

Abgabe zum Praktikum Mess- und Regelungstechnik

Revision 1

Simon Klüpfel, Lukas Zeller
Robotik und Telematik
Universität Würzburg
Am Hubland, D-97074 Würzburg

simon.kluepfel@stud-mail.uni-wuerzburg.de, lukas.zeller@stud-mail.uni-wuerzburg.de

17. November 2022

TODO:

Abstract: Zusammenfassung

Einleitung: Rando BS das zum Thema hinführt

Problembeschreibung: Warum ist Lokalisierung nötig, wie das lösen (Odom+AMCL)

General Shit: Was ist unser Roboter, was ist ROS

Wie funktioniert Odom, mit Mathe und so

Gmapping kurz vorstellen, wie wir es verwenden

AMCL vorstellen, wie funktioniert es grob

Wir haben einen Pfadverfolgungs algo bekommen, wie er GROB funktioniert

(Steuergesetzt sagen, macht Linie zw gegebenen Punkten)

Experimente zur Bestimmung der Güte der Pfadverfolgung mit AMCL/Odom

-> MESSUNGEN UNABHÄNGIG VONEINANDER!!

Zusammenfassung der Ergebnisse

Messdaten aus Exp im anhang als Tabelle

1 Einleitung

1020 PS auf 2162kg, und von 0 auf 100 km/h in 2,1 Sekunden¹. Dazu noch ein Level an autonomen Fahren das uns wie von Zauberhand durch den Verkehr bringt und die kognitiven Fähigkeiten des Menschen teilweise bereits übersteigt. Die Rede ist vom Tesla Model S. Die enormen Fahrleistungen lassen sich durch modernsten Maschinenbau und Elektrotechnik sowie jahrelanger Entwicklung erreichen. Spannender ist nach Meinung der Autoren schon das (teil-)autonome Fahren und die Fortbewegung eines zwei Tonnen schweren Fahrzeugs in einer dynamischen Umgebung wie dem Straßenverkehr, ohne einen Unfall zu verursachen oder im Worst-Case Menschen zu verletzen oder gar zu töten. Dass dies nicht passiert spricht einmal für das Know-How der Tesla-Ingenieure als auch der Zuverlässigkeit der verwendeten Technik. In dieser Arbeit wird ein kleiner Einblick in die Technologie der Lokalisierung gegeben und ein Vergleich angestellt zwischen zwei Methoden, der AMCL- und Odometrie-Lokalisierung.

2 Wieso brauchen wir Lokalisierung?

Der Roboter muss um seine Aufgaben effizient und schnell erfüllen zu können wissen wo im Raum er sich befindet und wo sich nicht befahrbare Bereiche um ihn herum befinden. Dies leistet die Lokalisierung mithilfe der ihr zugehörigen Sensoren und Algorithmen. Sie stellt sicher dass Hindernissen ausgewichen wird oder ein vorgegebener Pfad verfolgt wird. Dieser kann sowohl aus der Eigenbewegung des Roboters, in unserem Fall speziell aus den Drehraten und -geschwindigkeiten der Räder, als auch über den veränderten Abstand zu Objekten in der Umgebung mittels einer Laserscannermessung und anschließender Berechnung ermittelt werden.

3 Kurze Einführung in den Volksbot und ROS

In dieser Arbeit wurde das Robot Operating System, kurz *ROS*, auf einem Roboter, dem *Volksbot* verwendet. Der verwendete Roboter ist der *RT3-2* mit zwei bzw. einem (*RT-3*) passiven Rad und jeweils zwei angetriebenen Räder die vorne rechts und links angebracht sind. Entwickelt wurden diese vom *Fraunhofer Institut IAIS* aus Sankt Augustin. Die technischen Daten sind wie folgt⁴:

Abmessungen	580x520x315mm (L x B x H)
Gewicht	17kg
Raddurchmesser	260x85mm (aktive Räder) 200mm (passive Räder)
Maximale Geschwindigkeit	2,2 $\frac{m}{s}$
Maximale Zuladung	25kg

Auf dem Roboter ist ein Laserscanner sowie Hardware zur Verbindung mit dem als ROS-Plattform verwendeten Laptop installiert. Neben der Steuerung beziehungsweise Regelung über *ROS* lässt sich der Roboter über einen Joystick, ähnlich eines Gamecontrollers, manuell steuern. Das *Robot Operating System* wurde vom *Stanford Institute for Artificial Intelligence*. Es werden sowohl vorgegebene ROS-Nodes, die vom Institut für Robotik und Telematik zur Verfügung gestellt wurden, als auch angepasste Nodes die die Autoren selbst erstellt beziehungsweise geändert haben, verwendet.

4 Odometrie, GMapping und AMCL im Überblick

5 Die Funktionsweise der Pfadverfolgung und ihre Güte

6 Experimenteller Vergleich der Qualität der Pfadverfolgung bei Verwendung von AMCL- bzw. Odometrie-Lokalisierung

Nun soll betrachtet werden wie genau die Lokalisierungsmethoden einen vorgegebenen Pfad verfolgen. Desweiteren soll ein Vergleich zwischen beiden Methoden angestellt werden. Demnach ist die Lokalisierungsmethode besser, welche in der Verwendung eine geringere Abweichung vom vorgegebenen Pfad aufweist. Wir gaben dem Controller hier einen Pfad vor, welcher mit Hilfe der 3D-Design-Applikation *Blender* so erstellt wurde, dass er sowohl gerade Linien als auch weiche und harte Kurven enthält.

Start und Ende sind hier der Cursor unten im Bild, Anfangsrichtung ist gerade nach oben. Die verwendete Pfaddatei ist in *catkin_ws* als *Pfad.dat* zu finden. Dieser Pfad wurde auf

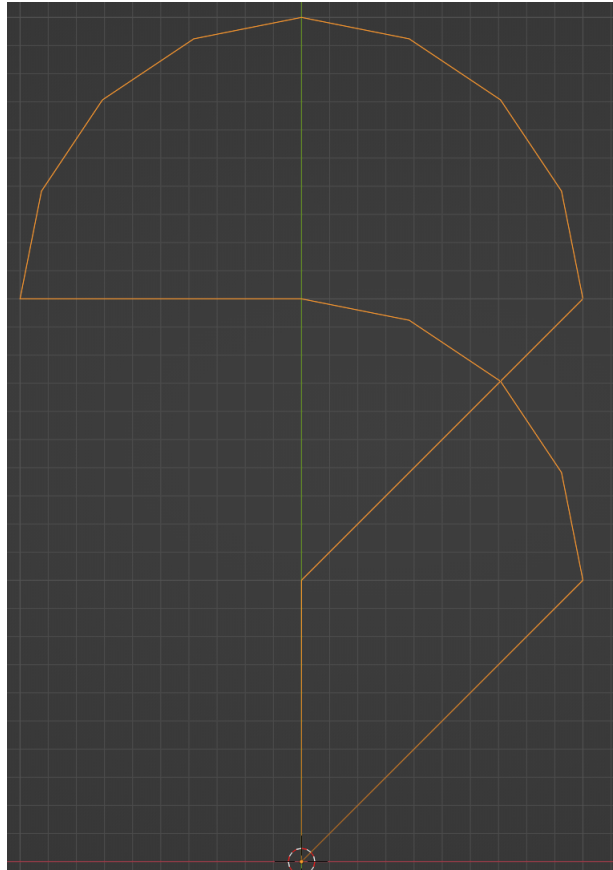


Abbildung 1: Der Pfad, wie er in Blender erstellt wurde. Man erkennt eine Linienstruktur bestehend aus gerade und gekurvten Teilstrecken, die einen geschlossenen Pfad bilden

dem Boden des Testgeländes mit Wollfäden markiert. Der Controller hat die Koordinaten des erstellten Pfades als relativ interpretiert. Dadurch konnten wir den Roboter am Startpunkt des Pfades platzieren, und in die Geradeaus-Richtung des Pfades orientieren. Dies wurde mithilfe durch ein Maßband, das durch die gerade Mittellinie des Pfades bis zum Roboter führt, und diesen dann symmetrisch teilt, möglichst exakt getan. Dazu wurde im Ursprung des Roboters in der Mitte der Vorderradachse ein Schraubenzieher befestigt, der gerade nach unten zeigt um die Position auf dem Boden leichter einsehen zu können. Es ergibt sich dennoch ein systematischer Fehler, da die Startausrichtung und -Platzierung des Roboters nicht perfekt mit der des Pfades am Boden übereinstimmt. Der geschätzte Maximalfehler für die Position des Roboters beträgt 2cm, der der Ausrichtung 2°.

Dadurch ergibt sich im maximalen Abstand vom Startpunkt ein maximaler Fehler von:

$$0,02m + \tan(2^\circ) * 3m = 0,12m$$

An allen anderen Orten ist der systematische Fehler durch den geringeren Abstand vom Startpunkt kleiner. Nachdem der Roboter platziert wurde, wurde ein Node gestartet das den benannten Pfad abfährt, und dabei alle 2 Sekunden anhält, sodass seine Position auf dem Boden markiert werden kann. Dies wird für beide Lokalisierungsmethoden durchgeführt. Danach wird der senkrechte Abstand jedes Punktes zum markierten Pfad gemessen und in einer Tabelle eingetragen. Die Messergebnisse sind in Anhang¹ einzusehen.

¹Siehe Tabelle 1

7 Beschreibung der Ergebnisse

Der auf dem Boden markierte Pfad und die markierten Punkte, an denen der Roboter anhielt. Diese wurden jeweils auf einem Bild in Blau bei der Pfadverfolgung unter Verwendung von AMCL, und in Rot bei der Verwendung von Odometrie, zusätzlich zur besseren Sicht nachbearbeitet, eingekreist und mit der jeweiligen Nummer des Anhaltens gekennzeichnet, startend bei 0 für die Initialposition. Man beobachtet dass der Pfad anfangs, bis etwa Punkt 7, mit beiden Lokalisierungsmethoden etwa gleich gut verfolgt wird. Der Durchschnitt der Abweichungen vom Pfad von Haltepunkt 1 bis zu Haltepunkt 7 liegt bei Odometrie bei 8cm, bei AMCL 4,2cm. Die folgenden Punkte zeigen bei beiden Lokalisierungsmethoden eine deutlich größere Abweichung auf: Punkte 8-13 bei der Verwendung von Odometrie haben eine durchschnittliche Abweichung von 51,2cm, bei der Verwendung von AMCL ist bei den Punkten 8-14 eine durchschnittliche Abweichung von 22,9cm aufgetreten. Hierbei ist zu bemerken dass durch das beiden Ansätze in der Realität stark verschiedene Pfade verfolgt wurden (siehe Abbildung) und es dazu kam dass AMCL einen längeren Weg zurückgelegt hat, und somit einen Haltepunkt mehr in der Messtabelle aufweist als Odometrie. Anhand der Markierungen auf dem Boden erkennt man auch dass der Odometrie-Ansatz sich nach Haltepunkt 7 durchgehend auf einer Seite des zu verfolgenden Pfades befindet, und immer weiter in diese Richtung von diesem abdriftet, während der AMCL Ansatz die Seite wechselt, in welche der Positionsfehler vorliegt.

8 Diskussion und Auswertung der Fahrtwege unter AMCL und Odometrie

Die durchschnittliche Abweichung aller Fehlerpunkte von AMCL liegt bei 12,6cm, bei der Odometrie sind es 25,9cm. Zu Beginn der Verfolgung des Pfades lagen beide Methoden etwa gleich nahe am Zielpfad, jedoch fing die Odometrie-Lokalisation ab der ca. Hälfte des Pfades an eine immer größer werdende Abweichung vom Zielpfad aufzubauen bis zu einem maximal gemessenem Fehler von 1,13m, während bei AMCL keine größere Pfadabweichung als 36cm gemessen wurde. Das bereits beschriebene Abdriften der Haltepunkte des Odometrie Ansatz lässt darauf schließen das die sich akkumulierenden Fehler in den Radumdrehungen, welche das alleinige Lokalisierungsmerkmal der Odometrie ist, einen Drift in der Positionierung verursachen, was bewirkt das Odometrie für eine Lokalisierung auf Pfaden, die nicht kurz sind, keine der Realität akkuraten Ergebnisse liefern kann. Da AMCL nicht allein auf die Radumdrehungen angewiesen ist, kann es die Fehler dieser Informationsquelle ausgleichen und so auch auf längeren Pfaden bis zu einem gewissen Grad die Position genau bestimmen.

9 Zusammenfassung und Ausblick

10 Literatur- und Quellenverzeichnis

Fussnote	Quelle
1	www.tesla.com/de_de/models
2	robolab.inf.tu-dresden.de/spring/task/odometry/
3	www-home.htwg-konstanz.de/~bittel/ain_rob/Vorlesung/05_Lokalisierung.pdf
4	https://www.volksbot.de/rt3-de.php
5	Robot Operating System, The Complete Reference, Volume 4, A. Koubaa 2020