

小型無人移動体による個人用知的移動体のセンシング領域の拡張

渡辺 賢[†] 井上 泰佑^{††} 長尾 確^{††}

[†] 名古屋大学 工学部 電気電子・情報工学科 ^{††} 名古屋大学 大学院情報科学研究科

1 はじめに

我々の研究室では、個人用知的移動体 AT(Attentive Townvehicle) と呼ばれる、搭乗者の行きたい場所まで自動で移動する個人用の乗り物の研究・開発を行っている。自動走行する移動体の問題の一つは搭乗者の安全性である。この問題に対して移動体自身が持つセンサーでは十分ではなく、いかに環境側に周囲の情報を収集し伝達する仕組みを実現するか、ということが重要となる。搭乗者の安全性のために知りたい環境情報とは、例えば進行方向の死角からくる移動障害物の情報である。そこで本研究では、AT の前方に小型無人移動体 (SmallUnmannedVehicle) を走らせ、それを AT の拡張センサーとして扱い、AT のセンシング領域を拡張することで搭乗者の安全性を向上させる仕組みを提案する。

2 個人用知的移動体 AT

AT は乗り物に情報処理・通信機能を持たせ、情報処理と人間の物理的な移動とを連動させることにより、人間の活動をより便利にするための乗り物である。その機能の一つとして、搭乗者が AT に搭載された情報端末から目的地を入力することで、自動で目的地まで移動する機能がある。この機能は具体的には、AT に搭載された RFID タグリーダーで環境中に設置された RFID タグを読み取ることで現在地を知り、地図を用いて目的地へ向かう。さらに、AT に搭載されたレンジセンサーで障害物情報を認識し、メカナムホイールという特殊なホイールにより全方位移動で障害物を回避する。レンジセンサーは物体にレーザー光をあて、その反射光を受光して物体までの距離を算出し、これを一定角度間隔で測定することで、平面上に扇状の物体までの距離を知ることができるセンサーである。AT はこれを前後左右の 4 箇所に搭載し、その情報を統合することで全方位の障害物情報を知ることができる(図 1)。しかし、AT 自身のセンサーでは、交差点の左右からの通路などの死角から接近する移動障害物を検出することはできない。本研究では、安全な自動走行を目的とし、死角からの移動障害物が検出できないという問題を、センシング領域の拡張という考えでアプローチした。

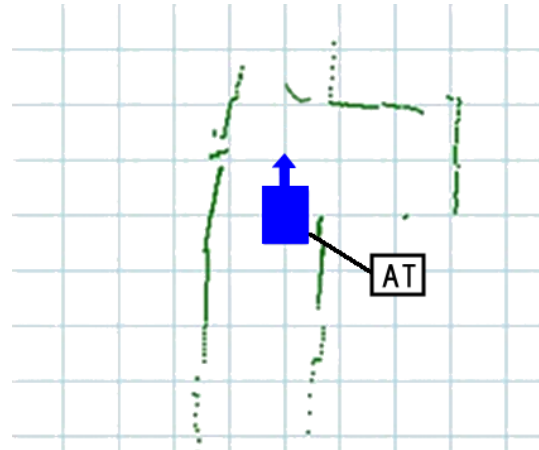


図 1: レンジセンサーによる障害物情報の取得

3 センシング領域の拡張

AT のような自動走行する乗り物は周囲の環境情報をセンサーを通して取得することで行動を決定する。しかし、自身に搭載されたセンサーだけでは取得する情報は限られており、これによって起きる問題の具体例が先ほど挙げた死角からの移動障害物の問題である。その他にも自分の進行方向の前方の情報を前もって知ることができれば、回避できる事故は多くある。これらの考えから本研究では、AT の前方を拡張センサーとして小型の無人移動体を走行させることにより、AT 自身のセンシング領域を拡張する手法を提案する。拡張センサーは AT の自動走行に合わせて自律して動く必要があり、拡張センサーで取得した情報を AT のセンサー領域統合するには拡張センサーの位置を知る必要がある。これらの機能については次章で詳しく説明する。実際に AT と拡張センサーを連携して走らせた様子が図 2 で、拡張したセンサー情報が図 3 である。AT のセンサーから死角になっている領域の障害物情報が取得できているのが分かる。



図 2: AT と SUV の連携走行

Expanding Sensing Area of Personal Intelligent Vehicle Using Small Unmanned Vehicle

[†] WATANABE, Ken(watanabe@nagao.nuie.nagoya-u.ac.jp)

^{††} INOUE, Taisuke(inoue@nagao.nuie.nagoya-u.ac.jp)

^{††} NAGAO, Katashi(nagao@nuie.nagoya-u.ac.jp)

Dept. of Information Engineering, School of Engineering, Nagoya University ([†])

Graduate School of Information Science, Nagoya University (^{††})

Furo-cho, Chikusa-ku, Nagoya 464-8603, Japan

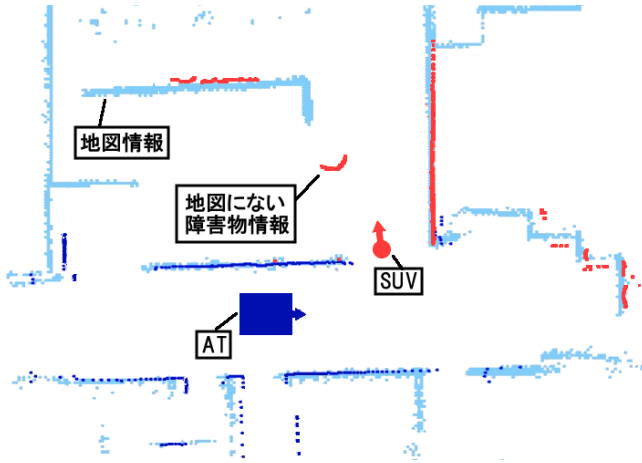


図 3: SUV による AT のセンシング領域の拡張

4 小型無人移動体 (SUV)

本研究では AT と連携して自律走行する小型無人移動体 (Small Unmanned Vehicle, 以下 SUV) を作成し、センシング領域を拡張するための拡張センサーとしての機能を SUV で実現した。具体的には以下の 4 つの機能である。事前に環境を走行することにより、レンジセンサーによる環境地図を生成する機能。生成された環境地図上での SUV の現在地を推定する機能。環境地図と現在のレンジセンサーの値を比較することで、人間など地図には存在しない障害物を検出する機能。AT の目的地に沿って、AT と連携して自律走行をする機能。これらについてそれぞれ詳しく説明する。

地図生成 ここでいう地図生成とは、移動体のオドメトリ情報 (これまでの移動距離情報) とセンサー情報を用いてセンサー地図を作ることである。オドメトリ情報とセンサー情報はどちらも誤差を含む情報であり、正しい位置と地図を同時に推定しなければならない。これは Simultaneous Localization and Mapping (SLAM) 問題として知られる問題である。SLAM 問題とはある時刻 t までのセンサー情報 $z_{1:t}$ とオドメトリ情報 $u_{1:t}$ が与えられた状態での、姿勢 $x_t = (x, y, \theta)^T$ 、地図情報 m である事後確率 $p(x_t, m | z_{1:t}, u_{1:t})$ の分布関数を求め、もっともらしい x_t と m を決めることである。本研究では FastSLAM[1] や DP-SLAM[2] で知られるような、パーティクルフィルタを用いた地図生成を実現した。

位置推定 位置推定とは m 、 $z_{1:t}$ 、 $u_{1:t}$ が与えられた状態で、 x_t である事後確率 $p(x_t | m, z_{1:t}, u_{1:t})$ を求め、もっともらしい x_t を決めることである。アルゴリズムは地図生成とほぼ同じでパーティクルフィルタを用いた方法である。位置推定は走行中に地図情報 m が既知の情報としてわかっているため、地図生成よりもロバストである。ただし、SUV が走行中に実時間で位置推定を行う必要があるため、パーティクルの数と処理するセンサーの分解能を地図生成よりも減らすことで、計算時間を短縮した。また、同様の仕組みを AT

に組み込み、共通の地図で位置推定を行うことにより、AT と SUV の現在地を同じ座標系で表した。これによって SUV のセンサー情報を AT のセンサー情報と統合することが可能となる。

障害物検出 環境地図上での SUV の現在地の座標を推定することができたら、環境地図と現在のセンサー情報との差分の情報、つまり移動障害物や通常時には置かれていない静止障害物などの情報を知ることができる。SUV は AT のセンシング領域を拡張するための拡張センサーである。AT が拡張センサーから知りたい情報は壁など地図に載っている情報ではなく、障害物の情報である。したがって、この機能は拡張センサーとしての重要な機能である。しかし、SUV のオドメトリに大きな誤差がでた時、SUV の位置推定は正しい位置からずれる。この時、環境地図とセンサー情報がずれているため壁のセンサー情報まで障害物として認識してしまう。それによって、移動障害物を誤認識して AT が回避行動をとってしまうなどの問題が起きるため、本研究では位置推定の精度をパーティクルの分散で求め、これが高い時のみ障害物検出を行うことによって解決した。

AT との連携走行 AT が情報端末から目的地を入力すると、目的地は AT と SUV で共通した地図上での座標に変換され、SUV に送られる。SUV はこの座標と地図情報から経路を生成し、自律移動を開始する。AT は SUV の現在地を SUV との通信で把握し、SUV と接触しないように自身の速度と SUV の速度を調節する。

5 まとめと今後の課題

本研究では AT が自動走行する際に連携して SUV が自律走行し、AT のセンシング領域を SUV のセンサーによって拡張する仕組みを実現した。その仕組みによって、AT の搭乗者は自動走行中、自身の死角からの障害物を確認することができるようになった。これにより、AT など自動走行をする乗り物はより安全に移動することができる。今後の課題としては、SUV によってセンシングした情報の応用法についてさらに研究を進める必要がある。さらに、SUV がセンシングする情報をレンジセンサーだけではなく、Kinect などの深度センサーやカメラなど、センシングできる情報を増やすことでより拡張センサーとしての機能を研究するのが課題である。

参考文献

- [1] Thrun, S., Burgard, W., and Fox, D.: Probabilistic robotics, The MIT Press(2005). 上田隆一 (訳): 確率ロボティクス, 毎日コミュニケーションズ (2007).
- [2] Eliazar, I., and Parr, R.: DP-SLAM 2.0, *Proc. IEEE International Conference on Robotics and Automation*(2004).