

2021年11月09日

高度ポリテクセンター・能力開発セミナー (E0771)

「RTミドルウェアによるロボットプログラミング技術」

1. コース概要



はじめに

- 本日の講習会のWebページ
 – <https://bit.ly/3EI3peN>
- こちらに、必要な情報がまとまっていますので、ブックマークしてください。


OpenRTM-aist
MIDDLEWARE The power to connect

[ホーム](#)
[ダウンロード](#)
[ドキュメント](#)
[コミュニティ](#)
[研究開発](#)
[プロジェクト](#)
[ハードウェア](#)

ホーム » 高度ポリテクセンター「RTミドルウェアによるロボットプログラミング技術」(2020年11月10日～11日)

高度ポリテクセンター「RTミドルウェアによるロボットプログラミング技術」 (2020年11月10日～11日)

Facebookに登録して、友達や「いいね！」を見てください。

Table of contents

- 開催概要
- 日時・場所
- プログラム
 - RaspberryPiマウス
 - インストールするソフトウェア
- 資料
 - 1. コース概要
 - 2. プログラミングの基礎
 - 3. RTMによるプログラミング
 - 4. ロボットの運動学と制御の基礎
 - 5. 総合演習



開催概要

2020年11月10日(火)～11月11日(水)の日程で、高度ポリテクセンターの能力開発セミナーの一環として、「RTミドルウェアによるロボットプログラミング技術」講習会を開催いたします。

・コース案内: <https://www.apc.jeet.or.jp/zaishoku/2020/E0771.html>

日時・場所

・日時: 2019年11月13日(火), 14日(水), 10時00分～16時45分
 ・場所: 高度ポリテクセンター
 ・交通アクセス
 ・主催: 高度ポリテクセンター
 ・参加費: 20,000円

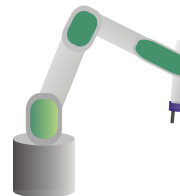
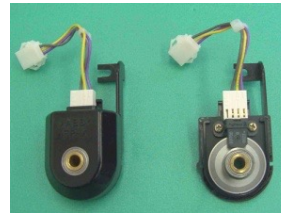
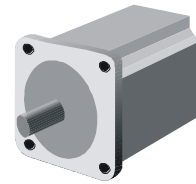
プログラム

11月10日(火)	
10:00 - 10:50	1. コース概要 (1) ロボットシステムプログラミングの現状 (2) ロボットOS・ミドルウェア (3) RTミドルウェア(RTM)を用いたロボット開発 資料: 201110-01.pdf

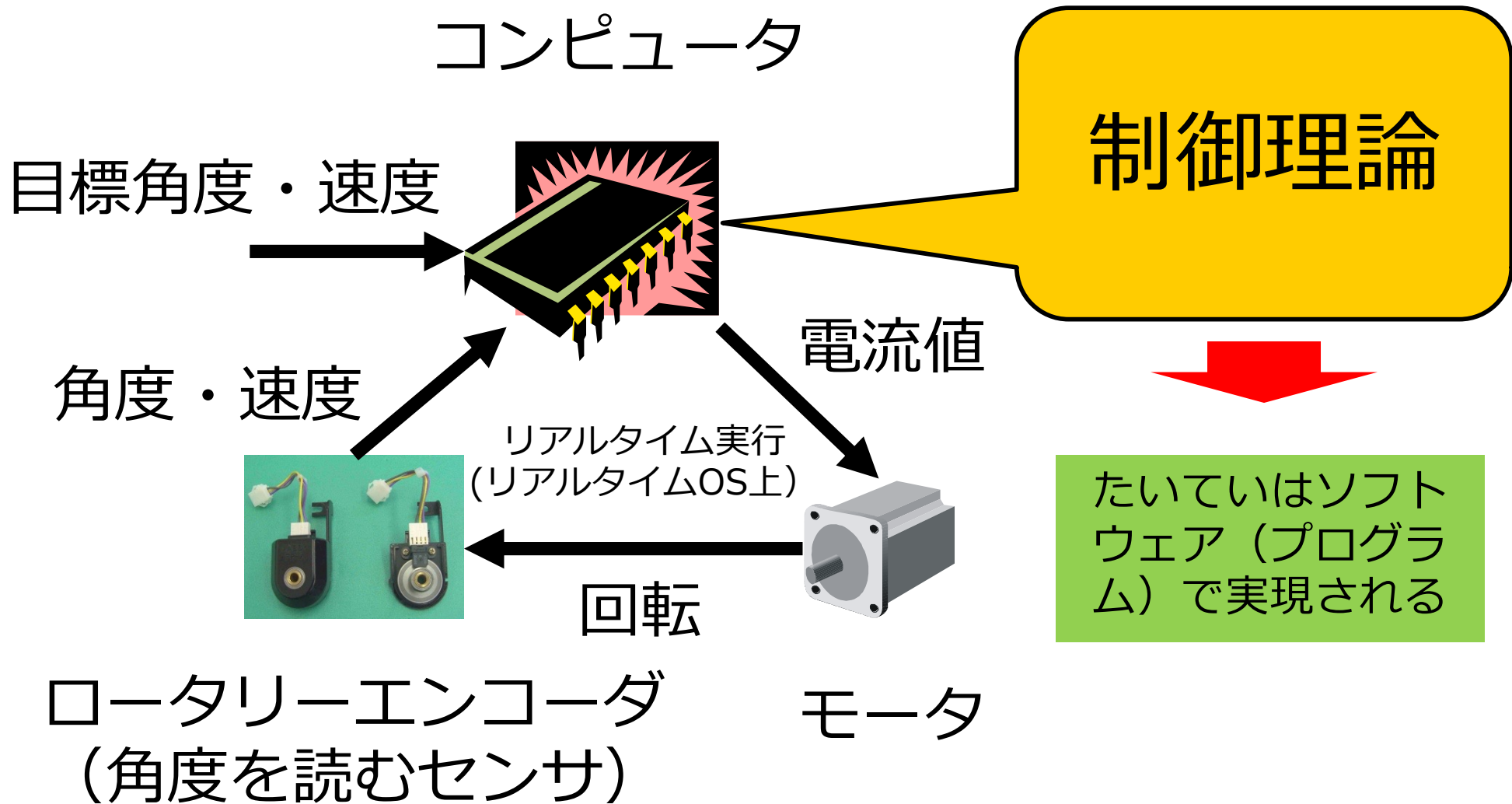
ロボットを構成する要素

- センサ
 - エンコーダ
 - 力・磁気・加速度など
- アクチュエータ
 - モータなど
- 機構（メカ）

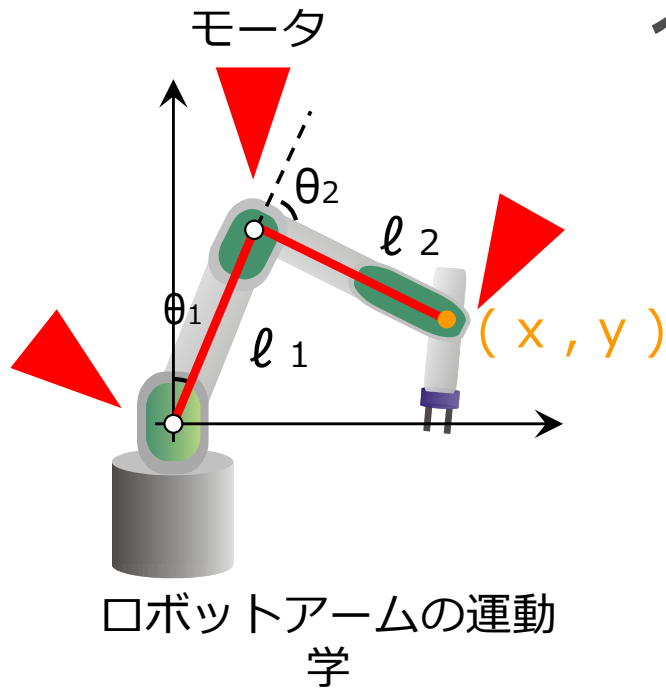
+
- コンピュータ
 - ソフトウェア



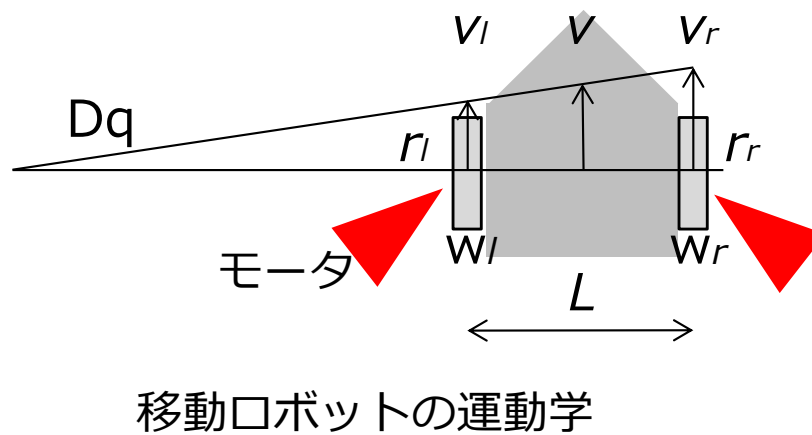
フィードバック制御



運動学



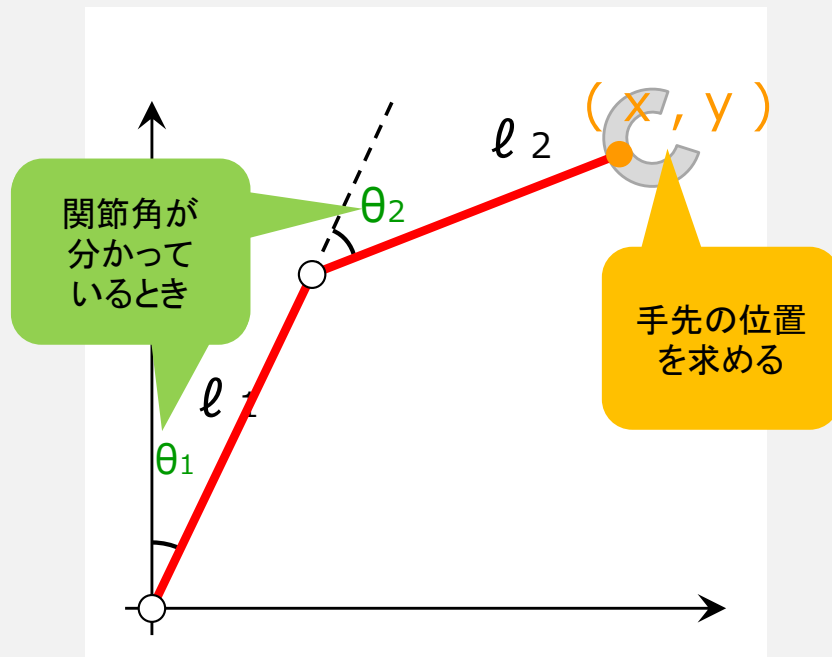
運動学 (kinematics) とは位置の移動とその時間変化を対応させて考える学問。数理的な手法であり、物理学の原理を基礎としていない。一般的に物体の状態は、移動と回転の運動学の両方を兼ね合わせて記述する。



ロボットの機構（メカ）の運動を数式で（プログラムとして）記述する

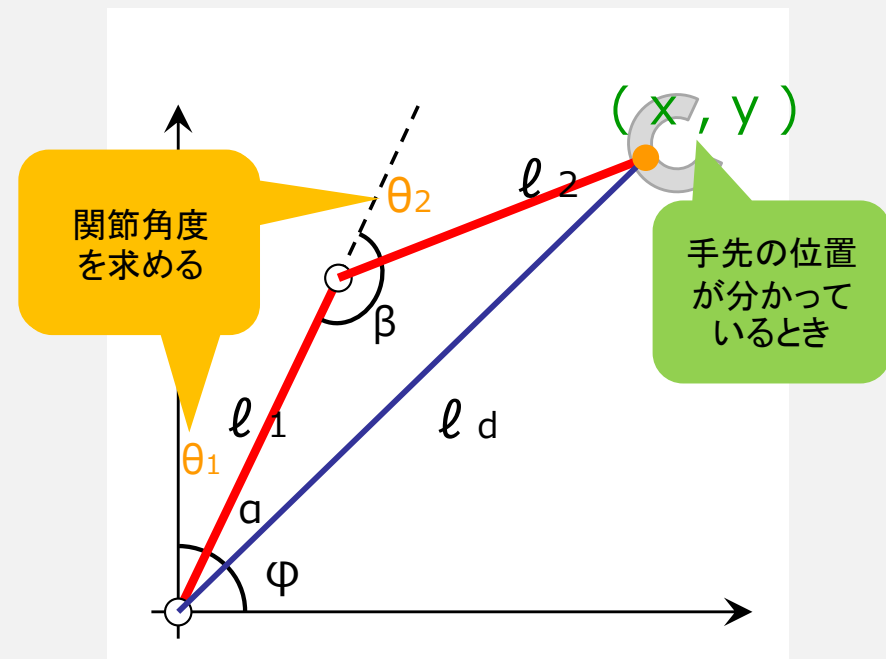
順運動学・逆運動学 (2自由度の場合)

● 順運動学



関節の角度がわかっているとき、
手先のXY座標を求める

● 逆運動学



手先のXY座標がわかっているとき、
関節の角度を求める
→ 制御するためにはこちらが必要

注：どの場合も腕の長さははじめから与えられている

移動ロボットの制御

内界センサ：車輪の角速度やジャイロ等ロボットの内部の情報を計測するセンサ

外界センサ：レーザーや音波、カメラ、GPS等ロボットの外部の情報を取得するセンサ

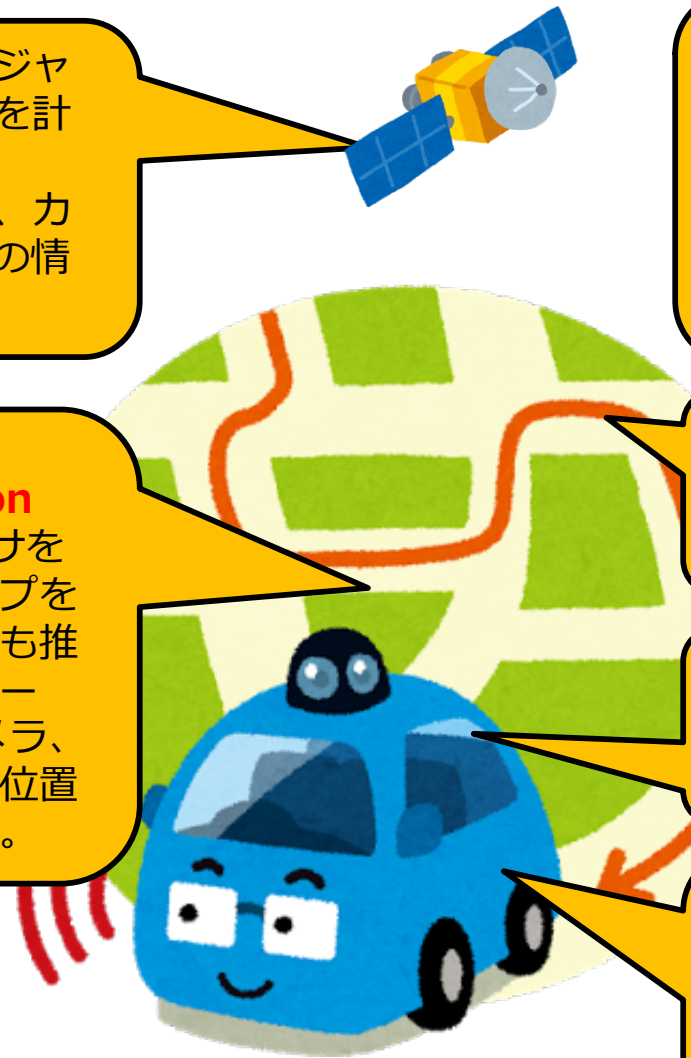
SLAM (スラムと読む、Simultaneous Localization and Mapping)：外界センサを用いて、ロボット周辺のマップを作成しながら同時に自己位置も推定する技術。センサには、レーザー（2次元、3次元）やカメラ、音波などが用いられる。相対位置を比較的安定的に推定できる。

自己位置推定 (Localization, ローカリゼーション、ローカライゼーション)：種々のセンサを利用し、ロボットの現在の位置を推定する技術。移動ロボットを制御するために最も基本的かつ必要とされる技術。

パスプランニング (Path Planning)：与えられたマップ上で、現在位置から目的地までの経路を計画する方法。

ナビゲーション(Navigation)：現在位置を推定しながらロボットを目的地まで移動させること。

デッドレコニング (Dead Reckoning)：車輪のエンコーダやジャイロ等内界センサのみ利用する自己位置を推定手法。誤差が蓄積するため長時間使用できない。オドメトリ(Odometry)と呼ばれることもある。



ロボットアームの制御

ロボットアーム：物体を把持するなどしてある位置からある位置まで移動させることを目的としたロボット。マニピュレータとも呼ばれる。

ティーチング・プレイバック：ロボットにあらかじめ覚えさせた動作を繰り返しさせること、またそうした利用方法。

ティーチング：ロボットに繰り返し動作させるための動き（手先の軌道）を覚えさせる作業。

位置制御：手先や関節を目的に位置または角度まで動かす制御。ほとんどのロボットアームは位置制御で利用されている。

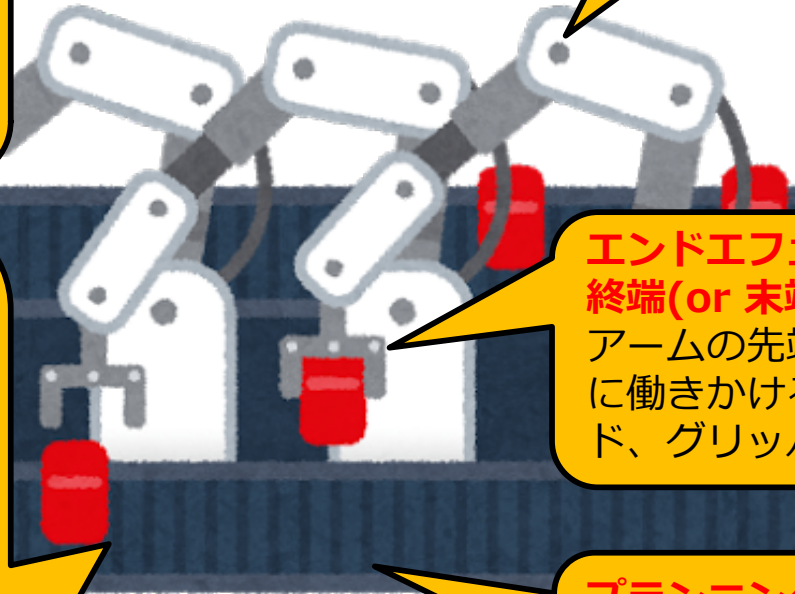
速度制御：手先や関節を目的の速度で制御する方法。

力制御：力センサやモータの電流を利用することで、手先や関節にかかる力を制御する方法。主に接触、倣い動作（コンプライアンス制御）が必要な作業で利用される。

自由度 (Degree of freedom)：制御できる軸の数。3次元空間内で、物体を任意の位置姿勢へ移動させるためには、6自由度以上が必要。

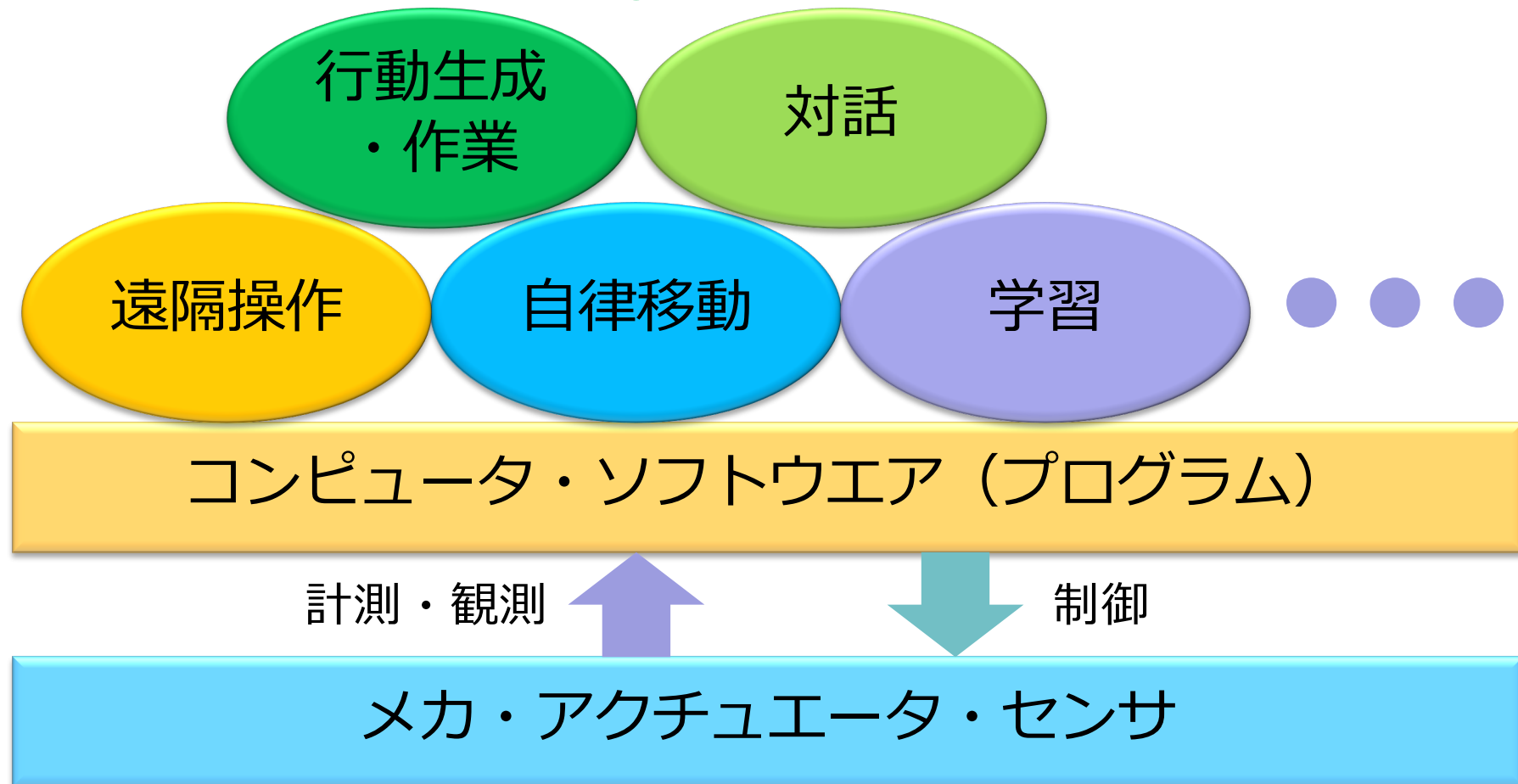
エンドエフェクタ (End-effector 終端(or 末端、手先) 効果器)：アームの先端に取り付けられた外界に働きかける部分。≡ロボットハンド、グリップなどとも呼ばれる。

プランニング：現在位置から目的位置まで（主に手先を）どのようにアームを制御し動かすかを計画すること、またはその手法。



ロボットを構成する要素

- これらのほとんどは
- ソフトウェア（プログラム）として
- 実現されコンピュータ上で実行される



概要

1. ロボットシステムプログラミングの現状
2. ロボットOS・ミドルウェア
3. RTミドルウェア(RTM)を用いたロボット開発

ロボットシステムプログラミング の現状

コンピュータとソフトウェア

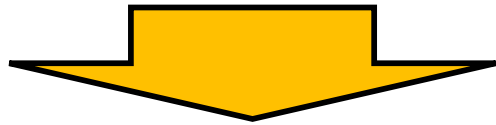
パソコン、ロボット、組み込みシステム



ロボットのシステム構成：
組込機器と汎用OS（のヘッドレスシステム）的側面を持つ

ロボットソフトウェア基盤（ロボットOS）

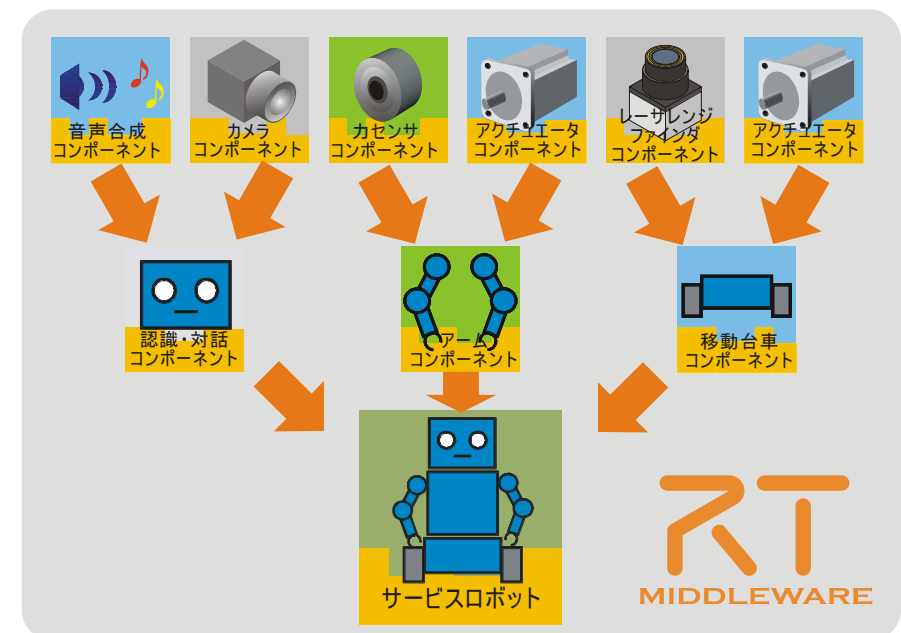
- 現状 ROS, RT-Middleware, OROCOS, OPRoS, NAOqi, etc. がある



モジュール（コンポーネント）指向でソフトウェアを作成し組み合わせる手法が主流

- 再利用性
- 柔軟性
- 開発の容易さ
- 信頼性

等の面から、こうしたミドルウェア・ロボットOSを利用しないことは、世界的潮流から見ても不利である。

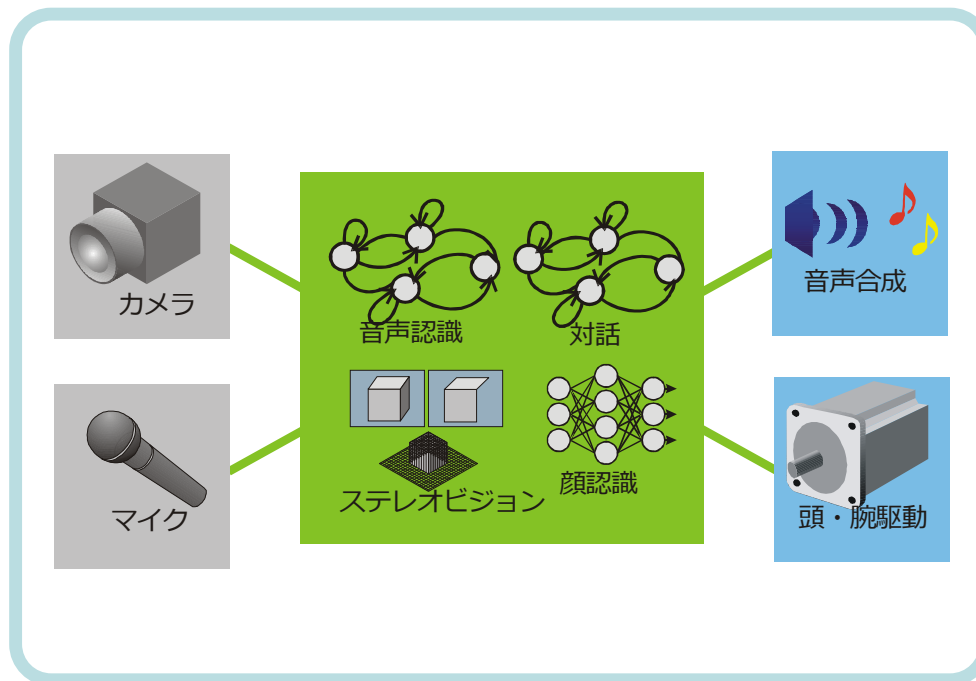


ロボットソフトウェア開発の方向性

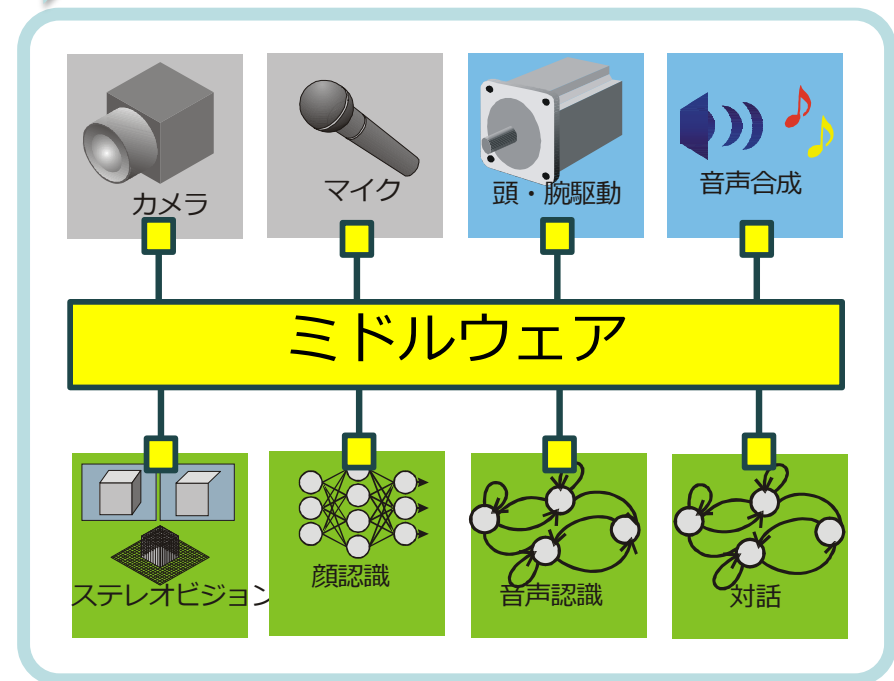
従来型開発



コンポーネント指向開発



- ✓ 様々な機能を融合的に設計
- ✓ 実行時効率が高いが、柔軟性に欠ける
- ✓ 複雑化してくると開発が困難に



- ✓ 大規模複雑な機能の分割・統合
- ✓ 開発・保守効率化（機能の再利用等）
- ✓ システムの柔軟性向上

ミドルウェア・コンポーネント等

- ミドルウェア

- OSとアプリケーション層の間に位置し、特定の用途に対して利便性、抽象化向上のために種々の機能を提供するソフトウェア
- 例：RDBMS、ORB等。定義は結構曖昧

- 分散オブジェクト（ミドルウェア）

- 分散環境において、リモートのオブジェクトに対して透過的アクセスを提供する仕組み
- 例：DDS、CORBA、Ice、Java RMI、DCOM等

- コンポーネント

- 再利用可能なソフトウェアの断片（例えばモジュール）であり、内部の詳細機能にアクセスするための（シンタクス・セマンティクスともにきちんと定義された）インターフェースセットをもち、外部に対してはそのインターフェースを介してある種の機能を提供するモジュール。

- CBSD（Component Based Software Development）

- ソフトウェア・システムを構築する際の基本構成要素をコンポーネントとして構成するソフトウェア開発手法

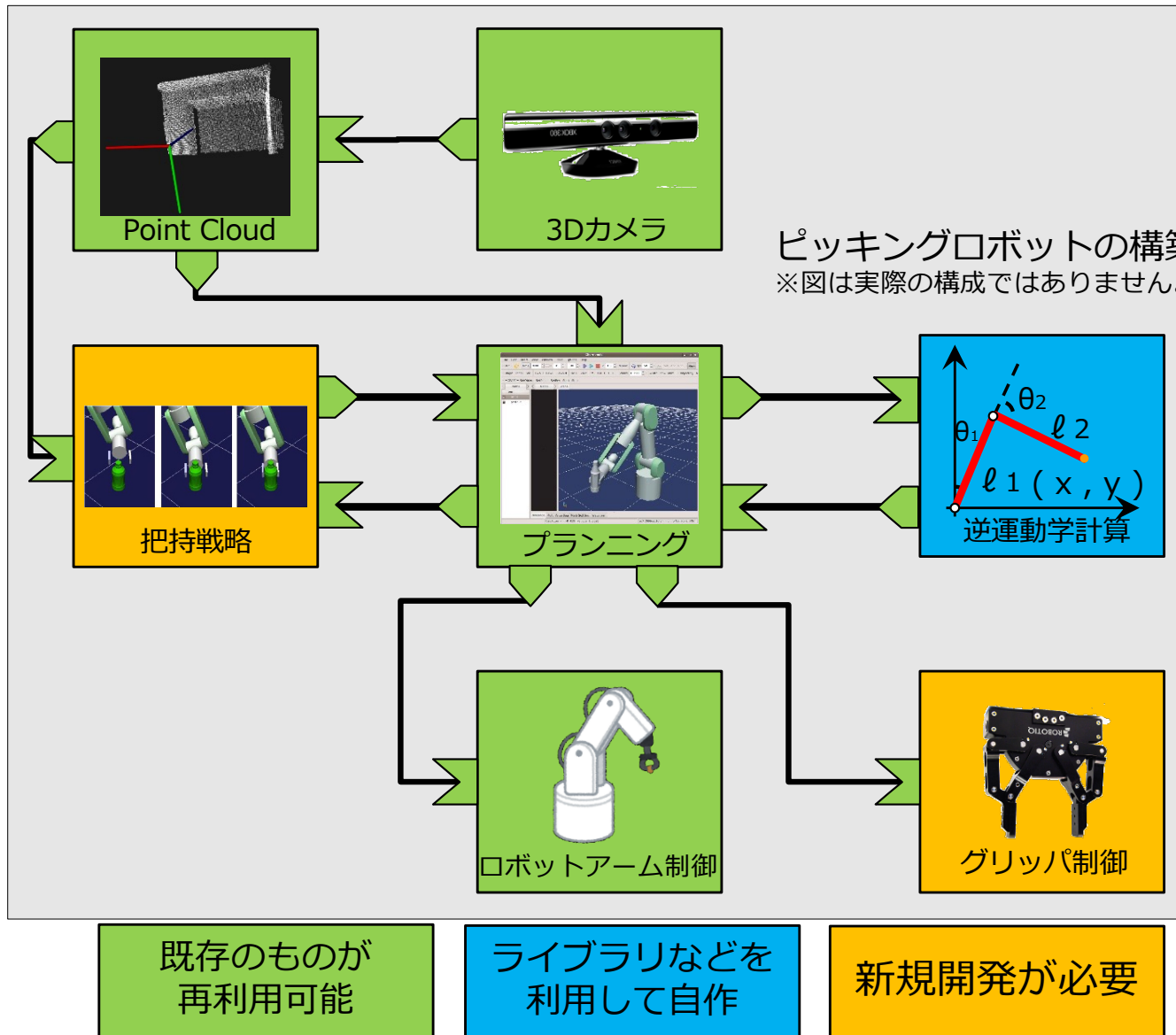
モジュール化のメリット

- 再利用性の向上
 - 同じモジュールを様々なシステムに使いまわせる
- 選択肢の多様化
 - 同じ機能を持つ多様なモジュールを利用可能
- 柔軟性の向上
 - モジュールの接続構成を変えるだけで様々なシステムを構築可能
- 信頼性の向上
 - モジュール単位でテスト可能なため信頼性の向上につながる
- 堅牢性の向上
 - システムがモジュールで分割されているので、一つの問題が全体に波及しにくい

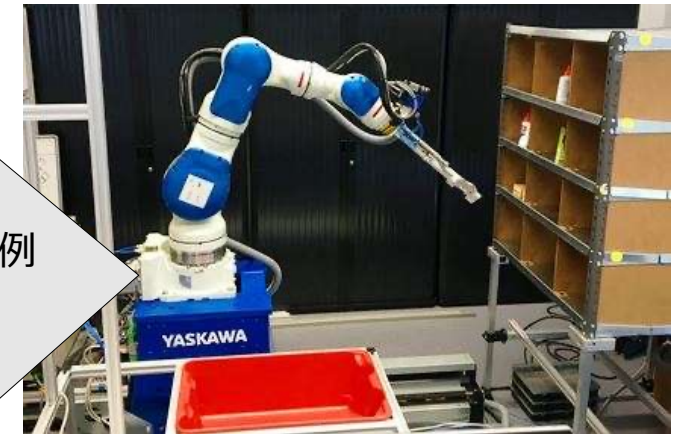
ロボットOS・ミドルウェアとは？

- ロボットシステム構築を効率化するための共通機能を提供する**基盤ソフトウェア**
 - － 「ロボットOS」と呼ばれることもある
 - － インターフェース・プロトコルの共通化、標準化
 - － 例として
 - モジュール化・コンポーネント化フレームワークを提供
 - モジュール間の通信をサポート
 - パラメータの設定、配置、起動、モジュールの複合化（結合）機能を提供
 - 抽象化により、OSや言語間連携・相互運用を実現
- 2000年ごろから開発が活発化
 - － 世界各国で様々なミドルウェアが開発・公開されている

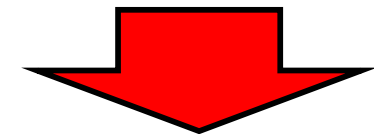
ミドルウェアを利用した開発の利点



ピッキングロボットの構築例
※図は実際の構成ではありません。



ミドルウェアを利用すると、**既存のモジュール**が利用できる



開発するときに**新規に作らなければならない部分**は少なくて済む

ロボットOS・ミドルウェア

RTミドルウェア OpenRTM-aist



RTとは?

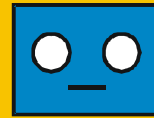
- RT = Robot Technology cf. IT
 - ≠Real-time
 - 単体のロボットだけでなく、さまざまなロボット技術に基づく機能要素をも含む (センサ、アクチュエータ, 制御スキーム、アルゴリズム、etc….)

産総研版RTミドルウェア

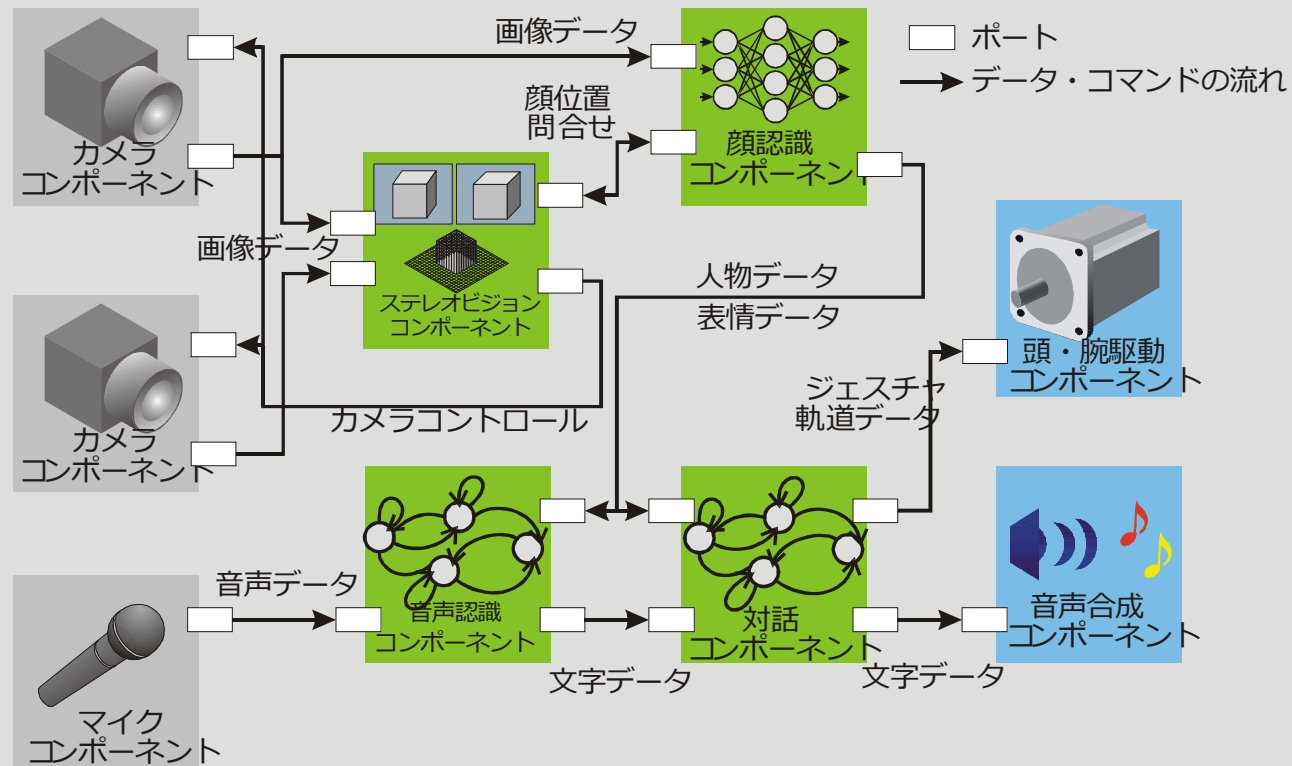
OpenRTM-aist

- RT-Middleware (RTM)
 - RT要素のインテグレーションのためのミドルウェア
- RT-Component (RTC)
 - RT-Middlewareにおけるソフトウェアの基本単位

ロボットシステムの構造

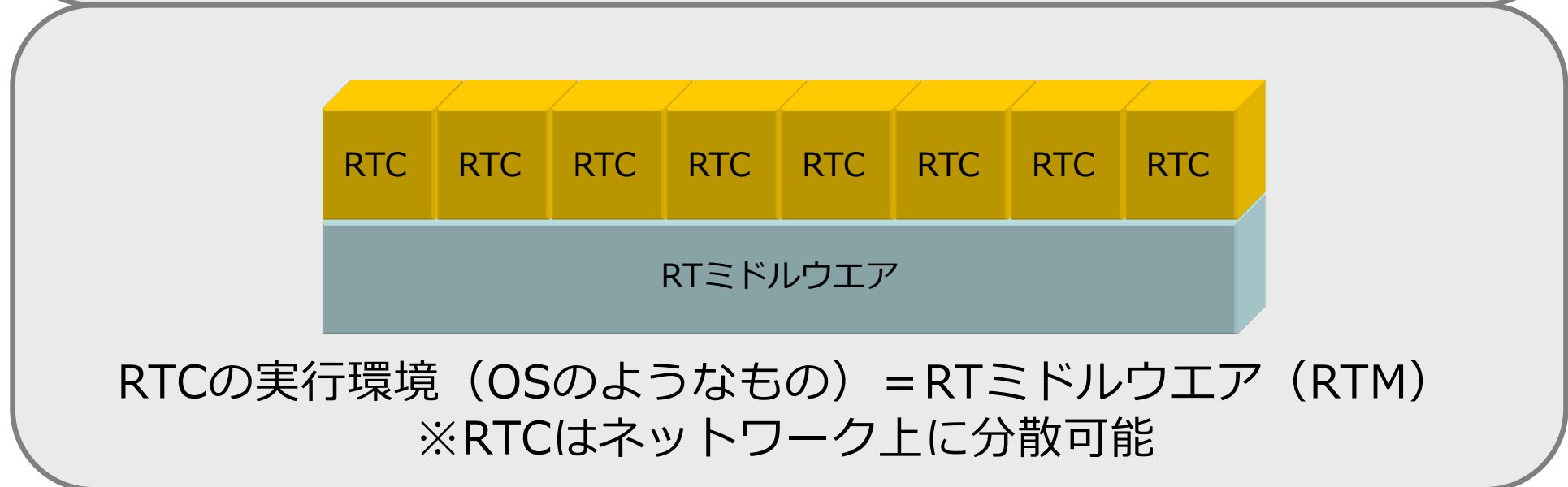
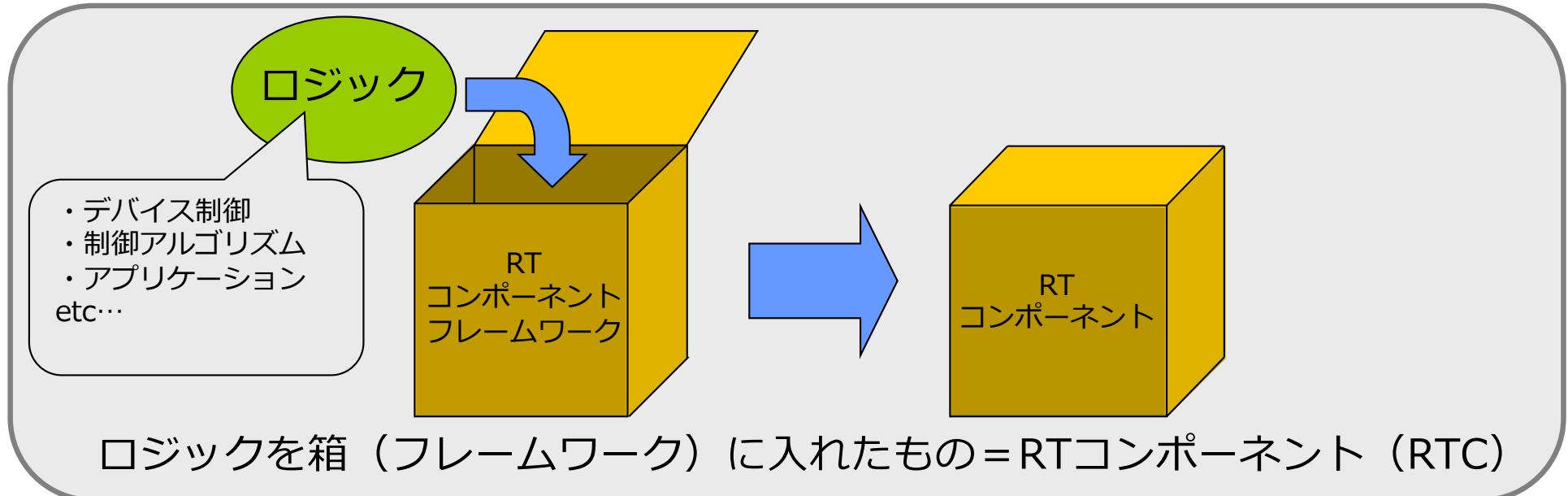


ロボット体内のコンポーネントによる構成例



多くの機能要素（コンポーネント）から構成される

RTミドルウェアとRTコンポーネント



RTコンポーネント化のメリット

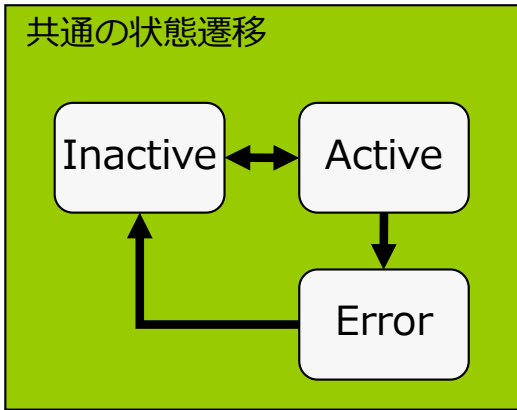
モジュール化のメリットに加えて

- ソフトウェアパターンを提供
 - ロボットに特有のソフトウェアパターンを提供することで、体系的なシステム構築が可能
- フレームワークの提供
 - フレームワークが提供されているので、コアのロジックに集中できる
- 分散ミドルウェア
 - ロボット体内LANやネットワークロボットなど、分散システムを容易に構築可能

RTコンポーネントの主な機能

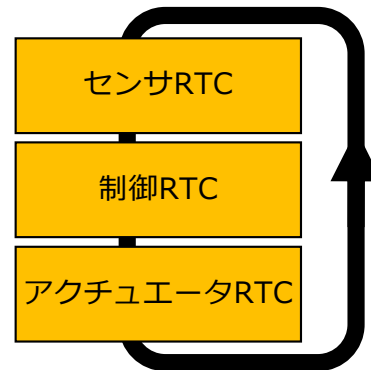
アクティビティ・実行コンテキスト

共通の状態遷移



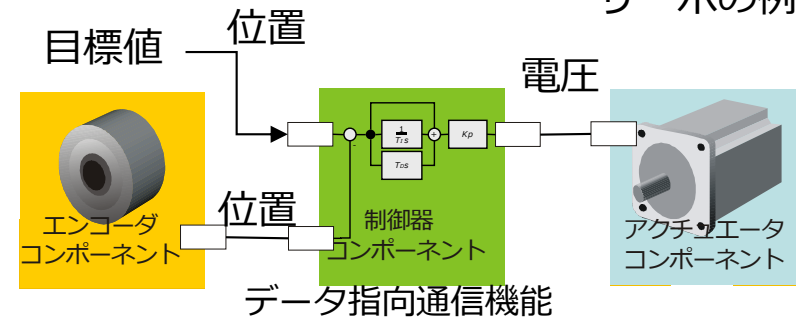
ライフサイクルの管理・コアロジックの実行

複合実行



データポート

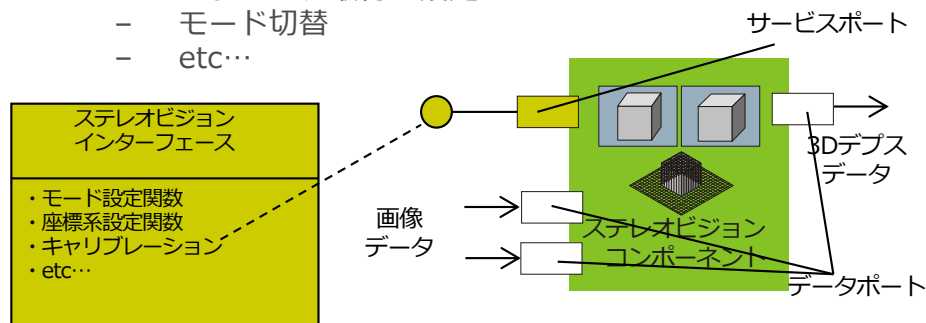
- データ指向ポート
- 連続的なデータの送受信
- 動的な接続・切断



サービスポート

- 定義可能なインターフェースを持つ
- 内部の詳細な機能にアクセス
 - パラメータ取得・設定
 - モード切替
 - etc...

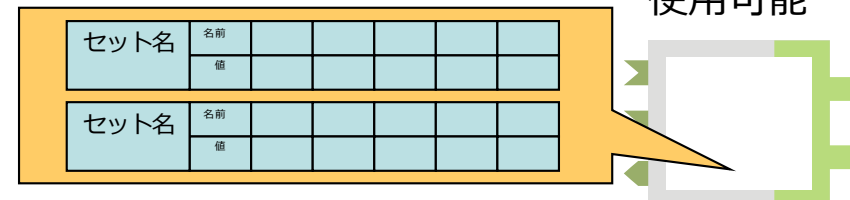
ステレオビジョンの例



サービス指向相互作用機能

コンフィギュレーション

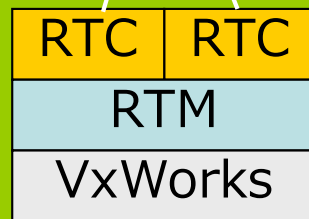
- パラメータを保持する仕組み
 - いくつかのセットを保持可能
 - 実行時に動的に変更可能
- 複数のセットを動作時に切り替えて使用可能



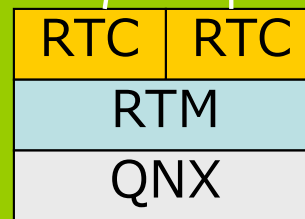
RTミドルウェアによる分散システム

RTMにより、
ネットワーク上に
分散するRTCを
OS・言語の壁を
越えて接続する
ことができる。

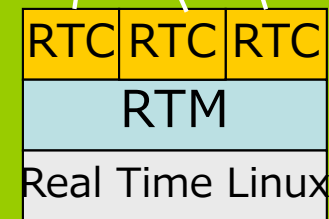
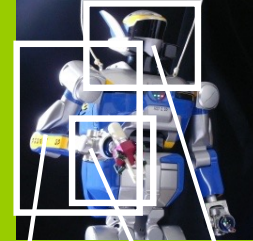
ロボットA



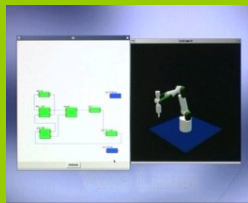
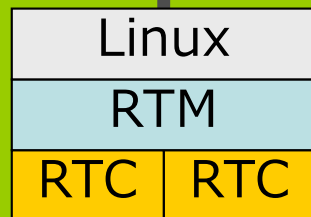
ロボットB



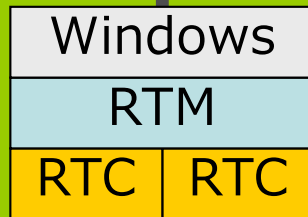
ロボットC



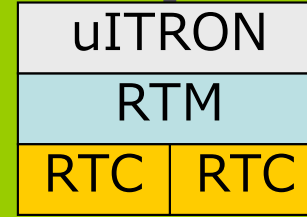
ネットワーク



アプリケーション



操作デバイス



センサ

RTC同士の接続
は、プログラム
実行中に動的に
行うことができる。

RTミドルウェアの国際標準化

OMG国際標準

- 標準化組織で手続きに沿って策定
- 1組織では勝手に改変できない安心感
 - 多くの互換実装ができつつある
 - 競争と相互運用性が促進される

RTミドルウェア互換実装は10種類以上

名称	ベンダ	特徴	互換性
OpenRTM-aist	産総研	NEDO PJで開発。参照実装。	---
HRTM	ホンダ	アシモはHRTMへ移行中	◎
OpenRTM.NET	セック	.NET(C#, VB, C++/CLI, F#, etc..)	◎
RTM on Android	セック	Android版RTミドルウェア	◎
RTC-Lite	産総研	PIC, dsPIC上の実装	○
Mini/MicorRTC	SEC	NEDOオープンイノベーションPJで開発	○
RTMSafety	SEC/AIST	NEDO知能化PJで開発・機能安全認証取得	○
RTC CANOpen	SIT, CiA	CAN業界RTM標準	○
PALRO	富士ソフト	小型ヒューマノイドのためのC++ PSM 実装	×
OPRoS	ETRI	韓国国家プロジェクトでの実装	×
GostaiRTC	GOSTAI, THALES	ロボット言語上で動作するC++ PSM実装	×

特定のベンダが撤退しても
ユーザは使い続けることが可能

Date: September 2012



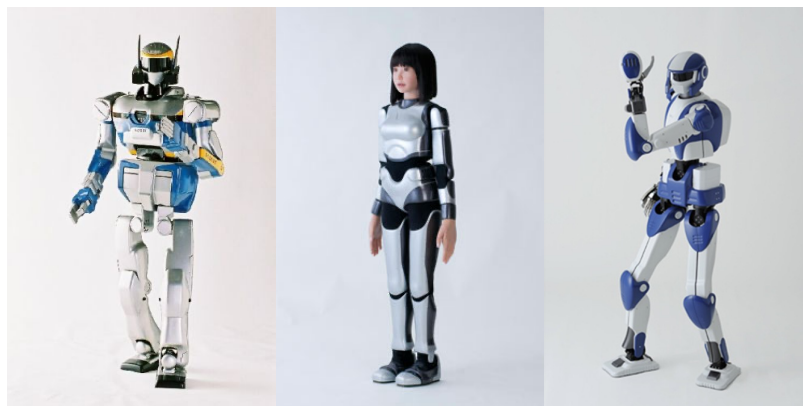
Robotic Technology Component (RTC)

Version 1.1

Normative reference: <http://www.omg.org/spec/RTC/1.1>
 Machine consumable files: <http://www.omg.org/spec/RTC/20111205/>
 Normative:
<http://www.omg.org/spec/RTC/20111205/rtc.xml>
<http://www.omg.org/spec/RTC/20111205/rtc.h>
<http://www.omg.org/spec/RTC/20111205/rtc.idl>
 Non-normative:
<http://www.omg.org/spec/RTC/20111205/rtc.eap>

標準化履歴

- 2005年9月
Request for Proposal 発行(標準化開始)
- 2006年9月
OMGで承認、事実上の国際標準獲得
- 2008年4月
OMG RTC標準仕様 ver.1.0公式リリース
- 2012年9月
ver. 1.1改定
- 2015年9月
FSM4RTC(FSM型RTCとデータポート標準) 採択



HRPシリーズ: 川田工業、AIST

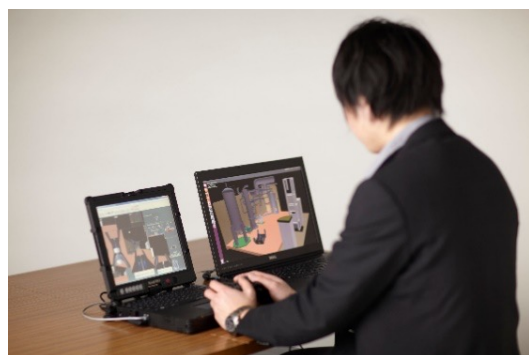


S-ONE : SCHAFT



DAQ-Middleware: KEK/J-PARC

KEK: High Energy Accelerator Research Organization
J-PARC: Japan Proton Accelerator Research Complex



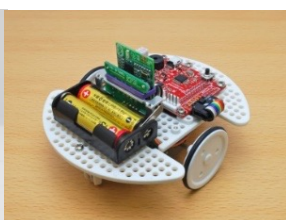
災害対応ロボット操縦シミュレータ : HIRO, NEXTAGE open: Kawada Robotics
NEDO/千葉工大



RAPUDA : Life Robotics



ビュートローバーRTC/RTC-BT(VSTONE)



OROCHI (アールティ)



新日本電工他: Mobile SEM

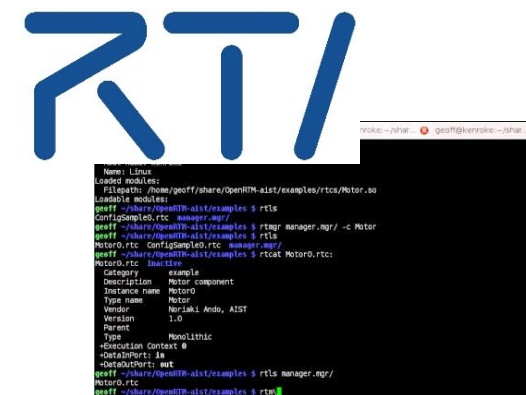
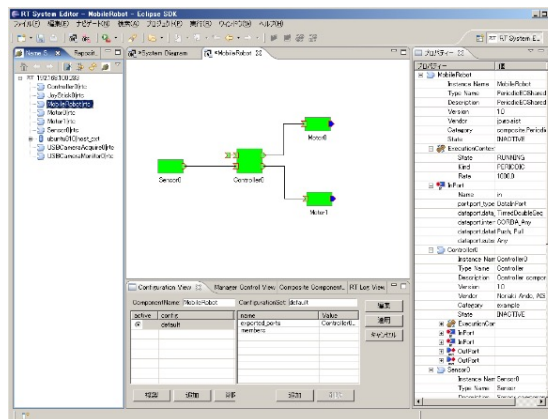
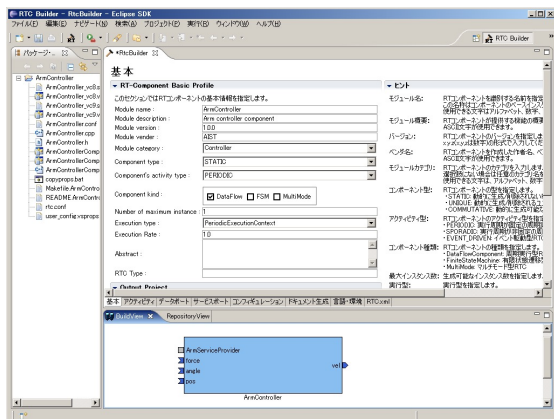
RTミドルウェア(RTM) を用いたロボット開発

システム開発の流れ

RTCBuilder

RTSystemEditor

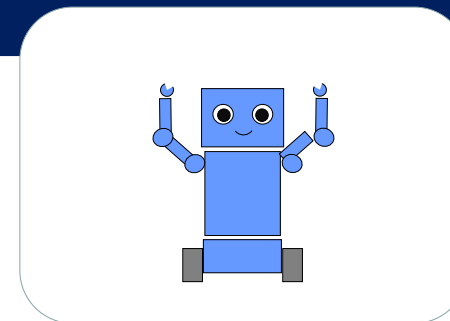
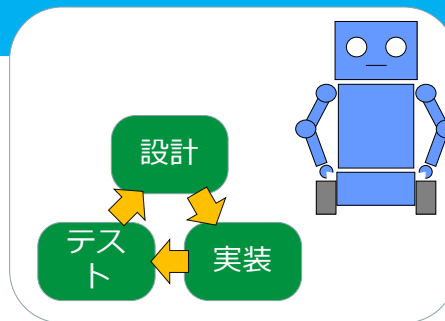
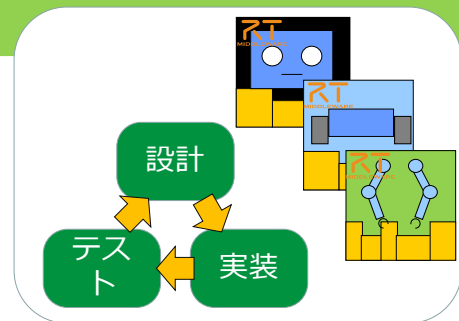
rtshell



コンポーネント開発

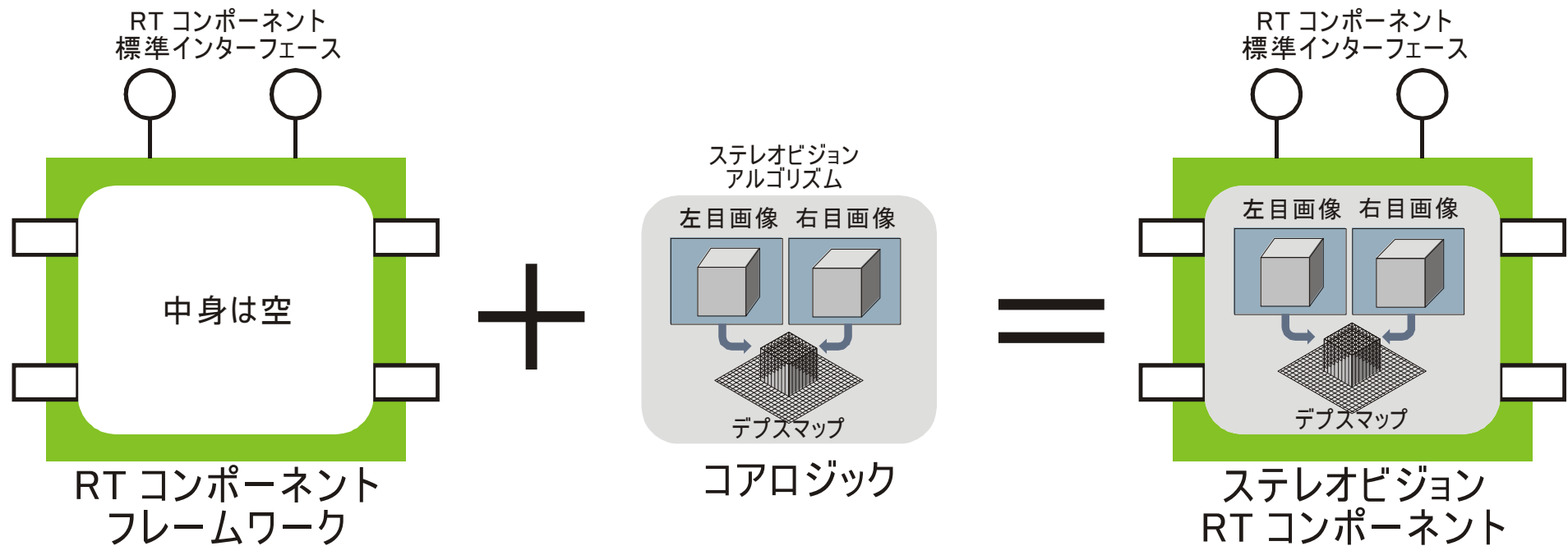
システム開発

システム運用



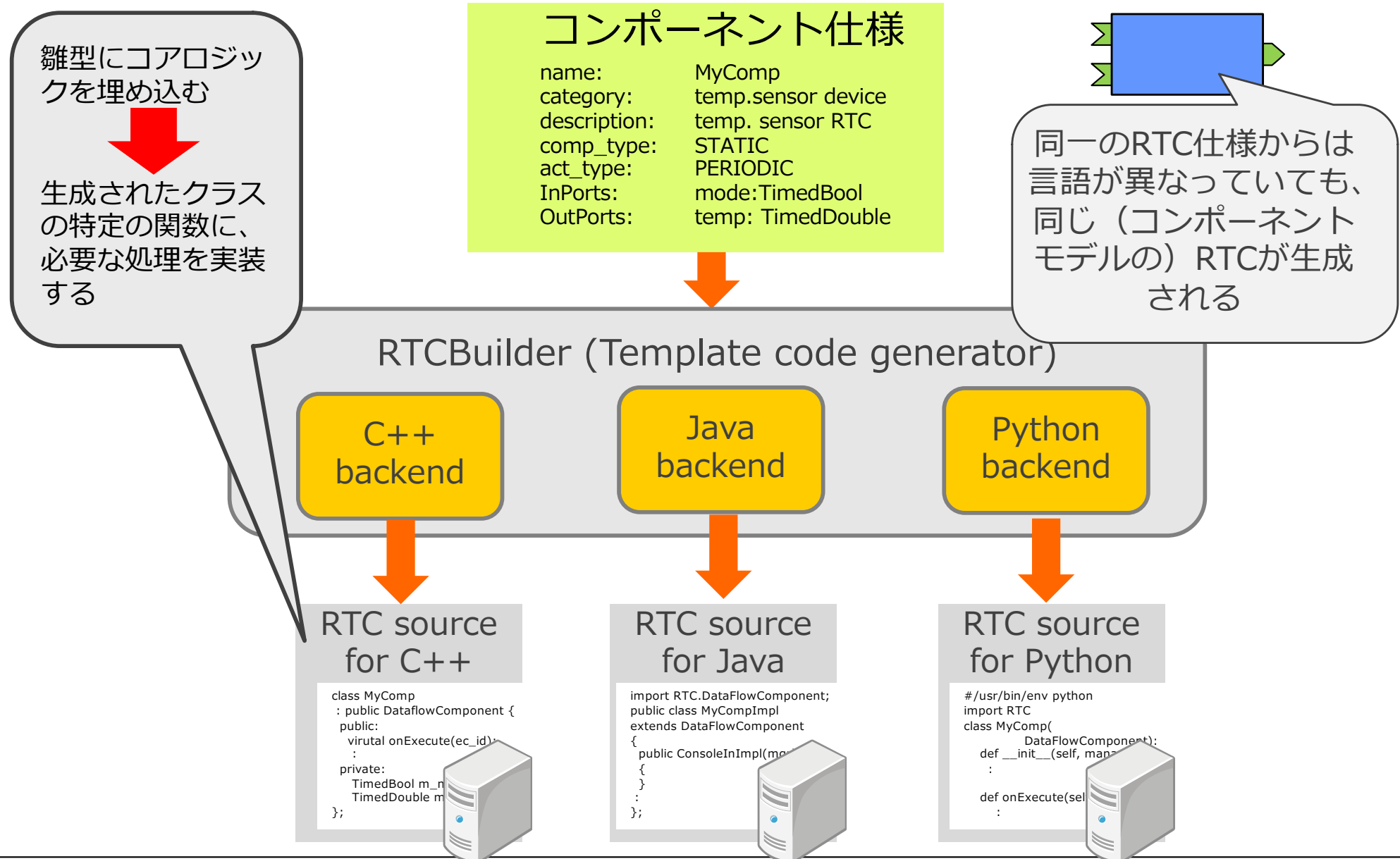
システム開発のフェーズごとに様々なツールを利用

フレームワークとコアロジック



RTCフレームワーク+コアロジック=RTコンポーネン

モデルに基づくコード生成



コンポーネント作成の流れ

Windows

RTBuilder

CMake

Visual C++

Linux

RTBuilder

CMake

make
+
gcc (g++)

コンポーネントの
仕様の入力

VCプロジェクトファイル
またはMakefileの生成

実装およびコンパイル
実行ファイルの生成

途中まで流れは同じ、コンパイラが異なる

コード例

- 生成されたクラスのメンバー関数に必要な処理を記述
- 主要な関数
 - onExecute (周期実行)
- 処理
 - InPortから読む
 - OutPortへ書く
 - サービスを呼ぶ
 - コンフィギュレーションを読む

```
class MyComponent
: public DataflowComponentBase
{
public:
    // 初期化時に実行したい処理
    virtual ReturnCode_t onInitialize()
    {
        if (mylogic.init())
            return RTC::RTC_OK;
        return RTC::RTC_ERROR;
    }

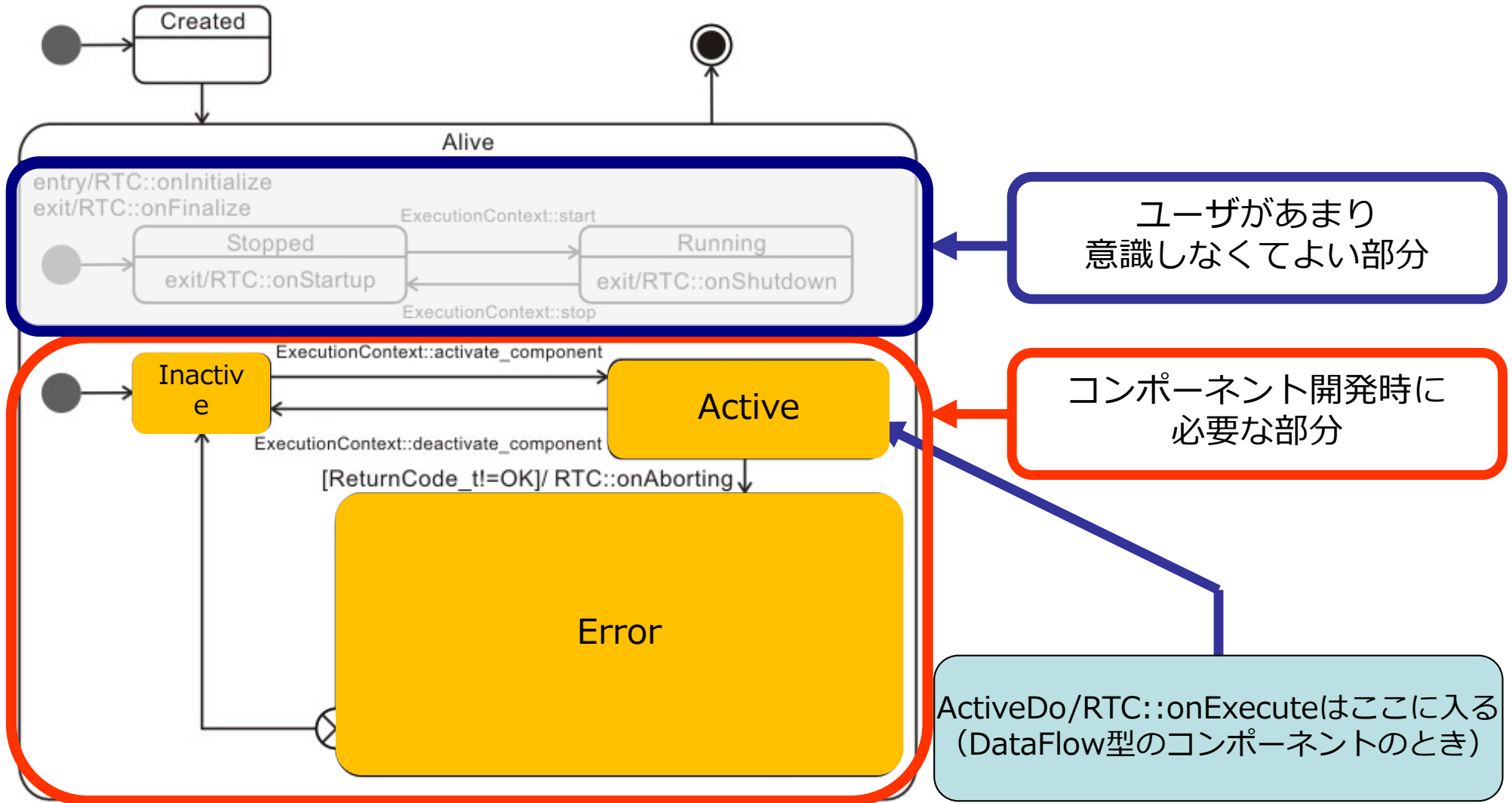
    // 周期的に実行したい処理
    virtual ReturnCode_t onExecute(RTC::UniqueId ec_id)
    {
        if (mylogic.do_something())
            return RTC::RTC_OK;
        return RTC::RTC_ERROR;
    }

private:
    MyLogic mylogic;
    // ポート等の宣言
    // :
};
```

開発者が書くのはこの部分だけ

大部分はツール (RTCBuilder) で自動生成される

コンポーネント内の状態遷移



コールバック関数

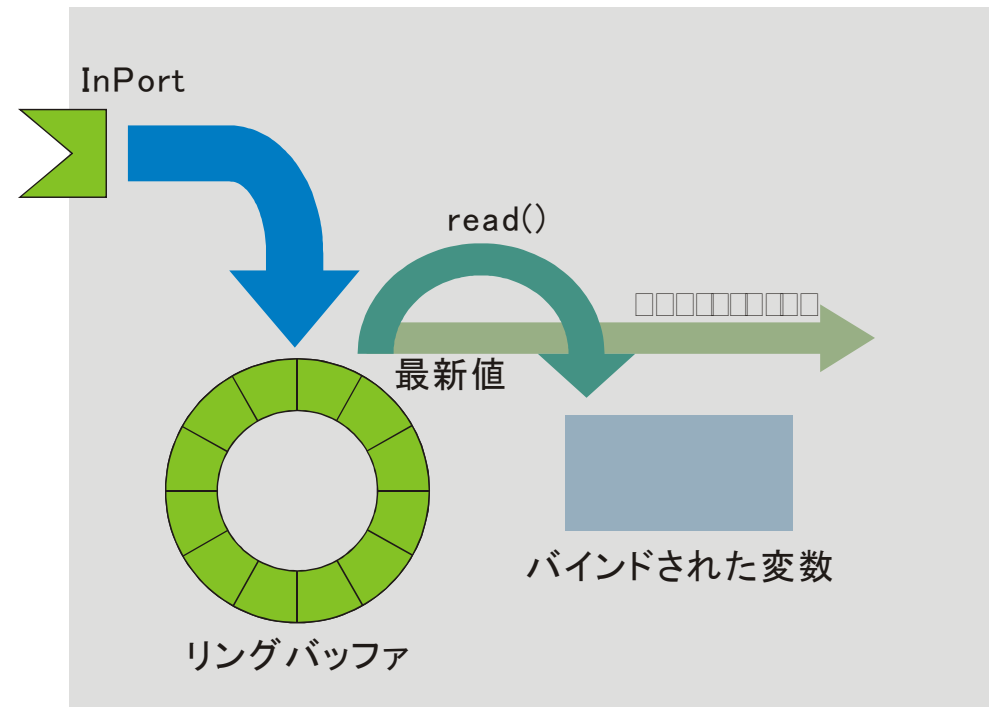
RTCの作成 = コールバック関数に処理を埋め込む

コールバック関数	処理
onInitialize	初期化処理
onActivated	アクティブ化されるとき1度だけ呼ばれる
onExecute	アクティブ状態時に周期的に呼ばれる
onDeactivated	非アクティブ化されるとき1度だけ呼ばれる
onAborting	ERROR状態に入る前に1度だけ呼ばれる
onReset	resetされる時に1度だけ呼ばれる
onError	ERROR状態のときに周期的に呼ばれる
onFinalize	終了時に1度だけ呼ばれる
onStateUpdate	onExecuteの後毎回呼ばれる
onRateChanged	ExecutionContextのrateが変更されたとき1度だけ呼ばれる
onStartup	ExecutionContextが実行を開始するとき1度だけ呼ばれる
onShutdown	ExecutionContextが実行を停止するとき1度だけ呼ばれる

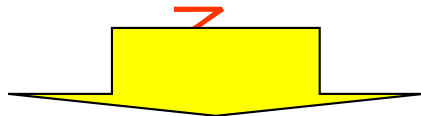
とりあえずは
この5つの関数
を押さえて
おけばOK

InPort

- InPortのテンプレート第2引数：バッファ
 - ユーザ定義のバッファが利用可能
- InPortのメソッド
 - read(): InPort バッファからバインドされた変数へ最新値を読み込む
 - >> : ある変数へ最新値を読み込む

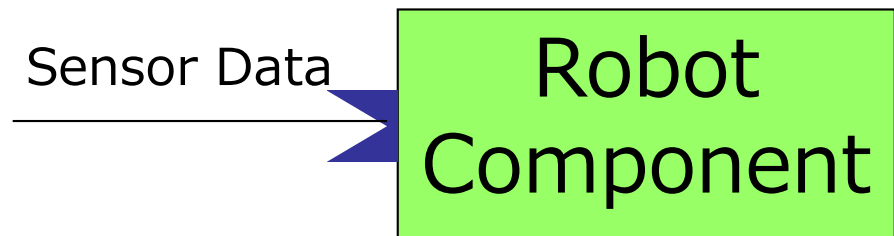


基本的にOutPortと対にな



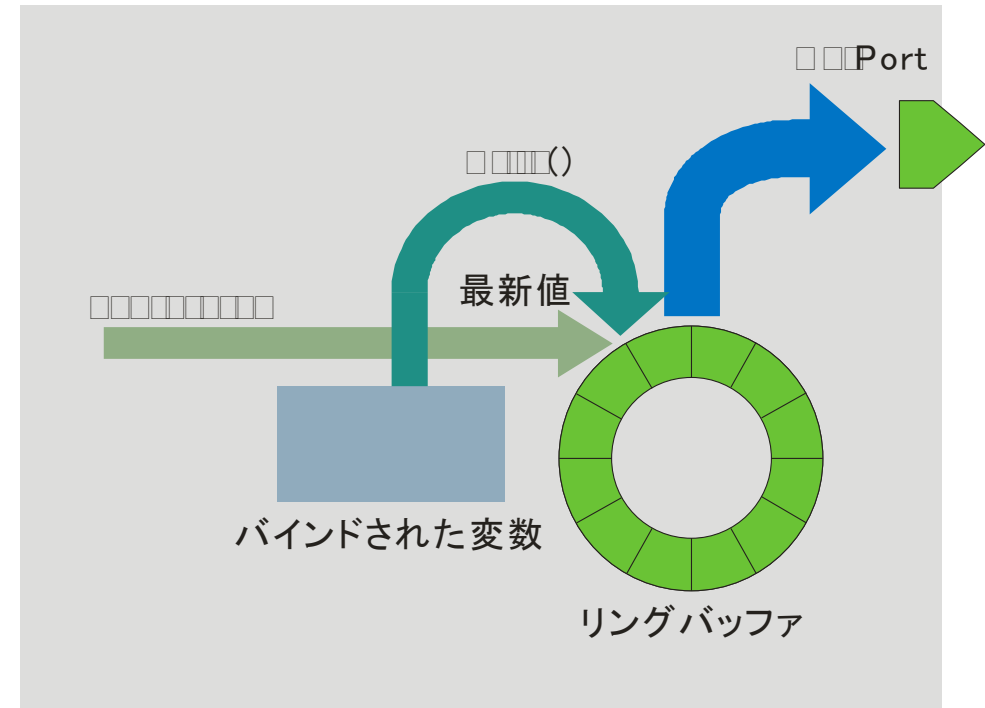
データポートの型を
同じにする必要あり

例

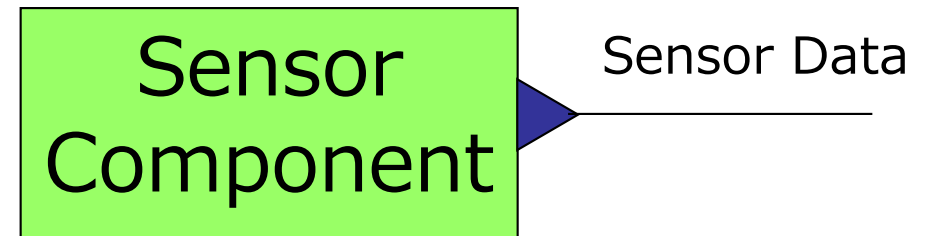


OutPort

- OutPortのテンプレート第2引数：バッファ
 - ユーザ定義のバッファが利用可能
- OutPortのメソッド
 - write(): OutPort バッファへバインドされた変数の最新値として書き込む
 - >> : ある変数の内容を最新値としてリングバッファに書き込む



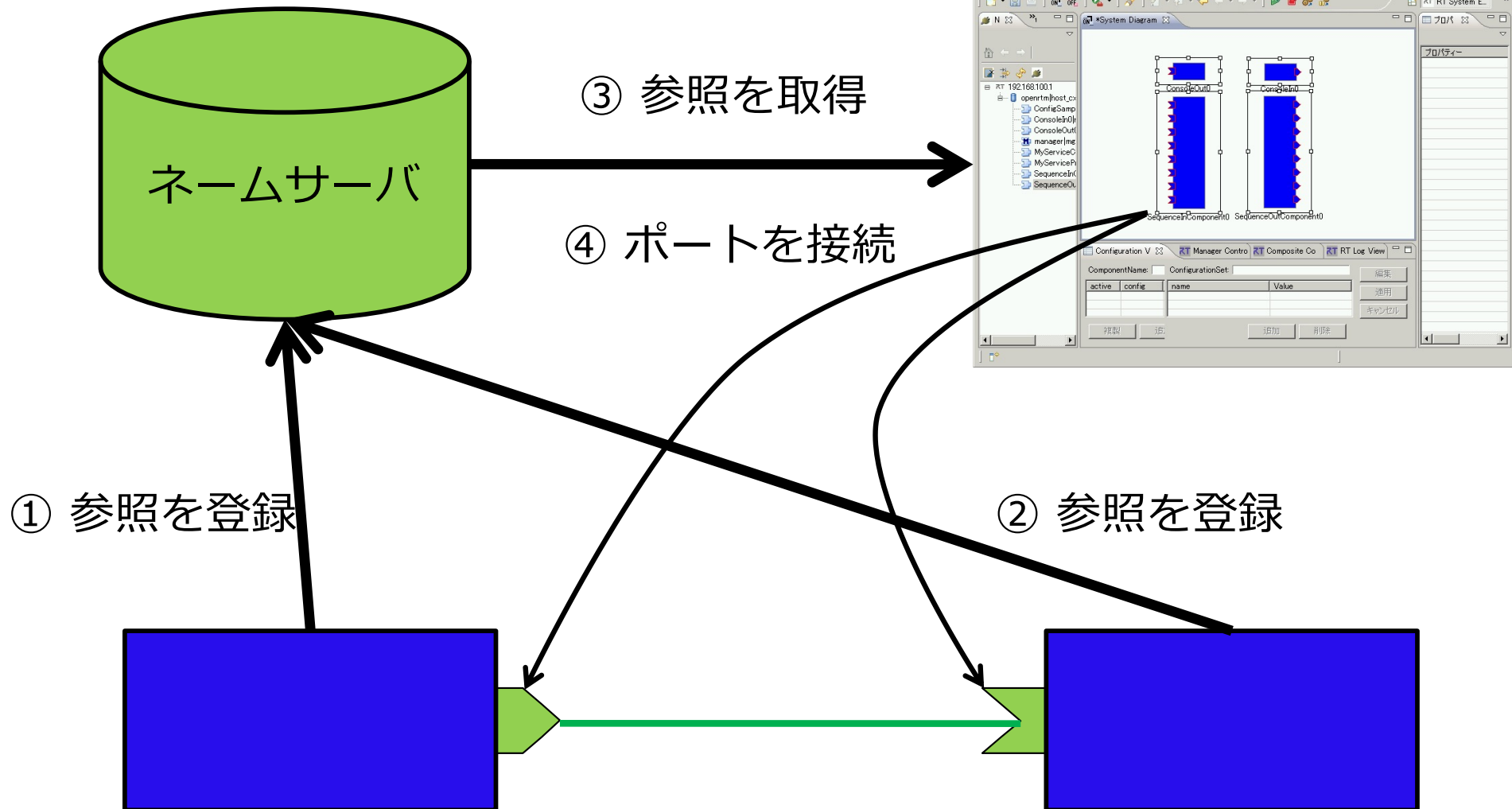
例



基本的にInPortと対になる

データポートの型を
同じにする必要あり

動作シーケンス



まとめ

1. ロボットシステムプログラミングの現状

→ コンポーネント指向、ミドルウェアの利用が主流になりつつある

2. ロボットOS・ミドルウェア

→ RTM、ROS等のミドルウェアがある

→ RTM：国際標準、多様なOS・言語・リアルタイム制御をサポート

3. RTミドルウェア(RTM)を用いたロボット開発

→ RTC作成 → システム構築 → 運用

→ ツールの利用で作業が容易に