

激光SLAM的发展和应用



主讲人 曾书格

成都越凡创新技术负责人
597457483@qq.com





激光SLAM简介



1、SLAM的定义与分类



2、SLAM的框架



3、激光SLAM



4、基本数学基础



激光SLAM简介



1、SLAM的定义与分类



2、SLAM的框架



3、激光SLAM



4、基本数学基础



SLAM的定义



SLAM的定义

- Localization: 在给定地图的情况下, 估计机器人的位姿。 **移动机器人导航中最重要, 也最难**
- Mapping: 在给定机器人位姿的情况下, 估计环境地图。 **可以不实时**
- SLAM: **同时**估计机器人的位姿和环境地图。 **移动机器人中最重要的内容**



SLAM解决的问题

- 机器人在环境中的位姿
- 导航过程中需要的环境地图。



SLAM的分类

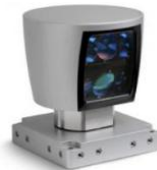


基于传感器的分类

类型	适用场景	特点
二维激光SLAM	室内（可解决95%的问题）	成本低
三维激光SLAM	室外、测绘	成本高 信息量较大
视觉SLAM	室内室外通用	信息量丰富
声纳SLAM	水下，绘制海图	



二维激光
SLAM



三维激光
SLAM



视觉
SLAM



声纳
SLAM

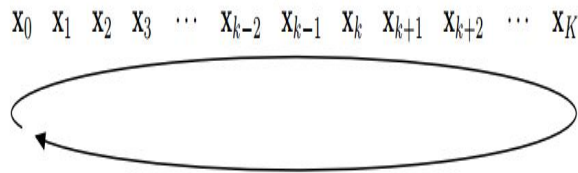


SLAM的分类

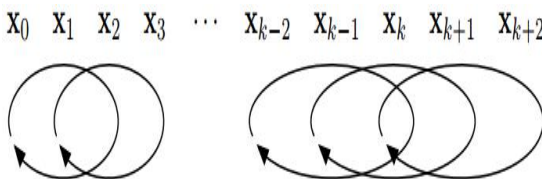


基于后端的分类

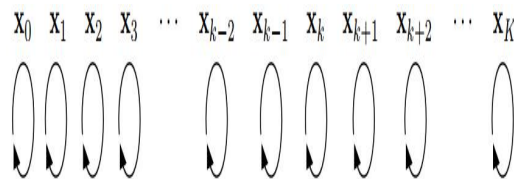
类型	特点
图优化方法(Graph-based)	估计全部位姿(最通用)
滑动窗口方法(sliding-window)	估计固定数量的位姿(VIO,VO)
滤波器方法(filter-based)	估计当前位姿(Pose-Fusion)



图优化方法



滑动窗口方法



滤波器方法



激光SLAM简介



1、SLAM的定义与分类



2、SLAM的框架



3、激光SLAM



4、基本数学基础



Graph-based SLAM的框架



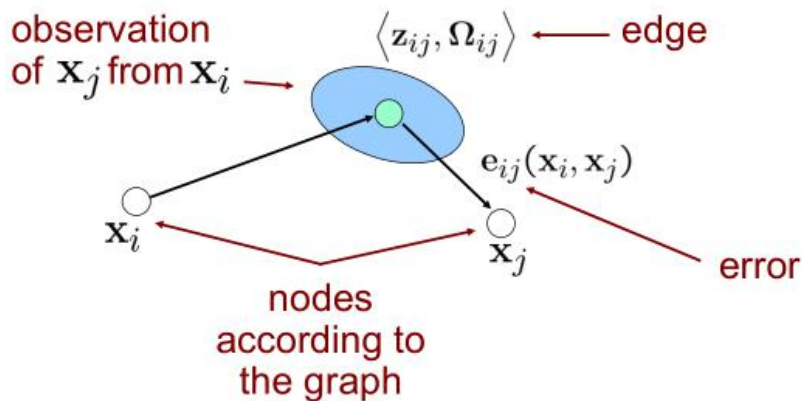
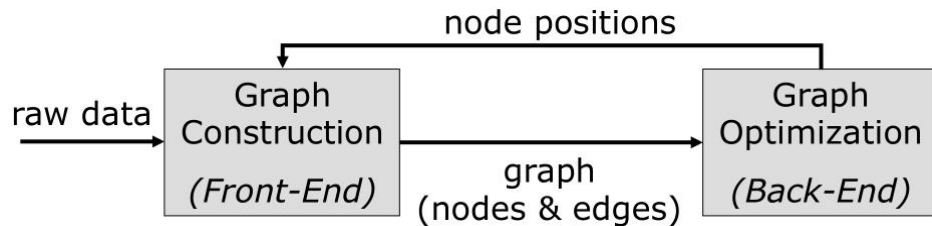
Graph-based SLAM

- 前端匹配(局部匹配、帧间匹配)
- 回环检测
- 后端优化



图的结构

- Graph: 表示SLAM的过程
- Node: 机器人的位姿
- Edge: 节点之间的空间约束关系

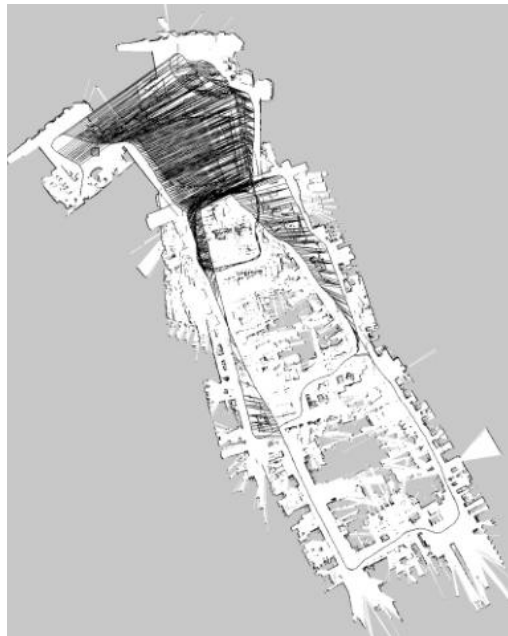




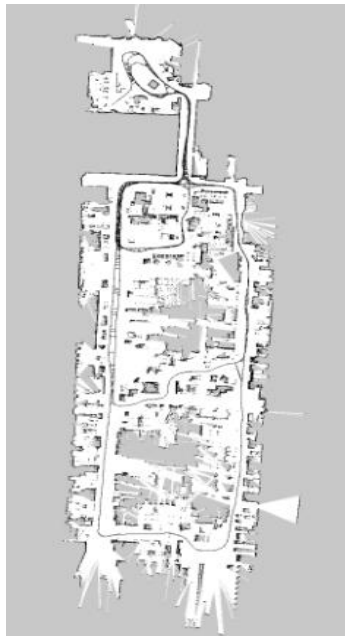
Graph-based效果



图优化前



图优化后





激光SLAM的pipeline



pipeline

- 1. 数据处理(激光雷达去畸变、里程计标定)
- 2. 激光帧间匹配(计算两帧激光之间的相对位姿)
- 3. 激光回环检测(识别回到访问过的环境)
- 4. 后端优化(Pose-Graph, 非线性最小二乘优化)





数据处理--非常重要

1. 里程计标定

- 机械标称值不代表实际值，实际误差可能较大
- 里程计的精度对于机器人定位和建图至关重要

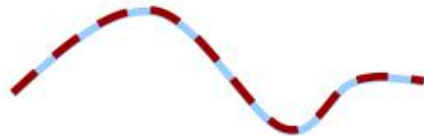
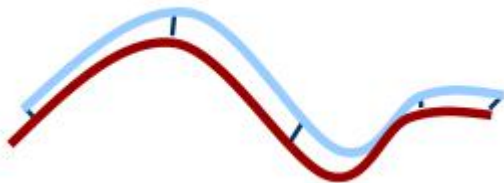
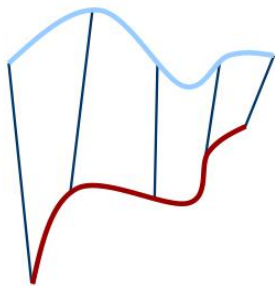
2. 激光雷达运动畸变去除

- 一帧激光数据的采集需要时间
- 运动畸变会让数据严重失真，影响匹配精度



帧间匹配算法--核心部分

- ICP(Iterative Closest Point)
- PI-ICP(Point-to-Line Iterative Closest Point)
- NICP(Normal Iterative Closest Point)
- CSM(Correlation Scan Match)
- NDT(Normal Distance Transform)
- Optimization-Based
- Feature-Based





回环检测

方法	特点
Scan-to-Scan	计算量最小，容易产生歧义
Scan-to-Map	计算量中等，中等歧义
Map-to-Map	计算量最大，基本不产生歧义



后端优化

- 高斯牛顿方法
- LM方法



激光SLAM简介



1、SLAM的定义与分类



2、SLAM的框架



3、**激光SLAM**



4、基本数学基础



2D激光SLAM



1、2D激光SLAM的介绍



2、2D激光SLAM的发展



3、2D激光SLAM的应用



2D激光SLAM的介绍



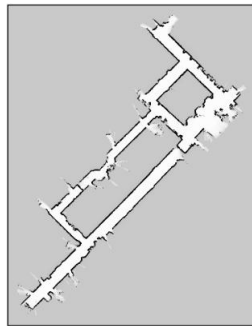
2D激光SLAM的输入

- IMU数据
- 里程计数据
- 2D激光雷达数据



2D激光SLAM的输出

- 覆盖栅格地图
- 机器人的轨迹 or PoseGraph





2D激光SLAM的介绍



2D激光SLAM的帧间匹配方法

方法	特点
PL-ICP(Point-to-Line ICP)	点到线的距离，更符合室内结构化场景，依赖初始解
CSM(Correlation Scan Match)	暴力搜索，能找到最优解
Optimization-Based	依赖于地图的梯度，可以轻易的引入额外约束



2D激光SLAM的回环检测方法

- Scan-to-Map
- Map-to-Map
- Branch and Bound & Lazy Decision
- State of Art: CSM+梯度优化



2D激光SLAM的发展



Filter-based

方法	特点
EKF-SLAM(90年代)	随着环境的增大，状态量急剧增大
FastSLAM(02~03)	粒子滤波，每一个粒子表示一个地图
Gmapping(07)	FastSLAM的升级版本
Optimal RBPF(10)	Gmapping的基础上进一步优化



Graph-based

方法	特点
Karto-SLAM(10)	首个开源基于优化的2D激光SLAM，很经典
Cartographer(16)	与Karto-SLAM原理类似，更完整



2D激光SLAM的应用



数据的预处理---非常重要!!!

- 轮式里程计的标定
- 激光雷达运动畸变去除
- 不同系统之间的时间同步



实际环境中的问题

- 1. 动态物体
- 2. 环境变化
- 3. 几何结构相似环境
- 4. 建图的操作复杂
- 5. 全局定位
- 6. 地面材质的变化
- 7. 地面凹凸不平
- 8. 机器人载重的改变



2D激光SLAM的趋势—与视觉融合



视觉提供的信息

- 高精度的里程信息
- 信息量丰富的视觉地图



融合解决的问题

- 动态物体
- 环境变化
- 几何结构相似环境
- 建图的操作复杂
- 全局定位
- 地面材质的变化
- 地面凹凸不平
- 机器人载重的改变



3D激光SLAM



1、3D激光SLAM的介绍



2、3D激光SLAM的发展



3、3D激光SLAM的应用

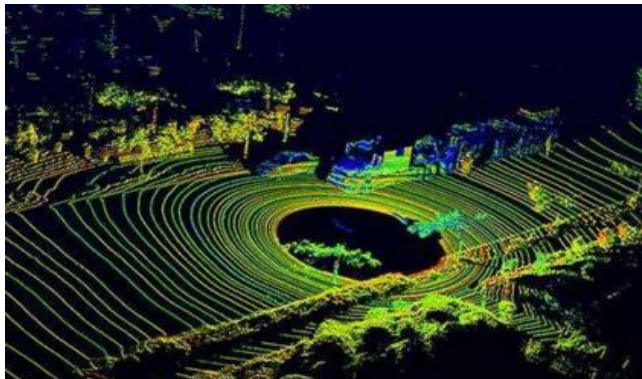


3D激光SLAM的介绍



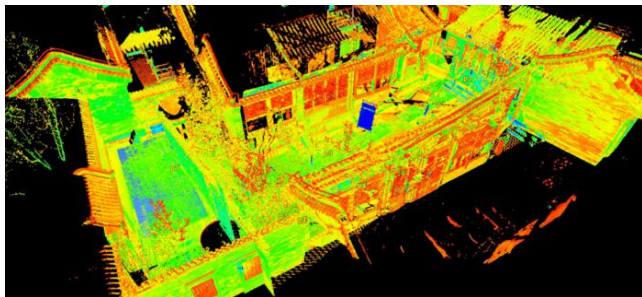
3D激光SLAM的输入

- IMU数据
- 里程计数据
- 3D激光雷达数据



3D激光SLAM的输出

- 3D点云地图
- 机器人的轨迹 or PoseGraph





3D激光SLAM的介绍



3D激光SLAM的帧间匹配方法

方法	特点
Point-to-Plane ICP	点到面的距离，类似于2D的点线
Plane-to-Plane ICP(GICP)	面到面的距离
NDT	划分网格，拟合高斯分布，速度快
NICP	在ICP的基础上，引入法向量信息，精度高。
IMLS-ICP	对点云进行局部曲面拟合
Feature-based Method	提取特征点和描述符进行匹配



3D激光SLAM的应用



数据的预处理

- 轮式里程计的标定
- 激光雷达运动畸变去除
- 不同系统之间的时间同步



与视觉融合

- 3D激光雷达为视觉特征提供深度信息
- 视觉辅助激光雷达进行运动畸变去除
- 视觉辅助回环检测
- 视觉提供精确里程信息



激光SLAM中的问题



1、退化环境(Degeneration Environment)



2、地图的动态更新(Map Update)



3、全局定位(Global Localization)



4、动态环境定位(Dynamic Localization)



激光SLAM简介



1、SLAM的定义与分类



2、SLAM的框架



3、激光SLAM



4、**基本数学基础**



数学基础之位姿表示和转换矩阵



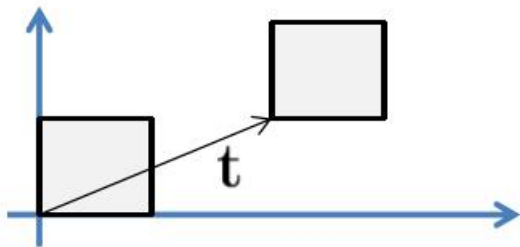
位姿表示

- 机器人B在坐标系O中的坐标:

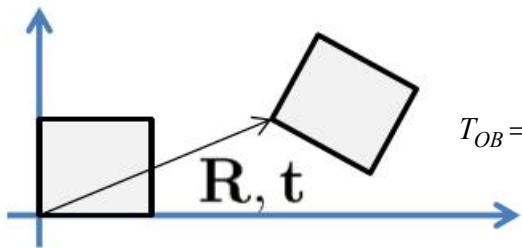
$$(x, y, \theta)$$

- 坐标系B到坐标O的转换矩阵:

$$T_{OB} = \begin{bmatrix} \cos(\theta) & -\sin(\theta) & x \\ \sin(\theta) & \cos(\theta) & y \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} R & t \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$



$$T_{OB} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & x \\ 0 & 1 & y \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



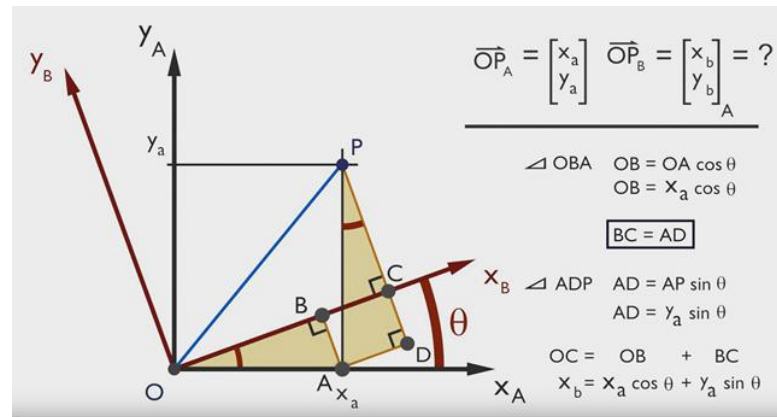
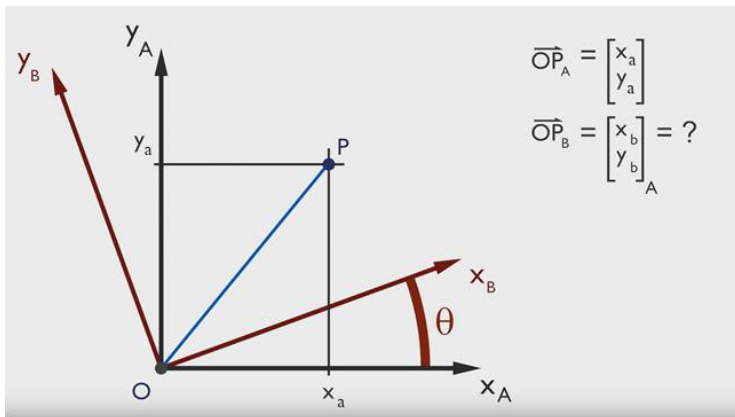
$$T_{OB} = \begin{bmatrix} \cos(\theta) & -\sin(\theta) & x \\ \sin(\theta) & \cos(\theta) & y \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} R & t \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$



数学基础之位姿表示和转换矩阵



旋转矩阵的推导



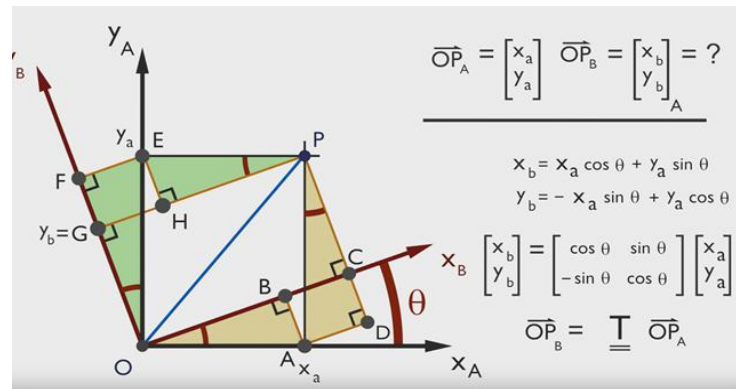
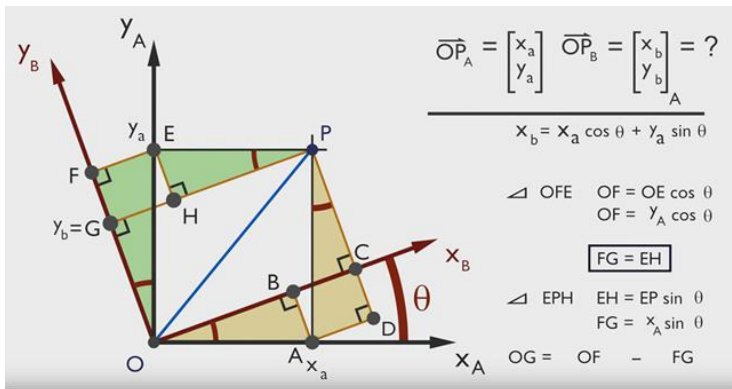
<https://www.youtube.com/watch?v=8XRvpDhTJpw>



数学基础之位姿表示和转换矩阵



旋转矩阵的推导



<https://www.youtube.com/watch?v=8XRvpDhTJpw>



数学基础之位姿表示和转换矩阵



位姿表示

- 机器人B在坐标系O中的坐标:

$$(x, y, \theta)$$

- 坐标系B到坐标O的转换矩阵:

$$T_{OB} = \begin{bmatrix} \cos(\theta) & -\sin(\theta) & x \\ \sin(\theta) & \cos(\theta) & y \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} R & t \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

- 坐标系O到坐标B的转换矩阵:

$$T_{BO} = \begin{bmatrix} R^T & -R^T t \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} R^{-1} & -R^{-1}t \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

- 机器人A在坐标系O的坐标:

$$(x_A, y_A, \theta_A), \begin{bmatrix} \cos(\theta_A) & -\sin(\theta_A) & x_A \\ \sin(\theta_A) & \cos(\theta_A) & y_A \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

- 机器人B在坐标系O的坐标:

$$(x_B, y_B, \theta_B), \begin{bmatrix} \cos(\theta_B) & -\sin(\theta_B) & x_B \\ \sin(\theta_B) & \cos(\theta_B) & y_B \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

- 机器人A在机器人B中的坐标:

$$T_{BA} = T_{OB}^{-1} T_{OA}$$

$$(x, y, \theta) = (T_{BA}(0, 2), T_{BA}(1, 2), a \tan 2(T_{BA}(1, 0), T_{BA}(0, 0)))$$

<https://www.youtube.com/watch?v=8XRvpDhTJpw>



激光SLAM理论与实践在线课程

1. 激光SLAM公开课

- 激光SLAM的发展历史
- 激光SLAM的流程

2. 传感器数据处理I：里程计运动模型及标定

- 里程计模型--简化的线性模型
- 里程计模型--实际模型
- 里程计标定原理

3. 传感器数据处理II：激光雷达数学模型和运动畸变去除

- 激光雷达数学模型
- 运动畸变概念及影响
- 基于纯激光雷达的运动畸变去除
- 基于里程计辅助的运动畸变去除

4. 激光SLAM的前端配准方法一

- ICP匹配方法
- PL-ICP匹配方法
- NICP匹配方法
- IMLS-ICP匹配方法

5. 激光SLAM的前端配准方法二

- 基于高斯牛顿的优化方法
- NDT方法
- 相关方法和分支定界方法

6. 基于图优化的激光SLAM方法

- Pose Graph的概念
- 非线性最小二乘原理
- 非线性最小二乘求解SLAM
- 经典开源算法(cartographer)基本流程

7. 基于已知定位的建图

- 地图分类
- 基于占用概率的栅格地图构建
- 基于TSDF的栅格地图构建

8. 3D激光SLAM介绍

- 3D激光SLAM介绍
- ALOAM代码讲解



课程设置



作业

- 基于ROS系统, C++编程
- 实现关键函数
- 每一小节有对应的课后作业, 课程完结有一个把所有的模块连接起来的大作业



课程答疑

- 每周日晚上7点到10点固定答疑, 其他时间也可以在微信群中进行提问
- 在课程完毕之后, 会专门对每节课的作业进行讲解



作业



详细见作业说明



在线问答





结语

感谢各位聆听!

Thanks for Listening

