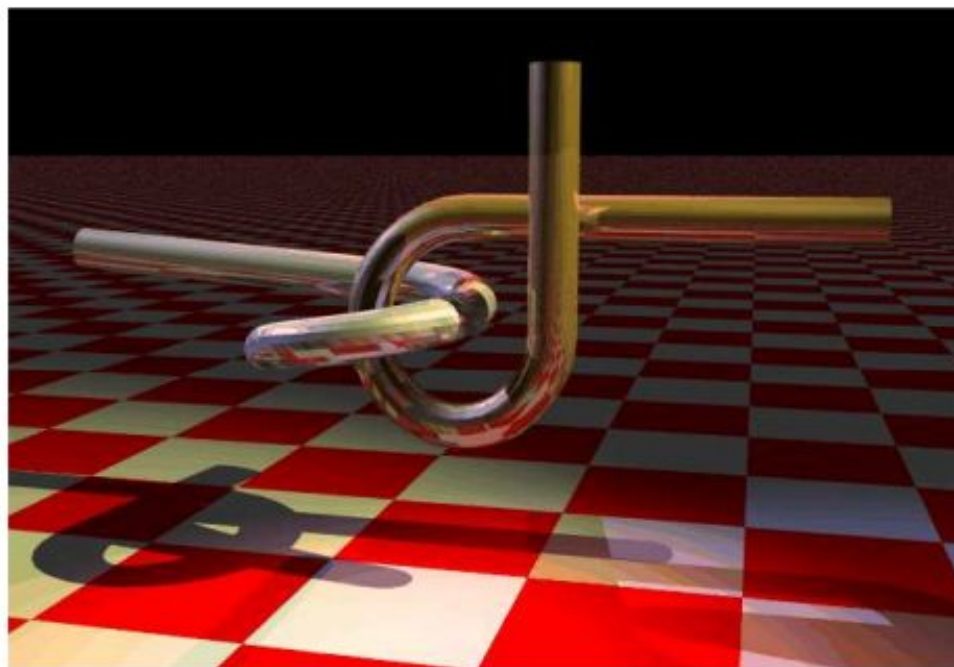
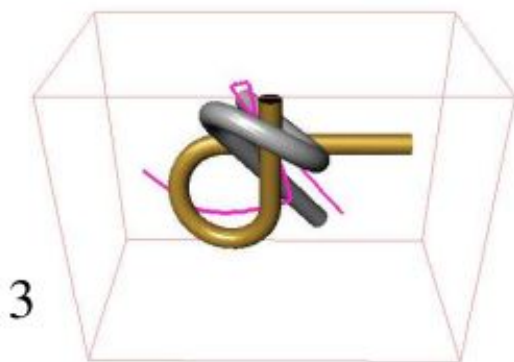
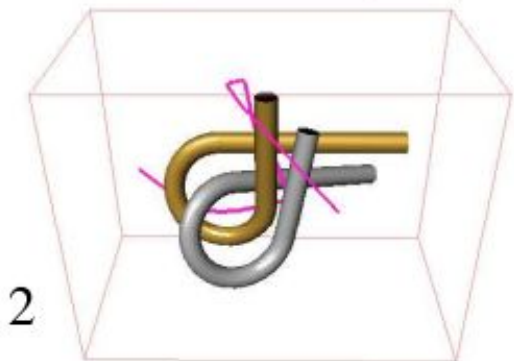
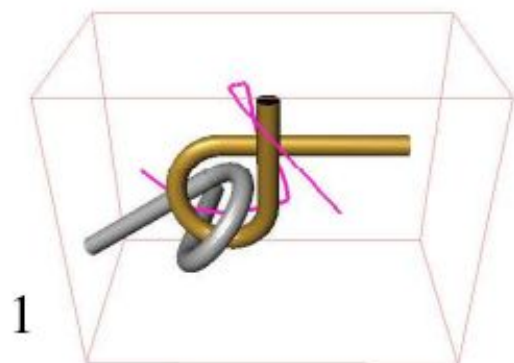
images:

Steven LaValle. Planning Algorithms. Cambridge University, 2006

動作計画は？

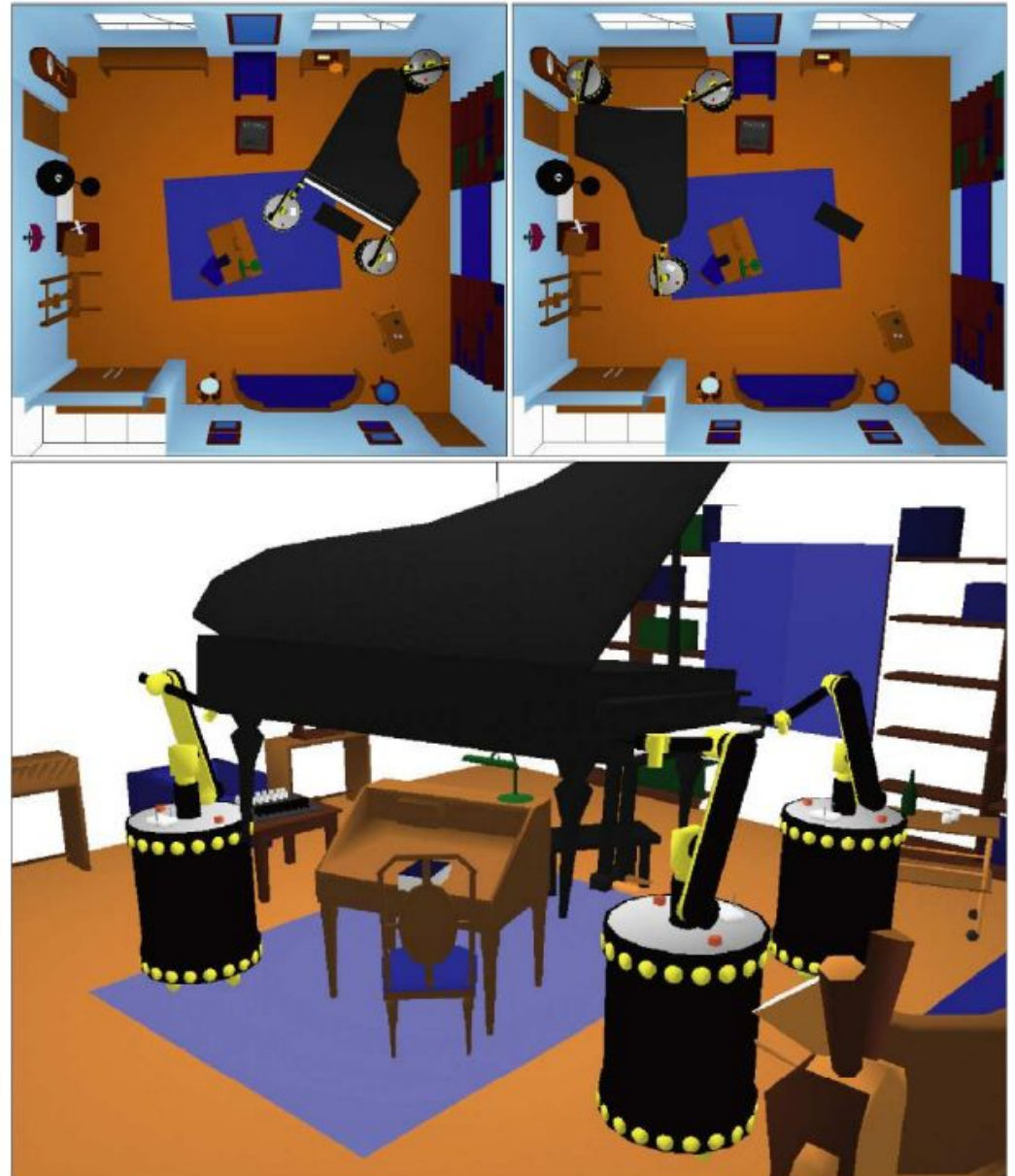
- 目的を果たすために動作単位で計画する
- 動作単位
 - 関節・モーター角度
 - 速度
 - 力応用

衝突せずに引き離す経路



物運び

- ロボットによって運ばれる物
 - ロボットの制約条件
 - 3D障害物
- 状態
 - 位置姿勢
 - 関節の値

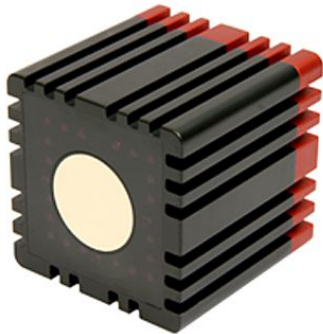


Maxon Motor



10万円以上

Swiss Ranger SR4000



～50万円

製造コスト

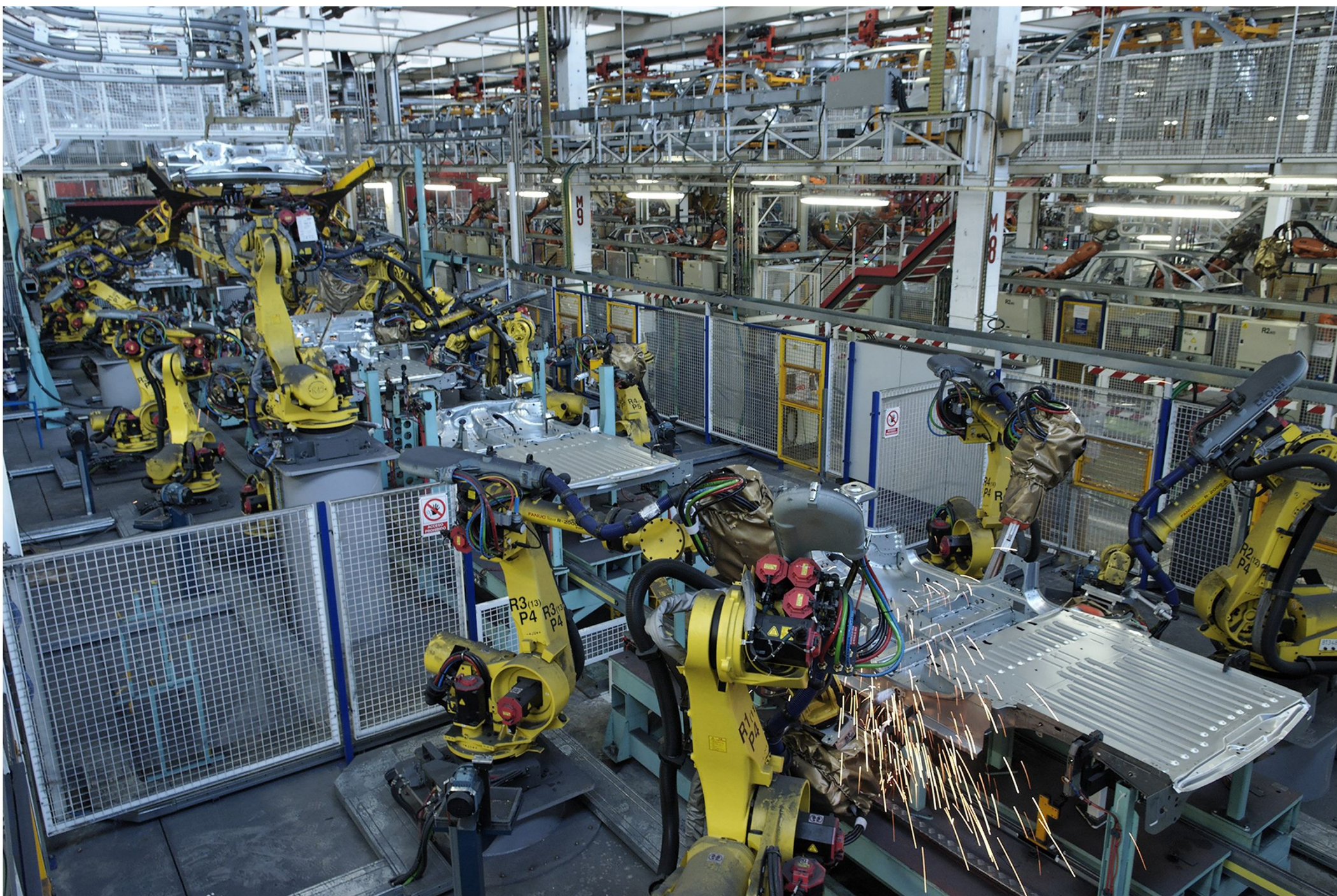
量産化の
ギャップ

試行錯誤
職人の技
検証テスト



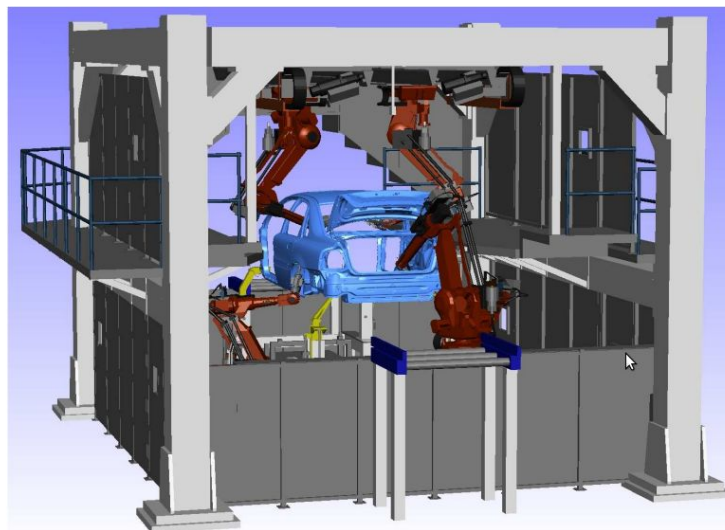
50万円以下

動作計画の現実：1台～50万円以下



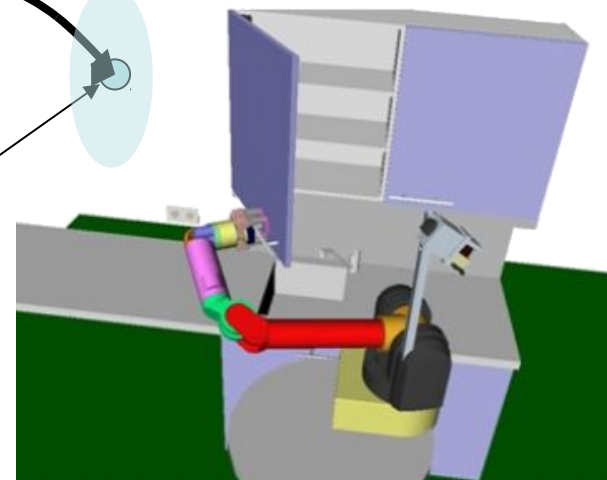
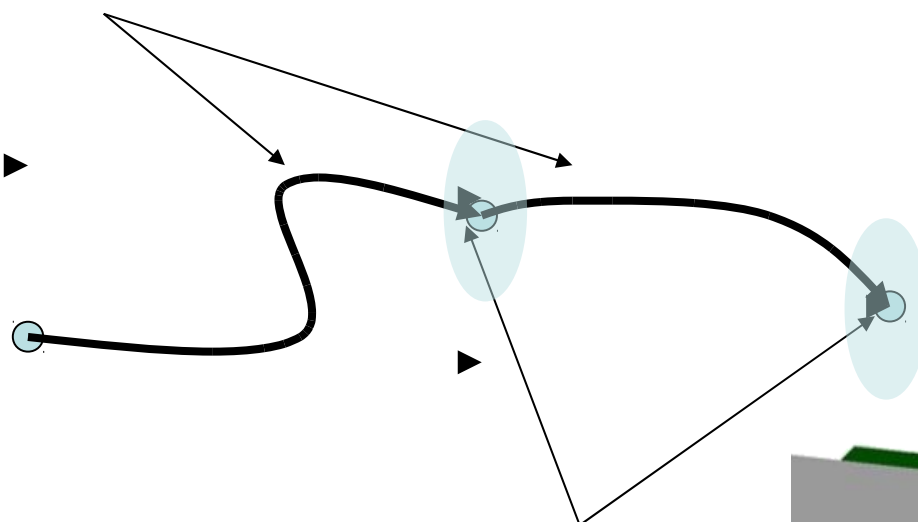
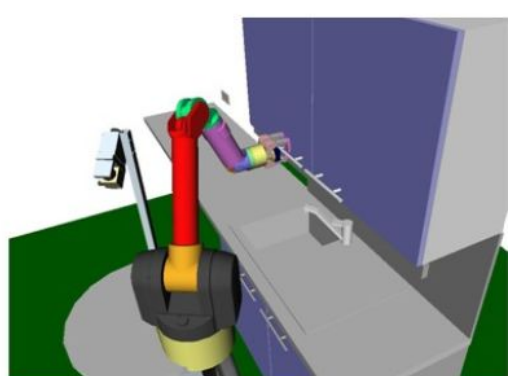
産業用ロボット

- 動作計画
 - 切削
 - 溶接点
 - 組み立て
 - 検査
- 設計



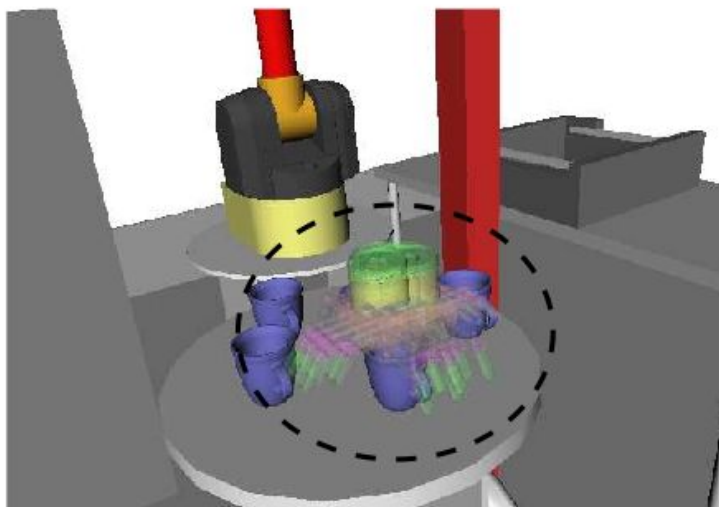
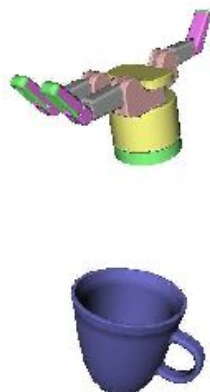
計画の二つの段階

動作経路

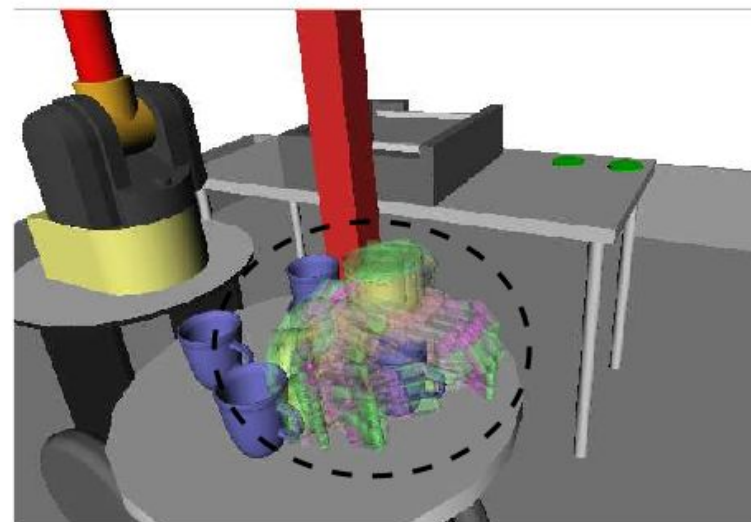


目標
- 明快
- 暗黙

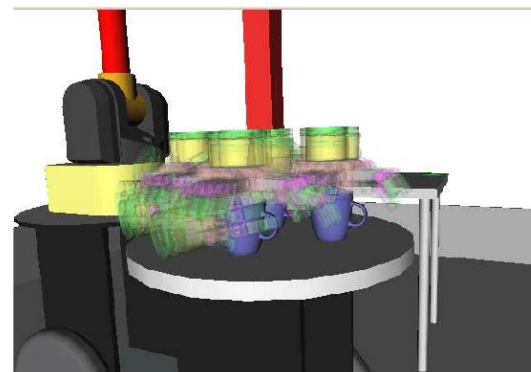
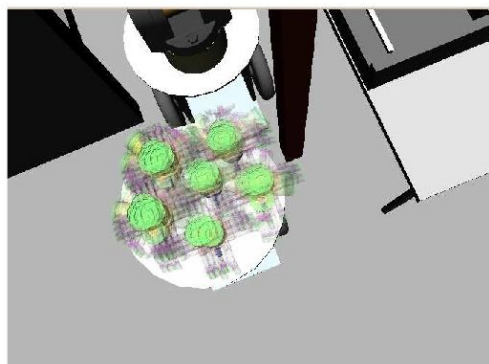
明快な目標：把持



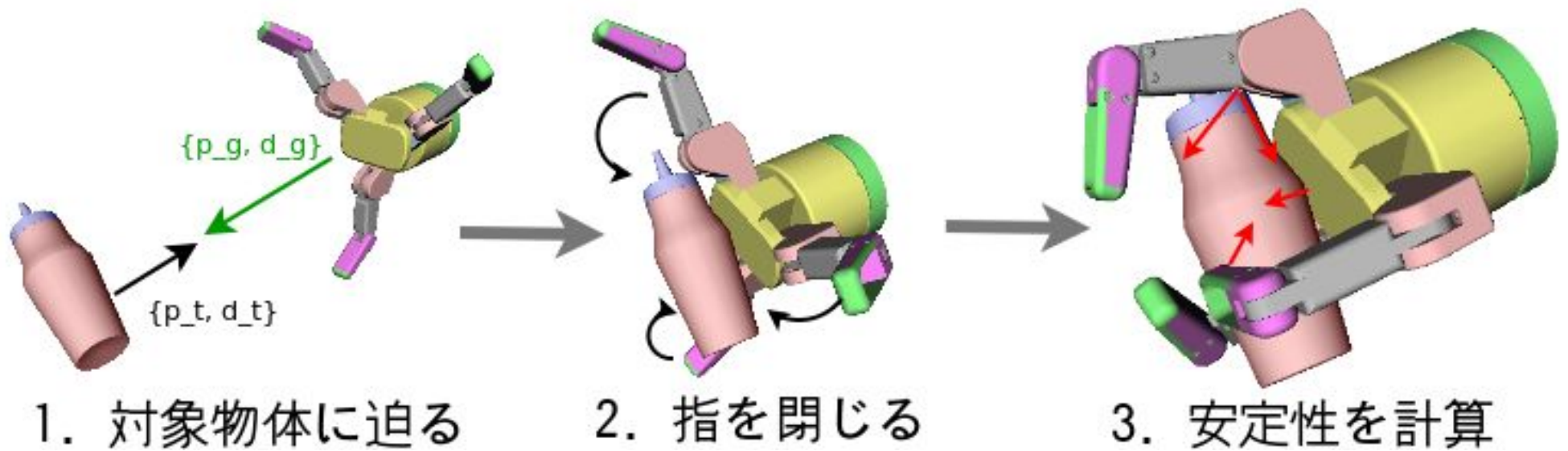
Reachable (has IK)



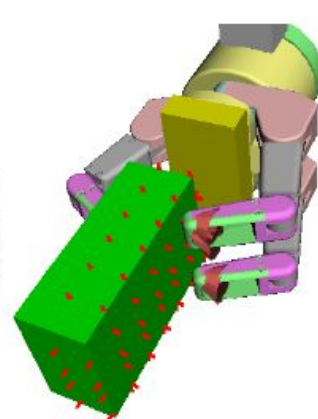
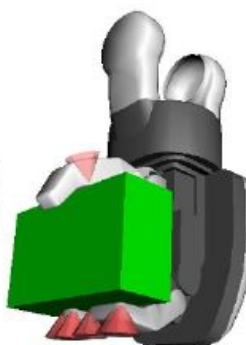
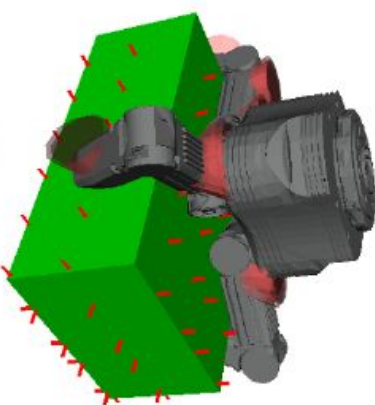
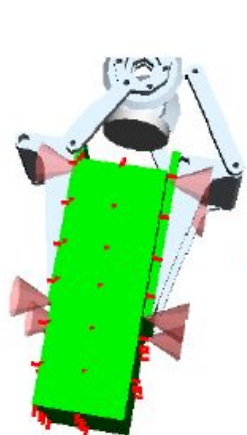
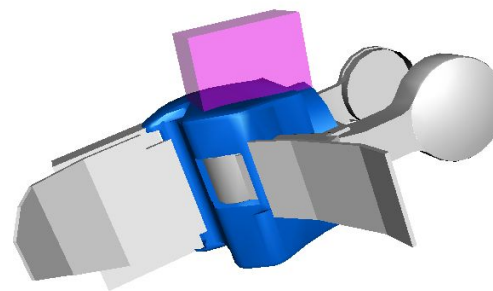
Unreachable



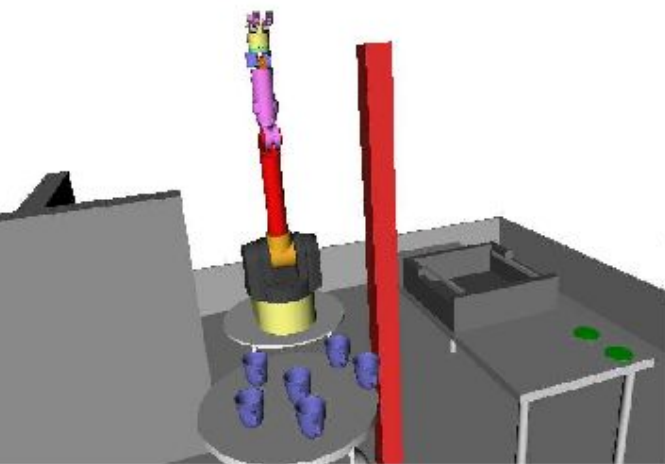
安定な把持



把持セット

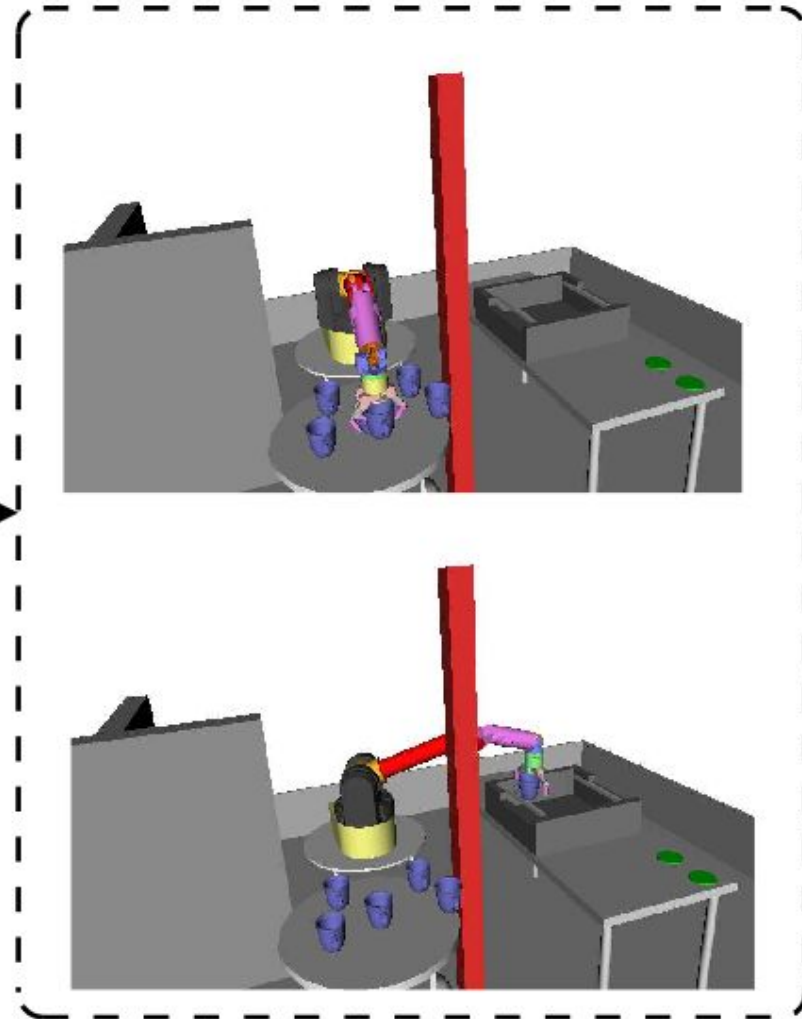


目標の選択：初期値と目的地の考慮

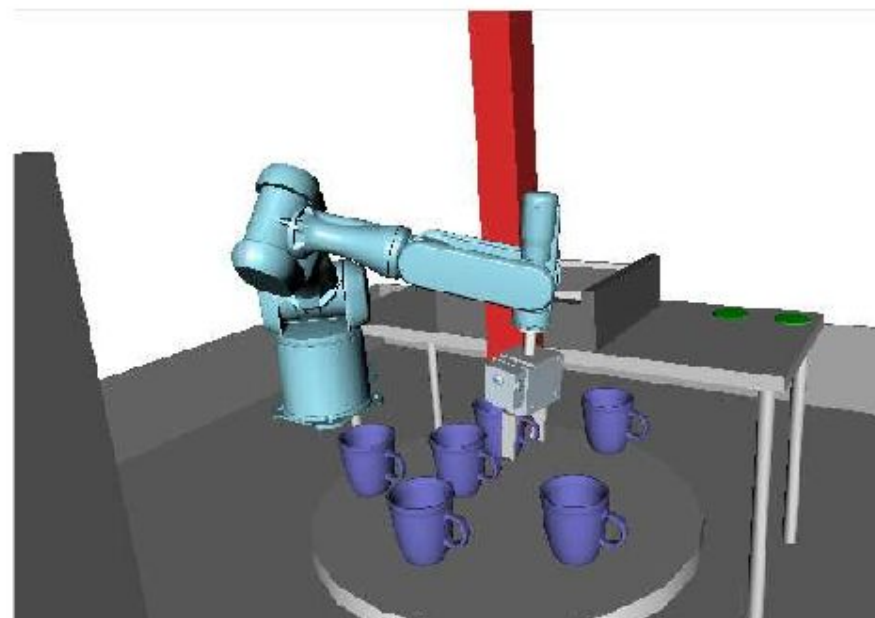
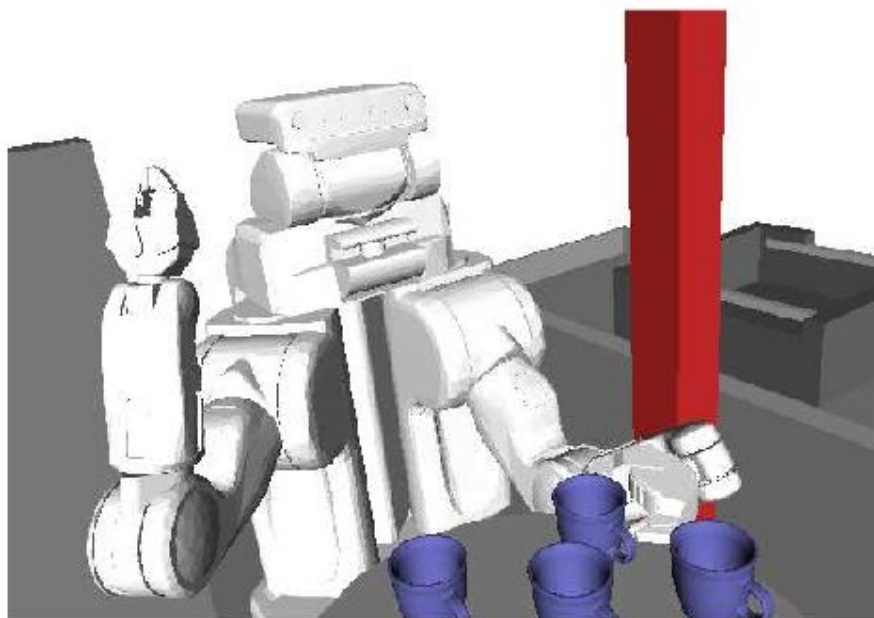


initial scene

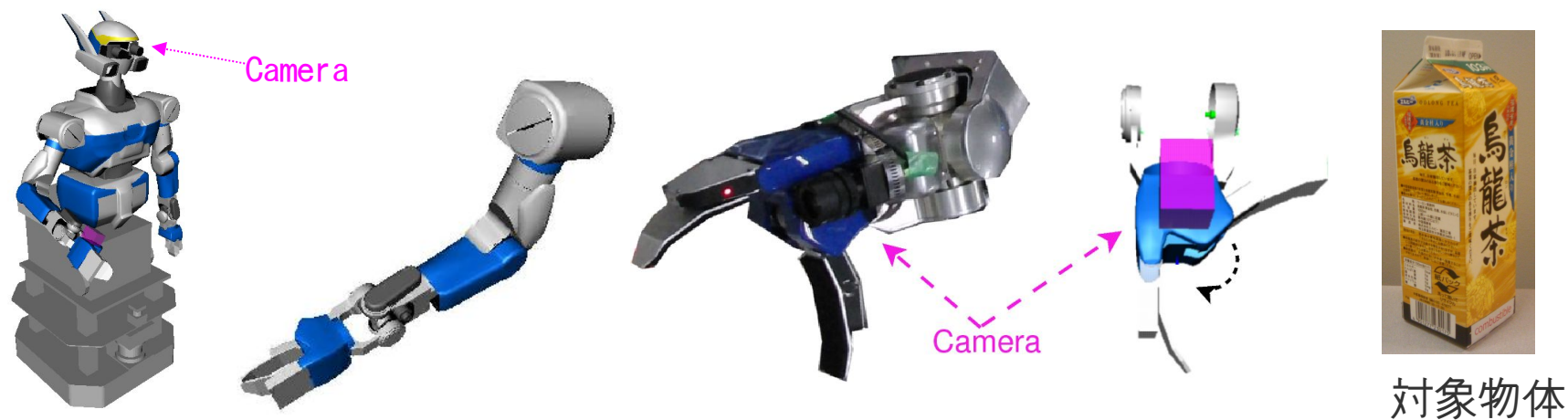
Consider Both Grasp
and Release Goals



把持計画



移動マニピュレーション例：記述

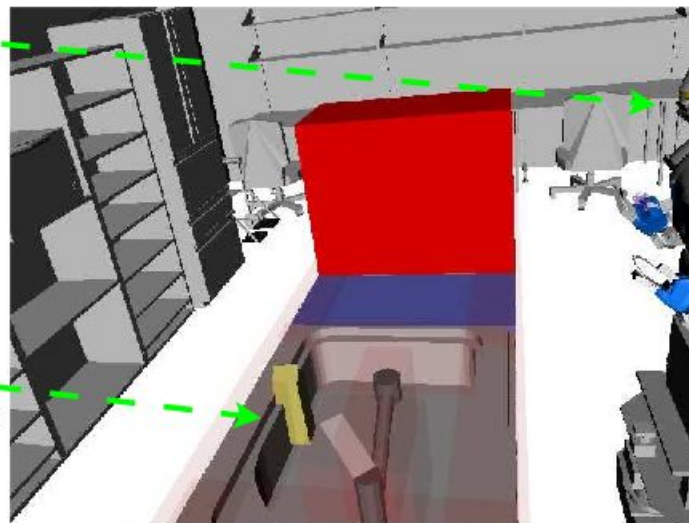


Initial Real Scene

Head Camera

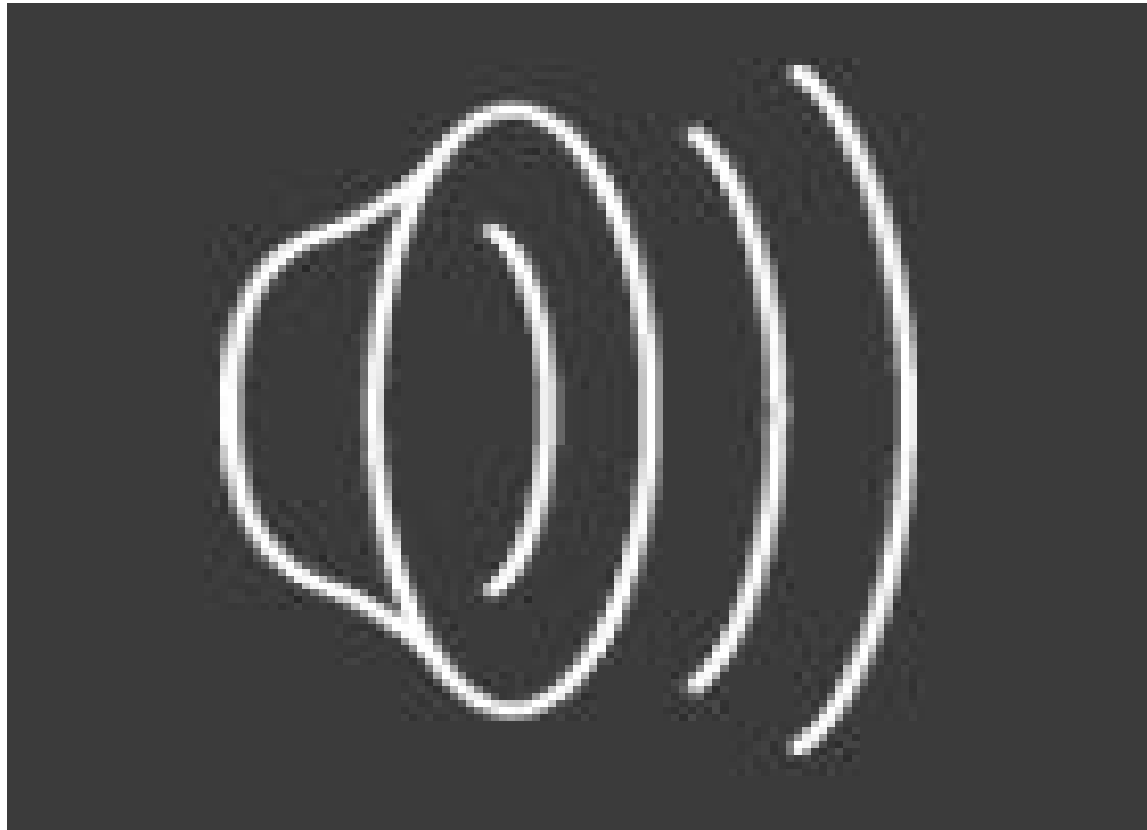


Half of Object is Colliding with Sink

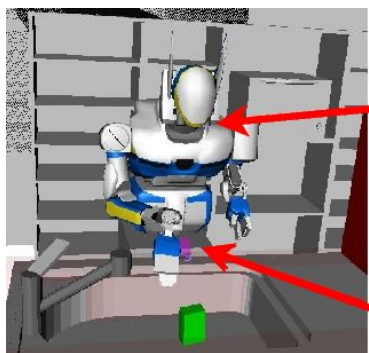


Initial Virtual Scene

移動マニピュレーション：実行



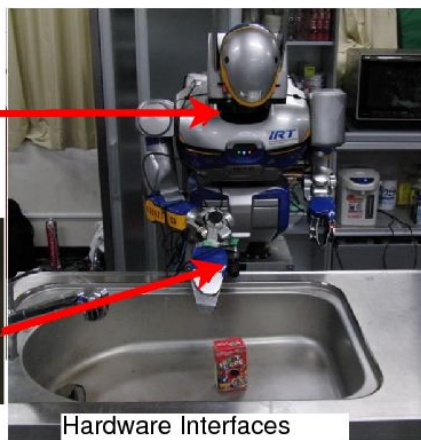
移動マニピュレーション：要素技術



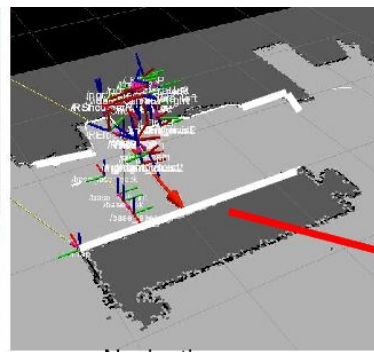
Virtual Environment



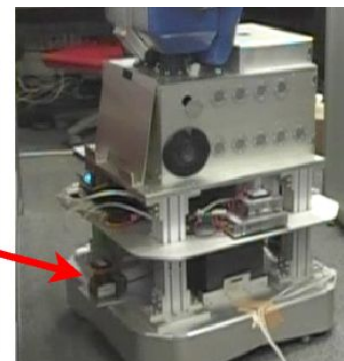
Object Recognition



Hardware Interfaces

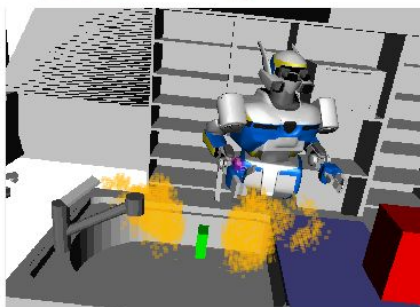
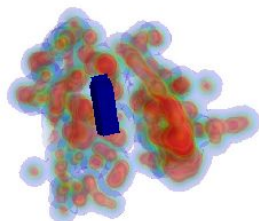


Navigation

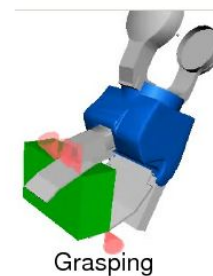
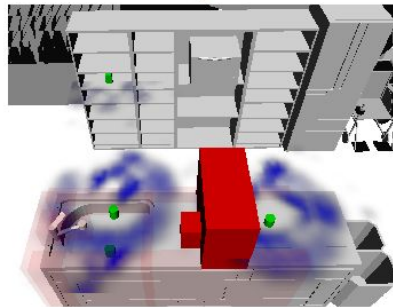
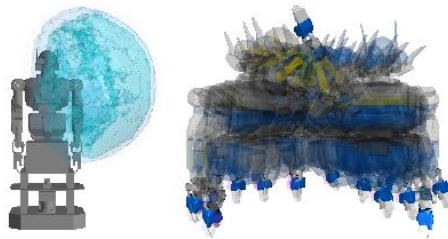


Laser-based
Localization

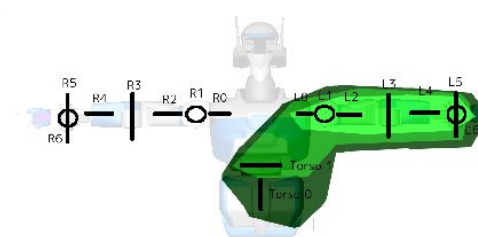
Visibility



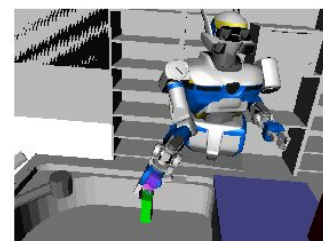
Reachability



Grasping



Kinematic Analysis



Manipulation Planning



Collision Safety

次回

- 動作計画のアルゴリズム
- ロボット動作に必要な要素
- ツール
 - OpenRAVEの使用

第3宿題

- 締切り：22日23:59時
- テスト：半分の点数
- Debianパッケージ部分の更新
- 授業のビデオ録画の解像度公開？