

Estrategias para la exploración coordinada multi-VANT

Luis Alberto Ballado Aradias

Asesores:

Dr. José Gabriel Ramírez-Torres

Dr. Eduardo Rodriguez-Tello

CINVESTAV UNIDAD TAMAULIPAS

Cd. Victoria, Tamaulipas - 12 de febrero de 2024

Contenido

① Resumen

② Robot Autónomo

③ Exploración

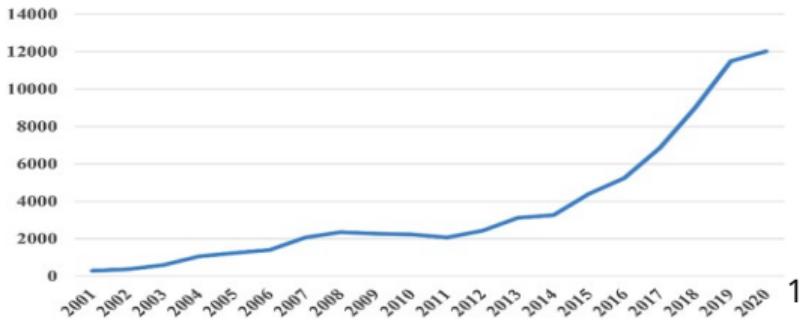
④ Coordinación multi-VANT

⑤ Simulación

Resumen



Number of scientific papers (source: Scopus)



- **Aplicaciones** en lugares inaccesibles o peligrosos.
- **Múltiples VANT** pueden reducir el tiempo de exploración y aumentar la confianza del sistema.
- **Limitaciones** en carga, procesamiento y batería influyen en el tiempo de vuelo.

¹UAV in the advent of the twenties: Where we stand and what is next [?]

Contenido

- ① Resumen
- ② Robot Autónomo
- ③ Exploración
- ④ Coordinación multi-VANT
- ⑤ Simulación

Robot Autónomo



- **1.- Percepción** - Incluyen cámaras de profundidad, sensores tipo LiDAR, entre otros. Permiten al VANT recopilar información sobre su entorno.
- **2.- Control** - Computadora a bordo, contiene el poder computacional para la toma de decisiones autónomas basada en la información recopilada por los sensores.
- **3.- Propulsión** - Motores y hélices que proporcionan la fuerza necesaria para el vuelo.

Principales preguntas que un robot autónomo debe responder¹

- **¿Dónde estoy?** \Rightarrow Localización y representación del medio ambiente (**SLAM** - Simultaneous Localization and Mapping)

Principales preguntas que un robot autónomo debe responder¹

- **¿Dónde estoy?** \Rightarrow Localización y representación del medio ambiente (**SLAM** - Simultaneous Localization and Mapping)
- **¿A dónde voy?** \Rightarrow Toma de decisiones

Principales preguntas que un robot autónomo debe responder¹

- **¿Dónde estoy?** \Rightarrow Localización y representación del medio ambiente (**SLAM** - Simultaneous Localization and Mapping)
- **¿A dónde voy?** \Rightarrow Toma de decisiones
- **¿Cómo llego hasta ahí?** \Rightarrow Planificación de trayectoria

Principales preguntas que un robot autónomo debe responder¹

- ¿Dónde estoy? \Rightarrow Localización y representación del medio ambiente (**SLAM** - Simultaneous Localization and Mapping)
- ¿A dónde voy? \Rightarrow Toma de decisiones
- ¿Cómo llego hasta ahí? \Rightarrow Planificación de trayectoria

Para resolver estas preguntas,
el robot debe:

- Tener un modelo del ambiente
(dado, o autónomamente
construido)
- Localizarse dentro del ambiente
- Planear y ejecutar los movimientos

Visual map making for a mobile robot [?]

[†]Foldable drone could aid search and rescue missions.
[https://www.therobotreport.com/
foldable-drone-could-aid-search-and-rescue-missions/](https://www.therobotreport.com/foldable-drone-could-aid-search-and-rescue-missions/)

Localización - ¿Dónde estoy?

Problema de Localización y Mapeo Simultáneos¹

- **VER:** El Robot utiliza la lectura de sus sensores para encontrarse a el mismo.
- **ACTUAR:** El Robot, se mueve hacia adelante
 - Movimiento estimado a partir de las lecturas de la odometría.
 - Acumulación de incertidumbre.
- **VER:** Lectura de sus sensores nuevamente para localizarse a sí mismo

Belief update (Fusión de información)^{2 3}

¹Simultaneous localization and mapping: part I [?]

²Uncertain geometry in robotics [?]

³Estimating Uncertain Spatial Relationships in Robotics [?]

Representación del Medio Ambiente - ¿Dónde estoy?

Toma de decisiones - ¿A dónde voy?

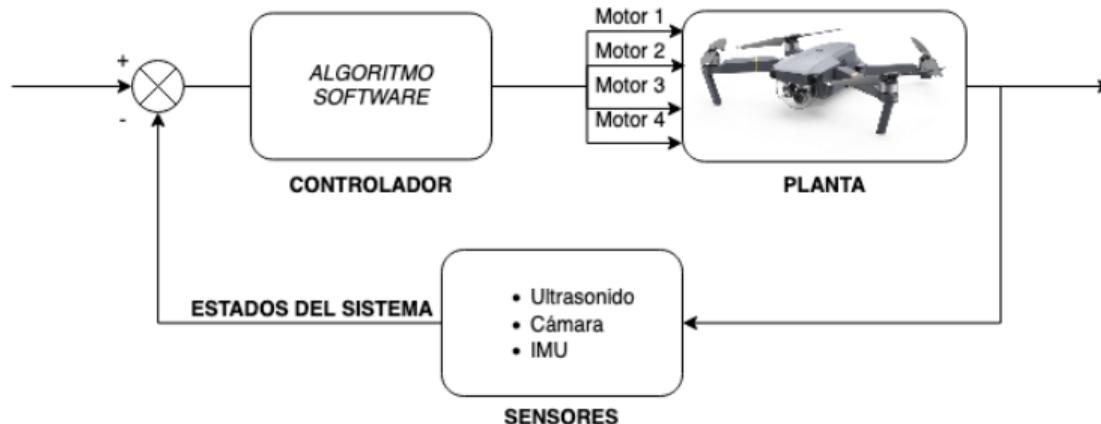


Figura: Diagrama control lazo cerrado VANT

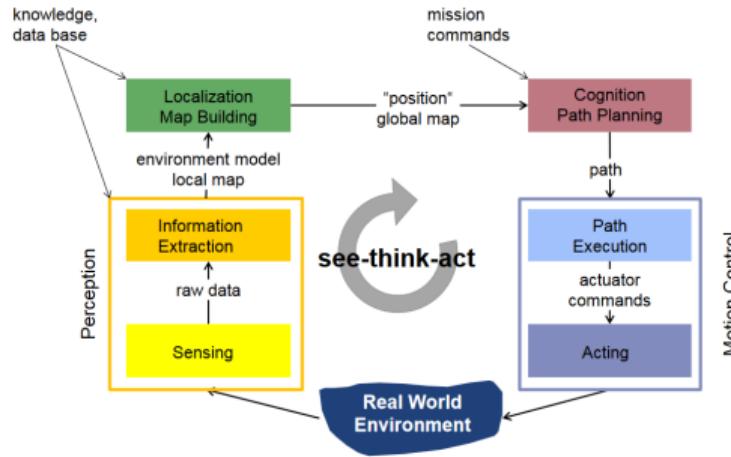
Un sistema de control para un robot móvil autónomo opera en un entorno donde las condiciones están cambiando rápidamente. (considerando el problema de control instantáneo en una formulación clásica de teoría de control)¹

¹A robust layered control system for a mobile robot [?]

Arquitectura híbrida

El robot puede reaccionar de manera rápida a estímulos del entorno, al mismo tiempo que tiene la capacidad de planificar y tomar decisiones de alto nivel.

- Adaptable al lidiar con situaciones predecibles como imprevistas.
- Permite una respuesta rápida a estímulos del entorno.
- Optimiza el rendimiento del robot al gestionar las tareas simples y repetitivas, liberando recursos para tareas deliberativas más complejas.
- Es escalable.

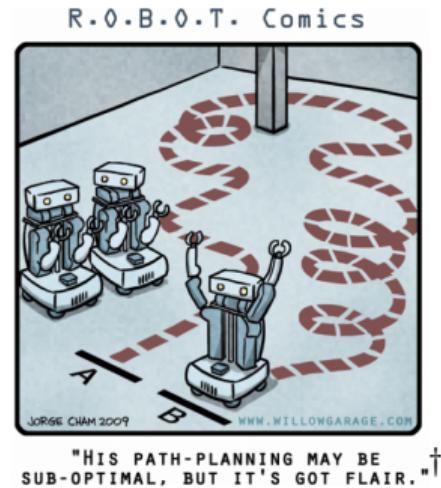


† Ciclo See-Think-Act
ETH - Note Class Autonomous mobile robot 2015

Planificación de trayectoria - ¿Cómo llego hasta ahí?

El uso de heurísticas para encontrar soluciones óptimas, proporciona resultados computacionales eficientes.^a

- Planificador de trayectoria global
 - Búsqueda por grafos
- Planificador de trayectoria local
 - Campos de potencial artifical
 - Algoritmos Bug



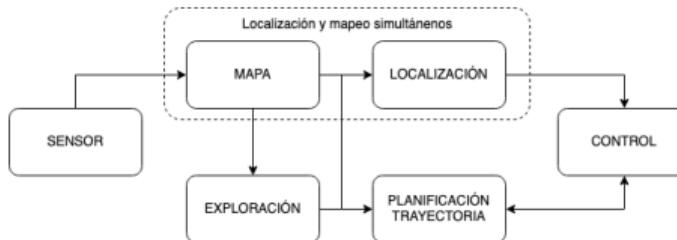
^aA Survey of Trajectory Planning Techniques for Autonomous Systems [?]

Contenido

- ① Resumen
- ② Robot Autónomo
- ③ Exploración
- ④ Coordinación multi-VANT
- ⑤ Simulación

Exploración

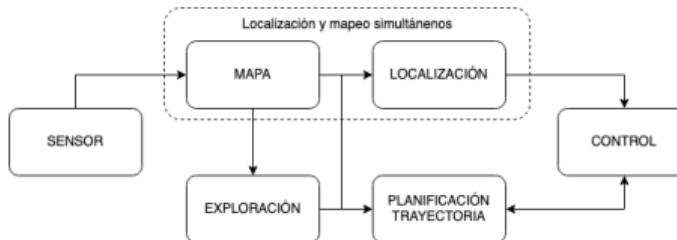
Exploración es una tarea fundamental en robots autónomos. El objetivo es crear un mapa de un ambiente desconocido.



- **Sensar**
- **Creación Mapa**
- **Localización en Mapa**
- **Exploración** Aumentar la base de conocimiento del Mapa
- **Planificación trayectoria** Trayectorias hacia nuevas fronteras
- **Control** Ejecución de toma de decisiones y ejecución de trayectorias

Exploración

Exploración es una tarea fundamental en robots autónomos. El objetivo es crear un mapa de un ambiente desconocido.



- **Sensar**
- **Creación Mapa**
- **Localización en Mapa**
- **Exploración** Aumentar la base de conocimiento del Mapa
- **Planificación trayectoria** Trayectorias hacia nuevas fronteras
- **Control** Ejecución de toma de decisiones y ejecución de trayectorias

El ciclo se repite hasta completar la exploración

Enfoques de Exploración Por fronteras y NBVP

Fronteras

NBVP

Estrategia

- Probabilistic Road-Map (Método a base de muestreros)^a
- RGB-D \Rightarrow Voxels \Rightarrow Octomap
- Exploración basada en fronteras^b
- Estrategia basada en auto-ofertas (Método Húngaro)^c

^aSurvey of UAV motion planning [?]

^bA frontier-based approach for autonomous exploration [?]

^cEstrategia descentralizada para la exploración multi-robot, incluyendo restricciones en rango de comunicación [?]



† Ilustración Drone en Mina
<https://dronevideos.com/>

Estrategia ¹

Buscar que cada VANT se dirija hacia las fronteras más cercanas tratando de minimizar las distancias recorridas.

Explotación

Buscar la separación de los VANTS con la finalidad de minimizar el trabajo redundante y la interferencia entre ellos.

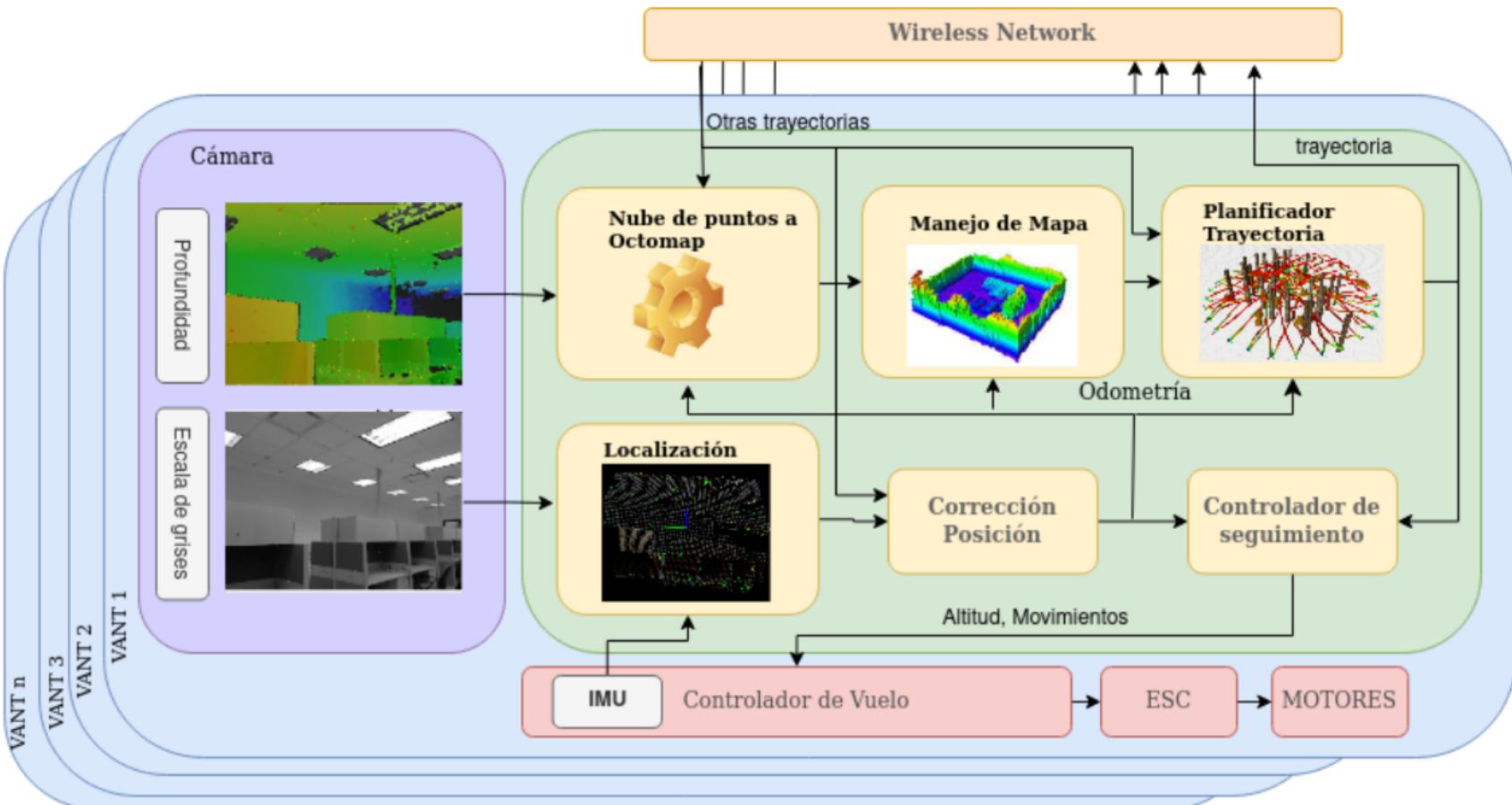
Exploración

Mantener los VANTS en comunicación con los demás miembros del equipo actualizados y en caso de falla de algún VANT evitar que se pierda la información.

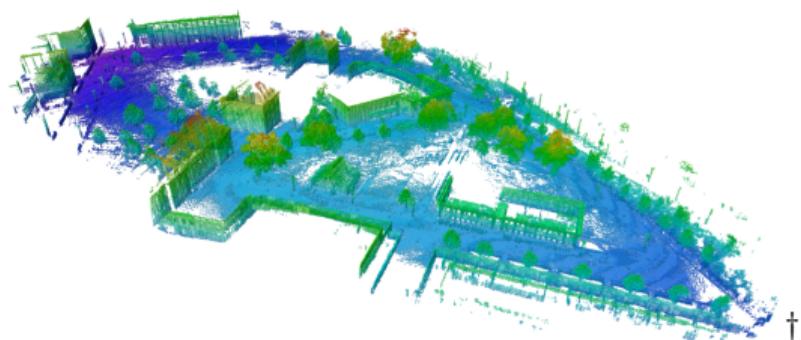
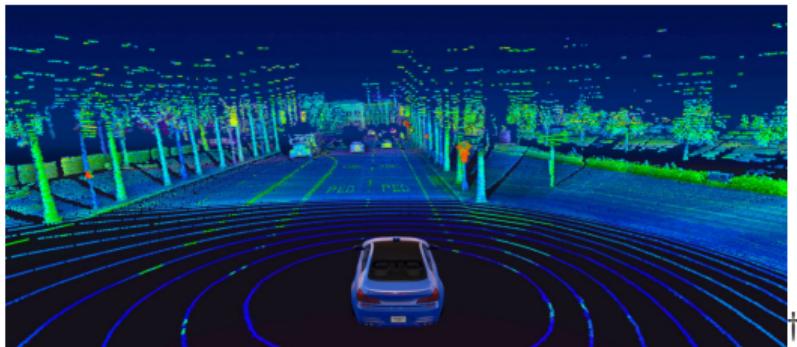
Cohesión

¹Estrategia descentralizada para la exploración multi-robot, incluyendo restricciones en rango de comunicación [?]

Arquitectura



Generación de mapas

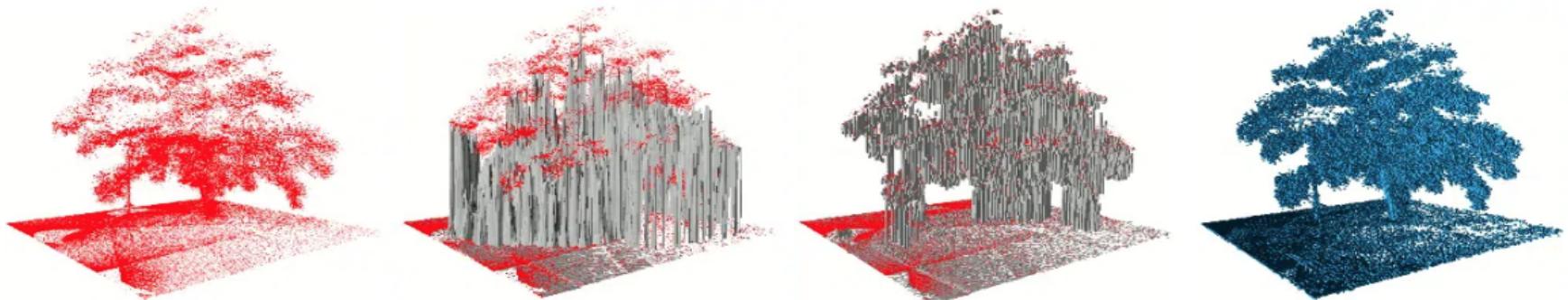


Es la construcción de un mapa del entorno, realizada por un robot, utilizando información espacial obtenida durante el paso del tiempo. [? 2010]

Fuentes de información:

- Escáneres láser tipo LIDAR.
- Cámaras RGBD.

Representacion 3D

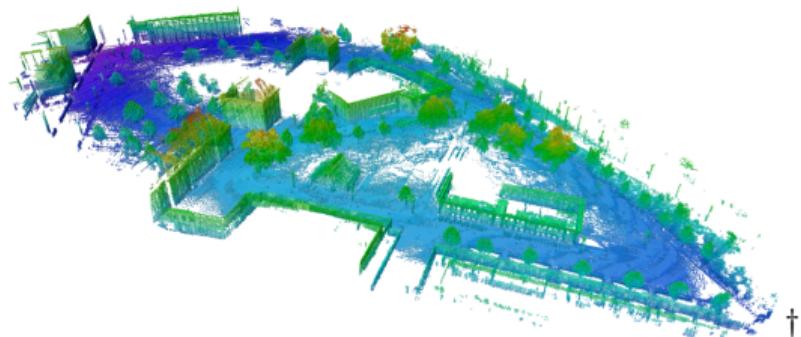
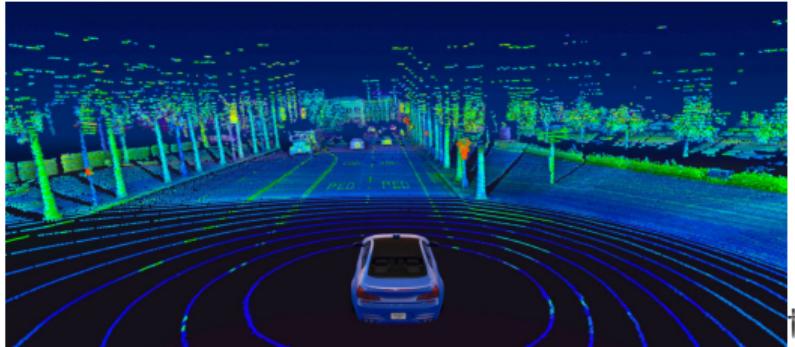


1

- Nube de puntos.
- Mapa de elevación.
- Superficies multi-nivel.
- Octrees.

¹OctoMap: An Efficient Probabilistic 3D Mapping Framework Based on Octrees [?]

Planificación de movimiento



Indica a un robot como moverse de un punto a otro en su entorno. Implica la generación de trayectorias y movimientos que permiten a los robots cumplir sus tareas o alcanzar sus objetivos mientras evitan obstáculos¹.

Por Grafos

- Grafos de visibilidad.
- Diagramas de Voronoi.
- Descomposición por celdas.
- Consulta única (RRT)

Algoritmos

- BFS, DFS
- A*, D*
- Dijkstra

Motivación del proyecto

La meta de este trabajo es la creación de una estrategia para la exploración de ambientes desconocidos de manera coordinada con múltiples vehículos aéreos no tripulados (VANTS).

- Búsqueda y rescate.
- Seguridad e Inspección



† Foldable drone could aid search and rescue missions.
[https://www.therobotreport.com/
foldable-drone-could-aid-search-and-rescue-missions/](https://www.therobotreport.com/foldable-drone-could-aid-search-and-rescue-missions/)

Contenido

- ① Resumen
- ② Robot Autónomo
- ③ Exploración
- ④ Coordinación multi-VANT
- ⑤ Simulación

Coordinación multi-VANT

Centralizada - Descentralizada

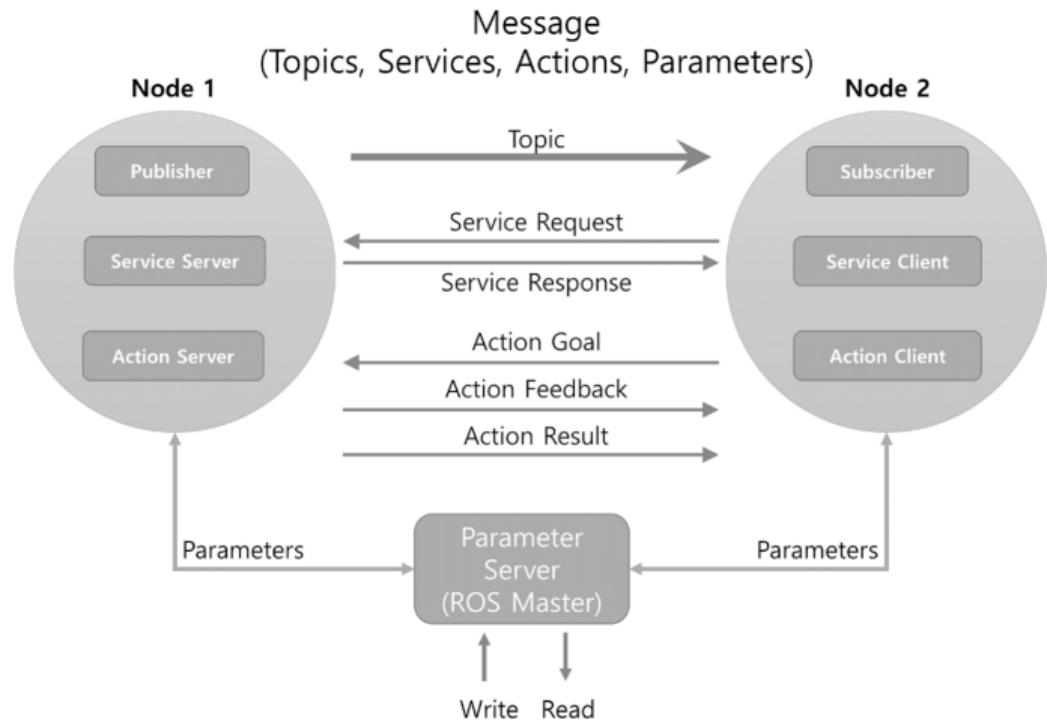
Contenido

- ① Resumen
- ② Robot Autónomo
- ③ Exploración
- ④ Coordinación multi-VANT
- ⑤ Simulación

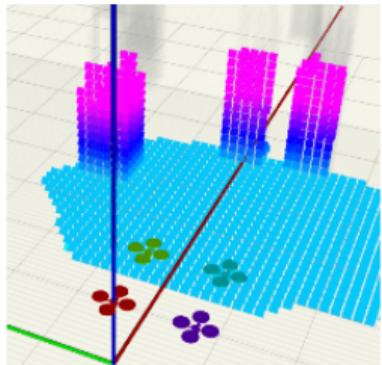
Robot Operating System (ROS)

- Provee un conjunto de herramientas usadas por un robot (Sensores, actuadores, implementación diversos algoritmos)
- Framework de comunicación que permite interconectar las diferentes piezas del cerebro para hablar con otras lecturas de sensores.

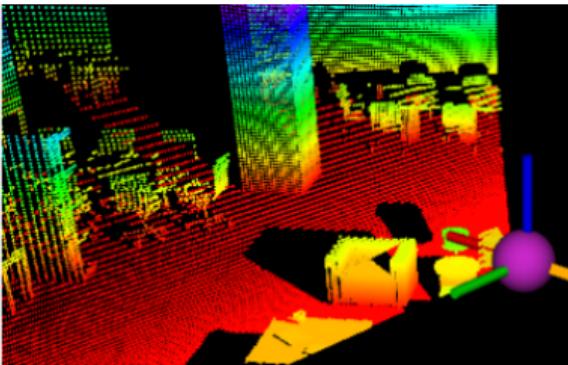
En resumen ROS ayuda en descomponer software complejos en pequeñas piezas más manejables.



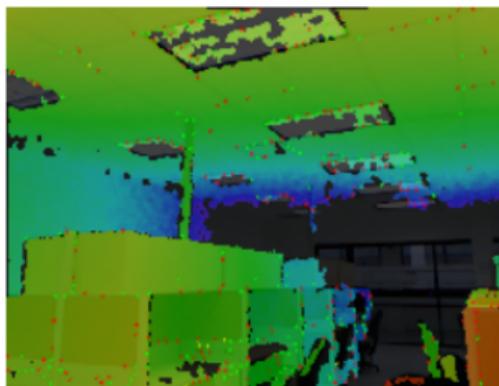
Simulador - ROS Visualization (RVIZ)



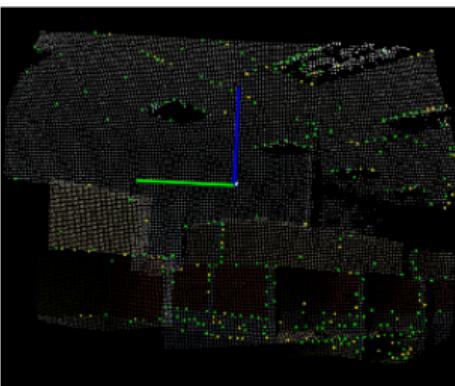
Zhou et. al (2022) ; Bartolomei et. al (2023)



Zhang et. al (2020)



Visualización Cámara Kinect 360



El simulador dinámico ?¹ utiliza la odometría de referencia de los VANTS, suponiendo que cada agente está equipado con una cámara de profundidad que mira hacia adelante cuya resolución es 640x480px y un campo de visión de 80°x60°. Las imágenes de profundidad se generan utilizando el proceso presentado en ?² con un rango máximo de detección de 4.5 m.

- En tiempo necesario para completar la exploración del ambiente dado y la velocidad promedio de los VANTS durante cada experimento.
- Tasas de exploración para diferentes cantidades de VANTS en diversos ambientes.

¹Rapid Collaborative Exploration With a Decentralized Multi-UAV System

²Omni-Swarm: A Decentralized Omnidirectional Visual–Inertial–UWB State Estimation System for Aerial Swarms

Bibliografía |

- R. Brooks. Visual map making for a mobile robot. In *Proceedings. 1985 IEEE International Conference on Robotics and Automation*, volume 2, pages 824–829, 1985. doi: 10.1109/ROBOT.1985.1087348.
- R. Brooks. A robust layered control system for a mobile robot. *IEEE Journal on Robotics and Automation*, 2(1):14–23, 1986. doi: 10.1109/JRA.1986.1087032.
- S. K. Debnath, R. Omar, S. Bagchi, E. N. Sabudin, M. H. A. S. Kandar, K. Foysol, and T. K. Chakraborty. Different cell decomposition path planning methods for unmanned air vehicles-a review. In *Lecture Notes in Electrical Engineering*, pages 99–111. Springer Nature Singapore, July 2020. doi: 10.1007/978-981-15-5281-6_8. URL https://doi.org/10.1007/978-981-15-5281-6_8.
- H. Durrant-Whyte. Uncertain geometry in robotics. *IEEE Journal on Robotics and Automation*, 4(1):23–31, 1988. doi: 10.1109/56.768.
- H. Durrant-Whyte and T. Bailey. Simultaneous localization and mapping: part i. *IEEE Robotics and Automation Magazine*, 13(2):99–110, 2006. doi: 10.1109/MRA.2006.1638022.
- J. C. Elizondo Leal. *Estrategia descentralizada para la exploración multi-robot, incluyendo restricciones en rango de comunicación*. PhD thesis, CINVESTAV Unidad Tamaulipas, Junio 2013. URL <https://repositorio.cinvestav.mx/handle/cinvestav/69?locale-attribute=en>.
- A. Hornung, K. M. Wurm, M. Bennewitz, C. Stachniss, and W. Burgard. OctoMap: An efficient probabilistic 3D mapping framework based on octrees. *Autonomous Robots*, 2013. doi: 10.1007/s10514-012-9321-0. URL <https://octomap.github.io>. Software available at <https://octomap.github.io>.
- I. Mir, F. Gul, S. Mir, M. A. Khan, N. Saeed, L. Abualigah, B. Abuhalija, and A. H. Gandomi. A survey of trajectory planning techniques for autonomous systems. *Electronics*, 11(18):2801, Sept. 2022. ISSN 2079-9292. doi: 10.3390/electronics11182801. URL <http://dx.doi.org/10.3390/electronics11182801>.
- F. Nex, C. Armenakis, M. Cramer, D. Cucci, M. Gerke, E. Honkavaara, A. Kukko, C. Persello, and J. Skaloud. Uav in the advent of the twenties: Where we stand and what is next. *ISPRS Journal of Photogrammetry and Remote Sensing*, 184:215–242, Feb. 2022. ISSN 0924-2716. doi: 10.1016/j.isprsjprs.2021.12.006. URL <http://dx.doi.org/10.1016/j.isprsjprs.2021.12.006>.
- L. Quan, L. Han, B. Zhou, S. Shen, and F. Gao. Survey of uav motion planning. *IET Cyber-Systems and Robotics*, 2(1):14–21, Mar. 2020. ISSN 2631-6315. doi: 10.1049/iet-csr.2020.0004. URL <http://dx.doi.org/10.1049/iet-csr.2020.0004>.
- R. Smith, M. Self, and P. Cheeseman. *Estimating Uncertain Spatial Relationships in Robotics*, page 435–461. Elsevier, 1988. doi: 10.1016/b978-0-444-70396-5.50042-x. URL <http://dx.doi.org/10.1016/B978-0-444-70396-5.50042-X>.
- J. O. Wallgrün. *Hierarchical Voronoi Graphs*. Springer Berlin Heidelberg, 2010. doi: 10.1007/978-3-642-10345-2. URL <https://doi.org/10.1007/978-3-642-10345-2>.
- H. Xu, Y. Zhang, B. Zhou, L. Wang, X. Yao, G. Meng, and S. Shen. Omni-swarm: A decentralized omnidirectional visual-inertial-uwb state estimation system for aerial swarms. *IEEE Transactions on Robotics*, 38(6):3374–3394, 2022. doi: 10.1109/TRO.2022.3182503.
- B. Yamauchi. A frontier-based approach for autonomous exploration. In *Proceedings 1997 IEEE International Symposium on Computational Intelligence in Robotics and Automation CIRA'97. Towards New Computational Principles for Robotics and Automation*, pages 146–151, 1997. doi: 10.1109/CIRA.1997.613851.
- B. Zhou, H. Xu, and S. Shen. Racer: Rapid collaborative exploration with a decentralized multi-uav system. *IEEE Transactions on Robotics*, 39(3):1816–1835, 2023. doi: 10.1109/TRO.2023.3236945.

Temporary page!

\LaTeX was unable to guess the total number of pages correctly. As there was unprocessed data that should have been added to the final page this extra been added to receive it.

If you rerun the document (without altering it) this surplus page will go away because \LaTeX now knows how many pages to expect for this document.