

**НАУЧНЫЙ ДОКЛАД ОБ ОСНОВНЫХ РЕЗУЛЬТАТАХ
НАУЧНО-КВАЛИФИКАЦИОННОЙ РАБОТЫ (ДИССЕРТАЦИИ)**

RESEARCH REPORT

ПО НАПРАВЛЕНИЮ ПОДГОТОВКИ

09.06.01 ИНФОРМАТИКА И ВЫЧИСЛИТЕЛЬНАЯ ТЕХНИКА

GRADUATE THESIS FIELD OF STUDY

09.06.01 COMPUTER SCIENCE

НАПРАВЛЕННОСТЬ (ПРОФИЛЬ)

«Теоретические основы информатики»

AREA OF SPECIALIZATION / ACADEMIC PROGRAM TITLE:

«Theoretical Computer Science»

Тема

**Разработка метода тактильного ощущения для
мобильного шагающего робота**

Topic

**Tactile perception method development for a mobile walking
robot**

Работу выполнил /
Thesis is executed by

Буличев Олег Викторович

подпись / signature

Научный руководитель /
Thesis supervisor

**Малолетов Александр
Васильевич**

подпись / signature

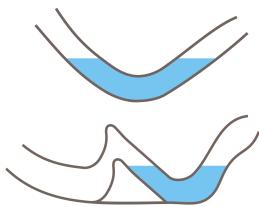
Общая характеристика работы

Актуальность темы исследования. Исследование пещер является опасной, но важно задачей. В них можно найти множество полезных ресурсов, такие как металлы, драгоценные камни, редкие разновидности мхов.

Движение по пещере часто происходит по опасными и труднопроходимыми участкам. К примеру таковыми являются сифоны (Рис. 1б), сталактиты, обилие скользких грунтов (Рис. 1в и 1г). В пещерах недостаток света, часто влажно.



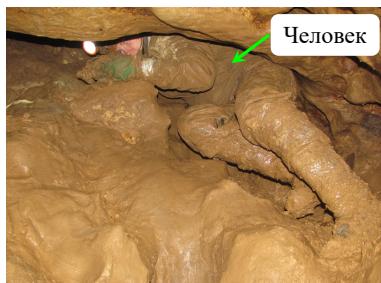
а) Соляные отложения



б) Сифон



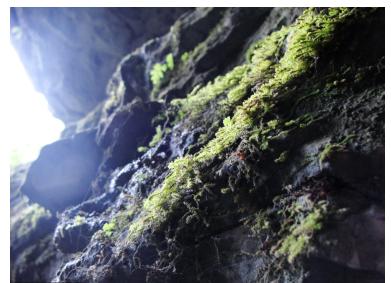
в) Ледяная пещера



г) Глина



д) Пещера,
заполненная водой



е) Мх

Рис. 1 — Препятствия, встречающиеся в пещерах

Эти препятствия могут встретиться человеком при исследовании или инспекции пещеры. Одно из преимуществ роботов — они могут работать в опасных средах без нахождения рядом человека. Таким образом использование роботов в пещерах нивелирует все опасности для человека.

Существуют различные типы движителей роботов. С препятствиями представленными выше лучше всего справляются многоногие шагающие роботы. Такие роботы могут проходить по сыпучим грунтам, каменистым грядам и преодолевать небольшие водные преграды.

Для полноценного функционирования робота в пещере необходимы сенсоры. Классическими внешними сенсорами являются камера и лидар.

В характерных для пещеры условиях сенсоры могут выйти из строя. К примеру грязь (Рис. 1г) может закрыть обзор камере или лидару. Или водная

гладь (Рис. 1д) будет отражать лучи лазера лидара и искажать данные (Рис. 2).

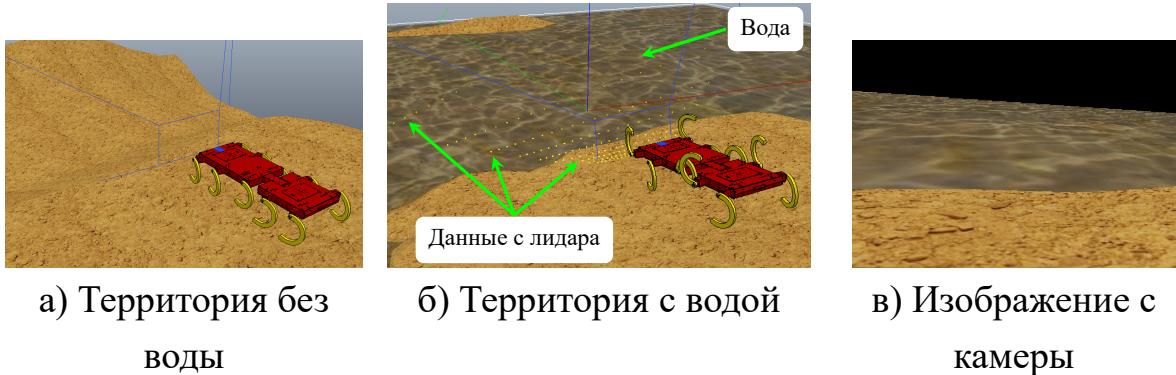


Рис. 2 — Пример ситуации, где навигация, основанная на камере или лидаре построит неправильную карту

Эту проблему возможно частично решить с помощью другого набора сенсоров. С помощью внутренних сенсоров, на которые меньше влияют внешние факторы. Такими сенсорами являются Инерциальное Измерительное устройство (IMU), датчики силы.

Для того, чтобы решить проблему представленную в рисунке 2 необходимо разработать методику получения полезной информации об окружающей среде с помощью данного набора датчиков.

На решение схожих проблем были выделены средства DARPA Subterranean Challenge, а так же фондами НТИ и РФФИ.

Целью диссертационной работы данной работы является разработка метода тактильного очуствления мобильного шагающего робота в закрытых пространствах естественного или искусственного происхождения, в которых невозможно получение данных со спутниковой навигации, затруднено применение оптических сенсоров.

Для достижения поставленной цели необходимо было решить следующие задачи:

1. спроектировать объект исследования — шагающего многоногого робота: подобрать количество ног, их форму. Обосновать конструкцию робота и количество степеней свободы;
2. подобрать сенсоры для решения задачи построения карты местности, без использования оптических сенсоров;
3. разработать методику построения карты местности и определения типа поверхности с помощью тактильного очуствления;

4. решить проблему локализации на основе тактильного чувствования.

Объект исследования. Объектом исследования является класс многоногих шагающих роботов с цельным или сочленённым корпусом, и цикловыми двигателями с одной степенью свободы, управляемые зависимо или независимо друг от друга.



Рис. 3 — Прототип, на котором было сделано большинство экспериментов

Основная часть экспериментальных исследований проведена с прототипом (Рис. 3), корпус которого состоит из двух сегментов с одной активной степенью свободы. Робот обладает 12 независимыми лапками, 6 лап в первом сегменте и 6 во втором.

Особенность конструкции робота в том, что возможно изменять угол между лапкой и корпусом робота. Данное конструктивное изменение позволило сделать перемещение робота всенаправленным, то есть робот может двигаться во все стороны без смены ориентации корпуса робота.

Методологическая основа исследования. За основу были взяты методологии из теории по разработке робототехнических систем, теоретической механики, механизмов и машин, теории оптимизации.

Для экспериментального исследования применялось численное и стендовое моделирования.

Достоверность и обоснованность результатов. Правдивость результатов обеспечивается согласованностью с опубликованными результатами научных исследований других авторов, подтверждаются результатами компьютерного моделирования, натурными испытаниями. Результаты диссертационного исследования докладывались и обсуждались на российских и международных научных конференциях, и получили положительный отзыв научной общественности.

Научная новизна: Сформулирована и решена задача построения карты местности с помощью тактильного чувствования шагающего робота с цикловыми двигателями и датчиками силы, установленными на опорных

поверхностях движителей. Разработан метод оптимизации конструкции многоногого шагающего робота с цикловыми движителями. Разработана методика автоматизированного исследования датчика силы.

Доказана возможность построения карты местности и определения типа поверхности с помощью тактильного ощущения как в робототехническом симуляторе, так с помощью натурного эксперимента.

Показано, что оптимальное количество ног для циклового движителя с одной степенью свободы в ноге находится в диапазоне от 8 до 14 ног.

Предложено использовать преобразователь силы на основе полимерного материала Velostat. **Установлено**, что данный преобразователь можно рассматривать как единое тело, при площади нажатия больше 50% площади сенсора.

Сделан вывод об эффективности предложенных методик, на основе результатов натурных испытаний.

Основные положения, выносимые на защиту:

1. метод оптимизации конструкции многоногих шагающих роботов с цикловыми движителями с одной степенью свободы;
2. разработанная методика исследования датчика силы, когда площадь нажатия на сенсор меньше самого сенсора;
3. алгоритм, позволяющий определять тип поверхности;
4. методика построения карты местности с помощью датчиков силы, установленных на ногах робота.

Значимость работы. Реализация полученных результатов в виде продукта позволит получать информацию о типе пройденной поверхности, а также строить карту поверхности под небольшим слоем воды (лужа), там где лидар и камера не смогут выдать адекватный результат.

Апробация работы. Основные результаты работы докладывались на:

- ICINCO 2017 — 14th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics (Madrid, Spain, 26-28 july 2017);
- IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, ROBIO 2017 (Macau, China, 5-8 december 2017);
- международной научно-практической конференции «Прогресс транспортных средств и систем» (г. Волгоград, 9-11 октября 2018 г.);
- 23rd IEEE FRUCT Conference (Bologna, Italy, 13-16 november 2018).

– XXXI международной конференции молодых ученых и студентов МИКМУС-2019 (г. Москва, 4-6 декабря 2019 г.);

– Международная конференция «Зимняя Школа Робототехники в Сириусе — 2022» (г. Адлер, Россия, 25 января - 6 февраля 2022)

Личный вклад автора. Все научные результаты диссертации, выдвигаемые для защиты, получены автором лично.

Публикации. Основные результаты по теме диссертации изложены в 13 печатных изданиях, 1 из которых изданы в журналах, рекомендованных ВАК, 3 – в периодических научных журналах, индексируемых Web of Science и Scopus. Зарегистрированы 8 программ для ЭВМ.

Диссертационная работа была выполнена при поддержке грантов:

– НТИ по поддержке Центра «Технологий Компонентов Робототехники и Мехатроники» на базе Университета Иннополис по теме «Разработка роботизированных платформ для автономной подземной и наземной инспекции местности в условиях трудной проходимости и плохой видимости».

– РФФИ № 20-38-90265 по теме «Разработка метода очувствления мобильного шагающего робота, перемещающегося в закрытом пространстве естественного происхождения».

Структура работы. Диссертация состоит из введения, 4 глав, заключения и 4 приложений. Полный объём диссертации составляет 72 страницы, включая 43 рисунка и 4 таблицы. Список литературы содержит 96 наименований.

Содержание работы

Во первой главе показан обзор существующих решений. Рассмотрены 3 глобальные темы: типы препятствий, которые могут встретиться; роботы, которые используются в исследованиях пещер; а так же методы построения карты местности.

Для решения поставленной цели необходимо понимать в каких условиях будет использоваться робот. Основные структуры поверхностей следующие (Рис. 1):

- твердые породы, прочные – мрамор, кварц, базальт (магма);
- твердые породы, мягкие – мел, гипс, соль, известняк;
- сыпучие грунты – песок, глина, снег;
- водные преграды – как и лужи (малый слой воды), так и целы залы, погруженные под воду. Часто встречаются сифоны;
- скользкие поверхности – отложения мха и плесени, лед ;
- разрушаемые поверхности – каменная грязь, паутина.

Так же были рассмотрены размеры пещер, чтобы понимать необходимый запас хода, размеры робототехнического комплекса.

В диссертации рассматривались роботы которые создавались специально для исследований пещер, в том числе и на Марсе. А так же те, которые потенциально могут быть использованы в условиях, определенных выше.

Как итог, их можно классифицировать следующим образом. Наземные роботы это шагающие, колесные, трековые и необычные. К необычным включены змеевидные, шарообразные и другие.

К летающим были отнесены защищенные дроны и дирижабли.

Продуктовым решением является робототехническая система, включающая в себя несколько роботов одного типа или комбинацию наземного и летающего роботов.

Были рассмотрены классические SLAM алгоритмы, основанные на использовании камеры, стереопары, с использованием лидара, GPS, IMU а также их различные комбинации.

Были найдены способы получения облака точек объекта с помощью касания манипулятором данного объекта. Примерное местоположение объекта определялось камерой.

Определить тип поверхности можно так же с помощью различных сенсоров: визуально, IMU, с помощью снятия тока с моторов, момента с вала мотора, с помощью датчиков силы, установленных на конечность робота.

Были найдены следующие предложенные решения:

- робототехнические системы для исследования свободных пещер;
- Построение карты с помощью лидаров и камер;
- Получение конечно элементной сетки с помощью тактильного чувствования манипулятором.

Поставленная задача является новой и не встречается в научных публикациях российских и зарубежных авторов.

Вторая глава покрывает разработку объекта исследования, а именно решение задачи структурного синтеза и инженерную разработку прототипа.

Для эффективного исследования пещер необходимо выставить требования к разрабатываемому роботу. На основании литературного обзора было решено, что робот должен:

1. иметь малые габариты, чтобы иметь возможность пролезать через щели в скальной породе и не застревать среди камней;
2. обладать достаточной проходимостью по сыпучим грунтам;
3. иметь возможность преодолевать малые водные преграды;
4. мог взбираться на большие каменные уступы.

Было решено, что цикловый движитель с одной степенью свободы в ноге лучше всего подходит для решения подобных задач.

Для цикловых движителей с одной степенью свободы в ноге вопрос о количестве ног не имеет однозначного решения. Поэтому необходимо провести структурный синтез, чтобы определить их количество. Данная задача решалась с помощью генетического алгоритма.

Генетический алгоритм это эвристический алгоритм поиска, используемый для решения задач оптимизации и моделирования путём случайного подбора, комбинирования и вариации искомых параметров с использованием механизмов, аналогичных естественному отбору в природе. Для решения задачи использовалась библиотека Deap.

Геометрическая модель робота представлена в виде трехмерного параллелепипеда. Количество движителей по каждому из бортов обозначается через γ . Разность фаз между соседними движителями обозначается через α (Рис. 4).

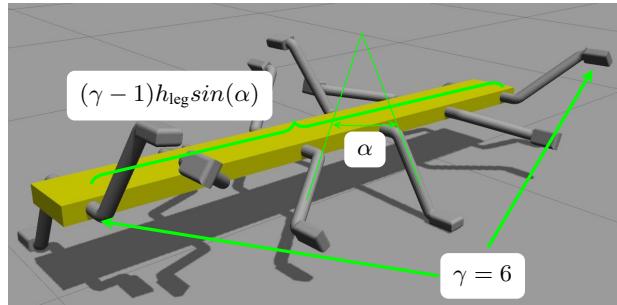


Рис. 4 — Схема модели робота для генетического алгоритма

Эту задачу можно сформулировать как мультикритериальную задачу оптимизации, где необходимо максимизировать дистанцию, пройденную за фиксированное время, и минимизировать длину робота (1). Параметрами индивида являлись γ и α .

$$F \rightarrow \max = \beta \left(\underbrace{\omega_1 \cdot \delta}_{\text{Distance}} + \omega_2 \cdot \underbrace{\frac{1}{(\gamma - 1)h_{leg}\sin(\alpha)}}_{\text{Simplified body length}} \right) + (1 - \beta) \delta^{\omega_1} \left(\frac{1}{(\gamma - 1)h_{leg}\sin(\alpha)} \right)^{\omega_2} \quad (1)$$

где δ дистанция, β адаптивный параметр, $\omega_{1,2} \in [0..1]$ весовые коэффициенты.

Весовые коэффициенты настраивались в зависимости от выбора приоритета. Невзирая на выбранные коэффициенты, оптимальным набор ног начинался с 8 и заканчивался 14. Это объясняется критерием статического равновесия, который, как оказалось, увеличивает проходимость механизма. В данном случае 4 ноги всегда будут касаться пола.

Было проведено два испытания. На первом испытании мы стремились найти только одного лучшего робота, только для местности T1 (Рис. 5а). На втором этапе мы хотели видеть зависимость от разных типов ландшафтов при меньшем количестве индивидуальностей.

Первый этап: каждый робот проходил 10 разных ландшафтов по 9 секунд каждую. Вторая фаза: она имеет те же параметры, что и первая фаза, но с измененным размером популяции.

В соответствии с таблицей 1 (весовые коэффициенты равны 0.6 и 0.4 соответственно) видно, что мы имеем сходимость в параметрах.

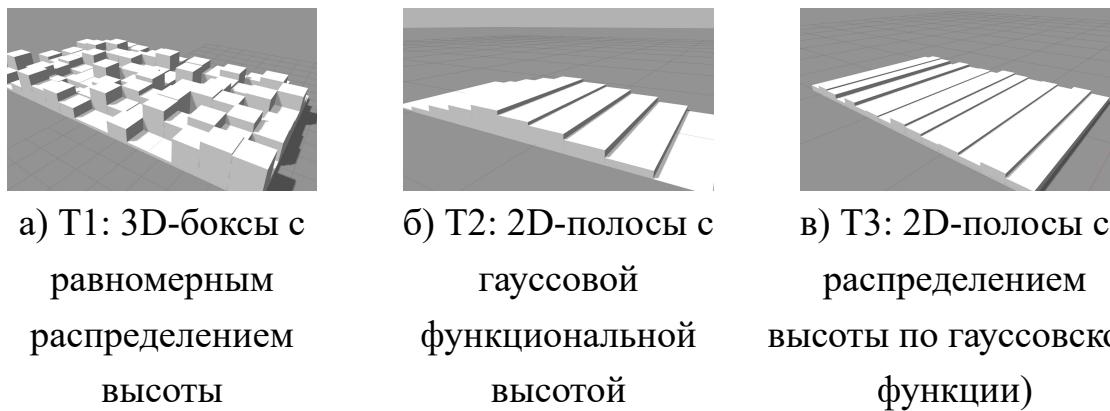


Рис. 5 — Примеры сгенерированных территорий

Таблица 1 — Зависимость между статистикой значения пригодности и типами ландшафта

| Территория, популяция | Параметры | Среднее значение | Std целевая функция |
|--------------------------|-----------|------------------|---------------------|
| T1 (Рис. 5а), 110 | (6, 72) | 2.38 | 0.34 |
| T2 (Рис. 5б), 55 | (5, 68) | 1.95 | 0.35 |
| T3 (Рис. 5в), 55 | (6, 77) | 2.08 | 0.33 |

В первом пункте требований к движителю (начало главы) стоит требование, чтобы робот не застревал при поворотах. Проблема застревания решается с помощью изменения угла между ногой и корпусом робота.

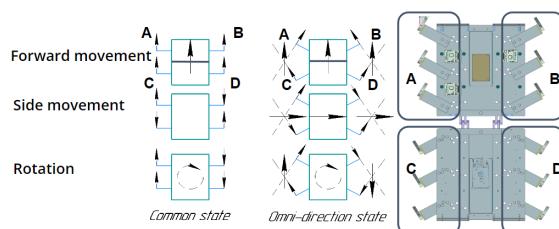


Рис. 6 — Векторное представление сил в классическом и всенаправленном состоянии

На рисунке 6 представлена иллюстрация данной концепции: для того, чтобы робот двигался во всех направлениях, необходимо разбить ноги на группы, чтобы получилось 4 группы A-D.

Если сравнивать с классической компоновкой роботов (угол между корпусом робота и осью вала привода ноги равен 90 градусов), то вектор внешних сил будет таким, как на левой части рис. 6. Стрелка в центре робота —

суперпозиция всех сил. Если изменить угол оси привода ноги в соответствии с предлагаемой концепцией, то возможно получить значения суперпозиции сил, представленные на рис. 6 в центре. То есть, чтобы переместить корпус робота направо, группы А и Д должны вращать ноги в одну сторону, а группы С и В — в противоположную. Правая часть рисунка иллюстрирует расположение групп ног на исследуемом роботе.

В рамках исследования было разработано четыре концепции робота СтриРус. В таблице 2 в строке недостатки объясняются основные причины перехода из одной итерации к другой. Концептуально было замечено, что высота ноги и наличие сегмента разительно влияет на проходимость конструкции.

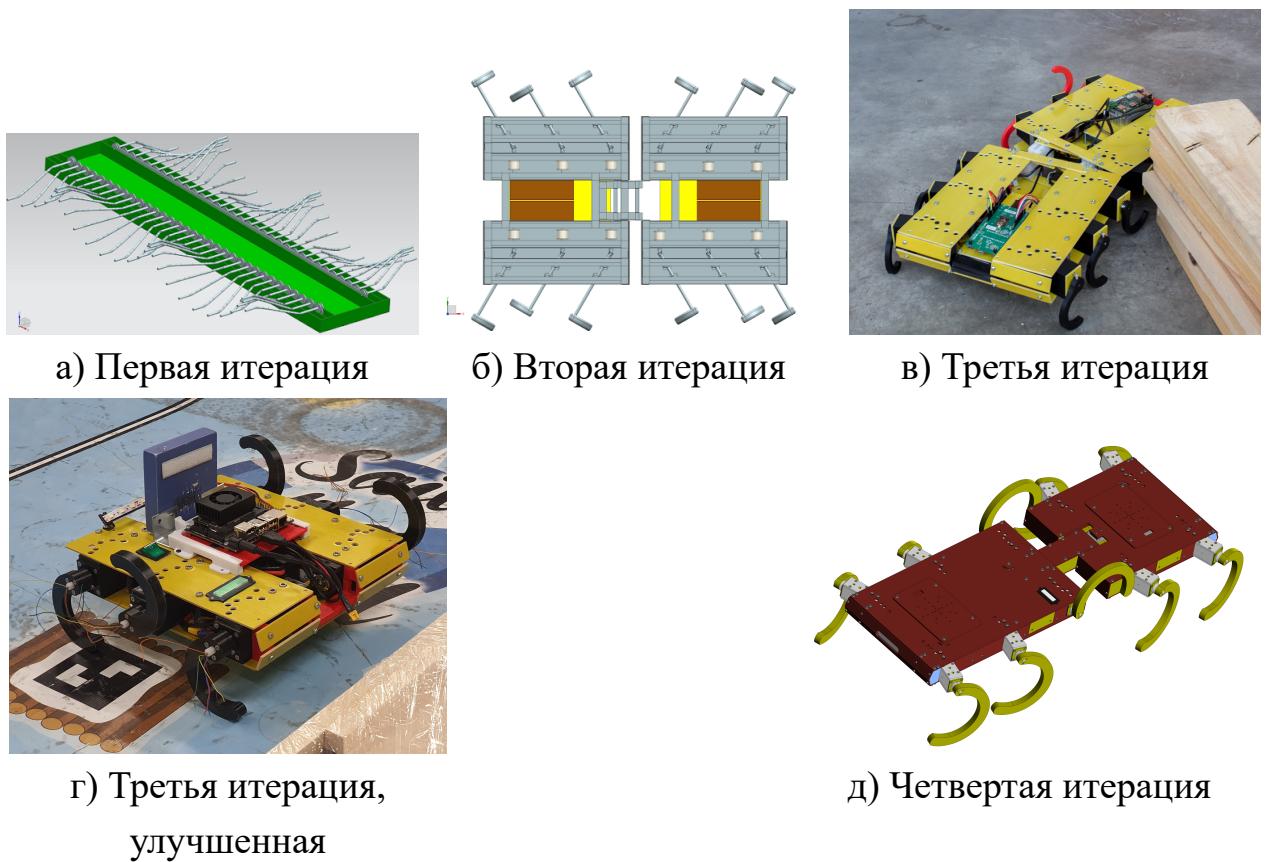


Рис. 7 — Итерации робота СтриРуса

Таблица 2 — Сравнение итераций робота

| Итерация | 1 (Рис. 7а) | 2 (Рис. 7б) | 3 (Рис. 7в) | 3+ (Рис. 7г) | 4 (Рис. 7д) |
|--------------------------------|---------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------|---------------------------|-----------------|
| Кол-во ног | 54 | 12 | 12 | 6 | 10 |
| Кол-во сегментов | 1 | 2 | 2 | 1 | 2 |
| Тип соединения | — | Тангаж | Тангаж, рыскание | — | Тангаж |
| Отн. угол тело – нога, градусы | 0 | 0–45 | 0, 15, 30, 45 | 0 | 0, 15 |
| Высота ноги, мм | 54 | 60 | 60 | 90 | 170 |
| Особенности | Волноход | Механизм, который позволяет непрерывно изменять отн. угол | Двухстепенной узел, соединяющий сегменты | Большие ноги | Гигантские ноги |
| Недостатки | Невозможно установить сенсоры на ноги. Много подвижных частей | Слишком сложный механизм, изменяющий отн. угол | Мал. ноги. Избыточная вторая степень свободы в соединительном узле | 1 сегмент. Маленькие ноги | — |

Как итог, был разработан 10 ногий двух сегментный робот СтриРус. 10 ног было выбрано на основе результатов, полученных во время решения мультикритериальной задачи оптимизации с помощью генетического алгоритма.

Конструкция робота соответствует всем требованиям, поставленным вначале. А именно, возможность проходить сквозь узкие пространства, иметь возможность преодолевать большие каменные гряды и возможность эффективно перемещаться по сыпучим грунтам.

Третья глава посвящена разработке и исследованию самодельного преобразователя силы на основе Velostat

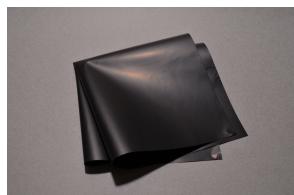
Существует несколько типов датчиков, которые могут измерять контактные силы и распределение давления. Это могут быть оптические, пьезорезистивные, пьезоэлектрические, магнитные, емкостные, на основе оптиче-

ских волокон. Промышленные датчики силы и момента (F/T) широко распространены на гуманоидах (Atlas, Fedor) или четвероногих (Spot, AnyMal). Однако они слишком велики для небольших роботов, таких как RHEX, WHEGS или StriRus.

Оптические и магнитные датчики обладают теми же недостатками. Емкостные датчики требуют высокой точности изготовления. Кроме того, датчики перечисленных типов довольно дороги, что делает их использование нецелесообразным в исследовательских роботах, которые работают в опасных условиях и могут быть потеряны в процессе исследования пещеры. Недорогой альтернативой являются тензометрические датчики.

Самый популярный тип тензометрического датчика – тензорезистивный датчик. Другой тип – пьезорезистивные датчики на основе проводящих волокон или полимеров. Они недорогие, очень гибкие и компактные. Одним из основных недостатков является значительный гистерезис.

В представленной работе используется материал Velostat (Linqstat) (Рис. 8а) в качестве промежуточного слоя для датчика (Рис. 8б).



а) Материал Velostat



б) Простейший преобразователь
силы на основе Velostat

Рис. 8 — Примеры использования Velostat

При исследовании преобразователя силы на основе Velostat, было замечено, что площадь нажатия влияет на показания преобразователя. Поэтому было решено характеризовать материал для случаев, когда нагрузка меньше, чем размер сенсора.

Созданный преобразователь состоит из двух медных оболочек, разделенных слоем Velostat. Давление на датчик приводит к изменению его сопротивления: чем выше давление, тем ниже сопротивление. На (Рис. 9) показана рабочая область сенсора, основанная на весе, который может быть приложен на одну ногу робота.

Исследования преобразователя Velostat, для случаев которых площадь нагрузки меньше, чем размер преобразователя, были проведены с помощью

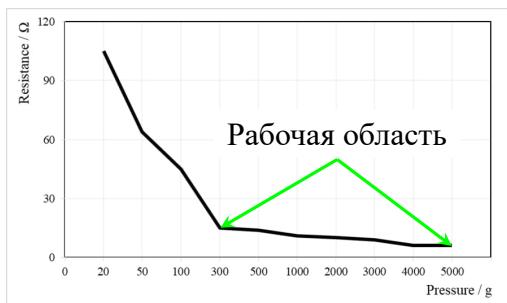


Рис. 9 — График зависимости прикладываемого веса от сопротивления разработанного для этой цели исследовательского стенда. Среди требований к стенду можно отметить: необходимость контролировать силу нажатия и повторяемость эксперимента как по величине, так и по расположению площадки контакта инструмента и исследуемого преобразователя силы. Указанным требованиям возможно удовлетворить, используя коллaborативный робот-манипулятор, который будет управляться с помощью импедансного управления.

Использование коллaborативного робота позволяет также удовлетворить требованиям безопасности и допустить работу робота в непосредственно близости от экспериментатора. Разработанный стенд, представлен на рисунке 10а

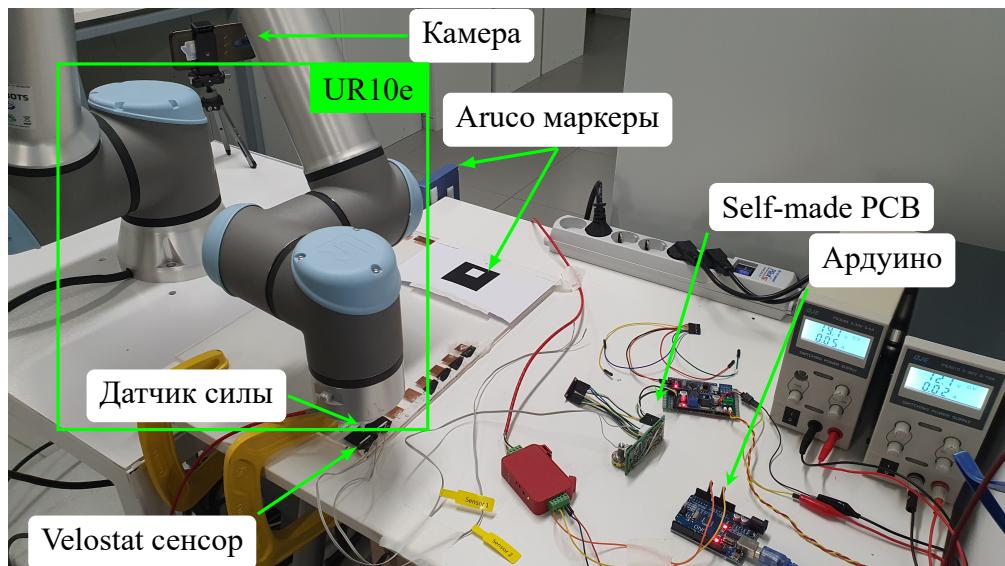
Для касания только части объекта исследования были разработаны различные насадки. Такие размеры были выбраны из-за размеров преобразователя. Минимальный размер препятствия, которое может коснуться было взято за 2 мм. А длина ребра датчика — 15 мм. Поэтому 15 мм насадка является максимальной (Рис. 11а).

На рисунке ниже (Рис. 12) представлен результат работы импедансного управления на частоте 450 Hz. Необходимая сила нажатия — 17 H.

В исследовании были проведены:

1. **статический эксперимент.** Цель — определить коэффициенты для математической модели преобразователя. Для этого на сенсор кладется известная нагрузка на 60 секунд (за это время можно явно наблюдать гистерезис) и собираются данные с преобразователя;

2. **динамический эксперимент.** Цель — определить влияние показаний сенсора в зависимости от положения площадки контакта. Для этого преобразователь представлен в виде матрицы 4×4 . Размер преобразователя в эксперименте 15 на 15 мм. Манипулятор нажимает на преобразователь с одинаковым давлением на протяжении всех экспериментов в различные позиции



а) Общий вид экспериментального стенда



б) Способ нивелировать ошибку по углу с помощью Aruco маркеров

Рис. 10 — Разработанный экспериментальный стенд

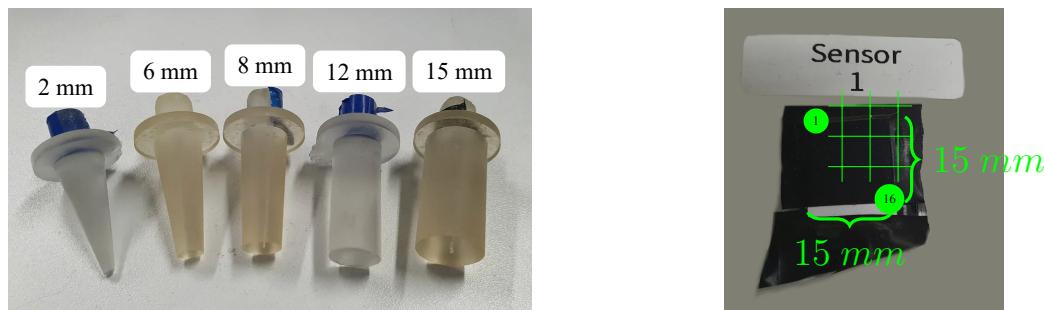
на преобразователе, используя пять различных насадок (диаметр окружности от 2 мм до 15 мм) (Рис. 11б).

Статическим экспериментом проверялась формула (2). Из-за гистерезиса необходимо учитывать время нажатия на объект. При прикладывании на сенсор константной нагрузки показания сенсора будут меняться.

$$V_{out} = V_0 + p[k_p + k_e(1 - e^{-\frac{(t-t_0)}{\tau_{res}}})](1 - e^{-\frac{A}{p}}) \quad (2)$$

$$k_p = A_1 e^{-A_2 p}; \tau_{res} = B_0 + B_1 e^{-\frac{p}{B_2}} \quad (3)$$

где, V_0 - начальное напряжение, p , A_i , B_i , τ_{res} , k_i - настраиваемые константы, t - текущее время, t_0 - время начала нажатия. Для решения задачи регрессии использовался робастный нелинейный алгоритм наименьших квадратов. Результат представлен ниже (Рис. 13).



а) Насадка для нажатия объект исследование с диаметром нажатия меньше, чем сам объект
б) Сенсор представлен как 4×4 сетка
Рис. 11 — Представление места нажатия инструментом сенсора и сам инструмент

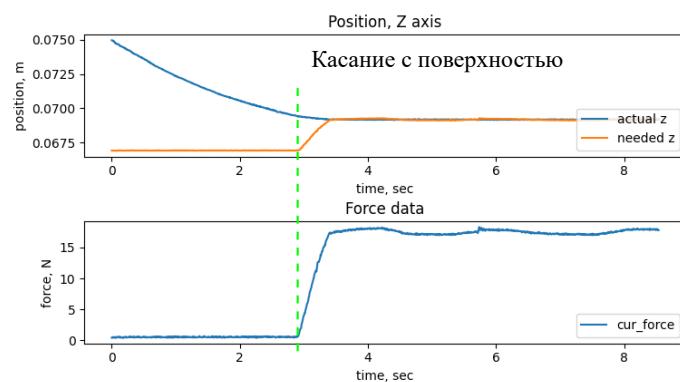


Рис. 12 — Графики зависимости силы и позиции по z от времени во время эксперимента по исследованию Velostat

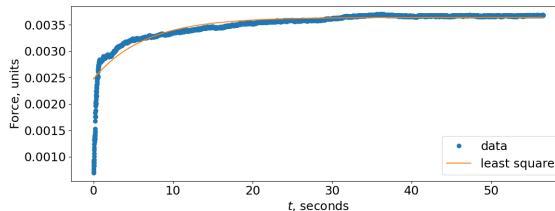
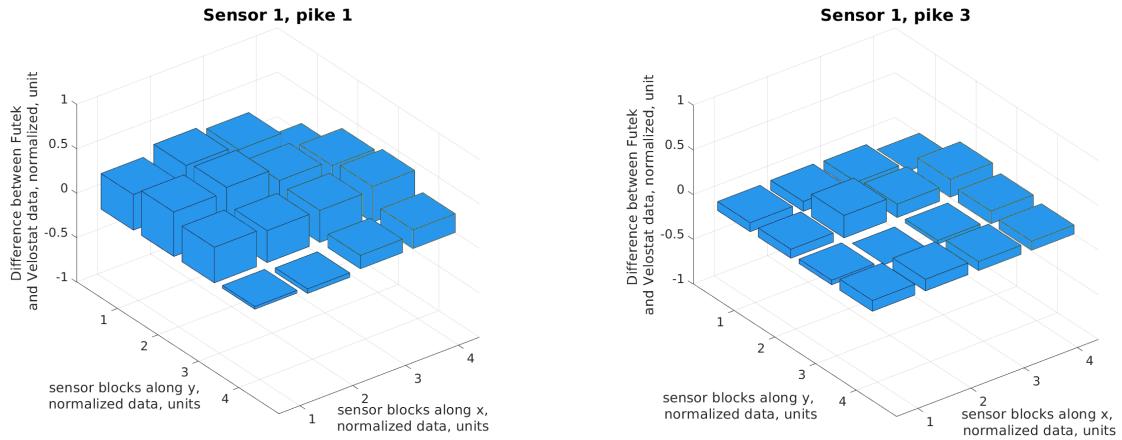


Рис. 13 — Результаты статического эксперимента

Ниже (Рис. 14) представлены некоторые результаты распределения ошибок по площади сенсора при взаимодействии с насадками разных размеров. Ошибки определялись как разница между показаниями калиброванного сенсора силы Futek и исследуемого преобразователя на базе Velostat. На рисунке 14а показаны ошибки для насадки диаметром 2 мм, а на рисунке 14б — для насадки диаметром 8 мм.

Можно заметить, что в 14б максимальная разница между Futek и Velostat не более 0.2 единиц в одном месте. Остальные элементы сетки не превышают 10%. Такая же тенденция продолжается как и при увеличении размера насадки, так и на других сенсорах.



а) диаметр насадки равный 2 мм

б) Диаметр насадки равный 8 мм

Рис. 14 — Динамический эксперимент

По результатам исследований показано, что характеристики преобразователя удовлетворяют требованиям к системе тактильного восприятия шагающего робота, когда ожидаемый размер площади контакта превышает половину размера преобразователя.

Четвертая глава раскрывает детали создания алгоритма построения карты с помощью тактильного чувствования, определения типа поверхности.

Традиционно, карта для навигации представляется в виде облака точек. Тогда, без предложенного алгоритма, будут получено очень разреженное облако точек, где точки будут являться точками касания лапок робота с поверхностью.

Сделав предположение, что расстояние между ногами робота мало относительно целой пещеры, мы можем предположить, что поверхность между ногами является плоскостью.

В рамках исследования предполагается, что робот движется по поверхности, у которой каждому набору координат x, y соответствует одно и только одно значение координаты z .

Был реализован следующий алгоритм. Вначале необходимо очистить оригинальное облако точек от шумов и усреднить близлежащие точки с помощью Voxel grid. Потом из него генерируется полигональная сетка с помощью 2D Триангуляции Делоне (Рис. 15) (вогнутая оболочка (Рис. 18)). На ее основе получается необходимое плотное облако точек (Рис. 17в).

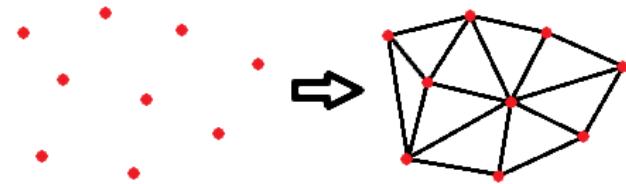
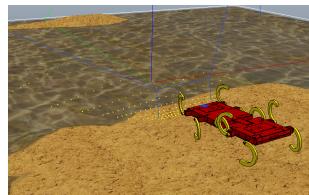
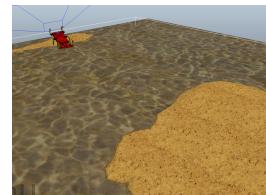


Рис. 15 — 2D Триангуляция Делоне (выпуклая оболочка)

Реализованный алгоритм проверялся, как в симуляции (Рис. 2, 16), так и на реальном роботе (Рис. 20).



а) Начало движения



б) Конец движения

Рис. 16 — Эксперимент в симуляторе

Ниже представлены полученные результаты (Рис. 17). Для оценки точности полученных данных использовались метрики С2С (4) и С2М (Рис. 19).

$$d_H(X, Y) = \sup_{m \in M} \{ |\text{dist}_X(m) - \text{dist}_Y(m)| \} \quad (4)$$

Где X, Y непустые подмножества метрического пространства M ; $\text{dist}_X: M \rightarrow \mathbb{R}$ $\text{dist}_Y: M \rightarrow \mathbb{R}$ обозначает функцию расстояния до множества X .

На рисунке 18 проиллюстрирована важность модификации триангуляции Делоне. Как можно заметить (Рис. 18б) алгоритм построил карту местности там, где робот не ходил и стоит стена. При использовании вогнутой оболочки (Рис. 18в) данная проблема не наблюдается.

Как итог, среднеквадратичная ошибка для С2С метрики была в среднем равна 5 см. А для С2М 1 см. В натурном эксперименте среднеквадратичная ошибка по метрике С2С получился 8 см.

Задачу определения типа поверхности можно определить следующим образом. Робот идет по поверхности, и собирает данные с датчиков силы, с момента на моторе и IMU. На основе предварительного обучения, данные обрабатываются и кластеризуются, на основе предварительно определенной базы знаний территорий.

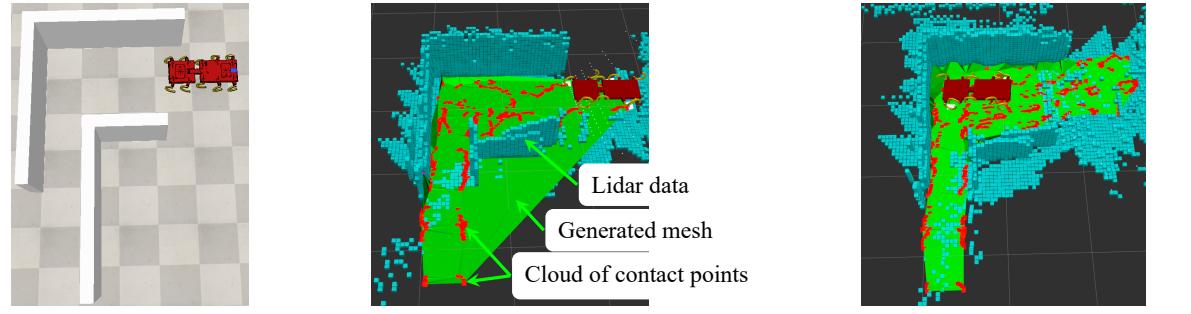
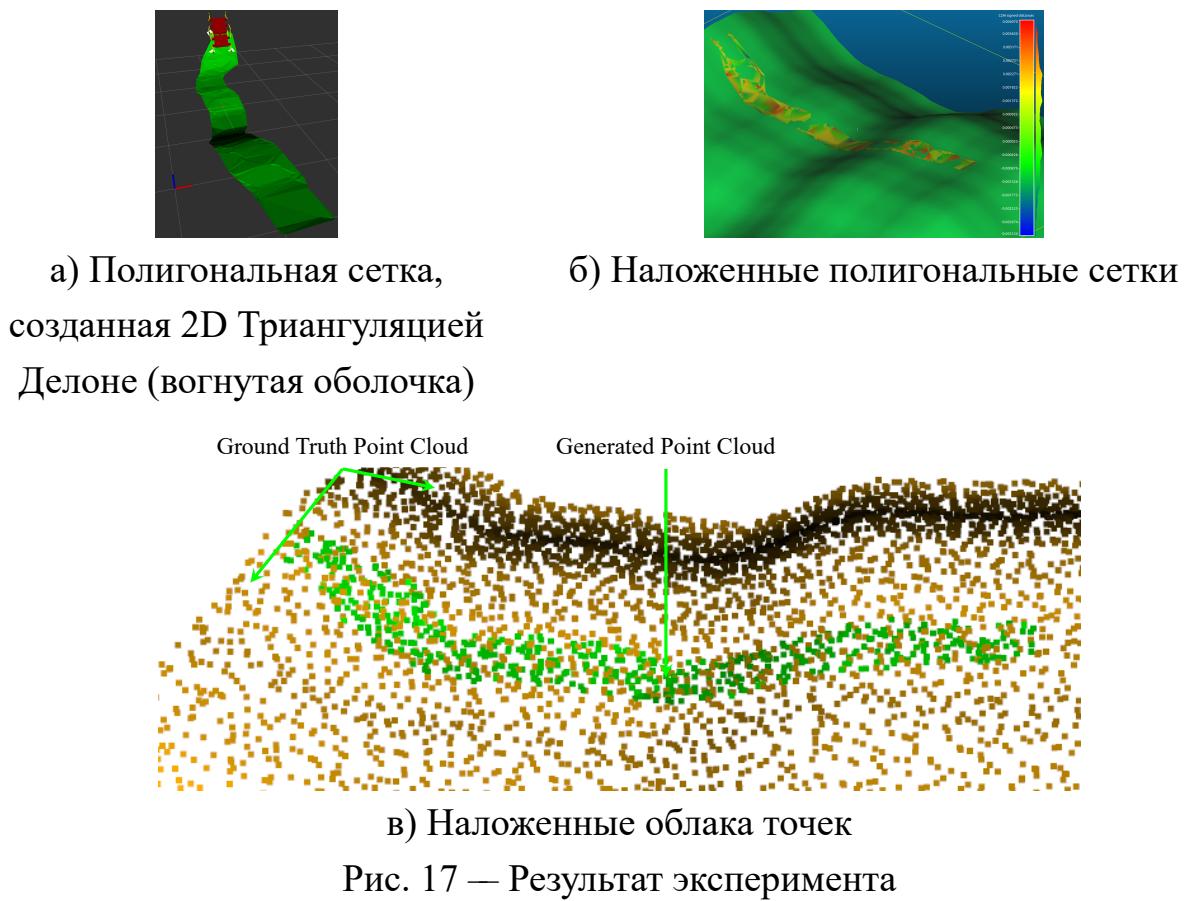
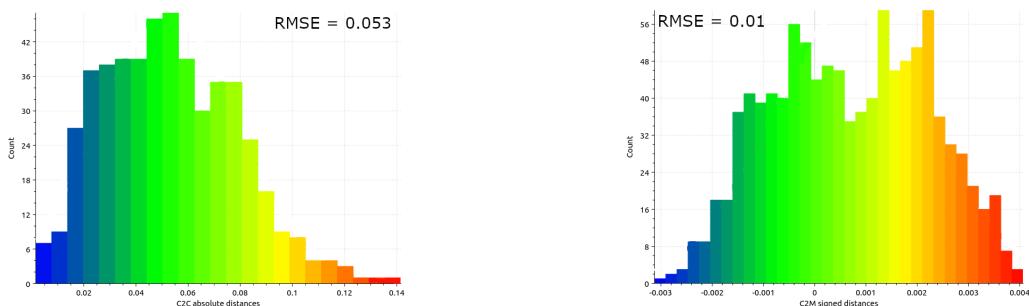


Рис. 18 — Объяснение необходимости модификации алгоритма Делоне

Задачу обучения удобнее всего проводить в лабораторных условиях. Экспериментальная установка соответствует следующим требованиям: возможность установить новые поверхности и сменять их быстро. Это нужно для легкого создания базы знаний поверхностей. Бесконечное движение, для скорости обучения. Узел с ногой должен быть взят с робота, чтобы не пришлось решать похожую задачу на роботе.

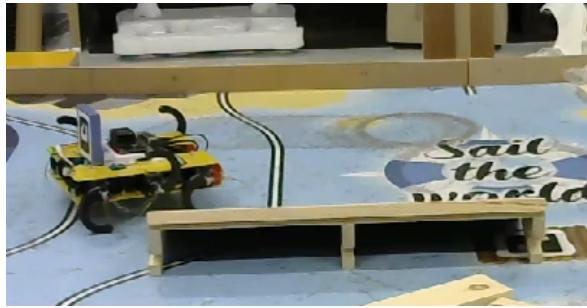
Все это было достигнуто благодаря разборному экспериментальному столу и 2ух степенному механизму, который ходит по окружности (Рис. 21а). Для бесконечного движения пришлось соединить две ноги робота в одну. На



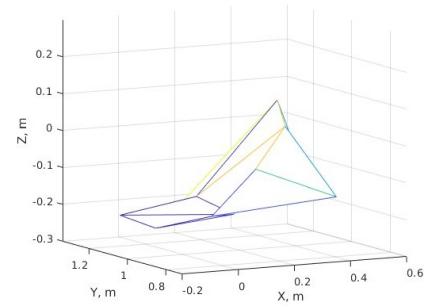
a) Метрика C2C: гистограмма ошибок (абсолютное расстояние от точки до ближайшей реферальной точки)

б) Метрика C2M: Гистограмма ошибок (относительное расстояние от точки до ближайшей реферальной точки)

Рис. 19 — Метрики оценки точности полученной карты



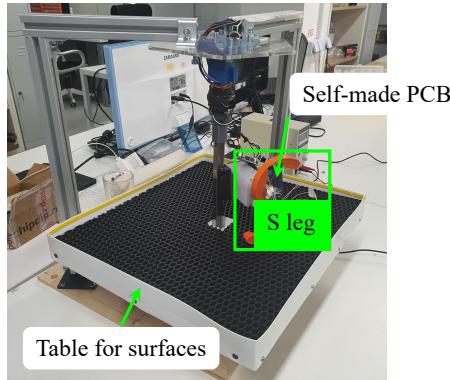
а) Робот проходит препятствие



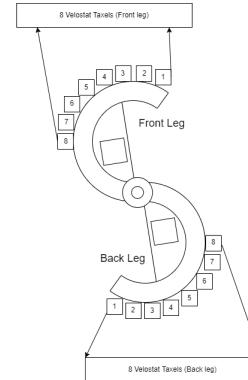
б) Полученная полигональная сетка

Рис. 20 — Пример натурного эксперимента

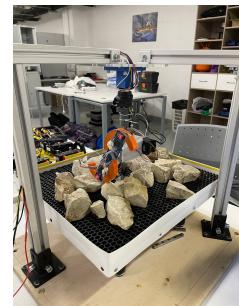
рисунке ниже (Рис. 21б) показаны как установлены сенсоры на получившейся ноге.



а) Общий вид экспериментальной установки



б) Пояснение по расположению сенсоров на ноге робота

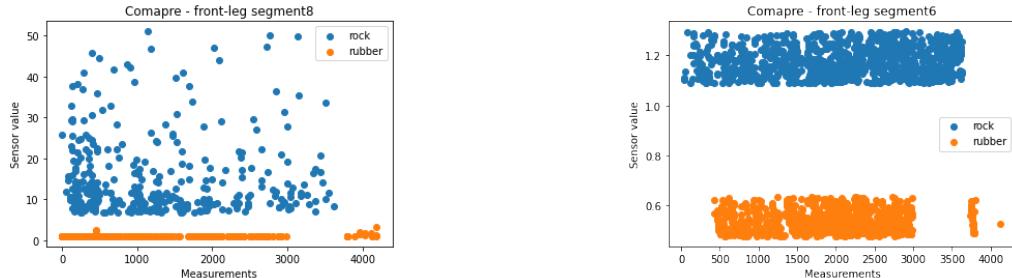


в) Каменистая поверхность

Рис. 21 — Экспериментальная установка для определения типа поверхности

Были взяты 2 сильно разных поверхности и изучены сырье данные.

Ниже (Рис. 22) представлены сырье данные с лапок робота. Сыре данные легко различить, но можно заметить, что абсолютные значения у разных сегментов различно. Поэтому при обучении необходимо их нормализовать.



а) Передняя часть ноги, 8ой сегмент б) Передняя часть ноги, бой сегмент
Рис. 22 — Сравнение сырых данных после эксперимента с разных сегментов

НОГИ

Карта местности может быть построена с помощью 2D триангуляции Делоне (вогнутая оболочка). Входными данными для алгоритма является разреженное облако точек касаний робота поверхности. Они получены с помощью преобразователя силы на основе Velostat.

Точность, полученная в симуляторе равна примерно 5 см, а во время натурного эксперимента – 8 см, что является адекватным результатом для поставленной задачи.

С помощью разработанного преобразователя силы возможно различать 2 типа поверхности: резину и каменистую грязь.

ЗАКЛЮЧЕНИЕ

Основной научный результат диссертации заключается в решении актуальной научной задачи, имеющей важное практическое значение: разработка метода тактильного очуствления для мобильного шагающего робота в закрытых пространствах естественного или искусственного происхождения.

При проведении исследований и разработок в диссертационной работе получены следующие результаты, обладающие научной новизной:

1. метод оптимизации конструкции многоногих роботов;
2. разработанная методика исследования датчика силы, когда площадь нажатия на сенсор меньше самого сенсора;
3. реализация программно-алгоритмического обеспечения, позволяющего определять тип поверхности;
4. методика построения карты местности с помощью датчиков силы, установленных на ногах робота.

Доказана возможность построения карты местности и определения типа поверхности с помощью тактильного очуствления как в робототехническом симуляторе, так с помощью натурного эксперимента.

Показано, что оптимальное количество ног для циклового движителя с одной степенью свободы в ноге находится в диапазоне от 8 до 14 ног.

Предложено использовать преобразователь силы на основе полимерного материала Velostat. **Установлено**, что данный преобразователь можно рассматривать как единое тело, при площади нажатия больше 50% площади сенсора.

Сделан вывод об эффективности предложенных методик, на основе результатов натурных испытаний.

Публикации автора по теме диссертации

В изданиях из списка ВАК РФ

1. *Буличев О. В., Полёткин К. В., Малолетов А. В.* Исследование характеристик датчика силы на основе материала "Velostat" для мобильного шагающего робота [Текст] // Известия Волгоградского государственного технического университета. — 2022. — № 4. — С. 6—12.

В изданиях, входящих в международную базу цитирования Scopus

1. *Bulichev O., Klimchik A.* Concept Development Of Biomimetic Centipede Robot StriRus [Text] // 2018 23rd Conference of Open Innovations Association (FRUCT). — Bologna, 2018. — Nov. — P. 85—90.
2. *Bulichev O., Klimchik A., Mavridis N.* Optimization of Centipede Robot Body Designs through Evolutionary Algorithms and Multiple Rough Terrains Simulation [Text] // 2017 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (ROBIO). — Macau, 2017. — Dec. — P. 290—295.
3. *Sokolov M., Bulichev O., Afanasyev I.* Analysis of ROS-based Visual and Li-dar Odometry for a Teleoperated Crawler-type Robot in Indoor Environment: [Text] // Proceedings of the 14th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics. — Madrid, Spain, 2017. — P. 316—321.

Зарегистрированные программы для ЭВМ

1. Программа Обучения Робота Шаговым Движениям [Текст] : пат. 2019661399 Russia / О. Буличев. — Заявл. 28.08.2019.
2. Программа ориентации шагающего робота Стрирус в условиях плохой видимости [Текст] : пат. 2019665262 Russia / О. Буличев, Д. Бураков. — Заявл. 21.11.2019.
3. Программа планирования траектории движения ног двенадцатиногого робота с использованием фреймворка ROS [Текст] : пат. 2020665488 Russia / О. Буличев. — Заявл. 27.11.2020.
4. Программа подбора кинематических параметров у шагающих роботов [Текст] : пат. 2019660557 Russia / О. Буличев. — Заявл. 07.08.2019.

5. Программа позиционирования и стабилизации камеры для шагающего робота Стрирус [Текст] : пат. 2019665435 Russia / О. Буличев, Д. Буряков. — Заявл. 22.11.2019.
6. Программа управления звеньями шагающего двенадцатиногого робота с помощью геймпада в робототехническом симуляторе Ignition [Текст] : пат. 2020665643 Russia / О. Буличев, А. Ахметшин. — Заявл. 27.11.2020.
7. Программа построения 3D - карты местности с помощью многоногого биомиметического шагающего робота с использованием фреймворка ROS [Текст] / О. Буличев.
8. Программа управления экспериментальным стендом для автоматизации проверки датчиков очувствления [Текст] / О. Буличев.