

Estrategias para la exploración coordinada multi-VANT

Luis Alberto Ballado Aradias

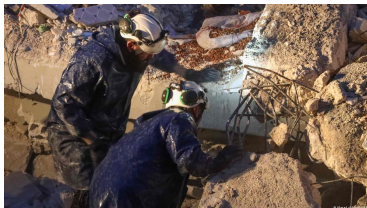
CINVESTAV UNIDAD TAMAULIPAS

Cd. Victoria, Tamaulipas - 14 de agosto de 2023

Contenido

- 1 Resumen
- 2 Descripción del proyecto
- 3 Antecedentes y motivación para el proyecto
- 4 Planteamiento del problema
- 5 Objetivos generales y específicos del proyecto
- 6 Metodología
- 7 Estado del Arte
- 8 Contribuciones o resultados esperados

Problemática



(a) Trabajos contra reloj en búsqueda de sobrevivientes.



(b) Desastre ocurrido 4:17 am. de un Lunes por la mañana según medios internacionales.

Figura 1: Terremoto Turquía y norte de Siria Febrero 2023.

Contenido

- 1 Resumen
- 2 Descripción del proyecto
- 3 Antecedentes y motivación para el proyecto
- 4 Planteamiento del problema
- 5 Objetivos generales y específicos del proyecto
- 6 Metodología
- 7 Estado del Arte
- 8 Contribuciones o resultados esperados

Descripción del proyecto

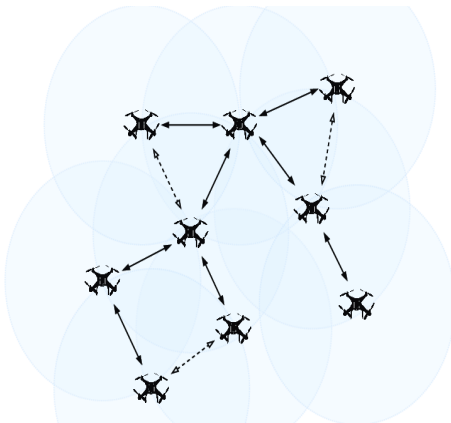


Figura 2: Cuadricópteros en una red descentralizada¹

¹Tomar en cuenta la complejidad en la escalabilidad

Contenido

- 1 Resumen
- 2 Descripción del proyecto
- 3 Antecedentes y motivación para el proyecto**
- 4 Planteamiento del problema
- 5 Objetivos generales y específicos del proyecto
- 6 Metodología
- 7 Estado del Arte
- 8 Contribuciones o resultados esperados

Arquitectura híbrida

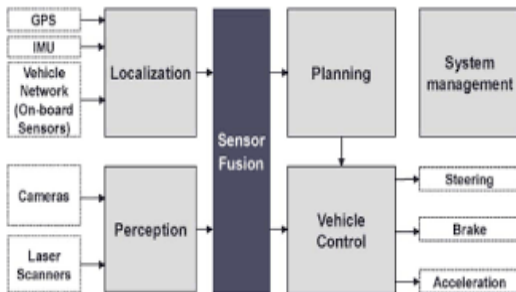


Figura 3: Control Autónomo¹

¹Software System of Autonomous Vehicles. Guo et al. 2020

Planificación de trayectorias

Erickson and LaValle (2013)[5] Calcular la ruta más corta entre dos puntos en un ambiente 3D es un problema NP-HARD. La mayoría de planificadores de rutas hacen uso de heurísticas y metaheurísticas para generar el óptimo más cercano

Beneficios coordinación múlti-VANT

- Eficiencia y cobertura
- Redundancia y tolerancia a fallos
- Adaptabilidad a entornos dinámicos
- Distribución de carga de trabajo
- Aprendizaje colaborativo

Comparación de métodos				
Metodo	Completo	Óptimo	Escalable	Notas
Grafo de Visibilidad	Si	Si	No	Poca escalabilidad, el robot pasa cerca de los obstáculos
Diagramas de Voronoi	Si	No	No	Poca escalabilidad
Campo de potencial artificial	Si	No	Depende del ambiente	Fácil de implementar, susceptible a mínimos locales
Dijkstra/A*/D*	Si	Grafo	No	A* usa una función heurística que guía la búsqueda más eficiente, Poca escalabilidad
PRM	Si	Grafo	Si	Eficiente para multi-búsquedas, completitud probabilística
RRT	Si	No	Si	Eficiente para problemas simples, completitud probabilística

Representación del ambiente

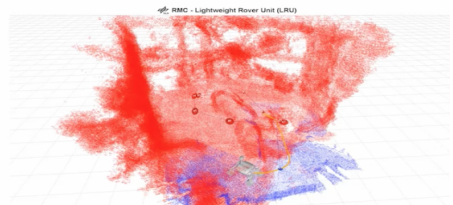
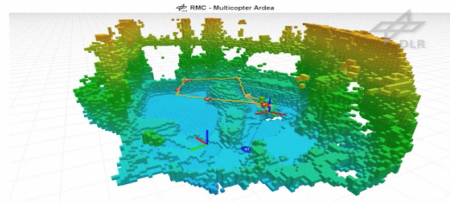


Figura 4: Mapa probabilístico 3D¹

¹Cooperación en robots heterogeneos Schuster et al.(2020)

Contenido

- 1 Resumen
- 2 Descripción del proyecto
- 3 Antecedentes y motivación para el proyecto
- 4 Planteamiento del problema**
- 5 Objetivos generales y específicos del proyecto
- 6 Metodología
- 7 Estado del Arte
- 8 Contribuciones o resultados esperados

Planteamiento del problema

La coordinación multi-VANT es un desafío complejo y plantea diversas problemáticas que deben abordarse.

- Coordinación - Establecer comunicación efectiva entre los múltiples VANTs. Intercambiar información relevante. Tener baja latencia en su comunicación.

Planteamiento del problema

La coordinación multi-VANT es un desafío complejo y plantea diversas problemáticas que deben abordarse.

- Coordinación - Establecer comunicación efectiva entre los múltiples VANTs. Intercambiar información relevante. Tener baja latencia en su comunicación.
- Planificación - Los VANTs deben coordinar sus movimientos para evitar colisiones y lograr una cobertura eficiente del área objetivo.

Planteamiento del problema

La coordinación multi-VANT es un desafío complejo y plantea diversas problemáticas que deben abordarse.

- Coordinación - Establecer comunicación efectiva entre los múltiples VANTs. Intercambiar información relevante. Tener baja latencia en su comunicación.
- Planificación - Los VANTs deben coordinar sus movimientos para evitar colisiones y lograr una cobertura eficiente del área objetivo.
- Asignación de tareas - Se busca evitar la duplicación de esfuerzos optimizando el uso de recursos disponibles.

Dada un área de interés **A** desconocido que se desea explorar, un conjunto de VANTs denotados como $V = V_1, V_2, V_3, \dots, V_n$, donde n es el número total de VANTs disponibles, un conjunto de tareas de exploración denotados como $T = T_1, T_2, T_3, \dots, T_m$, donde m es el número total de tareas a realizar.

Teniendo restricciones y requisitos específicos del problema, como límites de tiempo, obstáculos a evitar ... etc.

Para las tareas de exploración T_m , se considerarán las siguientes variables:

- Posición inicial: $p_i(x, y, z)$, posición inicial VANTs
- Trayectoria: α_i , trayectoria seguida por los VANTs asignados a la tarea T_m en función del tiempo t
- Información recolectada: C_i , representa la información recolectada por los VANTs asignados durante la exploración

La función objetivo puede cambiar, algunos ejemplos pueden ser:

- Maximizar la cobertura del área de interés **A**
- Minimizar el tiempo total requerido para cubrir el área de interés **A**
- Maximizar la cantidad de información recolectada

Contenido

- 1 Resumen
- 2 Descripción del proyecto
- 3 Antecedentes y motivación para el proyecto
- 4 Planteamiento del problema
- 5 Objetivos generales y específicos del proyecto**
- 6 Metodología
- 7 Estado del Arte
- 8 Contribuciones o resultados esperados

Objetivos generales y específicos del proyecto

1 General

Desarrollo e implementación de una arquitectura de software tolerante a fallas para la coordinación de múltiples VANTs con un enfoque simulado en búsqueda y rescate.

Objetivos generales y específicos del proyecto

① General

Desarrollo e implementación de una arquitectura de software tolerante a fallas para la coordinación de múltiples VANTs con un enfoque simulado en búsqueda y rescate.

② Particulares

- Generación del modelo dinámico de un VANT
- Creación de algoritmos reactivos de baja memoria que garanticen evitar colisiones

Objetivos generales y específicos del proyecto

① General

Desarrollo e implementación de una arquitectura de software tolerante a fallas para la coordinación de múltiples VANTs con un enfoque simulado en búsqueda y rescate.

② Particulares

- Generación del modelo dinámico de un VANT
- Creación de algoritmos reactivos de baja memoria que garanticen evitar colisiones
- Eficiencia y rendimiento del sistema

Objetivos generales y específicos del proyecto

① General

Desarrollo e implementación de una arquitectura de software tolerante a fallas para la coordinación de múltiples VANTs con un enfoque simulado en búsqueda y rescate.

② Particulares

- Generación del modelo dinámico de un VANT
- Creación de algoritmos reactivos de baja memoria que garanticen evitar colisiones
- Eficiencia y rendimiento del sistema
- Adaptabilidad y flexibilidad, la coordinación multi-VANT debe ser adaptable a cambios en el entorno, nuevos objetivos y adaptable a la incorporación o salida de VANTs durante la exploración

Contenido

- 1 Resumen
- 2 Descripción del proyecto
- 3 Antecedentes y motivación para el proyecto
- 4 Planteamiento del problema
- 5 Objetivos generales y específicos del proyecto
- 6 Metodología**
- 7 Estado del Arte
- 8 Contribuciones o resultados esperados

Metodología

1 Revisión de literatura

- Realizar una revisión de la literatura científica y técnica relacionada con la coordinación de múltiples VANTs
- Identificar los enfoques existentes, algoritmos y tecnologías usadas en la coordinación de múltiples VANTs

Metodología

1 Revisión de literatura

- Realizar una revisión de la literatura científica y técnica relacionada con la coordinación de múltiples VANTs
- Identificar los enfoques existentes, algoritmos y tecnologías usadas en la coordinación de múltiples VANTs

2 Análisis y diseño de la solución propuesta

- Identificar los requisitos clave para una coordinación eficiente
- Propuesta de algoritmos y políticas de navegación que permitan la coordinación eficiente
- Estrategias para la repartición de tareas y gestión de recursos.

Metodología

1 Revisión de literatura

- Realizar una revisión de la literatura científica y técnica relacionada con la coordinación de múltiples VANTs
- Identificar los enfoques existentes, algoritmos y tecnologías usadas en la coordinación de múltiples VANTs

2 Análisis y diseño de la solución propuesta

- Identificar los requisitos clave para una coordinación eficiente
- Propuesta de algoritmos y políticas de navegación que permitan la coordinación eficiente
- Estrategias para la repartición de tareas y gestión de recursos.

3 Implementación y validación

- Hacer uso de simuladores (Son baratos, rápidos .. pero la solución está lejos de la solución propuesta en el ambiente real).
- Evaluar el desempeño de la coordinación

Metodología

1 Revisión de literatura

- Realizar una revisión de la literatura científica y técnica relacionada con la coordinación de múltiples VANTs
- Identificar los enfoques existentes, algoritmos y tecnologías usadas en la coordinación de múltiples VANTs

2 Análisis y diseño de la solución propuesta

- Identificar los requisitos clave para una coordinación eficiente
- Propuesta de algoritmos y políticas de navegación que permitan la coordinación eficiente
- Estrategias para la repartición de tareas y gestión de recursos.

3 Implementación y validación

- Hacer uso de simuladores (Son baratos, rápidos .. pero la solución está lejos de la solución propuesta en el ambiente real).
- Evaluar el desempeño de la coordinación

4 Evaluación, resultados y conclusiones

- Analizar y comparar los resultados obtenidos con otros enfoques existentes.
- Identificar posibles mejoras y áreas de investigación futuras

Resumen

Las últimas décadas se ha visto una explosión en el interés de los Vehículos Aéreos No Tripulados (VANTs o drones), a la par que se han introducido nuevas tecnologías de comunicaciones y cómputo en la nube. Los avances en comunicación han permeado al control de VANTs logrando crear soluciones en búsqueda y rescate, así como soluciones de entrega en la última milla. La mayoría de estas aplicaciones carecen de ser autónomas. Para lograr la autonomía primero se deben resolver problemas clásicos en robótica móvil (Mapeo, Localización y Navegación).

Se ha demostrado que es posible dotar de autonomía a un VANT y la mayoría de las soluciones son en exteriores con una mejor lectura de un sensor GPS. Los drones del mañana deberán navegar en áreas urbanas de la mejor manera posible y tener la habilidad de trabajar en coordinación con múltiples agentes. El enfoque de este trabajo es la creación y propuesta de una arquitectura capaz de coordinar múltiples-VANTs.

Palabras claves: multi-VANT, coordinación multi-agente, arquitectura multi-VANT, 3D Path finding

Robots Aéreos

Actualmente vemos VANTS o coloquialmente como drones, a los que se le pueden pasar rutas de puntos GPS para que recorra, pero no está siendo autónomo, sólo el piloto es reemplazado por un piloto automático.

- Ala fija (tipo avión)
- Ala rotatoria coaxial (tipo helicóptero)
- Alas rotatorias no coaxiales

¿Cómo funciona un cuadricóptero?

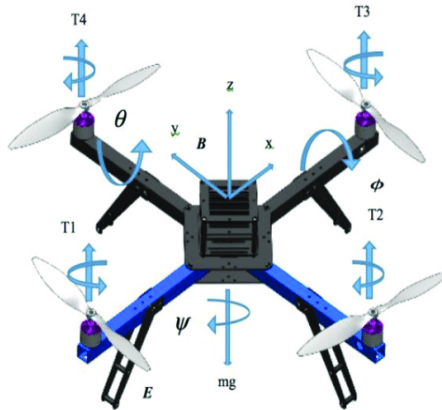


Figura 5: Cuadricóptero¹

¹Designing and Modeling of Quadcopter Control System Using L1 Adaptive Control Thu et al. 2017

Control de cuadricóptero

Control independiente (desacoplado) de la altura, el avance, desplazamiento lateral y el cabeceo por medio de una combinación intuitiva de la velocidad de giro de los rotores

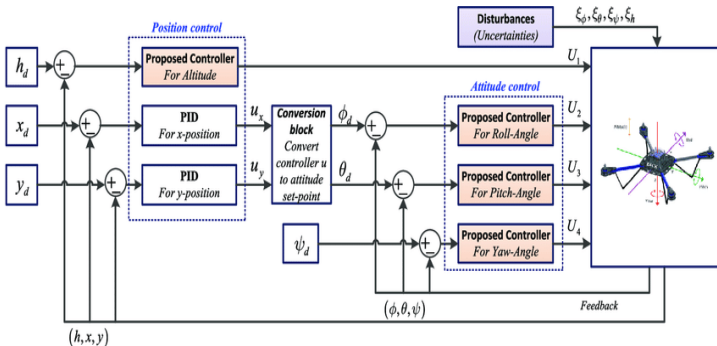


Figura 6: Control PID Cuadricóptero¹

¹Quadcopter Robust Adaptive Second Order Sliding Mode Control Based on PID Sliding Surface Thanh et al. 2018

Arquitectura de control

Las estructuras de **control reactivas** permiten, a través de relaciones simples de tipo **estímulo-respuesta** conocidas como *comportamientos*.

De esta forma se logra separar los problemas del robot en sub-problemas (alta modularidad), permitiendo respuestas rápidas y robustas a los cambios que puedan efectuarse en el medio ambiente. Todo esto sin un modelo en memoria de su entorno. Con este tipo de control no es posible garantizar que el robot sea capaz de encontrar una solución a un problema. Al no tener memoria no es posible resolver problemas que consideren estados pasados del robot.

La **arquitectura híbrida** reemplaza la planificación reactiva, por una ejecución reactiva. En lugar de tener secuencias, se emplean representaciones en memoria para elaborar un plan previo y sólo se vigila en tiempo real la correcta activación y ejecución de comportamientos.

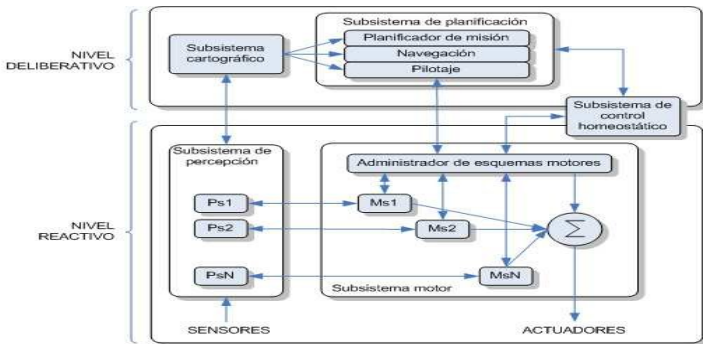


Figura 7: Arquitectura de control AuRA¹

¹Revisión de las arquitecturas de control distribuido Posadas et al. 2011

Tres módulos o capas de control son propuestos para el problema de autonomía.

- Un Planificador - Elabora un plan de ejecución para alcanzar el objetivo deseado
- Habilidades reactivas - Para resolver situaciones precisas
- Secuenciador - que conecta las dos anteriores

Planificación de trayectorias

Es un proceso de alto nivel que consume un gran tiempo de cómputo. Generalmente no se hace en un tiempo real, apesar que no existe un límite para la complejidad de la solución, se emplean lenguajes de alto nivel en esta parte.

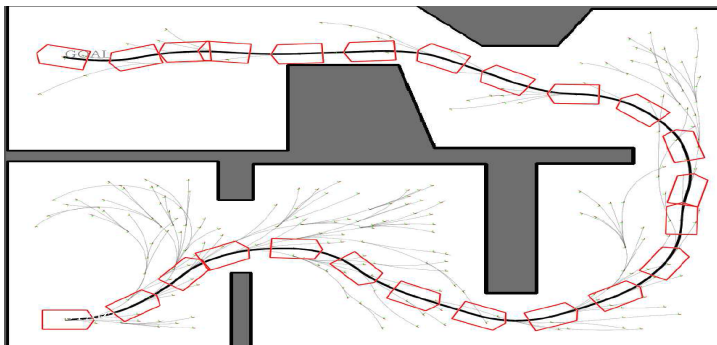


Figura 8: Algoritmo RRT¹

¹Randomized kinodynamic planning. LaValle et al. 2001.

Controles Primitivos

Los controles de bajo nivel son un conjunto de funciones entre el estímulo recogido por los sensores y las acciones efectuadas por el robot. Siendo este un comportamiento o habilidad del robot.

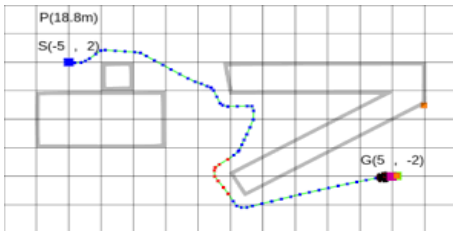


Figura 9: Algoritmo Bug¹

Permiten resolver problemas como evadir obstáculos. Aquí se buscan soluciones y algoritmos en tiempo real.

¹Navegación de robots móviles utilizando algoritmos bug. Serna et al. 2019

Secuenciador

- Tiene acceso a la memoria, este recibe el plan desarrollado por la capa deliberativa (Planificador) y selecciona el comportamiento estableciendo los parámetros más adecuados de acuerdo a su contexto.
- Podemos encontrar programas ejecutándose en paralelo, hace uso de interrupciones para tratar situaciones que no se puedan resolver con el programa principal.

De esta forma, los tres módulos o capas de control son propuestos para el problema de autonomía.

- Un Planificador - Elabora un plan de ejecución para alcanzar el objetivo deseado
- Habilidades reactivas - Para resolver situaciones precisas
- Secuenciador - que conecta las dos anteriores

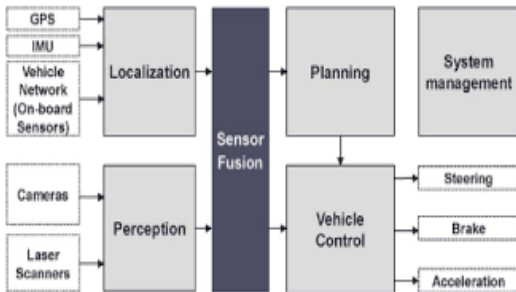


Figura 10: Control Autónomo¹

¹Software System of Autonomous Vehicles. Guo et al. 2020

Sistema Autónomo

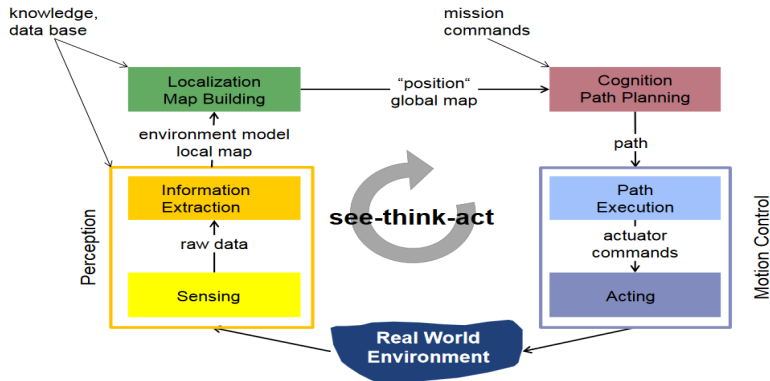
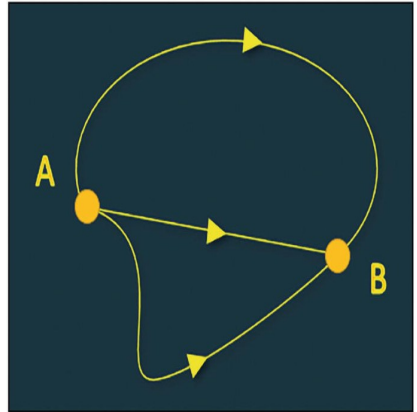


Figura 11: Control para un robot móvil¹

¹Siegwart et al., 2011

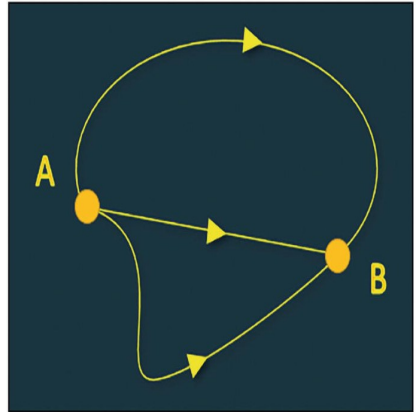
¿Qué es Planificar?

- Encontrar una secuencia valida de configuraciones para mover un robot del punto A al punto B; pero .. ¿Cómo?



¿Qué es Planificar?

- Encontrar una secuencia valida de configuraciones para mover un robot del punto A al punto B; pero .. ¿Cómo?
- Datos:
 - Configuracion inicial A
 - Configuracion objetivo B
 - Modelo del robot
 - Mapa del ambiente



Planificación Global vs. Local

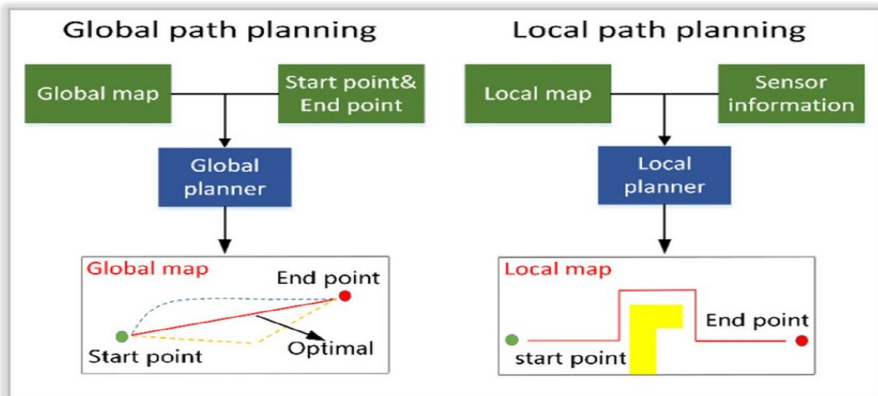
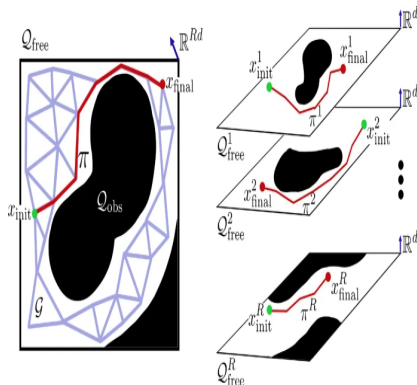


Figura 12: Planificación Goba, Planificación Local¹

¹A survey on vision-based UAV navigation Zhang 2018

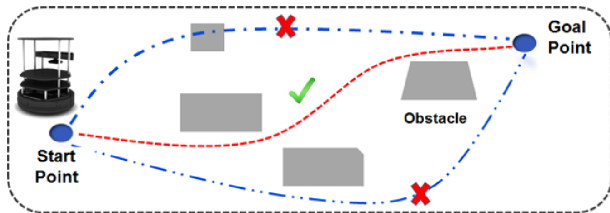
Espacio de Configuración

- Espacio Libre C_{free} y Espacio Ocupado C_{obs} El espacio de configuraciones será encontrar un conjunto de puntos de estado del robot q_1, \dots, q_k



Problema de Planificación

- Dada una configuración inicial q_s y una configuración objetivo q_g , encontrar un camino continuo que satisfaga $\tau(0) = q_s, \tau(1) = q_g$, y $\tau : [0, 1] \rightarrow C_{free}$



Panorama de métodos de planificación

- Geométricos
 - Grafos de visibilidad, descomposición en celdas, diagramas de voronoi, etc.
- Campos de potencial
 - Frentes de onda, funciones de navegación, etc.
- Basados en búsqueda
 - Dijkstra, A*, D*, D* Lite, etc.
- Basados en pruebas
 - RRT, RRT*, PRM, etc.
- Trayectorias
 - Mínimo tiempo/energía, etc.
- Bioinspirados
 - Redes Neuronales, Algoritmos Genéticos, Ant Colony Optimisation, etc.

Metodos Geometricos

- Mapa de ruta con la informacion de la conectividad de los espacios libres
 - Vertice
 - Arista
- Planes usando algoritmos de grafos

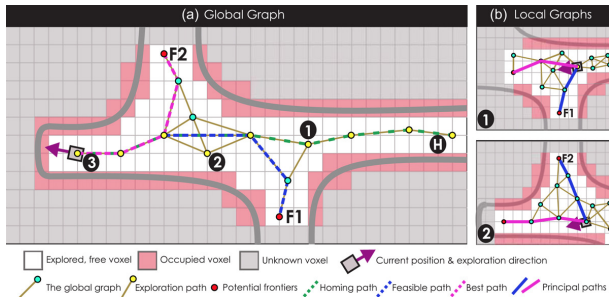
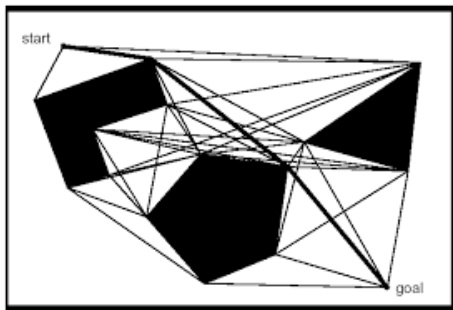


Figura 13: Global exploration planning layer¹

¹Graph-based subterranean exploration path planning using aerial and legged robots Tranzatto et al. 2020

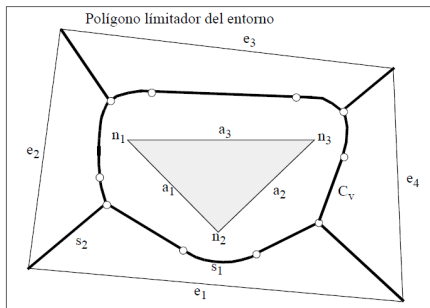
Metodos Geometricos

- Grafo de visibilidad
- Idea: Conectar todos los vertices visibles de los obstaculos
- Planear un camino desde el inicio al objetivo atravez de las aristas: Conectar todos los vertices visibles de los obstaculos
- Camino mas corto para obstaculos poligonales
- Limitantes: Muy cerca de los obstaculos



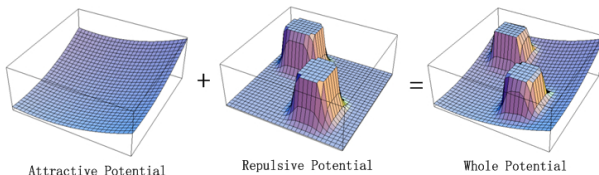
Metodos Geometricos

- Diagrama de voronoi
- Beneficios
 - Rutas conservadoras
 - Similar al comportamiento humano
- Limitaciones
 - Difícil de calcular para altas dimensionalidades
 - Inestable - cambios minimos en el entorno el diagrama cambia completamente



Metodos Campo de potencial

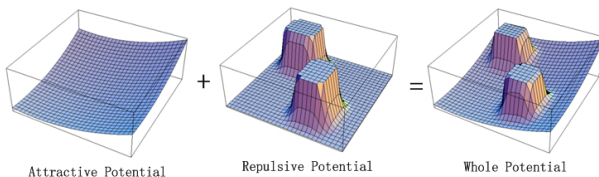
- El Robot es una masa redonda en un plano inclinado
- Los campos de potencial artificial son funciones derivables
- Potencial de atracción
- Potencial de repulsión



Metodos Campo de potencial

- Consideraciones
 - Modelo del potencial
 - Solucion del metodo
- Idea: seguir el gradiente negativo con uso de desenso de gradiente

$$F(q) = -\Delta U(q)$$

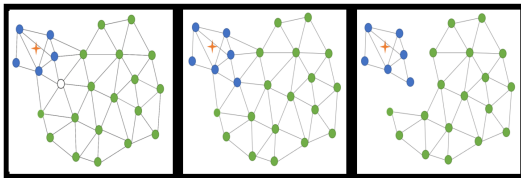


Metodos Campo de potencial

- Beneficios
 - Implementacion sencilla
 - Evacion de obstaculos online
- Limitaciones
 - Escalabilidad
 - Minimo local

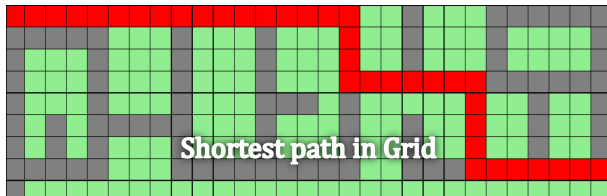
Metodos basados en busquedas

- Planificación a partir de un grafo $G = (V, E)$
 - V es un conjunto de vertices \rightarrow configuraciones
 - E es un conjunto de aristas \rightarrow conexiones libres de colisiones
- Aplicar algoritmos de búsqueda para encontrar un camino
 - DFS, BFS, Dijkstra, A^* , etc.
- Ejemplo: Grafo de visibilidad + Dijkstra



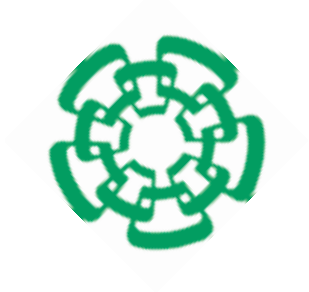
Metodos basados en busquedas

- Mapa por celdas (Caso especial de un grafo)
- Se subdivide el C_{free} en pequeñas celdas
- Permite planificaciones con metodos discretos



Metodos basados en busquedas

- Ejemplo: Algoritmo de **Dijkstra** Expande los nodos con una distancia minima al nodo de origen



Metodos basados en busquedas

- Ejemplo: Algoritmo **A*** Considera una heuristica basada en la distancia al objetivo



Metodos a partir de pruebas

- Ejemplo: Probabilistic roadmap (PRM)
fase de aprendizaje

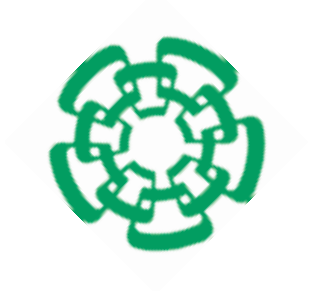


fase de busquedas



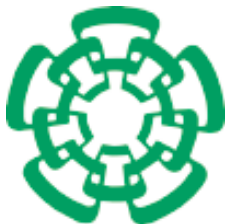
Metodos a partir de pruebas

- Ejemplo: Rapidly-exploring random tree (RRT)



Sistemas Multi-Robot

- Dado un conjunto de robots que pueden cooperar y comunicarse entre si para realizar ciertas tareas



Un solo robot vs. Multi-Robot

- Ventajas

- Mejor
- Mejor
- Mejor
- Mejor

- Desventajas

- Mejor
- Mejor
- Mejor
- Mejor

Taxonomia Multi-Robot

- Comportamiento colectivo
- Comunicacion
- Tomar desiciones
- Formulacion del problema

Centralizado vs. Descentralizado

- Centralizado
- Descentralizado
- Híbrido

Centralizado: Acoplado

- Plan directly in joint
- For K robots:
- Use standard planning methods
- Problem space
- Computationally

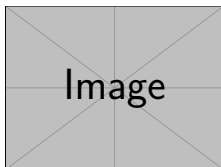
Centralizado: Desacoplado

- First Plan for each robot
- Then
- Not complete, not optimal

Descentralizado

- Information
- Suboptimal
- Implicit or explicit
- Coordination strategies..

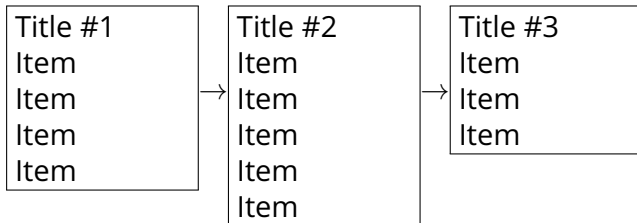
Factorization Methods



“The problem of distinguishing prime numbers from composites, and of resolving composite numbers into their prime factors, is one of the most important and useful in all of arithmetic.”

– Carl Friedrich Gauss

- Pollard's $p - 1$ algorithm (1974)
- Dixon's Random Squares Algorithm (1981)
- Quadratic Sieve (QS): Pomerance (1981)
- Williams' $p + 1$ method (1982)



Cita 1 (Zahroof et al., 2023)

Cita 2 Xiao, Zhu, Wang, and Miao (2018)

Cita 3 Xiao et al. (2018) [16]

Cita 4 Xiao et al. (2018)

Cita 5 Xiao et al. (2018, chap. 2)

(Zahroof et al., 2023, chap. 2)

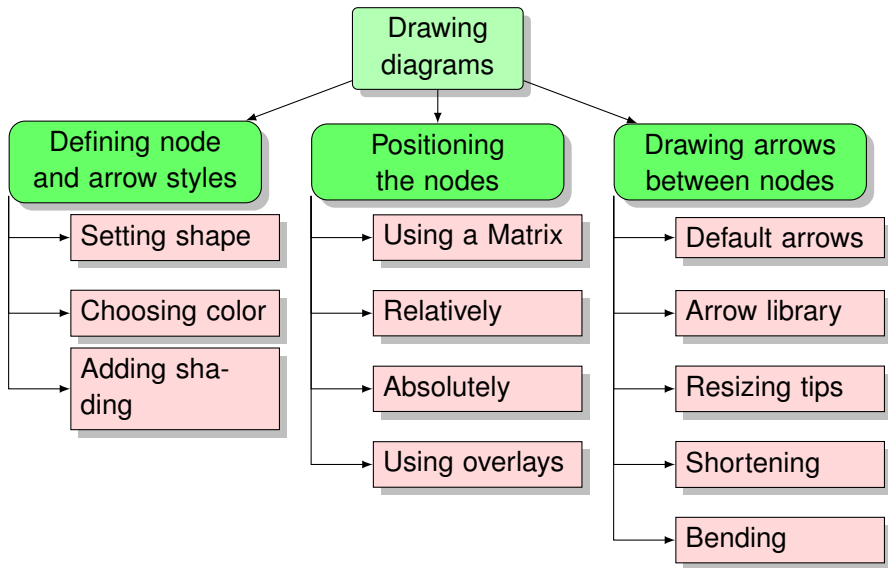
(see Zahroof et al., 2023)

(see Zahroof et al., 2023, chap. 2)

(Zahroof, Liu, Zhou, and Kumar, 2023)

Xiao et al. (2018); Zahroof et al. (2023)

Zahroof, Liu, Zhou, and Kumar, 2023



Contenido

- 1 Resumen
- 2 Descripción del proyecto
- 3 Antecedentes y motivación para el proyecto
- 4 Planteamiento del problema
- 5 Objetivos generales y específicos del proyecto
- 6 Metodología
- 7 Estado del Arte**
- 8 Contribuciones o resultados esperados

Cieslewski et al. (2017)
Usenko et al. (2017)
Mohta et al. (2017)

Lin et al. (2017)
Papachristos et al. (2017)
Oleynikova et al. (2018)

Gao et al. (2018)
Florence et al. (2018)
Selin et al. (2019)

Collins and Michael (2020)
Campos-Macías et al. (2020)
Zhou et al. (2023)

Westheider et al. (2023)
Bartolomei et al. (2023)

Contenido

- 1 Resumen
- 2 Descripción del proyecto
- 3 Antecedentes y motivación para el proyecto
- 4 Planteamiento del problema
- 5 Objetivos generales y específicos del proyecto
- 6 Metodología
- 7 Estado del Arte
- 8 Contribuciones o resultados esperados

Contribuciones o resultados esperados

1 Códigos a disposición de la comunidad

Contribuciones o resultados esperados

- 1 Códigos a disposición de la comunidad
- 2 Simulación de solución

Contribuciones o resultados esperados

- 1 Códigos a disposición de la comunidad
- 2 Simulación de solución
- 3 Tesis impresa

Bibliography

- L. Bartolomei, L. Teixeira, and M. Chli. Fast multi-uav decentralized exploration of forests. *IEEE Robotics and Automation Letters*, 8(9): 5576–5583, 2023. doi: 10.1109/LRA.2023.3296037.
- L. Campos-Macías, R. Aldana-López, R. Guardia, J. I. Parra-Vilchis, and D. Gómez-Gutiérrez. Autonomous navigation of MAVs in unknown cluttered environments. *Journal of Field Robotics*, 38(2): 307–326, may 2020. doi: 10.1002/rob.21959. URL <https://doi.org/10.1002/rob.21959>.
- T. Cieslewski, E. Kaufmann, and D. Scaramuzza. Rapid exploration with multi-rotors: A frontier selection method for high speed flight. In *2017 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)*, pages 2135–2142, 2017. doi: 10.1109/IROS.2017.8206030.
- M. Collins and N. Michael. Efficient planning for high-speed mav flight in unknown environments using online sparse topological graphs. In *2020 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)*, pages 11450–11456, 2020. doi: 10.1109/ICRA40945.2020.9197167.