

令和 7 年度  
実 験 レ ポ ー ト

題目	～2 軸ロボットの運動制御実験～ Quanser Consulting 社製 2軸ロボット
----	---

学 科	電気電子システム工学コース
学籍番号	a0527
氏 名	野口 史遠
提 出 日	令和 7 年 5 月 12 日



舞鶴工業高等専門学校

# 目 次

第 1 章	概要	1
第 2 章	順運動学と逆運動学	2
2.1	運動方程式	2
2.2	逆運動学	2
2.3	順運動学	7
第 3 章	アクチュエータ, センサの動作確認	11
3.1	2 軸ロボット実験装置におけるアクチュエータとセンサ	11
3.2	D/A 変換とアクチュエータの動作確認	11
3.2.1	実験装置のセッティングと MATLAB/Simulink の起動	11
3.2.2	モデルの移動と結線	12
3.2.3	Simulation Parameters のパラメータ設定	13
3.2.4	コンパイル	13
参考文献		15

# 第 1 章 概要

図 1.1, 1.2 に示す 4 リンク 2 軸ロボット実験装置は、ギアを介して軸  $P_1$ ,  $P_5$  に取り付けられた 2 つのモータにより手先の位置  $P_3$  を目標位置に追従させることを目的とした実験装置である．このことを実現するためには、手先位置からモータの回転角度を求める逆動力学とモータの回転角度から手先位置を求める順動力学を理解する必要がある．

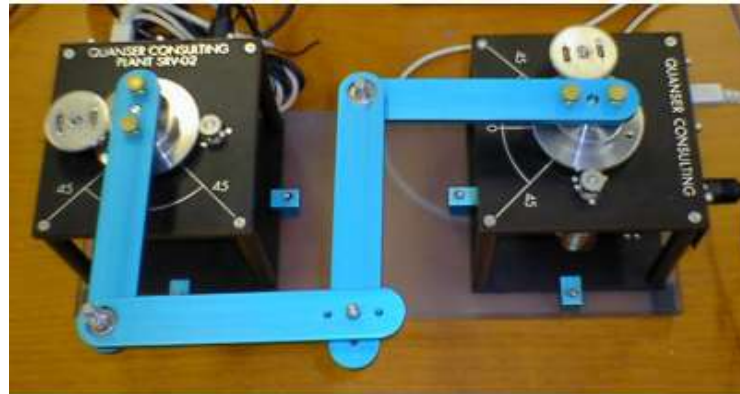


図 1.1 : 4 リンク 2 軸ロボット実験装置 (型番 : 55023)

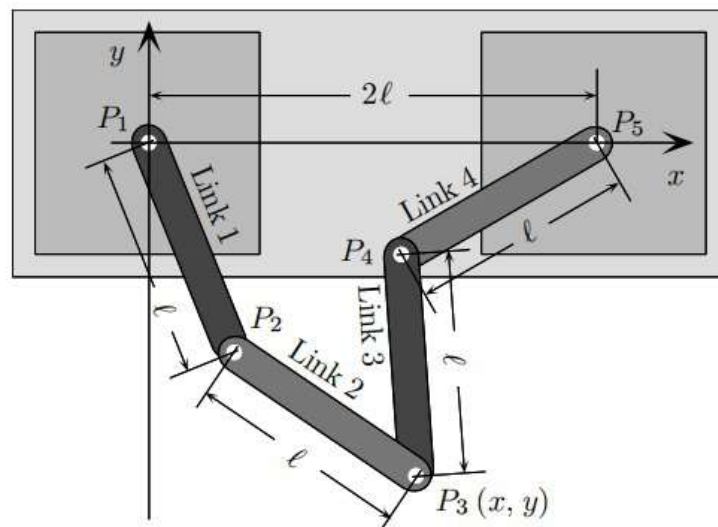


図 1.2 : 4 つリンクの関係

## 第 2 章 順運動学と逆運動学

### 2.1 運動方程式

リンク 1 を手で基準位置から回転させてリンク 1 の基準位置からの回転角  $\theta_x(t)$  がさほど大きくなければ、リンク 4 は静止したままである。したがって、 $P_1, P_5$  の角度  $\theta_x(t), \theta_y(t)$  がその基準角度の近傍で動作するとすると、リンク 1 とリンク 4 との干渉は無視できる（実際、リンク 1 あるいはリンク 4 を手で微小回転させてもリンク 4 あるいはリンク 1 は静止したままである）。このとき、リンク 1、リンク 4 の運動方程式は

$$\begin{aligned} J_x \ddot{\theta}_x(t) &= -c_x \dot{\theta}_x(t) + \tau_x(t) \\ J_y \ddot{\theta}_y(t) &= -c_y \dot{\theta}_y(t) + \tau_y(t) \end{aligned} \quad (2.1)$$

となる。ただし、 $\tau_x(t), \tau_y(t)$  は軸  $P_1, P_5$  に加わるトルク、 $J_x, J_y$  はリンク 1、リンク 4 の慣性モーメントであり、 $c_x, c_y$  は軸  $P_1, P_5$  の粘性摩擦係数である。また、モータドライバに加える電圧  $v_x(t), v_y(t)$  とトルク  $\tau_x(t), \tau_y(t)$  が比例関係

$$\begin{cases} \tau_x(t) = k_{fx} v_x(t) \\ \tau_y(t) = k_{fy} v_y(t) \end{cases} \quad (2.2)$$

にあると仮定すると、

$$\begin{aligned} J_x \ddot{\theta}_x(t) &= -c_x \dot{\theta}_x(t) + k_{fx} v_x(t) \\ J_y \ddot{\theta}_y(t) &= -c_y \dot{\theta}_y(t) + k_{fy} v_y(t) \end{aligned} \quad (2.3)$$

であるから、 $v_x(t), v_y(t)$  から  $\theta_x(t), \theta_y(t)$  への伝達関数  $G_x(s), G_y(s)$  は

$$\begin{cases} G_x(s) = \frac{b_x}{s(s + a_x)}, & a_x = \frac{c_x}{J_x}, & b_x = \frac{k_{fx}}{J_x} \\ G_y(s) = \frac{b_y}{s(s + a_y)}, & a_y = \frac{c_y}{J_y}, & b_y = \frac{k_{fy}}{J_y} \end{cases} \quad (2.4)$$

となる。

### 2.2 逆運動学

ここでは、手先にあたる軸  $P_3$  の座標  $(x, y)$  からモータの回転軸  $P_1, P_5$  の角度  $\theta_x, \theta_y$  を求める。このように、手先の座標から回転角を求めることを逆運動学という。

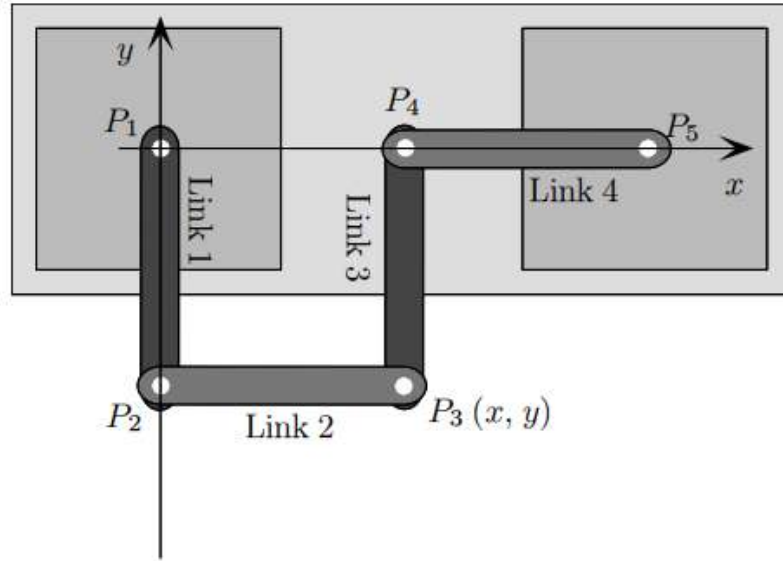


図 2.1 : 初期位置 (基準位置)

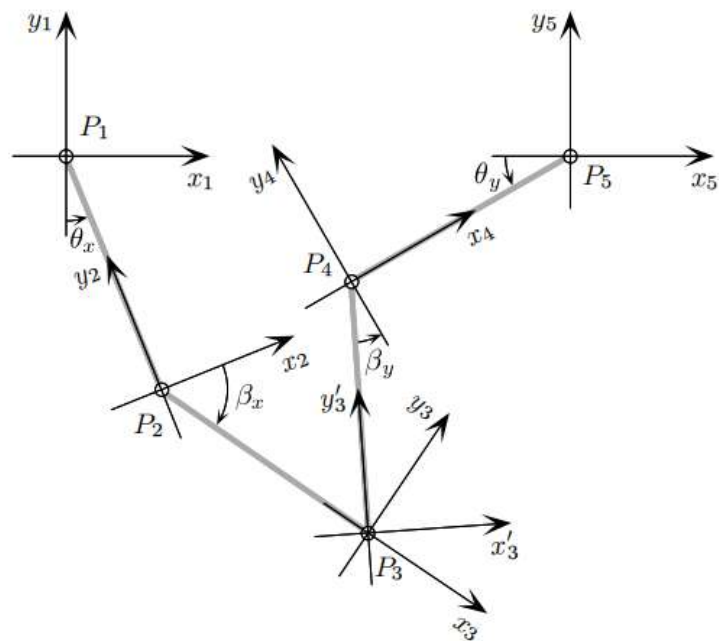


図 2.2 : 逆運動学のための各座標系

図 2.2 に示すように、リンク 1、リンク 2 に関しては  $x_1y_1$  座標系と  $x_2y_2$  座標系、 $x_2y_2$  座標系と  $x_3y_3$  座標系は

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ y_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \theta_x & -\sin \theta_x \\ \sin \theta_x & \cos \theta_x \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_2 \\ y_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \ell \sin \theta_x \\ -\ell \cos \theta_x \end{bmatrix} \quad (2.5)$$

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} x_2 \\ y_2 \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} \cos(-\beta_x) & -\sin(-\beta_x) \\ \sin(-\beta_x) & \cos(-\beta_x) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_3 \\ y_3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \ell \cos \beta_x \\ -\ell \sin \beta_x \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} \cos \beta_x & \sin \beta_x \\ -\sin \beta_x & \cos \beta_x \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_3 \\ y_3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \ell \cos \beta_x \\ -\ell \sin \beta_x \end{bmatrix} \end{aligned} \quad (2.6)$$

という関係にある．(2.5)，(2.6) 式を書き換えると，

$$\begin{bmatrix} x_1 & y_1 & 1 \end{bmatrix}^T = T_{12} \begin{bmatrix} x_2 & y_2 & 1 \end{bmatrix}^T \quad (2.7)$$

$$\begin{bmatrix} x_2 & y_2 & 1 \end{bmatrix}^T = T_{23} \begin{bmatrix} x_3 & y_3 & 1 \end{bmatrix}^T \quad (2.8)$$

$$T_{12} = \begin{bmatrix} \cos \theta_x & -\sin \theta_x & \ell \sin \theta_x \\ \sin \theta_x & \cos \theta_x & -\ell \cos \theta_x \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad T_{23} = \begin{bmatrix} \cos \beta_x & \sin \beta_x & -\ell \sin \beta_x \\ -\sin \beta_x & \cos \beta_x & \ell \cos \beta_x \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

となるから， $x_1y_1$  座標系と  $x_3y_3$  座標系との間に以下の関係式が成立する．

$$\begin{bmatrix} x_1 & y_1 & 1 \end{bmatrix}^T = T_{13} \begin{bmatrix} x_3 & y_3 & 1 \end{bmatrix}^T, \quad T_{13} = T_{12}T_{23} \quad (2.9)$$

(2.9) 式を利用して， $x_3y_3$  座標系の原点  $P_3$  を  $x_1y_1$  座標系で表すと，

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} x & y & 1 \end{bmatrix}^T &= T_{13} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}^T \\ &= [\ell \cos \theta_x \cos \beta_x + \ell \sin \theta_x \sin \beta_x + \ell \sin \theta_x, \quad -\ell \cos \theta_x \sin \beta_x + \ell \sin \theta_x \cos \beta_x - \ell \cos \theta_x, \quad 1]^T \\ &= [\ell \cos(\theta_x - \beta_x) + \ell \sin \theta_x, \quad \ell \sin(\theta_x - \beta_x) - \ell \cos \theta_x, \quad 1]^T \end{aligned} \quad (2.10)$$

となる．(2.10) 式より

$$\begin{cases} x = \ell \cos(\theta_x - \beta_x) + \ell \sin \theta_x \\ y = \ell \sin(\theta_x - \beta_x) - \ell \cos \theta_x \end{cases} \quad (2.11)$$

$$\begin{aligned} &\Rightarrow \begin{cases} x - \ell \sin \theta_x = \ell \cos(\theta_x - \beta_x) \\ y + \ell \cos \theta_x = \ell \sin(\theta_x - \beta_x) \end{cases} \\ &\Rightarrow (x - \ell \sin \theta_x)^2 + (y + \ell \cos \theta_x)^2 = \ell^2 \end{aligned} \quad (2.12)$$

であるから,  $P_3$  は中心  $(\ell \sin \theta_x, -\ell \cos \theta_x)$ , 半径  $\ell$  の円上を移動することがわかる. (2.12) 式を書き換えると

$$\begin{aligned}
 x^2 + y^2 - 2\ell(\sin \theta_x x - \cos \theta_x y) &= 0 \\
 \Rightarrow x^2 + y^2 - 2\ell\sqrt{x^2 + y^2} \sin(\theta_x + \phi_x) &= 0 \quad , \quad \begin{cases} \cos \phi_x = \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}} \\ \sin \phi_x = \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}} \end{cases} \\
 \Rightarrow \sin(\theta_x + \phi_x) = \frac{\sqrt{x^2 + y^2}}{2\ell} \quad , \quad \theta_x = \sin^{-1} \left( \frac{\sqrt{x^2 + y^2}}{2\ell} \right) - \phi_x & \quad (2.13)
 \end{aligned}$$

となる. したがって,  $P_3$  の座標  $(x, y)$  からモータの回転軸  $P_1$  の角度  $\theta_x$  が次式により求まる.

$$\theta_x = \sin^{-1} \left( \frac{\sqrt{x^2 + y^2}}{2\ell} \right) + \tan^{-1} \left( \frac{y}{x} \right) \quad (2.14)$$

同様に, リンク 3, リンク 4 に関して考えると,  $x_1 y_1$  座標系と  $x_5 y_5$  座標系,  $x_5 y_5$  座標系と  $x_4 y_4$  座標系,  $x_4 y_4$  座標系と  $x'_3 y'_3$  座標系は

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ y_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_5 \\ y_5 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2\ell \\ 0 \end{bmatrix} \quad (2.15)$$

$$\begin{bmatrix} x_5 \\ y_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \theta_y & -\sin \theta_y \\ \sin \theta_y & \cos \theta_y \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_4 \\ y_4 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -\ell \cos \theta_y \\ -\ell \sin \theta_y \end{bmatrix} \quad (2.16)$$

$$\begin{aligned}
 \begin{bmatrix} x_4 \\ y_4 \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} \cos(-\beta_y) & -\sin(-\beta_y) \\ \sin(-\beta_y) & \cos(-\beta_y) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x'_3 \\ y'_3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -\ell \sin \beta_y \\ -\ell \cos \beta_y \end{bmatrix} \\
 &= \begin{bmatrix} \cos \beta_y & \sin \beta_y \\ -\sin \beta_y & \cos \beta_y \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x'_3 \\ y'_3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -\ell \sin \beta_y \\ -\ell \cos \beta_y \end{bmatrix} \quad (2.17)
 \end{aligned}$$

という関係にある. (2.15), (2.16), (2.17) 式を書き換えると,

$$\begin{bmatrix} x_1 & y_1 & 1 \end{bmatrix}^T = T_{15} \begin{bmatrix} x_5 & y_5 & 1 \end{bmatrix}^T \quad (2.18)$$

$$\begin{bmatrix} x_5 & y_5 & 1 \end{bmatrix}^T = T_{54} \begin{bmatrix} x_4 & y_4 & 1 \end{bmatrix}^T \quad (2.19)$$

$$\begin{bmatrix} x_4 & y_4 & 1 \end{bmatrix}^T = T'_{43} \begin{bmatrix} x'_3 & y'_3 & 1 \end{bmatrix}^T \quad (2.20)$$

ここで各変換行列は

$$T_{15} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2\ell \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad T_{54} = \begin{bmatrix} \cos \theta_y & -\sin \theta_y & -\ell \cos \theta_y \\ \sin \theta_y & \cos \theta_y & -\ell \sin \theta_y \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad T'_{43} = \begin{bmatrix} \cos \beta_y & \sin \beta_y & -\ell \sin \beta_y \\ -\sin \beta_y & \cos \beta_y & -\ell \cos \beta_y \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

となるから,  $x_1y_1$  座標系と  $x'_3y'_3$  座標系との間に以下の関係式が成立する.

$$\begin{bmatrix} x_1 & y_1 & 1 \end{bmatrix}^T = T'_{13} \begin{bmatrix} x'_3 & y'_3 & 1 \end{bmatrix}^T, \quad T'_{13} = T_{15}T_{54}T'_{43} \quad (2.21)$$

(2.21) 式を利用して,  $x'_3y'_3$  座標系の原点  $P_3$  を  $x_1y_1$  座標系で表すと,

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} x & y & 1 \end{bmatrix}^T &= T'_{13} \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} -\ell \cos \theta_y \sin \beta_y + \ell \sin \theta_y \cos \beta_y - \ell \cos \theta_y + 2\ell \\ -\ell \cos \theta_y \cos \beta_y + \ell \sin \theta_y \sin \beta_y - \ell \sin \theta_y \\ 1 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} -\ell \cos(\theta_y + \beta_y) - \ell \cos \theta_y + 2\ell \\ -\ell \sin(\theta_y + \beta_y) - \ell \sin \theta_y \\ 1 \end{bmatrix} \end{aligned} \quad (2.22)$$

となる. (2.22) 式より

$$\begin{cases} x' = x - 2\ell = -\ell \cos(\theta_y + \beta_y) - \ell \cos \theta_y \\ y = -\ell \sin(\theta_y + \beta_y) - \ell \sin \theta_y \end{cases} \quad (2.23)$$

$$\Rightarrow \begin{cases} x' + \ell \cos \theta_y = -\ell \cos(\theta_y + \beta_y) \\ y + \ell \sin \theta_y = -\ell \sin(\theta_y + \beta_y) \end{cases} \Rightarrow (x' + \ell \cos \theta_y)^2 + (y + \ell \sin \theta_y)^2 = \ell^2 \quad (2.24)$$

であるから,  $P_3$  は中心  $(2\ell - \ell \cos \theta_y, -\ell \sin \theta_y)$ , 半径  $\ell$  の円上を移動することがわかる. (2.24) 式を書き換えると

$$\begin{aligned} x'^2 + y^2 + 2\ell(x' \cos \theta_y + y \sin \theta_y) &= 0 \\ \Rightarrow x'^2 + y^2 - 2\ell\sqrt{x'^2 + y^2} \sin(\theta_y + \phi_y) &= 0, \quad \begin{cases} \cos \phi_y = -\frac{y}{\sqrt{x'^2 + y^2}} \\ \sin \phi_y = -\frac{x'}{\sqrt{x'^2 + y^2}} \end{cases} \\ \Rightarrow \sin(\theta_y + \phi_y) &= \frac{\sqrt{x'^2 + y^2}}{2\ell} \\ \Rightarrow \theta_y &= \sin^{-1} \left( \frac{\sqrt{x'^2 + y^2}}{2\ell} \right) - \phi_y \end{aligned} \quad (2.25)$$



したがって、 $P_3$  の座標  $(x, y)$  からモータの回転軸  $P_5$  の角度  $\theta_y$  が次式により求まる．

$$\begin{aligned}\theta_y &= \sin^{-1} \left( \frac{\sqrt{x'^2 + y^2}}{2\ell} \right) - \tan^{-1} \left( \frac{x'}{y} \right) \\ &= \sin^{-1} \left( \frac{\sqrt{(x - 2\ell)^2 + y^2}}{2\ell} \right) - \tan^{-1} \left( \frac{x - 2\ell}{y} \right)\end{aligned}\quad (2.26)$$

## 2.3 順運動学

ここでは、モータの回転軸  $P_1$ ,  $P_5$  の角度  $\theta_x$ ,  $\theta_y$  から手先  $P_3$  の座標  $(x, y)$  を求める．このように、回転軸から手先の座標を求めることを順運動学という．

軸  $P_2$ ,  $P_4$  の回転角  $\beta_x$ ,  $\beta_y$  が検出可能であれば (2.11) 式や (2.23) 式により手先  $P_3$  の座標  $(x, y)$  を求めることができるが、本実験装置は軸  $P_2$ ,  $P_4$  にはセンサが取り付けられていない．そこで、 $x_1y_1$  座標系、 $x_2y_2$  座標系、 $x_3y_3$  座標系を考える代わりに、図 2.3 に示す  $x_1y_1$  座標系、 $x_2y_2$  座標系、 $x_my_m$  座標系、 $x'_3y'_3$  座標系を考える．

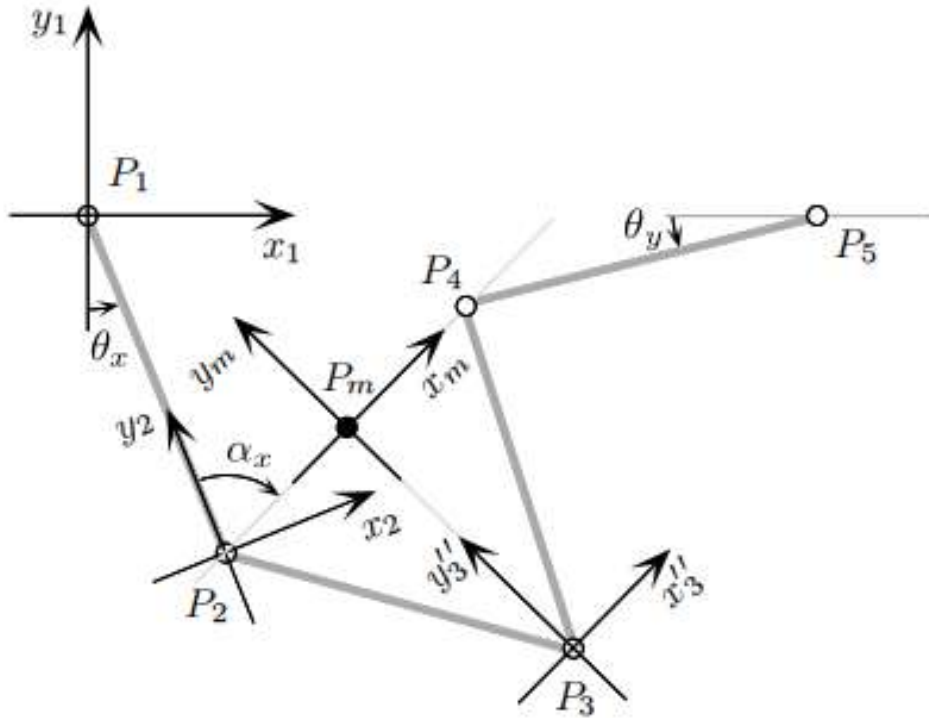


図 2.3 : 順運動学のための各座標系 1

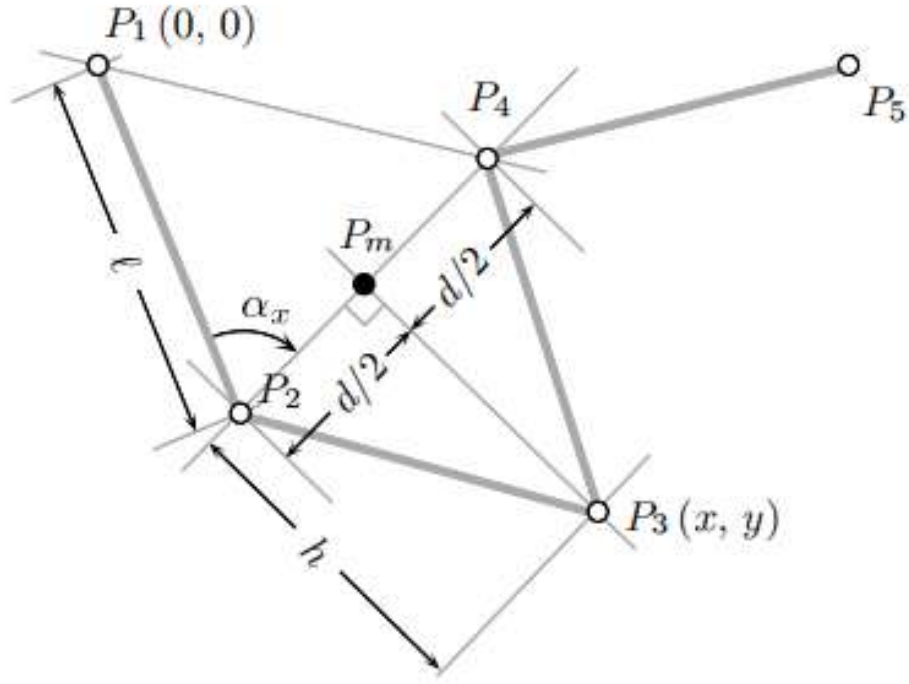


図 2.4 : 順運動学のための各座標系 2

図 2.3, 2.4 より  $x_2y_2$  座標系と  $x_my_m$  座標系,  $x_my_m$  座標系と  $x'_3y'_3$  座標系は

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} x_2 \\ y_2 \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} \cos\left(\frac{\pi}{2} - \alpha_x\right) & -\sin\left(\frac{\pi}{2} - \alpha_x\right) \\ \sin\left(\frac{\pi}{2} - \alpha_x\right) & \cos\left(\frac{\pi}{2} - \alpha_x\right) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_m \\ y_m \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \frac{d}{2} \cos\left(\frac{\pi}{2} - \alpha_x\right) \\ \frac{d}{2} \sin\left(\frac{\pi}{2} - \alpha_x\right) \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} \sin \alpha_x & -\cos \alpha_x \\ \cos \alpha_x & \sin \alpha_x \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_m \\ y_m \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \frac{d}{2} \sin \alpha_x \\ \frac{d}{2} \cos \alpha_x \end{bmatrix} \end{aligned} \quad (2.27)$$

$$\begin{bmatrix} x_m \\ y_m \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x''_3 \\ y''_3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ -h \end{bmatrix} \quad (2.28)$$

という関係にある. (2.27), (2.28) 式を書き換えると,

$$\begin{bmatrix} x_2 & y_2 & 1 \end{bmatrix}^T = T_{2m} \begin{bmatrix} x_m & y_m & 1 \end{bmatrix}^T \quad (2.29)$$

$$\begin{bmatrix} x_m & y_m & 1 \end{bmatrix}^T = T''_{m3} \begin{bmatrix} x''_3 & y''_3 & 1 \end{bmatrix}^T \quad (2.30)$$

$$T_{2m} = \begin{bmatrix} \sin \alpha_x & -\cos \alpha_x & \frac{d}{2} \sin \alpha_x \\ \cos \alpha_x & \sin \alpha_x & \frac{d}{2} \cos \alpha_x \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad T''_{m3} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -h \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

となるから、 $x_1y_1$  座標系と  $x_3''y_3''$  座標系との間に以下の関係式が成立する.

$$\begin{bmatrix} x_1 & y_1 & 1 \end{bmatrix}^T = T_{13}'' \begin{bmatrix} x_3'' & y_3'' & 1 \end{bmatrix}^T, \quad T_{13}'' = T_{12}T_{2m}T_{m3}'' \quad (2.31)$$

(2.31) 式を利用して、 $x_3''y_3''$  座標系の原点  $P_3$  を  $x_1y_1$  座標系で表すと、

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} x & y & 1 \end{bmatrix}^T &= T_{13}'' \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}^T \\ &= \begin{bmatrix} h(\cos \theta_x \cos \alpha_x + \sin \theta_x \sin \alpha_x) - \frac{d}{2}(\sin \theta_x \cos \alpha_x - \cos \theta_x \sin \alpha_x) + \ell \sin \theta_x \\ h(\sin \theta_x \cos \alpha_x - \cos \theta_x \sin \alpha_x) + \frac{d}{2}(\cos \theta_x \cos \alpha_x + \sin \theta_x \sin \alpha_x) - \ell \cos \theta_x \\ 1 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} h \cos(\theta_x - \alpha_x) - \frac{d}{2} \sin(\theta_x - \alpha_x) + \ell \sin \theta_x \\ h \sin(\theta_x - \alpha_x) + \frac{d}{2} \cos(\theta_x - \alpha_x) - \ell \cos \theta_x \\ 1 \end{bmatrix} \end{aligned} \quad (2.32)$$

となる. したがって、 $d$ ,  $h$ ,  $\alpha_x$  が求まれば手先  $P_3$  の座標が

$$\begin{cases} x = h \cos(\theta_x - \alpha_x) - \frac{d}{2} \sin(\theta_x - \alpha_x) + \ell \sin \theta_x \\ y = h \sin(\theta_x - \alpha_x) + \frac{d}{2} \cos(\theta_x - \alpha_x) - \ell \cos \theta_x \end{cases} \quad (2.33)$$

により求まる.

$x_1y_1$  座標系における  $P_2$ ,  $P_4$  の座標をそれぞれ  $(p_{2x}, p_{2y})$ ,  $(p_{4x}, p_{4y})$  とすると、

$$\begin{cases} p_{2x} = \ell \sin \theta_x \\ p_{2y} = -\ell \cos \theta_x \end{cases}, \quad \begin{cases} p_{4x} = 2\ell - \ell \cos \theta_y \\ p_{4y} = -\ell \sin \theta_y \end{cases} \quad (2.34)$$

であるから、 $d$  は

$$d = P_2P_4 = \sqrt{(p_{2x} - p_{4x})^2 + (p_{2y} - p_{4y})^2} \quad (2.35)$$

と定まる.

また、 $h$  は三角形  $P_mP_2P_3$  における三平方の定理より

$$h = \sqrt{\ell^2 - \left(\frac{d}{2}\right)^2} \quad (2.36)$$

と定まり、 $\alpha_x$  は三角形  $P_1P_2P_4$  における余弦定理より

$$(P_1P_4)^2 = \ell^2 + d^2 - 2d\ell \cos \alpha_x$$

$$\begin{aligned}
&\Rightarrow p_{4x}^2 + p_{4y}^2 = \ell^2 + d^2 - 2d\ell \cos \alpha_x \\
\Rightarrow \alpha_x &= \cos^{-1} \left( \frac{\ell^2 + d^2 - (p_{4x}^2 + p_{4y}^2)}{2d\ell} \right)
\end{aligned} \tag{2.37}$$

と定まる.

## 第 3 章 アクチュエータ，センサの動作確認

### 3.1 2軸ロボット実験装置におけるアクチュエータとセンサ

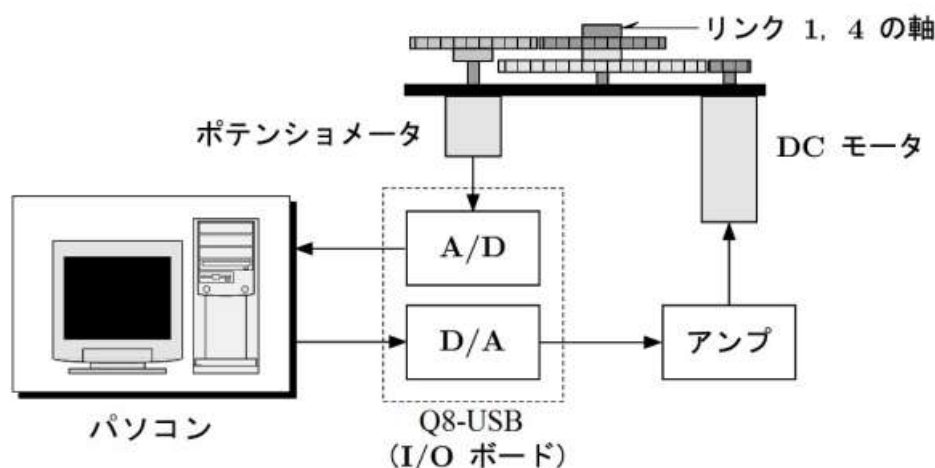


図 3.1 : アクチュエータ（DC モータ）とセンサ（ポテンシオメータ）

図 3.1 に示すように、2 軸ロボット実験装置はリンク 1，リンク 4 がギアを介して DC モータにより回転するようになっている。DC モータを駆動させるためにパソコンにより計算された指令電圧は、I/O ボード Q8-USB で D/A 変換された後、アンプを介して DC モータに入力される。また、リンク 1，リンク 4 の回転角は角度センサであるポテンシオメータにより電圧値として検出され、I/O ボード Q8-USB で A/D 変換された後、パソコンに取り込まれている。

### 3.2 D/A 変換とアクチュエータの動作確認

#### 3.2.1 実験装置のセッティングと MATLAB/Simulink の起動

図 3.2 に示すように、実験装置の 2 つの軸にそれぞれリンクを取り付ける。また、図 3.3 のようにターミナル、Universal Power Module、2 軸ロボットのケーブルが接続されていることを確認する。ただし、左側の DC モータおよびポテンシオメータに対するチャンネルを **CH0**（チャンネル 0）、右側の DC モータおよびポテンシオメータに対するチャンネルを **CH1**（チャンネル 1）とする。

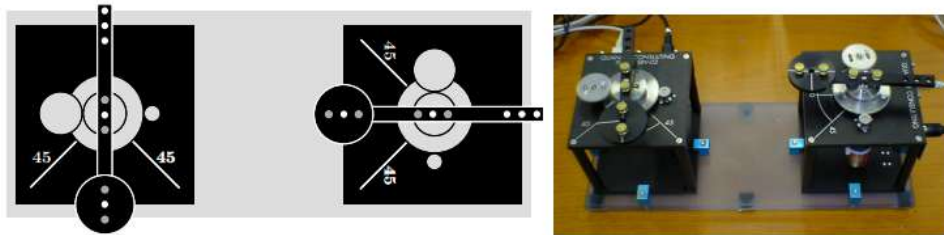


図 3.2 : 実験装置

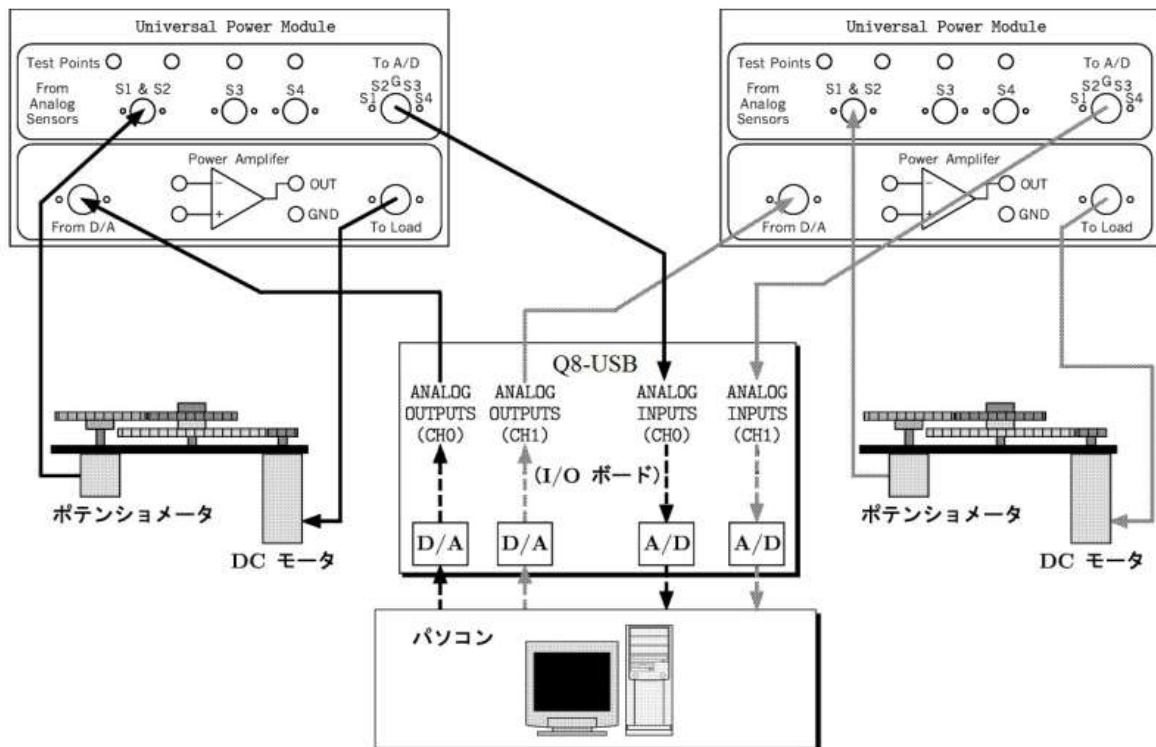


図 3.3 : 実験装置の接続

つぎに、Windows スタートメニューより MATLAB R2013a を起動する。MATLAB のコマンドウィンドウ上で以下のように入力し、カレントディレクトリ（作業するフォルダ）を変更する。（X は自分の班名に置き換える。）

```
cd D:\student_senkouka\group_X
```

### 3.2.2 モデルの移動と結線

左右の DC モータに 2[V] の電圧を加えたときのリンクの動きを調べてみよう。MATLAB の“現在のフォルダー”にある，“da”フォルダを選択し，“da\_conv.slx”をダブルクリックして Simulink モデルを起動する。起動したモデルを図 3.4 のように結線する。また、各ブロックをダブルクリッ

クして、パラメータを変更する。

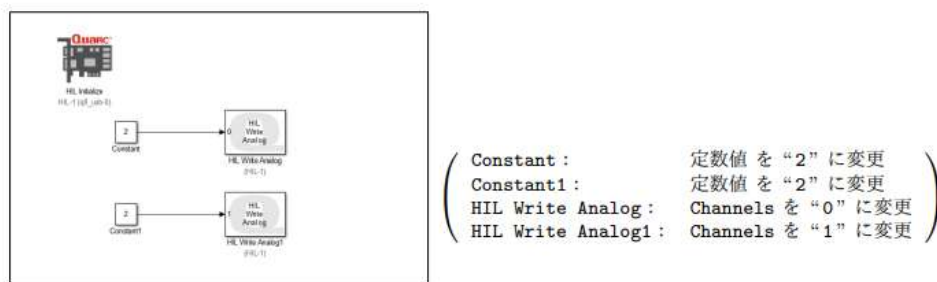


図 3.4 : da\_conv.slx

### 3.2.3 Simulation Parameters のパラメータ設定

Simulink モデルウィンドウのツールバーから“モデルコンフィグレーションパラメーター”を選択し、“ソルバー”を選択、図 3.5 のようにパラメータを設定する。

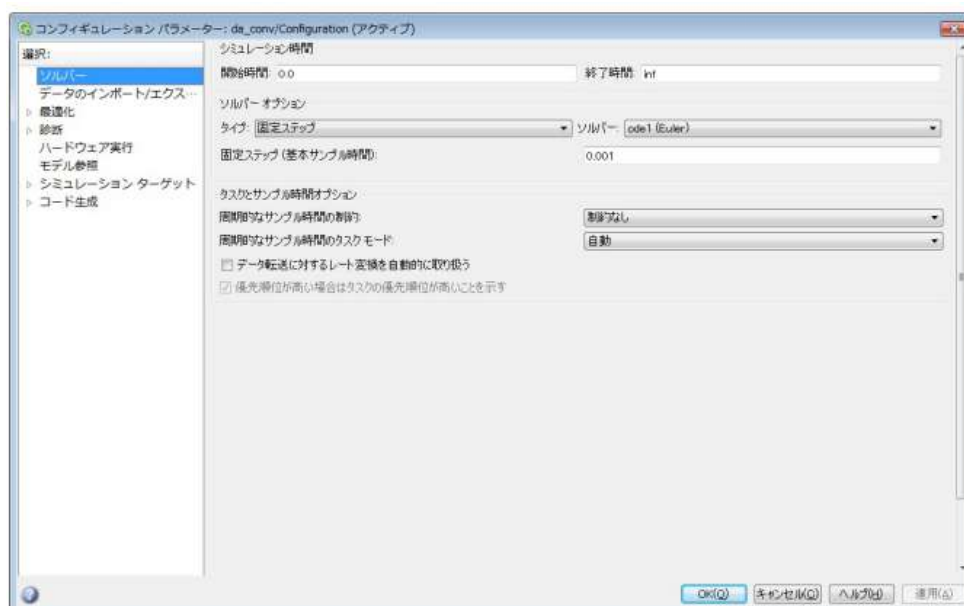


図 3.5 : Simulation Parameters のパラメータ設定

### 3.2.4 コンパイル

Dドライブのディレクトリ（フォルダ）D:\student\_senkouka\group-X\da（Xは自分の班名）がカレントディレクトリとなっているかどうか確かめる。カレントディレクトリとなっていない場合は現在のフォルダーを操作してカレントディレクトリを変更する。



図 3.6 : コンパイル



## 参考文献

- 1) 唐橋 需：農業用ロボットへの期待, 農業機械学会誌 57 巻 6 号 pp.145-150 (2021)
- 2) 有山 達也, 伊藤 和寿：農業用搬送台車の自立移動における課題と開発事例, システム/制御/情報 Vol.65,No.12,pp.489-494 (2021)
- 3) 佐賀大学プレスリリース: カメラ映像のみで経路を自律走行するロボット車両を開発, <https://www.saga-u.ac.jp/koho/press/2021120623170>, [Accessed: Dec. 25, 2024].
- 4) 伊藤, 阿部, 今西, 奥野, 辻, 三宅：比例航法を用いた自立移動ロボットの誘導, 学術講演会前刷集 No.76-10 368-20105161, P13 (2010)
- 5) 出村 公成, 萩原 良信, 升谷 保博, タン ジェフリー トゥ チュアン：ROS2 と Python で作って学ぶ AI ロボット入門, 講談社 (2018)
- 6) インテル® RealSense™ デプスカメラ D435i / : <https://www.intel.co.jp/content/www/jp/ja/products/sku/190004/intel-realsense-depth-camera-d435i/specifications.html>, [Accessed: Dec. 25, 2024].
- 7) STM32 Nucleo-64: <https://www.st.com/ja/evaluation-tools/nucleo-f446re.html>, [Accessed: Dec. 25, 2024].
- 8) AMT102: <https://www.sameskydevices.com/product/resource/amt10e-v.pdf>, [Accessed: Dec. 25, 2024].
- 9) ROS 2 Design Documents: <https://design.ros2.org/>, [Accessed: Dec. 25, 2024].
- 10) ROS 2 Documentation: <https://docs.ros.org/en/humble/index.html>, [Accessed: Dec. 25, 2024].
- 11) ultralytics: <https://docs.ultralytics.com/ja/yolov5/>, [Accessed: Dec. 25, 2024].