HERO

# Kurzfassung

HERO ist ein selbstentwickelter Roboterhund in der Lage sehbehinderten Personen beim Navigieren zu helfen.

Mit HERO haben wir uns das Zeil gesetzt Menschen zu helfen und sie bei alltäglichen Situationen zu unterstützen. Dafür haben wir den Roboter selbst Design, gebaut und programmiert.

Zentrale Themen unseres Projektes sind:

* Bewegung des Hundes
* autonomes Laufen
* mit Kameras und Sensoren die Umgebung wahrnehmen
* auf Veränderung in der Umgebung reagieren und eigenständig Entscheidungen zu treffen.

BILD

Inhalt

[Kurzfassung 2](#_Toc186900487)

[1. Einführung 4](#_Toc186900488)

[1.1 Ideenfindung 4](#_Toc186900489)

[1.2 Ideen zur Umsetzung 4](#_Toc186900490)

[2. Vorgang, Methode, Material 5](#_Toc186900491)

[2.1 Design des Roboters 5](#_Toc186900492)

[2.1.2 Die Beine 5](#_Toc186900493)

[2.2 Elektronik und Hardware 6](#_Toc186900494)

# Einführung

## 1.1 Ideenfindung

Wir kamen auf unsere Idee einen Roboterhund zu bauen bei der Teilnahme and der Jugend-Forscht AG am Gymnasium Hochrad. Ein Teilnehmer unseres Teams hat bereits Erfahrung mit Robotik, so entschieden wir uns einen Roboter zu bauen.

Nur was für einen? Wir bekamen mit wie Nachbarn von uns, sie sind blind, mitten auf der Straße gingen, da es der einfachste Weg für sie ist einem bestimmten Weg zu folgen - nicht gerade das sicherste Unternehmen.

So beschlossen wir einen Roboter zu bauen, der das Navigieren sehbehinderter Personen zu erleichtern.

## 1.2 Ideen zur Umsetzung

Um die Navigation im Freien zu vereinfachen, entwickelten wir ein System, das mithilfe von Sensoren und Kameras die Umgebung detailliert erfasst und diese Daten zur Planung von Aktionen verwendet. Ziel war es, der Person basierend auf den vom Roboter gesammelten Informationen Anweisungen zu geben, um einen reibungslosen Ablauf zu gewährleisten.

Was uns noch fehlte, war die Kommunikation zwischen Menschen und Roboter. Der Roboterhund sollte zudem in der Lage sein, haptische Signale zu nutzen, um dem Nutzer Richtungsänderungen, Hindernisse und das Erreichen von Zielen mitzuteilen. Durch den Einsatz von Mikrofonen, zusätzlichen Sensoren, einem Computer und Lautsprechern konnten wir auch dieses Problem lösen.

Die Person trägt während des Ablaufs ein Armband, das ein eingebautes Mikrofon, einen Computer und einen Motor enthält.

* Das Mikrofon ermöglicht es der Person, dem Roboter Anweisungen zu geben, um an ihr gewünschtes Ziel zu gelangen.
* Der Computer sorgt dafür, dass die Kommunikation zwischen der Person und dem Roboter über ein Kommunikationssystem ablaufen kann.
* Der Motor wird verwendet, um der Person Signale zu senden, zum Beispiel wie weit sie sich drehen muss, um sicher im vorgesehenen Bereich und auf dem Gehweg zu bleiben.
* Die Sensoren des Roboters erfassen die Person hinter ihm und senden ihr Anweisungen, wie sie sich bewegen muss, um im sichern Bereich zu bleiben.

Für die Navigation an unterschiedlichen Orten ist der Roboterhund mit einem GPS-Modul ausgestattet. Dieses ermöglicht es ihm, seine aktuelle Position präzise zu bestimmen und Routen zu definierten Zielen zu berechnen. Das integrierte GPS-System erleichtert nicht nur die Orientierung in bekannten Umgebungen, sondern ermöglicht auch die problemlose Navigation in völlig neuen und unbekannten Gebieten. Durch die Verbindung mit Navigationsdiensten kann der Roboterhund zudem problemlos auf Veränderungen in der Umgebung reagieren, beispielsweise auf Baustellen oder Straßensperrungen, und alternative Routen vorschlagen.

## 1.3 Fragestellung

Können Roboter in eine gute Alternative zum konventionellen Blindenstock sein?

# Vorgang, Methode, Material

## Design des Roboters

Für das Model und Design des Roboters entschieden wir alle Teile von Grund auf selbst zu entwickeln, um die gesamte Kontrolle über das Projekt zu haben.

Wir fingen an mit Stift und Papier grobe Skizzen des Hundes zu erstellen, um Ideen zum Design zu finden. Die nächsten zwei Wochen verbrachen wir daran mit dem CAD (Computer-Aided Design) Programm Solidworks ein exaktes 3D Modell des Roboters zu erstellen.

Davor erstellten wir Kriterien, die die Mechanik erfüllen muss.

* Alle Teile müssen so geformt sein, dass sie einfach mit einem 3D-Drucker von zu Hause hergestellt werden können, um die Kosten des Roboters niedrig zu halten.
* Der Roboter sollte genug Platz für große Batterien bieten, um eine möglichst lange Batterielaufzeit zu ermöglichen.
* Jedes Teil sollte einfach zu erreichen sein, um spätere Aufrüstungen einfach zu machen.
* Platz für alle möglichen Sensoren und Kameras muss gegeben sein.

### 2.1.2 Die Beine

Das wichtige eines Navigierenden Roboters ist die Fortbewegung, in diesem Fall also die Beine.

Sie müssen robust sein, um Stürze und kraftvolle Fremdeinwirkungen standzuhalten.

Beim 3D-Drucken ist es wichtig auf die Druckorientierung zu achten. Fürs Drucken wird jedes Teil, welche aus einem STL-Mesh bestehen, von einem Programm in viele Schichten „zerschnitten“, die dann von 3D-Drucker übereinander gedruckt werden.

Die Übergänge zwischen den Druckschichten sind Schwachpunkte in dem jeweiligen Teil.

Alle Teile der Beine müssen also von Drucker horizontal und nicht vertikal gedruckt werden, um das Bein widerstandsfähiger zu machen.

Jedes Bein wird von drei Servos angetrieben, diese werden häufig beim Modellbau benutzt. Wir entschieden uns Servos mit einem Drehmoment von 40kg/cm zu nutzen, um das Gewicht des Hundes halten zu können.

Jeder Motor wiegt um die 70g. Für den Unterschenkel eines Beines entschieden wir uns dazu den Motor nicht an der Rotationsachse des Kniegelenkes zu montieren, sondern die Masse des Motors möglichst nahe an das Obere Gelenk zu befestigen, um das Trägheitsmoment des Beines zu verringern. So kann das Bein schneller und dabei mit weniger Drehmoment der Motoren sich bewegen. Stellen sie sich vor sie schnüren Gewichte an ihre Schuhe und versuchen dann schnell zu gehen.

Die „Schienbeine des Hundes haben eine Krümmung, um sich einfacher zu verbiegen (ohne zu brechen) und somit Stürze besser abzudämpfen.

Ein Bild, das Büroausstattung, Stift, Schreibwaren enthält.

Automatisch generierte BeschreibungEin Bild, das Screenshot, Zahnbürste, Pinsel, Werkzeug enthält.

Automatisch generierte Beschreibung

## Elektronik und Hardware

Der Roboter erkennt automatisch mithilfe von Kameras Objekte und Aktionen, braucht daher einen Leistungsfähigen Computer an Board, um den Video-Feed zu verarbeiten (mehr dazu ########).

Anfangs nutzten wir einen Raspberry Pi 4b, einen kleinen Computer oft benutzt für Robotik oder Smart-Home Systeme. Für seine Größe ist ein Raspberry Pi sehr leistungsfähig, so dachten wir wäre es eine gute Idee solch einen zu Nutzen.

Die Objekterkennung mit dem Raspberry Pi lief nicht gut. Selbst bei sehr schlechter Kamera Qualität schaffte es der Pi eine Objekterkennungssoftware nicht mit mehr als 5 Bildern die Sekunde zu laufen. Wir stiegen also um, auf einen 8x mal so teureren NVIDIA Jetson Orin Nano, ein sehr ähnliches Produkt mit sehr viel mehr Leistung. Der Jetson wurde uns kostenlos von MyBotShop.de zur Verfügung gestellt. Mit aktivierter Objekterkennung schafft dieser mindestens 15 Bilder die Sekunde.

Der Roboter besitzt fünf HC-SR04 Ultraschallsensoren, die Distanzen messen. Außerdem sind zwei Laser Distanzsensoren verbaut, jeweils einer vorne und hinten. Mit ihnen können z.B. Wände erkannt werden.

Eine Inertiale Messeinheit (ICM-20948) misst Beschleunigung in sechs Richtungen. Mit Hilfe eines Kalman-Filters werden Rotationswinkel und Himmelsrichtung ermittelt.

Alle Sensoren sind mit einem ESP-32 verbunden. Ein ESP-32 ist ein sehr kostengünstiger Mikrokontroller mit dem Sensoren sehr einfach auszulesen sind.

Der ESP32 kommuniziert mit dem UART-Serial Protokoll mit dem Jetson und sendet die Sensordaten.

## 2.3 Kinematik

Um Gehbewegungen mit den Beinen auszuführen, muss sich der Fuß jeden Beines frei in einem 3D Koordinatensystem bewegen können. Die Servo-Motoren lassen sich nur mit Winkeln steuern.

Um das Ende des Fußes millimetergenau im 3D-Raum bewegen zu können muss inversive Kinematik benutzt werden.

Gegeben sind drei Werte, X, Y und Z in einem virtuellen Koordinatensystem. Die Werte geben die Position des Fußes relativ zur der des ersten Gelenkes (0|0|0). Anhand dieser Werte müssen alle Winkel der Motoren berechnet werden, sodass der Fuß relativ vom Startpunkt X, Y und Z Millimeter weit entfernt ist.

Hierfür wurde einfache Trigonometrie mit Sinus- und Kosinussatz angewendet.

Am Ende erhält man drei Formeln, die bei eingesetzten X, Y und Z Werten drei Winkel entsprechen. Bewegt man das zugehörige Gelenk zu dem Winkel, befindet sich der Fuß im 3D-Raum relativ zum Startpunkt X, Y und Z Millimeter entfernt.

Anschließend wurde jedes Bein mithilfe der Python-Library Matplotlib simuliert.

## 2.4 Gehbewegung

Mit der Kinematik ausgerechnet, kann sich jeder Fuß nun präzise im 3D-Raum bewegen. Damit sich der Roboter nach vorne bewegen kann, mussten wir zuerst eine Gehbewegung erstellen. Unsere erste Idee ist es gewesen, jedes Bein vier Punkte in Form eines Trapezes zu geben (siehe Abbildung). Das funktioniert zwar allerdings sind die Bewegungen sehr zackig und abrupt. Vor allem gegen Ende der Bodenberührung muss das Bein schnell in die komplett andere Richtung bewegen. Schon nach wenigen Durchläufen würden die Motoren aufgrund der schnellen Geschwindigkeits- und Richtungsänderung schaden nehmen. Wir haben uns online nach Funktionen angeguckt, die eine „weiche“ Kurve erstellen können.

Wir entschieden uns den Anfang und das Ende der Bodenberührung mit einer „Quadratischen Bezier-Kurve“ zu vollenden. Eine Quadratische Bezier-Kurve erstellt zwischen zwei Punkten P1 und P2 t-viele Punkte, deren Position von einem Kontrollpunkt Pk gelenkt wird.