

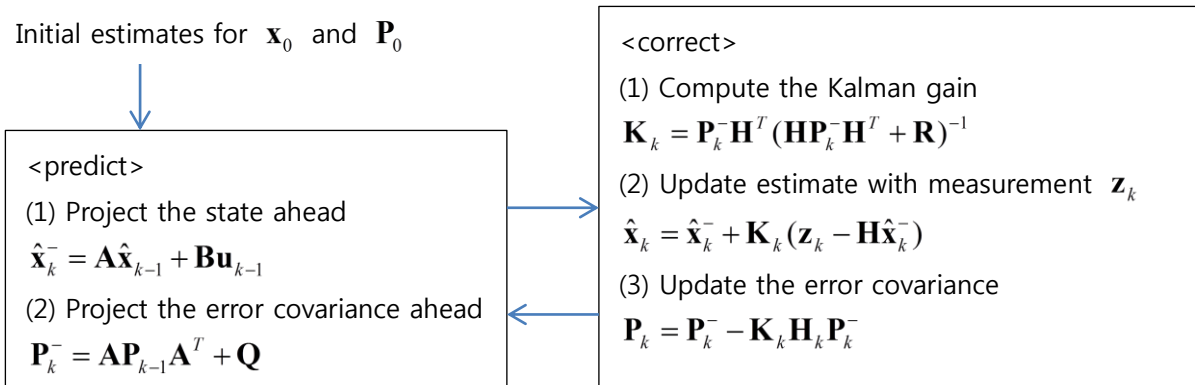
Extended Kalman Filter로 ARS 설계

KITECH 양광웅 작성

로봇의 자세를 측정하기 위해 ARS(Attitude Reference System)를 설계한다. 3 차원 자이로 센서와 가속도 센서로부터 측정되는 각속도와 가속도로부터 오일러 각을 측정하고, EKF(Extended Kalman Filter)로 융합하여 로봇의 자세를 계산한다. EKF 는 자이로의 각속도를 적분하여 오일러각을 예측(prediction)하고 중력 가속도의 방향으로부터 구한 각도로 오일러각을 보정(correction)하는 과정을 수행한다.

Kalman Filter

칼만필터는 상태변수($\mathbf{x}$)의 최적 추정치($\hat{\mathbf{x}}$)를 구하는 방법으로 상태변수의 오차를 최소화 하는 필터이다. 예측(prediction)과 보정(correction) 과정으로 구분되며, 전체 흐름도는 아래와 같다.



Prediction

System model

시스템 모델은 자이로 센서에서 측정한 각속도 $\boldsymbol{\omega} = [\omega_x \ \omega_y \ \omega_z]^T$ 를 오일러 각(상태 변수) $\mathbf{x} = [\phi \ \theta \ \psi]^T$ 에 적분하는 비선형 함수다.

$$\dot{\mathbf{x}} = \mathbf{C}^{-1}\boldsymbol{\omega}$$

상기 미분 방정식을 Euler 방법으로 수치해석적 적분하면 다음과 같다.

$$\mathbf{x}_{k+1} = \mathbf{x}_k + \mathbf{C}^{-1}\boldsymbol{\omega}_k \Delta t$$

여기서 $\mathbf{C}^{-1}$ 은 자이로 센서에서 측정한 각속도를 오일러각의 변화율 $\dot{\mathbf{x}} = [\dot{\phi} \ \dot{\theta} \ \dot{\psi}]^T$ 로 변환하

기 위한 행렬이다.

$$\mathbf{C}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & \sin \phi \tan \theta & \cos \phi \tan \theta \\ 0 & \cos \phi & -\sin \phi \\ 0 & \sin \phi / \cos \theta & \cos \phi / \cos \theta \end{bmatrix}$$

$\mathbf{A}_k$ 와 $\mathbf{B}_k$ 는 시스템 모델의 각 변수에 대한 자코비안이다.

$$\mathbf{A}_k \triangleq \frac{\partial \mathbf{x}_{k+1}}{\partial \mathbf{x}_k} = \mathbf{I} + \begin{bmatrix} \sin \theta (\omega_y \cos \phi - \omega_z \sin \phi) / \cos \theta & (\omega_y \sin \phi + \omega_z \cos \phi) / \cos^2 \theta & 0 \\ -\omega_y \sin \phi - \omega_z \cos \phi & 0 & 0 \\ (\omega_y \cos \phi - \omega_z \sin \phi) / \cos \theta & \sin \theta (\omega_y \sin \phi + \omega_z \cos \phi) / \cos^2 \theta & 0 \end{bmatrix} \Delta t$$

$$\mathbf{B}_k \triangleq \frac{\partial \mathbf{x}_{k+1}}{\partial \boldsymbol{\omega}_k} = \mathbf{C}^{-1} \Delta t$$

predict

$$\hat{\mathbf{x}}_k^- = \hat{\mathbf{x}}_{k-1} + \mathbf{C}^{-1} \boldsymbol{\omega}_{k-1} \cdot \Delta t$$

$$\mathbf{P}_k^- = \mathbf{A}_{k-1} \mathbf{P}_{k-1} \mathbf{A}_{k-1}^T + \mathbf{B}_{k-1} \mathbf{Q} \mathbf{B}_{k-1}^T$$

$\mathbf{Q}$ 는 시스템의 공분산 행렬로 여기서는 임의로 다음과 같이 설정하였다.

$$\mathbf{Q} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Correction

Measurement model

측정 모델 $h(\cdot)$ 는 가속도 센서에서 계산한 오일러각을 그대로 사용하기 때문에 다음 식에서와 같이 단위행렬이 된다.

$$h(\mathbf{x}) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \mathbf{x} = \mathbf{H} \mathbf{x}$$

update

센서 측정 값은 "중력가속도로 오일러각 계산"절에서 구한 ϕ_e 와 θ_e 로부터 가져온다.

$$\mathbf{z}_k = \begin{bmatrix} \phi_e \\ \theta_e \end{bmatrix}$$

칼만 게인 계산

$$\mathbf{K}_k = \mathbf{P}_k^- \mathbf{H}^T (\mathbf{H} \mathbf{P}_k^- \mathbf{H}^T + \mathbf{R}_k)^{-1}$$

상태변수와 공분산 행렬 업데이트

$$\hat{\mathbf{x}}_k = \hat{\mathbf{x}}_k^- + \mathbf{K}_k (\mathbf{z}_k - h(\hat{\mathbf{x}}_k^-))$$

$$\mathbf{P}_k = \mathbf{P}_k^- - \mathbf{K}_k \mathbf{H}_k \mathbf{P}_k^-$$

그리고 $\mathbf{R}_k$ 은 다음과 같이 정한다.

$$\mathbf{R}_k = \begin{cases} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} & \text{if } \|\mathbf{a}\| \approx 9.81, \\ \begin{bmatrix} \infty & 0 \\ 0 & \infty \end{bmatrix} & \text{else.} \end{cases}$$

가속도 센서로 측정한 각도 $\mathbf{z}_k$ 와 센서 모델로 예측한 각도 $h(\hat{\mathbf{x}}_k^-)$ 의 차로 오차 $\tilde{\mathbf{y}}_k$ 를 계산하고, 이 오차에 칼만 이득 $\mathbf{K}_k$ 을 곱하여 오일러각을 보정한다.

관련식

각속도-오일러각 변화율 관계

$\mathbf{C}$ 는 오일러각 변화율과 각속도간의 관계를 표현하는 행렬로 다음 관계식으로부터 유도할 수 있다.

$$\mathbf{R}_z(\psi) \mathbf{R}_y(\theta) \mathbf{R}_x(\phi) \begin{bmatrix} \omega_x \\ \omega_y \\ \omega_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \dot{\psi} \end{bmatrix} + \mathbf{R}_z(\psi) \begin{bmatrix} 0 \\ \dot{\theta} \\ 0 \end{bmatrix} + \mathbf{R}_z(\psi) \mathbf{R}_y(\theta) \begin{bmatrix} \dot{\phi} \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} \omega_x \\ \omega_y \\ \omega_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \dot{\phi} \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + \mathbf{R}_x^T(\phi) \begin{bmatrix} 0 \\ \dot{\theta} \\ 0 \end{bmatrix} + \mathbf{R}_x^T(\phi) \mathbf{R}_y^T(\theta) \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \dot{\psi} \end{bmatrix}$$

$\mathbf{C}$ 는 다음과 같다.

$$\begin{bmatrix} \omega_x \\ \omega_y \\ \omega_z \end{bmatrix} = \mathbf{C} \begin{bmatrix} \dot{\phi} \\ \dot{\theta} \\ \dot{\psi} \end{bmatrix}, \quad \mathbf{C} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -\sin \theta \\ 0 & \cos \phi & \sin \phi \cos \theta \\ 0 & -\sin \phi & \cos \phi \cos \theta \end{bmatrix}$$

$\mathbf{C}^{-1}$ 는 다음과 같다.

$$\begin{bmatrix} \dot{\phi} \\ \dot{\theta} \\ \dot{\psi} \end{bmatrix} = \mathbf{C}^{-1} \begin{bmatrix} \omega_x \\ \omega_y \\ \omega_z \end{bmatrix}, \quad \mathbf{C}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & \sin \phi \tan \theta & \cos \phi \tan \theta \\ 0 & \cos \phi & -\sin \phi \\ 0 & \sin \phi / \cos \theta & \cos \phi / \cos \theta \end{bmatrix}$$

회전행렬과 오일러각 관계

오일러각 ϕ , θ , ψ 에 의한 회전행렬 $\mathbf{R}$ 는 다음과 같이 정의된다.

(회전 순서가 z 축, y 축, x 축 순서임에 주의)

$$\mathbf{R} = \mathbf{R}_z(\psi) \cdot \mathbf{R}_y(\theta) \cdot \mathbf{R}_x(\phi)$$

$$= \begin{bmatrix} \cos \theta \cos \psi & \sin \phi \sin \theta \cos \psi - \cos \phi \sin \psi & \cos \phi \sin \theta \cos \psi + \sin \phi \sin \psi \\ \cos \theta \sin \psi & \sin \phi \sin \theta \sin \psi + \cos \phi \cos \psi & \cos \phi \sin \theta \sin \psi - \sin \phi \cos \psi \\ -\sin \theta & \sin \phi \cos \theta & \cos \phi \cos \theta \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{R}_x(\phi) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \phi & -\sin \phi \\ 0 & \sin \phi & \cos \phi \end{bmatrix}, \quad \mathbf{R}_y(\theta) = \begin{bmatrix} \cos \theta & 0 & \sin \theta \\ 0 & 1 & 0 \\ -\sin \theta & 0 & \cos \theta \end{bmatrix}, \quad \mathbf{R}_z(\psi) = \begin{bmatrix} \cos \psi & -\sin \psi & 0 \\ \sin \psi & \cos \psi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

회전행렬 $\mathbf{R}$ 로부터 오일러각을 다음과 같이 계산할 수 있다.

$$\psi = \tan^{-1} \left(\frac{a_{21}}{a_{11}} \right),$$

$$\theta = \tan^{-1} \left(\frac{-a_{31}}{\sqrt{a_{32}^2 + a_{33}^2}} \right),$$

$$\phi = \tan^{-1} \left(\frac{a_{32}}{a_{33}} \right).$$

a_{ij} 는 행렬 $\mathbf{A}$ 의 i 행과 j 열의 원소다.

중력가속도로 오일러각 계산

가속도 센서에서 측정한 가속도 $\mathbf{a} = [a_x \ a_y \ a_z]^T$ 에는 중력가속도와 센서의 가속에 의한 다양한 종류의 가속도가 포함되어있다. 이를 식으로 나타내면 다음과 같다.

$$\begin{aligned} \mathbf{a} &= \dot{\mathbf{v}} + \mathbf{v} \times \boldsymbol{\omega} + \mathbf{R}^T \mathbf{g} \quad (\because \mathbf{R}^T = \mathbf{R}^{-1}) \\ &= \begin{bmatrix} \dot{v}_x \\ \dot{v}_y \\ \dot{v}_z \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & v_z & -v_y \\ -v_z & 0 & v_x \\ v_y & -v_x & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \omega_x \\ \omega_y \\ \omega_z \end{bmatrix} + g_z \begin{bmatrix} -\sin \theta \\ \cos \theta \sin \phi \\ \cos \theta \cos \phi \end{bmatrix} \end{aligned}$$

여기서 $\dot{\mathbf{v}} = [\dot{v}_x \ \dot{v}_y \ \dot{v}_z]^T$ 는 선가속도이며 $\mathbf{g} = [g_x \ g_y \ g_z]^T$ 는 관성좌표계에서 중력가속도 값 $(0, 0, -9.81)$ 을 가진다.

위 식에서 선가속도 $\dot{\mathbf{v}}$ 가 0이고 각속도 $\boldsymbol{\omega}$ 가 0일 때는 다음과 같이 간단히 쓸 수 있다.

$$\begin{bmatrix} a_x \\ a_y \\ a_z \end{bmatrix} = g_z \begin{bmatrix} -\sin \theta \\ \cos \theta \sin \phi \\ \cos \theta \cos \phi \end{bmatrix}$$

오일러각으로 정리하면 다음과 같다.

$$\tan \phi_e = \frac{-a_y}{-a_z}, \quad \sin \theta_e = \frac{-a_x}{g_z}.$$

$$\phi_e = \text{atan2}(-a_y, -a_z), \quad \theta_e = \text{asin} \left(\frac{-a_x}{g_z} \right).$$