



Robotika: Plánování úloh a pohybu

Vladimír Petřík

vladimir.petrik@cvut.cz

13.11.2023

Motivace

- ▶ Víme, jak naplánovat pohyb robota v konfiguračním prostoru robota
 - ▶ ručně definovat úchyt na objektu
 - ▶ vypočítat úchop a předúchop pro detekovanou polohu objektu
 - ▶ naplánovat pohyb pro předuchopení
 - ▶ interpolovat pro uchopení, uchopení
 - ▶ interpolovat na předuchopení
 - ▶ naplánovat pohyb pro předumístění, umístění, uvolnění chapadla, předumístění



Motivace

- ▶ Víme, jak naplánovat pohyb robota v konfiguračním prostoru robota
 - ▶ ručně definovat úchyt na objektu
 - ▶ vypočítat úchop a předúchop pro detekovanou polohu objektu
 - ▶ naplánovat pohyb pro předuchopení
 - ▶ interpolovat pro uchopení, uchopení
 - ▶ interpolovat na předuchopení
 - ▶ naplánovat pohyb pro předumístění, umístění, uvolnění chapadla, předumístění
- ▶ Co když máme mnoho úchytů? Mnoho objektů?
- ▶ **Plánování manipulačních úloh a pohybu (Task and Motion Planning, TAMP)**



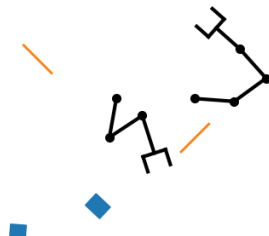
Motivace

- ▶ Víme, jak naplánovat pohyb robota v konfiguračním prostoru robota
 - ▶ ručně definovat úchyt na objektu
 - ▶ vypočítat úchop a předúchop pro detekovanou polohu objektu
 - ▶ naplánovat pohyb pro předuchopení
 - ▶ interpolovat pro uchopení, uchopení
 - ▶ interpolovat na předuchopení
 - ▶ naplánovat pohyb pro předumístění, umístění, uvolnění chapadla, předumístění
- ▶ Co když máme mnoho úchytů? Mnoho objektů?
- ▶ **Plánování manipulačních úloh a pohybu (Task and Motion Planning, TAMP)**
 - ▶ simultánní plánování úloh a pohybů
 - ▶ úloha je daná posloupností úchopů a umístění (diskrétní prostor)
 - ▶ pohyb je posloupnost konfigurací robota (spojitý prostor)
 - ▶ Přístup Humanoid Path Planning (HPP)



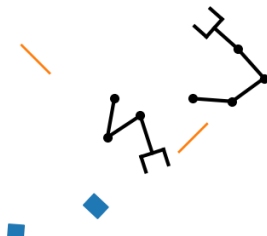
Konfigurační prostor

- ▶ Více chapadel připojených k robotům
- ▶ Povrchy v prostředí, na které lze objekt umístit
- ▶ Více objektů
 - ▶ více úchytů na objekt
 - ▶ více povrchů pro kontakt



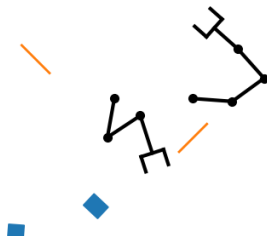
Konfigurační prostor

- ▶ Více chapadel připojených k robotům
- ▶ Povrchy v prostředí, na které lze objekt umístit
- ▶ Více objektů
 - ▶ více úchytů na objekt
 - ▶ více povrchů pro kontakt
- ▶ Konfigurační prostor je množina všech konfigurací všech objektů a robotů
 - ▶ $\mathcal{C} = \mathbb{R}^{N_1} \times \mathbb{R}^{N_2} \dots \times SE(3)^M$
 - ▶ N_i DoF i -tého robota
 - ▶ M počet objektů



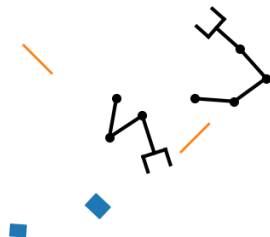
Konfigurační prostor

- ▶ Více chapadel připojených k robotům
- ▶ Povrchy v prostředí, na které lze objekt umístit
- ▶ Více objektů
 - ▶ více úchytů na objekt
 - ▶ více povrchů pro kontakt
- ▶ Konfigurační prostor je množina všech konfigurací všech objektů a robotů
 - ▶ $\mathcal{C} = \mathbb{R}^{N_1} \times \mathbb{R}^{N_2} \dots \times SE(3)^M$
 - ▶ N_i DoF i -tého robota
 - ▶ M počet objektů
 - ▶ nicméně, ne všechny konfigurace jsou přípustné
 - ▶ omezení (constraints) jsou použita k definici přípustných konfigurací



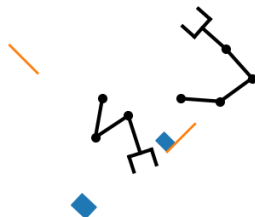
Omezení

- ▶ Objekt je umístěn nebo uchopen, tj. nemůže létat



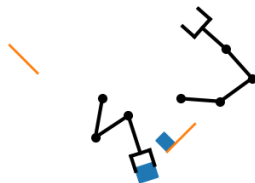
Omezení

- ▶ Objekt je umístěn nebo uchopen, tj. nemůže létat
- ▶ Omezení pro umístění
 - ▶ objekt leží na povrchu
 - ▶ numerické omezení
 - ▶ **povrch objektu** je umístěn na **povrch prostředí**



Omezení

- ▶ Objekt je umístěn nebo uchopen, tj. nemůže létat
- ▶ Omezení pro umístění
 - ▶ objekt leží na povrchu
 - ▶ numerické omezení
 - ▶ **povrch objektu** je umístěn na **povrch prostředí**
- ▶ Omezení pro uchopení
 - ▶ objekt je uchopen chapadlem
 - ▶ numerické omezení
 - ▶ **s.s. úchopu** se rovná **s.s. chapadla**



Stav (state)

- ▶ Stav je soubor omezení
- ▶ Manifold přípustných konfigurací v konfiguračním prostoru
- ▶ Například jeden stav může být definován omezením obou objektů
 - ▶ objekt O_1 je umístěn na povrchu E_1 prostřednictvím povrchu objektu S_1
 - ▶ objekt O_2 je uchopen chapadlem G_1 prostřednictvím úchopu H_1

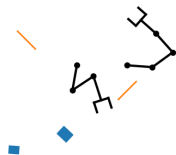


Stav (state)

- ▶ Stav je soubor omezení
- ▶ Manifold přípustných konfigurací v konfiguračním prostoru
- ▶ Například jeden stav může být definován omezením obou objektů
 - ▶ objekt O_1 je umístěn na povrchu E_1 prostřednictvím povrchu objektu S_1
 - ▶ objekt O_2 je uchopen chapadlem G_1 prostřednictvím úchopu H_1
- ▶ Jak vzorkovat konfiguraci ze stavu?
 - ▶ vzorek ze \mathcal{C}
 - ▶ geometrická projekce pro splnění všech omezení
 - ▶ numerická optimalizace (Newton-Raphson) ke splnění všech omezení

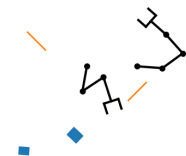


Vzorkování ze stavů



Vzorek z \mathcal{C}

Vzorkování ze stavů

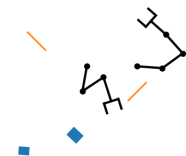


Vzorek z \mathcal{C}



- ▶ Projekce do stavu:
 - ▶ O_1 umístěn na E_1 přes S_1
 - ▶ O_2 umístěn na E_2 přes S_1

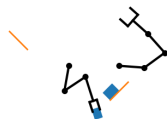
Vzorkování ze stavů



Vzorek z \mathcal{C}



- ▶ Projekce do stavu:
 - ▶ O_1 umístěn na E_1 přes S_1
 - ▶ O_2 umístěn na E_2 přes S_1



- ▶ Projekce do stavu:
 - ▶ O_1 uchopen G_1 přes H_1
 - ▶ O_2 umístěn na E_2 přes S_1

Přechody (Transitions)

- ▶ Přechod definuje pohyb mezi dvěma stavy
 - ▶ přechod *identita* umožňuje pohyb robota uvnitř stavu
 - ▶ přechod *umístění* umožňuje přesunout objekt z chapadla na povrch
 - ▶ přechod *uchopení* umožňuje přesunout objekt z povrchu do uchopovače



Přechody (Transitions)

- ▶ Přechod definuje pohyb mezi dvěma stavy
 - ▶ přechod *identita* umožňuje pohyb robota uvnitř stavu
 - ▶ přechod *umístění* umožňuje přesunout objekt z chapadla na povrch
 - ▶ přechod *uchopení* umožňuje přesunout objekt z povrchu do uchopovače
- ▶ Vzorkování z přechodů vs. vzorkování ze stavů
 - ▶ přechod respektuje omezení z dané konfigurace
 - ▶ např. *identita* na stavu, kde objekt leží, nepřesune objekt (vzorkování na stavu může objekt přesunout)
 - ▶ přechod *uchopení* je specifikován tak, aby se přesunul přes předuchopení
 - ▶ přechod *umístění* je specifikován tak, aby se pohyboval přes předumístění



Interpolace na přechodu

- ▶ Interpolace mezi dvěma konfiguracemi, ale respektuje omezení stavů/přechodu



Identita na umístění

Interpolace na přechodu

- ▶ Interpolace mezi dvěma konfiguracemi, ale respektuje omezení stavů/přechodu



Identita na umístění



Identita na uchopení

Interpolace na přechodu

- ▶ Interpolace mezi dvěma konfiguracemi, ale respektuje omezení stavů/přechodu



Uchopení

Interpolace na přechodu

- ▶ Interpolace mezi dvěma konfiguracemi, ale respektuje omezení stavů/přechodu



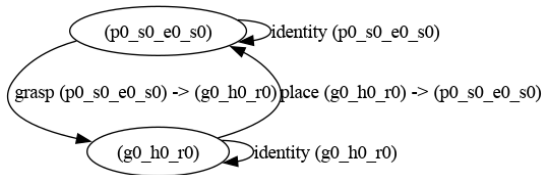
Uchopení



Umístění

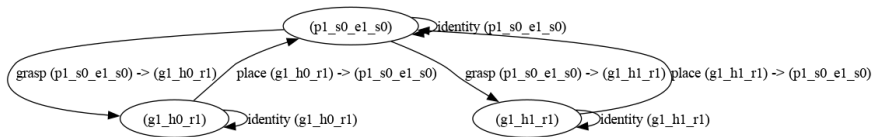
Graf omezení

- ▶ Definuje všechny možné přechody mezi existujícími stavy
- ▶ Příklad: jedno rameno, jeden objekt



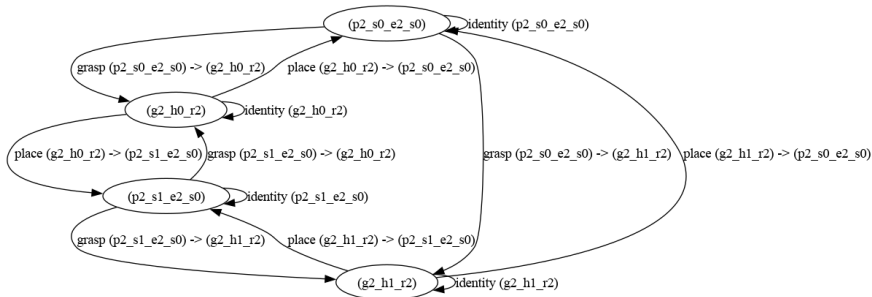
Graf omezení

- ▶ Definuje všechny možné přechody mezi existujícími stavy
- ▶ Příklad: jedno rameno, jeden objekt



Graf omezení

- ▶ Definuje všechny možné přechody mezi existujícími stavy
- ▶ Příklad: jedno rameno, jeden objekt

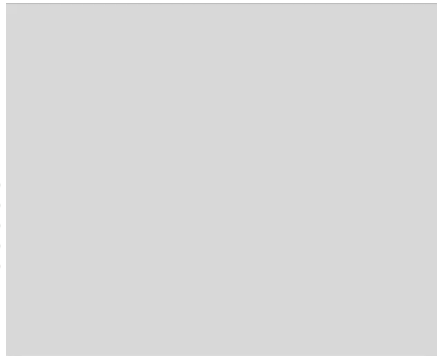
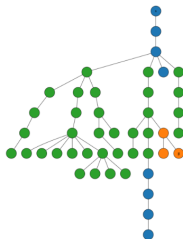
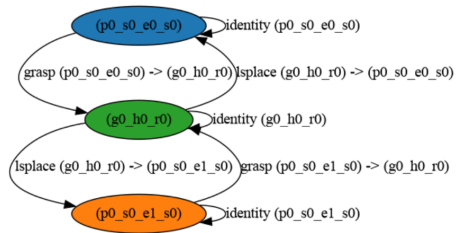


RRT na grafu omezení

- ▶ Náhodný vzorek q_{rand}
 - ▶ vybrat náhodný přechod
 - ▶ vybrat náhodnou existující konfiguraci z počátku přechodu
 - ▶ vybrat náhodnou konfiguraci z cíle přechodu, který je dosažitelný z počátku
- ▶ Nejbližší soused q_{tree}
 - ▶ uzel, který je nejbližší k q_{rand} přes interpolaci na přechodu
- ▶ Lokální plánovač používá interpolaci na přechodu



RRT na grafu omezení



Závěr

- ▶ Konfigurační prostor pro TAMP je komplexní
 - ▶ diskrétní množina stavů
 - ▶ spojitý pohyb
 - ▶ zakódovaný pomocí grafu omezení, který nám umožňuje použít RRT



- ▶ Konfigurační prostor pro TAMP je komplexní
 - ▶ diskrétní množina stavů
 - ▶ spojitý pohyb
 - ▶ zakódovaný pomocí grafu omezení, který nám umožňuje použít RRT
- ▶ Obvykle se v průmyslu nepoužívá
 - ▶ posloupnost úkolů v prostoru je pevně zakódována programátory
 - ▶ plánovač je použit pouze pro pohyb (pokud nemůže být pevně zakódován)

Závěr

- ▶ Konfigurační prostor pro TAMP je komplexní
 - ▶ diskrétní množina stavů
 - ▶ spojitý pohyb
 - ▶ zakódovaný pomocí grafu omezení, který nám umožňuje použít RRT
- ▶ Obvykle se v průmyslu nepoužívá
 - ▶ posloupnost úkolů v prostoru je pevně zakódována programátory
 - ▶ plánovač je použit pouze pro pohyb (pokud nemůže být pevně zakódován)
- ▶ Jak se vyhnout tvrdému kódování? Video demonstrace



Multi-Contact Task and Motion Planning Guided by Video Demonstration

Kateryna Zorina ♣ David Kovar ♣ Florent Lamiroux ◇ Nicolas Mansard ◇
Justin Carpentier ♥ Josef Sivic ♣ Vladimir Petrik ♣



- ♣ CIIRC, Czech Technical University in Prague
- ◇ LAAS-CNRS, Universite de Toulouse, CNRS, Toulouse
- ♥ INRIA, Paris



- ▶ Konzultace k závěrečnému projektu
- ▶ Závěrečný projekt je nyní popsán na webové stránce kurzu
- ▶ Nové rozhraní pro robota Bosch [nepovinné]
 - ▶ opraveno FK, IK
 - ▶ můžete si jej nainstalovat na svůj počítač, abyste mohli používat FK a IK offline pro ladění

