

# Восстановление человеком исходной позы после толчка Reversion of initial posture by a person after a push

**Романов Андрей Владимирович**

МГУ им. М.В. Ломоносова  
Механико-математический факультет  
Кафедра прикладной механики и управления  
Научный руководитель: Кручинин П.А.

24 марта 2023 г.

# Описание задачи



Рис.: Схематическое изображение толкателя и положения испытуемого на стабиллоплатформе

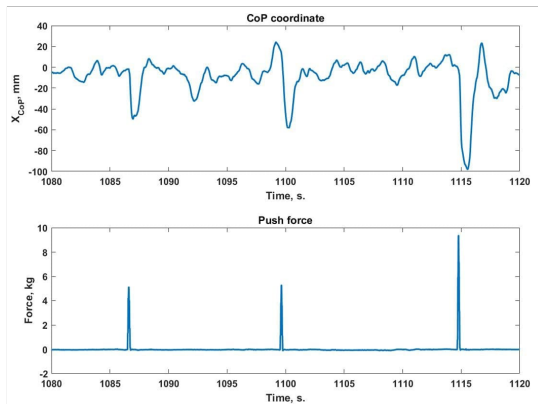
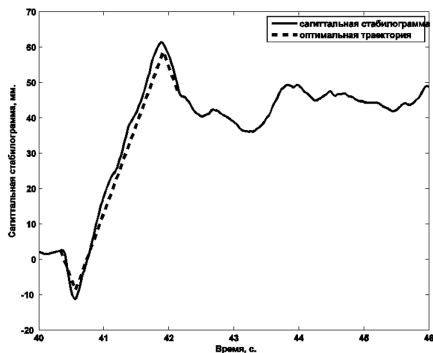


Рис.: Отклонение сагиттальной координаты при различных по силе толчках (данные предоставлены сотрудниками ИМБП РАН)

# Задача быстрогодействия

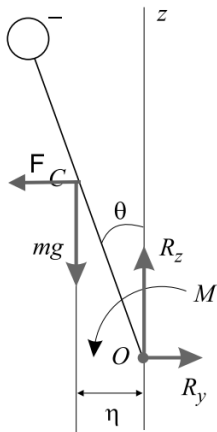


**Рис.:** Характерный вид сагиттальной стабиллограммы при наклоне при выполнении теста со ступенчатым воздействием

В работе рассматриваются возможные алгоритмы управления изменением позы человека, основанные на решении задачи оптимального быстрогодействия, которые можно было бы использовать для возвращения человека в исходную вертикальную позу. В качестве математической модели используется модель «перевернутого маятника». Это решение предлагается использовать для оценки эффективности управления человеком при возвращении в вертикальную позу, путем сравнения времени реального процесса с полученным эталонным решением оптимальной задачи.

# Математическая модель

Рассматривается задача возвращения в исходную позу после завершения толчка



$$J\ddot{\varphi} = m_T g l \varphi + M$$

$$\varphi(0) = \varphi_0, \dot{\varphi}(0) = \omega_0$$

$$\varphi(t) = \varphi_k, \dot{\varphi}(t_k) = 0$$

$$M(0) = M(t_k) = -m_T g l \varphi_k$$

$$U^- \leq \dot{M} \leq U^+$$

# Решение задачи быстрогодействия

В прошлом году решалась задача быстрогодействия

Система разбивается на 3 этапа, с чередованием знака управления

Решение сводится к отысканию корней полинома для нахождения времени возвращения в вертикальную позицию.

$\theta$  — угол отклонения от вертикали

$\omega$  — угловая скорость тела

$m$  — момент, возникающий в голеностопном суставе

$$\begin{cases} \theta' = \omega, \\ \omega' = \theta + m, \\ m' = u. \end{cases} \quad (1) \quad u = \begin{cases} -u_{\max} \\ +u_{\max} \end{cases}$$

$$\tau = \frac{t}{t_*}, \quad t_* = \sqrt{\frac{J}{m_T g l}}, \quad \varphi_* = \varphi_0 - \varphi_k$$

$$\theta(0) = 1; \quad \theta'(0) = \frac{t_*}{\varphi_*} \omega_0 = \Omega_0; \quad m(0) = 0$$

$$\theta(\tau_f) = 0; \quad \theta'(\tau_f) = 0; \quad m(\tau_f) = 0$$

# Решение задачи быстродействия

Запишем функцию Понtryгина

$$H(\psi(t), y(t), u(t)) = \psi_1 \cdot \omega + \psi_2 \cdot (\theta + m) + \psi_3 \cdot u$$

$$\begin{cases} \psi_1' = -\frac{\partial H}{\partial \theta} = -\psi_2 \\ \psi_2' = -\frac{\partial H}{\partial \omega} = -\psi_1 \\ \psi_3' = -\frac{\partial H}{\partial m} = -\psi_2 \end{cases} \quad (2)$$

При  $\psi_3 \equiv 0$  следует, что  $\psi_2 \equiv 0$  и  $\psi_1 \equiv 0$  следовательно особого управления нет.

Тогда для условия максимизации функции Понtryгина

$$u = \begin{cases} -u_{max}, & \text{при } \psi_3 < 0 \\ +u_{max}, & \text{при } \psi_3 \geq 0 \end{cases}$$

# Решение задачи быстрогодействия

Решая систему (2), получим

$$\begin{cases} \psi_1 = -C_1 e^{\tau} + C_2 e^{-\tau} + C_3, \\ \psi_2 = C_1 e^{\tau} + C_2 e^{-\tau}, \\ \psi_3 = -C_1 e^{\tau} + C_2 e^{-\tau} + C_3. \end{cases}$$

Анализируя корни уравнения  $\psi_3(\tau) = 0$ , для различной комбинации коэффициентов  $C_1, C_2, C_3$ , получим, что число корней не может быть больше двух. В системе может быть не более двух переключений  $u$ . Пусть первое переключение управления происходит в момент времени  $\tau = \tau_1$ , а второе в момент времени  $\tau = \tau_2$ . Рассмотрим систему (1) на трех этапах, при переходе между которыми меняется управление.

# Решение задачи быстрогодействия

Этап 1.  $u = -u_*$  начальные условия

$$m(0) = 0; \theta(0) = 1; \omega(0) = \Omega_0;$$

$$\begin{cases} 0 = -\tau u_* + c_1, \\ 1 = \frac{1}{2} e^{-\tau} \left( C_1 (e^{\tau} - 1)^2 + C_2 (e^{2\tau} + 1) + C_3 e^{2\tau} - C_3 + 2e^{\tau} \tau u_* \right), \\ \Omega_0 = \frac{1}{2} e^{-\tau} \left( C_1 (e^{2\tau} - 1) + C_2 (e^{2\tau} - 1) + C_3 e^{2\tau} + C_3 + 2e^{\tau} u_* \right). \end{cases}$$

$$\begin{cases} m_1(\tau) = -\tau u_*, \\ \theta_1(\tau) = \frac{e^{\tau} + e^{-\tau}}{2} + \frac{\Omega_0 - u_*}{2} (e^{\tau} - e^{-\tau}) + \tau u_*, \\ \omega_1(\tau) = \frac{e^{\tau} - e^{-\tau}}{2} + \frac{\Omega_0 - u_*}{2} (e^{\tau} + e^{-\tau}) + u_*. \end{cases}$$

Аналогично для 2 и 3 этапов



# Решение задачи быстродействия

Условие сопряжения этих интервалов

$$\begin{cases} m_2(\tau_2) = m_3(\tau_2), \\ \theta_2(\tau_2) = \theta_3(\tau_2), \\ \omega_2(\tau_2) = \omega_3(\tau_2). \end{cases}$$

Замена переменных

$$x = e^{\tau_1}, \quad y = e^{\tau_2}, \quad z = e^{\frac{\tau_f}{2}}$$

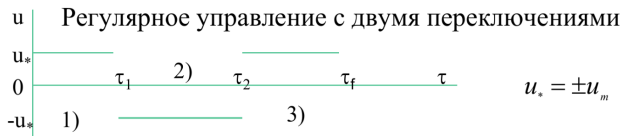


Рис.: Интервалы переключения управления

# Решение задачи быстрогодействия

Требуется отобрать наименьший корень уравнений больший 1. При различных по знаку  $u_*$ .

$$x = \left( \frac{1}{2z} - \frac{u_* z}{2} - (\Omega_0 - u_*) \frac{1}{2z} \right) \frac{z}{u_*(1-z)} \quad (3)$$

$$y = zx,$$

$$\begin{cases} u_* z^2 + \Omega_0 - 1 - u_* = 0, \\ (-u_* \Omega_0 + u_*^2 - u_*) z^4 - 4u_*^2 z^3 + (2u_* \Omega_0 + 6u_*^2 - \Omega_0^2 + 1) z^2 - \\ - 4u_*^2 z + -u_* \Omega_0 + u_*^2 + u_* = 0 \end{cases} \quad (4)$$
$$\tau_f = \ln(z)$$

# Определение начальных условий для задачи быстрогодействия

Для корректного решения задачи быстрогодействия необходимо определить начальные условия после толчка.

Для этого необходимо построить оценку  $\tilde{\eta}$  траектории центра масс системы, зная траекторию центра давления, и взять значение  $\tilde{\eta}_0$  и  $\dot{\tilde{\eta}}_0$  в момент времени завершения толчка

# Связь центра масс и центра давления

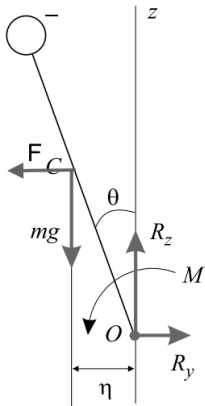


Рис.: Силы действующие на модель стержня, имитирующего тело человека

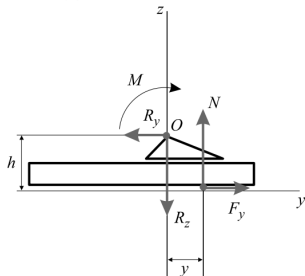


Рис.: Силы действующие на систему «стопы ног – платформа стабилоанализатора»

## Связь центра масс и центра давления

$$\begin{cases} ml\ddot{\theta} = -R_y - F, \\ 0 = R_z - mg, \\ J\ddot{\theta} = mlg\theta - Fl_1 + M_x. \end{cases} \quad (5)$$

$$\begin{cases} M_x = Ny + F_y h, \\ F_y = R_y, \\ N \approx mg. \end{cases} \quad (6)$$

$$M_x = mgy - h(F + ml\ddot{\theta})$$

$$(J + mlh)\ddot{\theta} = mgl\theta + mgy - Fl_1 - Fh$$

$$\frac{(J + mlh)l\ddot{\theta}}{mgl} = l\theta + y - \frac{F}{mg}(l_1 + h); \quad \text{Замена: } \eta = -l\theta; \quad T^2 = \frac{J + mlh}{mgl};$$

$$T^2\ddot{\eta} = \eta - y + \frac{F}{mg}(l_1 + h) \quad (7)$$

# Связь центра масс и центра давления

Соотношение (7) предлагается использовать для определения начальных условий движения сразу после толчка

Далее необходимо построить оценку  $\tilde{\eta}$  движения центра масс различными способами, описанными в работах, выполненных под руководством П.А. Кручинина

# Моделирование движения человека

Модель движения человека, где  $M = -C\theta - P\dot{\theta}$  - момент в голеностопе

$$J\ddot{\theta} = mgl\theta + M - Fl_1$$

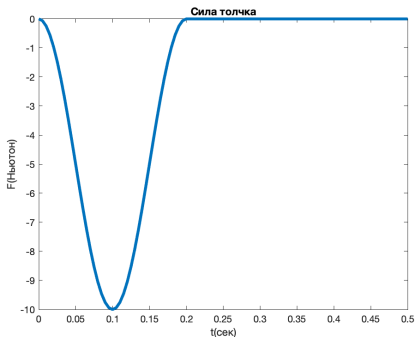


Рис.: Модель силы толчка

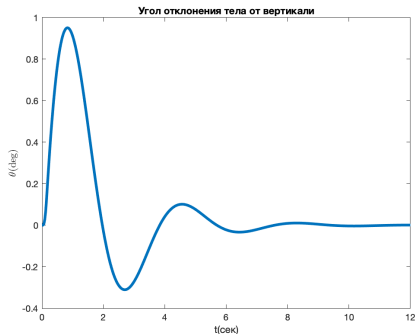


Рис.: Модель изменения угла отклонения

# Алгоритм фильтрации (композиция двух фильтров)

Передаточная функция системы (7) имеет вид

$$G(s) = -\frac{1}{T^2 s^2 - 1}$$

Ее можно представить в виде композиции двух фильтров

$$G(s) = G_1(s) \cdot G_2(s)$$

$$G_1(s) = \frac{1}{Ts - 1}, G_2(s) = \frac{1}{Ts + 1}$$

Оценка координаты центра масс может быть найдена, путем последовательного применения двух фильтров

$$T\dot{x} + x = -y \text{ в прямом времени}$$

$$T\dot{\eta} - \eta = x \text{ в обратном времени}$$



# Алгоритм фильтрации (преобразование Фурье)

$Y(\omega), N(\omega)$  – Фурье образы  $y(t)$  и  $\eta(t)$

$$N(\omega) = G(i\omega) \cdot Y(\omega)$$

Представим  $y(t) = a(t - t_0) + b + \delta(t)$

$a = \frac{y(t_f) - y(t_0)}{t_f - t_0}$ ,  $b = y(t_0)$ , тогда оценка координаты центра масс может быть найдена из

$\eta(t) = a(t - t_0) + b + \chi(t)$ , где  $\chi(t)$  - Фурье праобраз  $N(\omega)$

# Моделирование движения человека

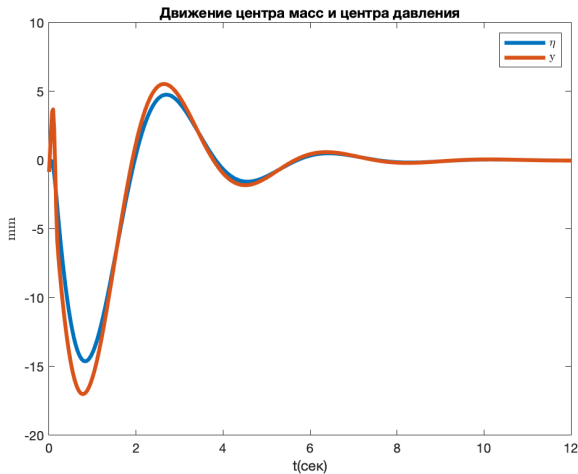


Рис.: Модель изменения саггитальной координаты центра масс и центра давления

# Модельная оценка центра масс с использованием FFT

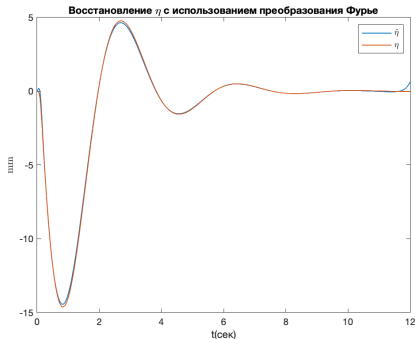


Рис.: Реальное и восстановленное значение  $\eta$

$$\sigma = 0.1mm$$

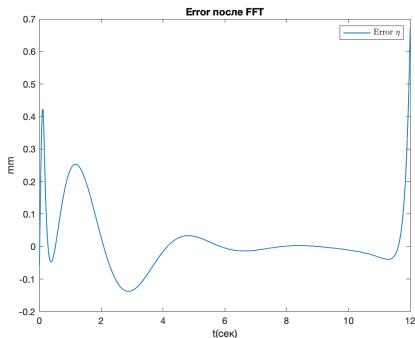


Рис.: Ошибка оценивания

# Модельная оценка центра масс с использованием двойной фильтрации

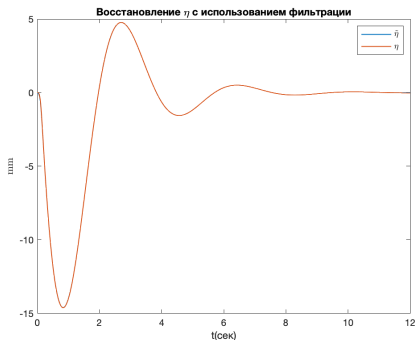


Рис.: Реальное и восстановленное значение  $\eta$

$$\sigma = 0.008mm$$

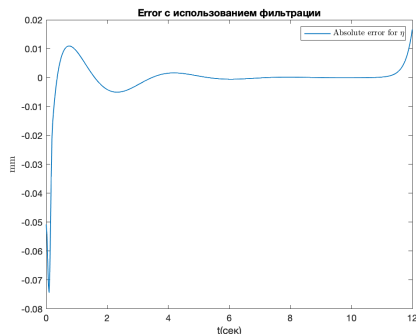


Рис.: Ошибка оценивания

## Дальнейшие шаги

- 1 Применить алгоритм двойной фильтрации и фильтрации через FFT для реальных показаний со стабиланализатора
- 2 Получить оценку ц.м. и оценку скорости изменения ц.м. в момент времени завершения толчка
- 3 Определить характерную среднюю скорость изменения момента в голеностопе на участках возврата и подставить ее в управление  $u_* = \frac{\dot{M}_{max}}{mgl\varphi_*t_*}$
- 4 Сравнить реальное время возвращения в вертикальную позу с полученными при решении задачи быстрогодействия
- 5 Построить траекторию центра масс при управлении, полученном при решении задачи быстрогодействия

# Список основной используемой литературы



П.А. Кручинин Анализ результатов стабилметрических тестов со ступенчатым воздействием с точки зрения механики управляемых систем // Биофизика. – 2019. – Т. 64, №5. – С. 1–11.



П.А. Кручинин Механические модели в стабилметрии // Российский журнал биомеханики. – 2014. – Т. 18, №2. – С. 184–193.



П.А. Кручинин, М.А. Подоприхин, И.Д. Бекеров Сравнительный анализ алгоритмов оценки движения центра масс по результатам стабилметрических измерений // Биофизика – 2021. – Т. 66, №5. – С. 997–1004.



Александров В.В., Лемак С.С., Парусников Н.А. Лекции по механике управляемых систем. Москва, Механико-математический факультет МГУ, 2020, 165 с.



Фалб Питер Л., Атанс Майкл Оптимальное управление, Машиностроение, 1968, 764 с.



$$m\ddot{x} = -kx - b\dot{x} - F_{in} = -kx - b\dot{x} - m\ddot{p}$$

## Список основной используемой литературы



А.А. Мельников, В.В. Филева, М.В. Малахов Эффективность восстановления вертикальной позы после толчка у спортсменов разных специализаций // Физиология человека. – 2017. – Т. 43, №4. – С. 78–85.



А.А. Мельников, В.В. Филева Методика определения устойчивости вертикальной позы под влиянием внешнего толкающего воздействия // Вестник северного (арктического) федерального университета. – 2015. №1. – С. 31–37.