

BVP 모델을 내장한 카오스 이동 로봇에서의 장애물 회피 방법

Obstacle Avoidance Method in the Chaotic Mobile Robot Embedding BVP Model

배 영철, 김 이곤, 조의주, 구영덕
전남대학교 전자통신전기공학부

Young-Chul Bae, Yi-Gon Kim, Euijoo Cho, *Youngduk Koo
Divi. of Electronic Communication and Electrical Engineering of Chonnam
National University, * KISTI
E-mail : ycabe@chonnam.ac.kr

요 약

본 논문은 Arnold 방정식, Chua's 방정식 같은 여러 종류의 카오스 회로를 이동 로봇에 내장하여 카오스 이동 로봇을 구성하고 이 카오스 이동 로봇이 어느 임의의 평면을 카오스 궤적을 가지고 탐색하다가 장애물을 만나거나 근접하게 되면 장애물을 회피하는 방법을 제시하고 그 결과를 검증하였다. 장애물 회피를 위해서 장애물을 고정 장애물과 BVP 모델을 이용한 은닉 장애물로 장애물을 가정하여 카오스 궤적을 가지고 회피하도록 하는 알고리즘을 개발하고 그 결과를 검증하였으며 이에 대한 타당성을 확인하였다.

1. 서론

카오스 이론은 거의 20년 동안 과학 분야에서 큰 관심을 받아 왔었다. 최근에 물리나 수학으로부터 실세계 공학 응용에 적용하고자 하는 시도에 대한 연구 노력이 활발하게 진행되고 있다. 카오스의 응용은 카오스 제어[2], 카오스 동기화, 비밀/암호 통신[3-5], 화학[6], 생물학[7], 로봇과 로봇에 관련된 영역[10]과 같은 분야에 대한 활발한 연구가 있었다. 최근에 Nakamura, Y. et al[1]은 아놀드 방정식으로 표현되는 카오스 이동 로봇을 소개하고 이 카오스 로봇이 가지는 궤적이 카오스적인 특성이 있음을 연구하였다. 이 논문에서는 아놀드 방정식을 내장한 카오스 로봇이 카오스적인 특성과 고정 장애물을 두어 고정 장애물을 카오스 로봇이 피해 가는 방법을 제공하였으며, 배영철[15] 등은 카오스 이동 로봇에서

고정 장애물뿐만 아니라 은닉 장애물과 이동 장애물이 있을 때 이를 피해가는 방법을 제시하였으나 목표물 부근과 목표물을 카오스 로봇이 집중적인 탐색을 행하는 방법에 대한 연구는 진행하지 못하였다.

본 논문에서는 Arnold 방정식, Chua's 방정식과 같은 여러 종류의 카오스 회로를 이동 로봇에 내장하여 카오스 이동 로봇을 구성하고 이 카오스 이동 로봇이 어느 임의의 평면을 카오스 궤적을 가지고 탐색하다가 장애물을 만나거나 근접하게 되면 장애물을 회피하는 방법을 제시하고 그 결과를 검증하였다. 장애물로는 고정 장애물과 은닉 장애물로서 BVP(Bonhoeffer Van der Pol) 오실레이터를 모델로 사용하였다.

2. 카오스 이동 로봇 방정식

2.1 이동 로봇

이동 로봇의 수학적 모델을 설계하기 위하여 그림 1에 2바퀴를 가진 이동 로봇을 가정하여 나타내었다.

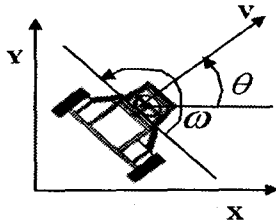


그림 1. 이동 로봇

로봇의 선형 속도를 $v[m/s]$, 각속도 $w[rad/s]$ 를 시스템의 입력이라 놓으면 이동 로봇의 상태 방정식은 식(1)과 같이 표현된다.

$$\begin{pmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{y}_1 \\ \dot{\theta} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & 0 \\ \sin \theta & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v \\ w \end{pmatrix} \quad (1)$$

여기서 $(x[m], y[m])$ 는 로봇의 위치, $\theta[rad]$ 은 로봇의 각도이다.

2.2 Arnold 방정식

Arnold 방정식을 이용하면 식(2)와 같이 나타낼 수 있다.

$$\begin{pmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \\ \dot{x}_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A \sin x_3 + C \cos x_2 \\ B \sin x_1 + A \cos x_3 \\ C \sin x_2 + B \cos x_1 \end{pmatrix} \quad (2)$$

여기서, A, B, C는 상수들이다.

2.3 Arnold 방정식을 UAV에 내장

UAV 속에 Arnold 방정식을 내장하기 위하여 다음과 같은 상태 변수를 이용하여 정의하였다.

$$\begin{aligned} \dot{x}_1 &= D\dot{y} + C \cos x_2 \\ \dot{x}_2 &= D\dot{x} + B \sin x_1 \\ \dot{x}_3 &= \theta \end{aligned} \quad (3)$$

여기서 B, C, D는 상수이다.

식(2)를 식(3)에 대입하면 식(4)과 같은 x_1, x_2, x_3 의 상태 방정식을 얻는다.

$$\begin{aligned} \dot{x}_1 &= Dv + C \cos x_2 \\ \dot{x}_2 &= Dv + B \sin x_1 \\ \dot{x}_3 &= w \end{aligned} \quad (4)$$

입력을 식 (5)와 같이 설계하면

$$\begin{aligned} v &= \frac{A}{D} \\ w &= C \sin x_2 + B \cos x_1 \end{aligned} \quad (5)$$

결론적으로 UAV의 상태 방정식은 식(6)과 같이 된다.

$$\begin{pmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \\ \dot{x}_3 \\ \dot{x} \\ \dot{y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A \sin x_3 + C \cos x_2 \\ B \sin x_1 + A \cos x_3 \\ C \sin x_2 + B \cos x_1 \\ v \cos x_3 \\ v \sin x_3 \end{pmatrix} \quad (6)$$

식(6)은 Arnold 방정식을 포함한다.

2.4 Chua's 방정식

식(7)에 Chua's 방정식의 상태방정식을 나타내었다.

$$\begin{aligned} C_1 \frac{dv_{c_1}}{dt} &= G(v_{c_2} - v_{c_1}) - g(v_R) \\ C_2 \frac{dv_{c_2}}{dt} &= G(v_{c_1} - v_{c_2}) + i_L \end{aligned} \quad (7)$$

$$L \frac{di_L}{dt} = -v_{c_2}$$

여기서 v_{c_1}, v_{c_2} 는 각각 캐패시터 C_1, C_2 의 양단 전압, i_L 은 인덕터 L 에 흐르는 전류, $G=1/R, g(\cdot)$ 는 비선형 저항으로써 식(8)과 같이 표현된다.

$$g(v_R) = m_0 v_R + \frac{1}{2} (m_1 - m_0) [|v_R + B_p| - |v_R - B_p|] \quad (8)$$

여기서 m_0 는 외부 영역의 기울기, m_1 은 내부 영역의 기울기, $\pm B_p$ 는 break-point이다.

2.5 Chua's 방정식을 이동로봇에의 내장

이동 로봇 속에 Chua's 방정식을 통합하기 위하여 다음과 같은 상태 변수를 정의할 수 있다.

$$\begin{aligned} \dot{x}_1 &= \alpha(x_2 - g(x_1)) \\ \dot{x}_2 &= x_1 - x_2 + x_3 \\ \dot{x}_3 &= \theta \end{aligned} \quad (9)$$

또한 입력을 다음과 같이 놓으면

$$\begin{aligned} \omega &= -\beta x_2 \\ v &= \text{arbitrary constant} \end{aligned} \quad (10)$$

마지막으로, Chua's 회로에 통합하는 식은 다음과 같이 정의 할 수 있다.

$$\begin{aligned} \dot{x}_1 &= \alpha(x_2 - g(x_1)) \\ \dot{x}_2 &= x_1 - x_2 + x_3 \\ \dot{x}_3 &= -\beta x_2 \\ \dot{x} &= v \cos x_3 \\ \dot{y} &= v \sin x_3 \end{aligned} \quad (11)$$

3. BVP 은닉 장애물

카오스 이동 로봇에서 은닉 장애물을 표시하기 위하여 BVP 모델을 은닉 장애물로 가정하였다.

3.1 BVP 모델을 이용한 은닉 장애물 방정식

2개의 변수를 가진 여기된 신경막과 신경 세포 막에 전기적 임펄스와 진압 펄스의 지연을 다음과 같이 2개의 방정식으로 나타낼 수 있으며 이를 Bonhoeffer-Van der pol(BVP) 모델이라 부른다.

$$\dot{x} = x - x^3/3 - y + I(t) \quad (12)$$

$$\dot{y} = c(x + a - by) \quad (13)$$

여기서 x 는 막전위, y 는 자극으로 부터 막의 회복을 나타내는 시정수에 관련된 변수, $I(t)$ 는 외부에서 가한 주기적 자극전류, a 는 막의 반경, b 는 막의 내부에 흐르는 비저항(저항률), c 는 온도요소를 나타낸다.

식(12)과 식(13)에서 주기적 자극전류 $I(t) = A_1 \cos \omega t$ 를 인가하면 다음과 같이 정리 할 수 있다.

$$\dot{x} = x - x^3/3 - y + A_1 \cos \omega t \quad (14)$$

$$\dot{y} = c(x + a - by) \quad (15)$$

식(14)과 식(15)에서 a, b, c 는 다음과 같은 조건을 만족하여야 한다.

$$b < 1 \quad (16)$$

$$3a + 2b \geq 3 \quad (17)$$

$$b < c^2 \quad (18)$$

식 (14)과 식 (15)에서 주기적 자극전류

$I(t) = A_1 \cos \omega t (\omega = 1.0)$ 을 $A_1 > 0$ 의 조건이 되는 A_1 의 크기를 변화하였을 때 위상 공간을 조사하였다.

3.2 $0 < A_1 < 0.6070$ 일 때

그림 2에서 보는바와 같이 $0 < A_1 < 0.6070$ 범위에서는 주기적 자극 전류를 가하지 않은 상태인 그림1과 비슷한 결과를 얻었으며 1주기 운동을 하고 있다.

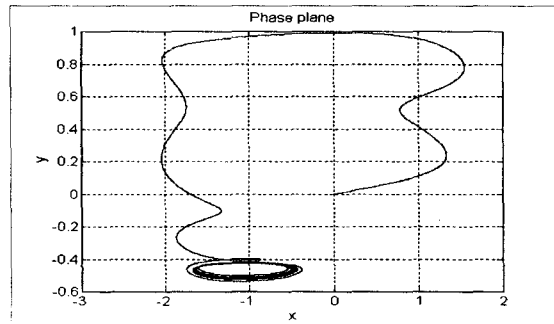


그림 2 $A_1 = 0.6070$ 일 때의 위상 공간

3.3 $0.6070 < A_1 < 0.7182$ 일 때

$0.6070 < A_1 < 0.7182$ 범위에서는 그림2에서 보는바와 같이 2주기 운동이 이루어짐을 확인할 수 있으며 A_1 의 값이 커질수록 4주기, 8주기 등의 주기배증 과정이 이루어진다.

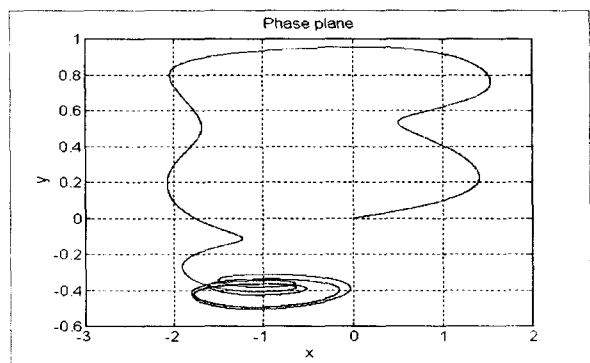


그림 3. $A_1 = 0.7181$ 일 때의 위상 공간

그림 2와 3으로 나타내는 1주기와 2주기를 이동 로봇의 장애물로 가정하였다.

4. 장애물 회피

본 연구에서는 로봇이 탐색할 때 장애물이 발견되면 이 장애물을 회피하는 알고리즘을 개발하였다.

4.1 Arnold 로봇에서의 장애물 회피

그림 4는 Arnold 로봇에서 고정 장애물이 있을 때의 장애물 회피 결과를 나타내었다.

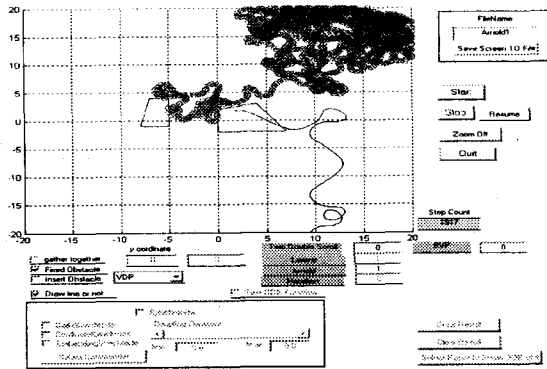


그림 4. Arnold 로봇에서 고정 장애물을 가진 카오스 이동 로봇 궤적

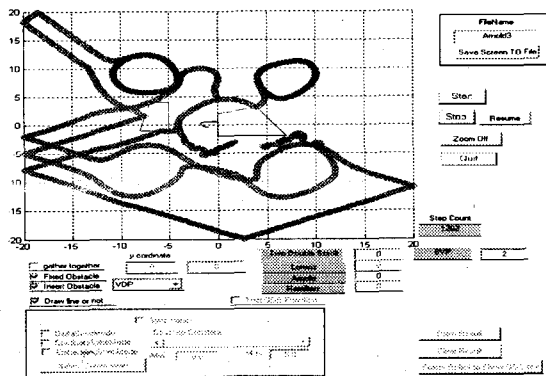


그림 5. Arnold 로봇에서 은닉 장애물을 가진 카오스 이동 로봇 궤적

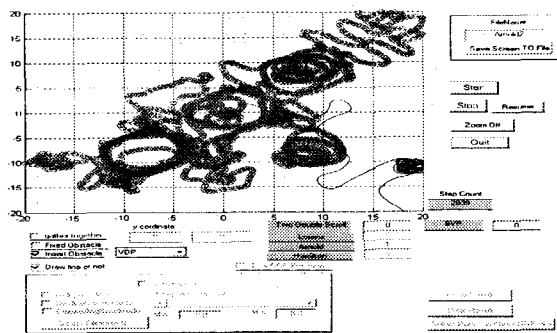


그림 6. Arnold 로봇에서 BVP 은닉 장애물을 가진 카오스 이동 로봇 궤적

5. 결론 및 향후 과제

본 논문에서는 Arnold 방정식과 Chua's 방정식을 이동 로봇에 내장하여 카오스 이동 로봇을 구성하고 BVP 모델을 이용하여 은닉 장애물을 만든 후 카오스 이동 로봇이 어느 임의 평면을 카

오스 궤적을 가지고 탐색하다가 고정과 은닉 장애물에 근접하거나 만나게 되면 이 장애물을 회피하는 방법 방법을 제시하고 그 결과를 검증하였으며 만족할 만한 결과를 얻었다.

감사의 글

본 연구는 정보통신부 대학기초연구사업으로 진행되었음

참고문헌

- [1] Yoshihiko Nakamura and Akinori Sekiguchi, "The Chotic Mobil Robot", IEEE Trans. Robotics and Automation, Vol.17, No.6. pp898-904. 2001.
- [2] T. Shinbrot, C.Grebogi, E.Ott, and J.A.Yorke, "Using small perturbations to control chaos," nature, vol.363, pp.411-417, 1993
- [3] K. Cuomo, A.V.Oppenheim, and S.H.Strogatz, "Synchronization of lorenz-based chaotic circuits with application to communications," IEEE Trans. Circuits Syst. II vol.40, pp.626-633, Oct. 1993.
- [4] T.Ushio, " Chaotic synchronization and controlling chaos based on contraction mappings," Phys.Lett.A, vol.198, no. 1, pp.14-22, 1995
- [5] K.Aihara, T.Takabe, and M.Toyoda, "Chaotic neural networks," Phys.Lett.A, vol.144, no.6,7,pp.333-340, 1990
- [6] Y.Yao and W.J.Freeman, "Model of biological pattern recognition with spatially chaotic dynamics," Neural Networks, vol.3,pp.153-170, 1990
- [7] I.Tsuda, "Can stochastic renewal of maps be a model for cerebral cortex?," Physica D, vol.75,pp 165-178, 1994
- [8] I.Tokuda, T.Nagashima, and K.Aihara, "Global bifurcation structure of chaotic neural networks and its application to traveling salesman problems," Neural Networks, vol.10,no9, pp.1673-1690, 1997.
- [9] H.Okamoto and H.Fuji, Nonlinear Dynamics, Iwanami Lectures of applied Mathematics (in Japanese) Iwanami, Tokyo, 1995, vol.14.
- [10] S.Wiggins, Introduction to applied Nonlinear Dynamical Systems and Chaos: Springer -Verlag, 1990.
- [11] G. L. Baker and J. P. Gollub, Chaotic Dynamics an Introduction. Cambridge, U.K: Cambridge Univ.Press, 1990.
- [12] I. Shimada and T. Nagashima, "A numerical approach to ergodic problem of dissipative dynamical systems," Prog. Theor. Phys., vol. 61, no. 6, pp. 1605-1616, 1979.
- [13] K. Umeno, "Chaos and computing" (in Japanese), Math Sci, no. 415, pp.60-68, Jan. 1998.
- [14] S.Wiggins, Introduction to applied Nonlinear Dynamical Systems and Chaos: Springer -Verlag, 1990.
- [15] 배영철, 김주완, 최남섭, " The Collision Avoidance Method in the Chaotic Robot with Hyperchaos Path", 한국해양정보통신학회 2003년 추계 종합 학술대회, 7권 2호, pp.584-588, 2003.