



HAL
open science

Stratégies d'Intelligence Collective pour des Véhicules Industriels Autonomes Efficaces

Juliette Grosset, Jean-Marie Bonnin, Alain-Jérôme Fougères, Moïse Djoko-Kouam

► **To cite this version:**

Juliette Grosset, Jean-Marie Bonnin, Alain-Jérôme Fougères, Moïse Djoko-Kouam. Stratégies d'Intelligence Collective pour des Véhicules Industriels Autonomes Efficaces: De la simulation vers des expérimentations réelles. 16e Colloque sur Les sciences de l'information au service des nouvelles mobilités, Oct 2022, Palaiseau, France. 2022. hal-03958928

HAL Id: hal-03958928

<https://imt-atlantique.hal.science/hal-03958928>

Submitted on 26 Jan 2023

HAL is a multi-disciplinary open access archive for the deposit and dissemination of scientific research documents, whether they are published or not. The documents may come from teaching and research institutions in France or abroad, or from public or private research centers.

L'archive ouverte pluridisciplinaire **HAL**, est destinée au dépôt et à la diffusion de documents scientifiques de niveau recherche, publiés ou non, émanant des établissements d'enseignement et de recherche français ou étrangers, des laboratoires publics ou privés.

Stratégies d'Intelligence Collective pour des Véhicules Industriels Autonomes Efficaces

De la simulation vers des expérimentations réelles

Parties prenantes



IMT Atlantique
Bretagne-Pays de la Loire
École Mines-Télécom



Auteurs

Juliette Grosset

Jean-Marie Bonnin
Alain-Jérôme Fougères
Moïse Djoko-Kouam

Partenaires



Thèse : mots-clés

- Industrie 4.0
- Contexte ITS
- Autonomie coopérative
- Systèmes distribués, systèmes multi-agents
- Robotique
- IA (machine learning, deep learning)

Contact :
juliette.grosset@imt-atlantique.fr

CONTEXTE

Les défis de l'**industrie 4.0** portent notamment sur le développement et l'optimisation des flux de données, de produits et de matériaux dans les entreprises de production. Certaines briques technologiques ont été définies, notamment pour l'utilisation de véhicules guidés automatisés (AGV) et autres robots autonomes.

Problématique : Difficulté de mise en place et de déploiement de flottes de véhicules industriels autonomes (VIA) en raison de :

- l'acceptabilité des employés
- la localisation des véhicules
- la fluidité du trafic
- la perception par les véhicules d'environnements changeants (dynamiques).

L'autonomie des VIA est donc réduite à des trajectoires prédéterminées.

INTRODUCTION

Le contexte de l'industrie 4.0 amène de plus en plus vers des **solutions décentralisées** et des décisions locales, car la centralisation montre rapidement ses limites.

Les VIA doivent être de plus en plus intelligentes et **coopératives**. Cette perspective de coopération accrue implique une forte capacité des VIA à échanger des informations contextuelles et pertinentes sur leurs conditions de trafic.

L'infrastructure peut également participer à cette coopération avec ses éléments communicants (balises, capteurs, caméras, etc.) et fournir aux VIA des sources locales d'information sur leur environnement.

OBJECTIFS

Concevoir et développer des **algorithmes coopératifs intelligents** pour effectuer dynamiquement :

- la prise de décision collective pour l'adaptation aux contraintes du trafic :
 - . les intersections
 - . l'évitement des collisions et des obstacles
 - . l'entrée des VIA dans le plan de circulation

Ces algorithmes coopératifs s'appuient sur des messages standardisés pour assurer l'interopérabilité dans des environnements avec des flottes de robots hétérogènes.

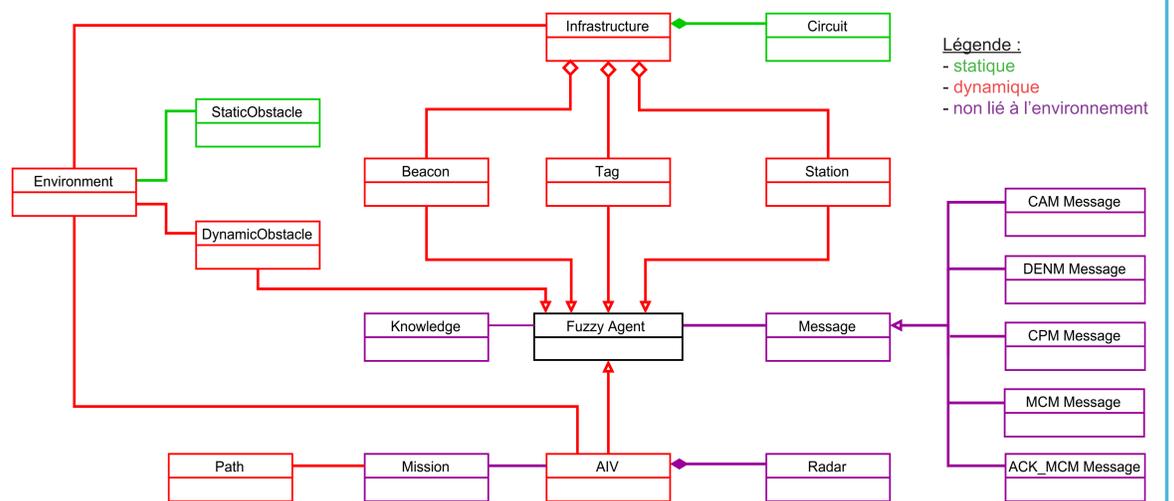
- Les autres objectifs qui en découlent sont :
- une réduction collective de l'impact énergétique des VIA,
 - une géolocalisation collective des VIA,
 - une cartographie collective de l'environnement de ces VIA.

MODÉLISATION AGENTS

Proposition d'un **modèle d'agent adaptable** :

- Une **infrastructure** est déployée dans l'environnement et est composée d'un plan de circulation, et d'éléments actifs tels que des balises, des tags, des stations.
- Des **obstacles** statiques ou dynamiques (ex. : des opérateurs) peuvent être présents dans l'**environnement**.
- Les agents **VIA** effectuent des missions définies par des chemins sur le plan de circulation.
- Les agents **VIA** sont équipés d'un **radar** et grâce à leur **connaissance** de l'environnement, ils peuvent éviter les collisions.
- Les agents **VIA** peuvent également coopérer en communiquant avec différents types de **messages standardisés**.

- En perspective, les agents AIV auront des connaissances incomplètes, fragmentées, floues et **incertaines**.



SIMULATION - RÉSULTATS

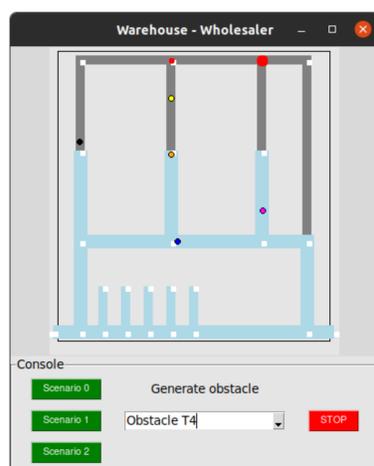
Simulation d'un **algorithme coopératif** pour l'évitement de collisions aux intersections et avec des obstacles statiques :

- solution multi-agents décentralisée
- utilisation de messages **MCM** à l'approche d'une intersection
- utilisation de messages **CPM** à la perception d'un obstacle :
 - . utilisation de **Dijkstra** par les VIA si l'obstacle se situe sur leur trajet de mission

Contributions :

Simulation of a collision and obstacle avoidance algorithm for cooperative industrial autonomous vehicles. 2nd IFSA Winter Conf. on Automation, Robotics & Communications for Industry 4.0 (ARCI'2022)

Collective obstacle avoidance strategy - an agent-based simulation approach. 4th Int. Conf. on Advances in Signal Processing and Artificial Intelligence (ASPAI'2022), Corfu, Greece, October 19-21, 2022.



EXPÉRIMENTATIONS RÉELLES

Afin de réaliser des **expérimentations réelles** avec les robots, une deuxième phase de simulation est réalisée. La phase de simulation consiste à **émuler** le comportement des robots dans le simulateur **Gazebo**.

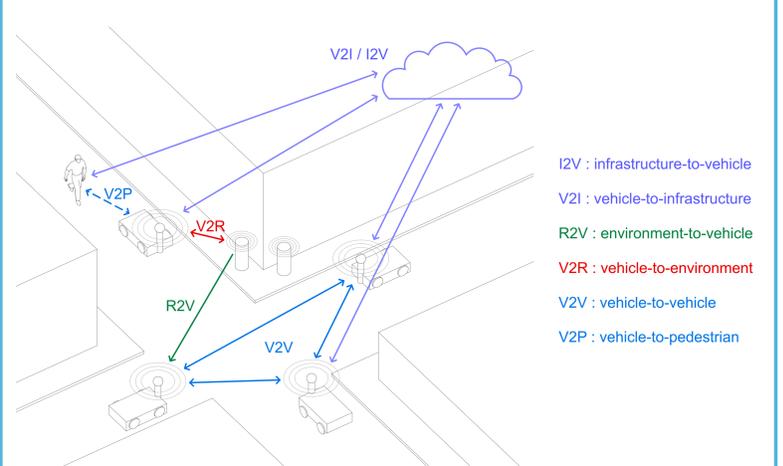
La simulation et les expériences réelles permettent de visualiser et de démontrer l'**amélioration du contrôle de l'autonomie** des VIA et l'optimisation de différents indicateurs de performance (temps de réalisation de la mission, évitement des collisions entre VIA ou avec des obstacles statiques/dynamiques, consommation d'énergie).

ROS2



COMMUNICATION V2X

Messages	Situations
CAM: Cooperative Awareness Message	Envoyer sa position
DENM: Decentralized Environmental Message	Panne, accident, circulation non fluide
CPM: Cooperative Perception Message	Perception d'un obstacle statique (ex. : marchandises dans les allées) ou dynamique (ex. : opérateurs)
MCM: Maneuver Coordination Message	Changement de trajectoire (changement de voie), signifier son intention directionnelle pour traverser une intersection.
ACK_MCM: Acknowledge Maneuver Coordination Message	Envoyer son accusé de réception lié à un message MCM précédemment reçu.



HÉTÉROGÉNÉITÉ

L'utilisation de **messages standards** permet l'**interopérabilité** entre différents types de véhicules hétérogènes. Ceci est très important car dans une zone industrielle, un aéroport ou même un entrepôt, l'industriel peut être équipé de différents robots mobiles et même de systèmes hétérogènes.

Perspectives : utiliser des drones terrestres et des robots TurtleBot3 Burger en simulation, co-simulation et ensuite aller vers des expériences réelles pour prouver la capacité d'interopérabilité des protocoles de communication. Cela permettrait de montrer également la capacité de **déploiement** possible et efficace de flottes de véhicules hétérogènes.

