

تمرین درس رباتیک دوره کارشناسی ارشد

رشته مهندسي مكاترونيك

عنوان

كوييز رباتيك

نگارش

عليرضا اميرى

## پاسخ كوييز اول

## پاسخ سوال

در محاسبه ماتریس ژاکوبین، استفاده از روش مشتق گیری مستقیم از ماتریس مکان نقطه انتهایی (ماتریس P) به دلیل پیچیدگی های ذاتی و نیاز به محاسبات سنگین، به ویژه برای ربات هایی با تعداد لینک ها و مفاصل زیاد، معمولاً مناسب نیست. این ماتریس به طور مستقیم حاوی حجم عظیمی از اطلاعات است که مشتق گیری از آن به یک باره، فرآیندی پیچیده، زمان بر و مستلزم استفاده از بسته های محاسبات نمادین (Symbolic) است. علاوه بر پیچیدگی استفاده از این بسته ها، محاسبات آنها نیز به دلیل پیچیدگی روابط به سرعت افزایش یافته و استفاده از آنها در سیستم های زمان واقعی را غیر عملی می کند.

در مقابل، روش بازگشتی با استفاده از ضرب ماتریسهای کوچک و محاسبه گام به گام ستونهای ماتریس ژاکوبین، این مشکل را برطرف می کند. در این روش، به جای مواجهه با نتیجه نهایی به صورت یک باره، هر ستون از ماتریس ژاکوبین به صورت تدریجی و با استفاده از ماتریسهای چرخش و بردارهای انتقال محاسبه می شود. این فرآیند به دلیل حجم کمتر محاسبات در هر گام، نه تنها ساده تر است بلکه بسیار سریع تر نیز انجام می شود. همچنین، ضرب ماتریسها (مانند ضرب، ترانهاده، و سایر عملیات ماتریسی) به مراتب کارآمد تر از مشتق گیری نمادین است و نیاز به استفاده از روشهای پیچیده و سنگین را از بین می برد.

نکته مهم دیگر این است که تابع jacobian در نرمافزار MATLAB برای محاسبه ماتریس ژاکوبین نیز از مشتق گیری استفاده میکند. این تابع برای هر عنصر ماتریس، مشتق مربوط به متغیرهای ورودی را محاسبه میکند. بنابراین، همان طور که پیشتر اشاره شد، این روش مشتق گیری به دلیل حجم بالای محاسبات و غیرعملی بودن آن در سیستمهای زمان واقعی، در کاربردهای عملی ترجیح داده نمی شود.

در نهایت، روش بازگشتی نه تنها زمان محاسبات را کاهش میدهد، بلکه به دلیل تکیه بر ساختار هندسی

و سینماتیکی ربات، به روشی پایدار و قابل اعتماد برای کنترل و تحلیل حرکات ربات در سیستمهای چندلینکی تبدیل شده است. این روش همچنین با افزایش تعداد لینکها و مفاصل، پیچیدگی محاسبات را به صورت خطی افزایش می دهد و از رشد نمایی یا غیرقابل کنترل جلوگیری می کند، که این موضوع در سیستمهای زمان واقعی اهمیت ویژهای دارد.