

Автономная некоммерческая организация высшего образования «Университет  
Иннополис»

На правах рукописи

Буличев Олег Викторович

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

Специальность 2.5.4 —  
«Разработка метода тактильного чувствования для мобильного шагающего  
робота»

Диссертация на соискание учёной степени  
кандидата технических наук

Научный руководитель:  
Доктор наук, профессор  
Малолетов Александр Васильевич

Иннополис — 2023

**Оглавление**

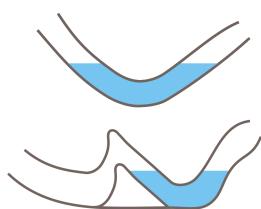
Введение . . . . .	Стр.	4
--------------------	------	---

## Введение

Движение по пещере часто происходит по опасными и труднопроходимыми участкам. Наиболее опасными являются сифоны (рис. 1б), сталактиты, сталагмиты, обилие скользких грунтов (рис. 1в, 1г и 1е). В пещерах недостаток света, часто влажно. Встречаются участки, покрытые водой (рис. 1д) и растительностью (рис. 1е).



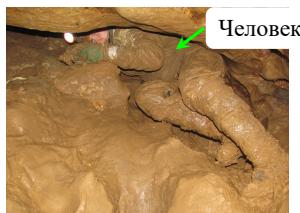
а) Соляные отложения



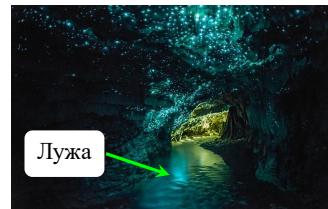
б) Сифон



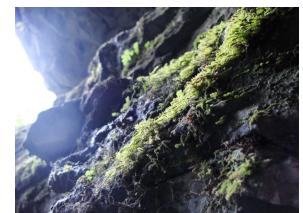
в) Ледяная пещера



г) Глина



д) Пещера, заполненная водой по колено



е) Мх

Рисунок 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 в пещере необходимы сенсоры. Внешними сенсорами являются камера и лидар.

Характерные для пещеры условия могут вывести из строя сенсоры. 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).

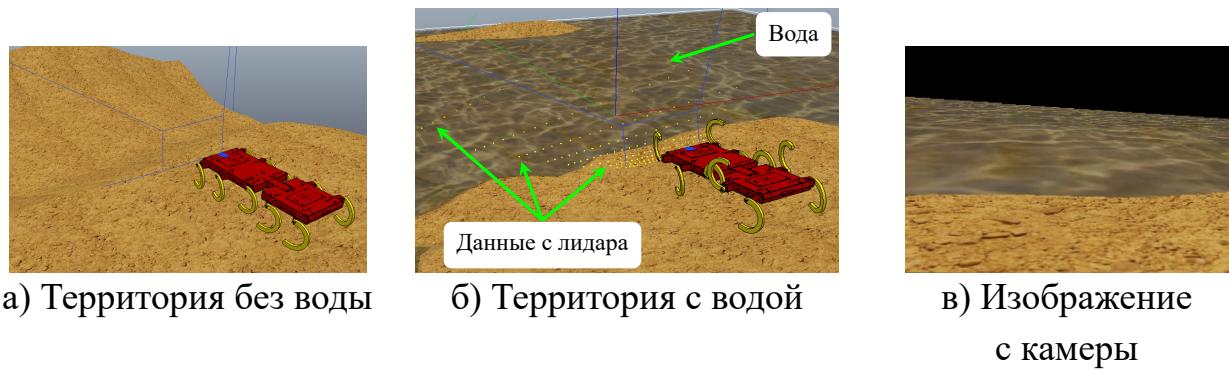


Рисунок 2 — Пример ситуации, где навигация, основанная на камере или лидаре построит неправильную карту

**Целью диссертационной работы** является разработка и исследование робототехнической системы построения карты местности и определения геометрических и физических свойств опорной поверхности на базе многоногого шагающего аппарата с тактильным ощущением без использования оптических сенсоров.

Данное решение отлично подходит для первичного исследования замкнутых труднодоступных пространств, где отсутствует освещение, присутствует обилие грязи, пыли, а также водных препятствий. Алгоритмы и концепты навигации данной системы могут быть использованы как резервная система навигации для других робототехнических систем, когда более точная — оптическая вышла из строя.

Для достижения поставленной цели решаются следующие задачи:

1. разработка метода оптимизации конструкции многоногих шагающих роботов с цикловыми движителями с одной степенью свободы по критериям проходимости (длина робота), детализации (количества ног), пройденного пути;
2. создание метода исследования датчика силы, когда площадь контакта на жатия на сенсор меньше чувствительной области самого сенсора;
3. проектирование метода построения карты местности и определения поверхности с помощью тактильного ощущения;
4. реализация алгоритма, позволяющего определять геометрические и физические свойства опорной поверхности.

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

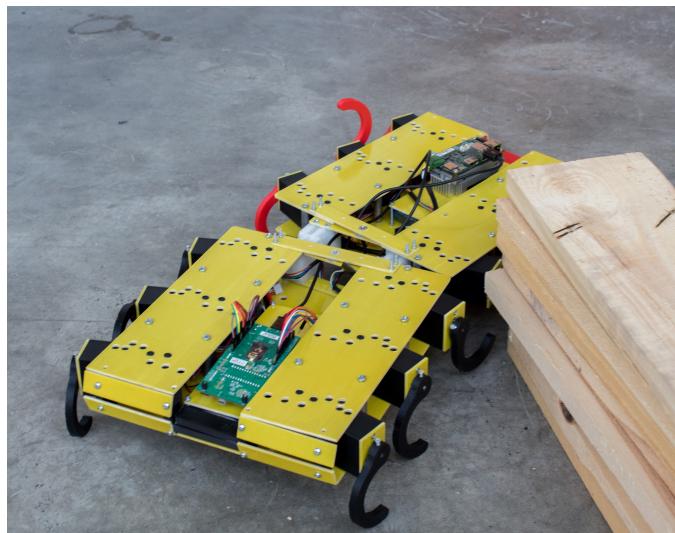


Рисунок 3 — Прототип, на котором было сделано большинство экспериментов

Экспериментальные исследования были проведены с использованием прототипа (рис. 3), корпус которого состоит из двух сегментов с одной активной степенью свободы. Робот обладает 12 независимыми педипуляторами, 6 ног в первом сегменте и 6 во втором.

Особенность конструкции робота в том, что возможно изменять угол между ногой 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 ощущения шагающего робота с цикловыми движителями и датчиками силы, установленными на опорных поверхностях движителей. Разработан метод оптимизации конструкции многоногого шагающего

робота с цикловыми движителями. Представлен метод автоматизированного исследования датчика силы.

**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 использовать для определения типа поверхности и построения карты местности при площади контакта с поверхностью большей, чем 25% 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 по критериям проходимости (длина робота), детализации (количества ног), пройденного пути;
2. метод исследования датчика силы, у которого площадь соприкосновения с поверхностью меньше площади сенсора;
3. алгоритм, позволяющий определять тип поверхности;
4. метод построения карты местности с помощью датчиков силы, установленных на ногах робота.

**Значимость работы.** Реализация полученных результатов позволит получать информацию о типе пройденной поверхности, а так же 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 0 печатных изданиях, 0 из которых изданы в журналах, рекомендованных ВАК.

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 очуствления мобильного шагающего робота, перемещающегося в закрытом пространстве естественного происхождения».

**Объем и структура работы.** Диссертация состоит из введения, 4 глав, заключения. Полный объём диссертации составляет 101 страницу, включая 64 рисунка и 5 таблиц. Список литературы содержит 126 наименований.

## **Глава 1. Обзор и анализ робототехнических систем, условия их применения**

Так как целью работы является разработка и исследование робототехнической системы, то первым шагом является рассмотрение других систем, которые используются в предполагаемых местах использования. Критичным является понимание причин использования конкретных движителей в системах, их плюсов и минусов. Необходимо классифицировать существующие типы движителей, понять куда встраивается текущий концепт. Сравнить его с остальными роботами из его семейства. Все это поможет избежать типичные проблемы, связанные с конкретным типом движителя, которые неочевидны по началу разработки.

### **1.1 Классификация машин, использующих ноги в качестве движителя**

Эта классификация основана на работе [12]. Первые попытки создания многоногих роботов были предприняты в эпоху до нашей эры. В настоящее время можно найти десятки конструкций шагающих роботов, но, как правило, это только экспериментальные прототипы. Из-за обилия различных конструкций, их классификация является нетривиальной задачей. Более того, термин «ходьба» имеет различные трактовки, что также является усложняющим фактором для классификации [1].

Определяющей особенностью аппарата, которая в целом позволяет говорить о шагании, является наличие специальных механизмов (ног, шагающих механизмов), которые обеспечивают движение аппарата в результате дискретного взаимодействия с опорой. Под дискретным взаимодействием понимают ситуацию, когда есть моменты времени, в которые механизм контактирует с опорной площадкой, и моменты времени, в которые с опорой механизм не взаимодействует.

Существует несколько видов локомоции. Один из них - ходьба. Этот тип передвижения, когда единовременно земли касается только одна нога. Если возникает ситуация, когда ни одна нога не касается земли, это можно назвать прыжком или бегом [14]. Если фаза движения машины с опорой на ноги чередуется с фазой покоя, в которой машина неподвижно лежит на опорной поверхности, то такое

движение называется ползанием. Ходьба, прыжки, трусца, бег и ползание предполагают, что соединение ног с опорной поверхностью является не постоянным. Однако ноги могут быть оснащены специальными устройствами - захватами, присосками и т.п., позволяющими устройству осуществлять удерживающие связи с опорной поверхностью. Тип движения такого устройства называется лазанием.

Подводя итог, можно сказать, что классификация следующая. Важно отметить, что в одном экземпляре может сочетаться несколько типов движителей.

Псевдошагающие машины похожи на роботов с ногами, но их ноги всегда обладают опорной поверхностью. Другими словами, эти машины могут только имитировать движение. Одним из распространенных примеров является игрушка, называемая шагающий слон (рис. 1.1).



Рисунок 1.1 — Механический слон

К классу шагающих машин с дополнительными опорами относятся устройства, имеющие помимо дискретно взаимодействующих с опорной поверхностью шагающих движителей дополнительные механизмы, постоянно контактирующие с опорой. Необходимость в дополнительных опорах обычно возникает тогда, когда шагающих движителей недостаточно для обеспечения устойчивости машины. Чаще всего для этой цели шагающее транспортное средство оснащается колесной тележкой (рис. 1.2,1.3)[].



Рисунок 1.2 — Робот рикша

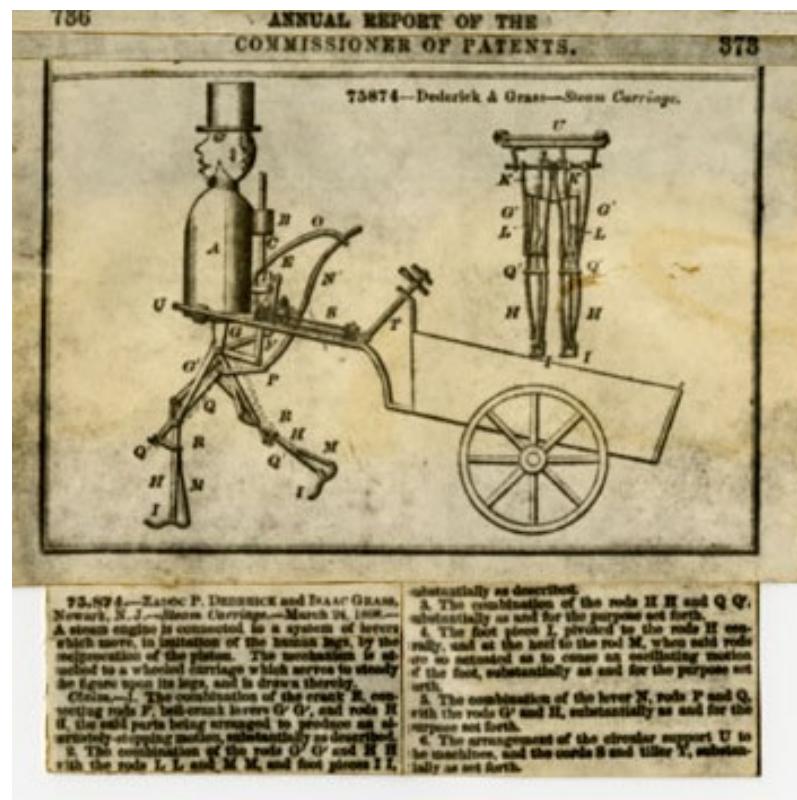


Рисунок 1.3 — Робот паровой человек

Обычно такие машины используются для демонстрации или для отладки системы управления. Использовать их на практике бессмысленно, так как они не имеют никаких преимуществ по сравнению с колесными роботами.

Шагающие машины с циклическими движителями имеет несколько особенностей. Он характеризуется тем, что опорные точки шагающих механизмов движутся по одной и той же траектории относительно корпуса машины, и не решают проблемы адаптации к грунту и выбора точек постановки ног на землю. Такие машины имеют лучшую проходимость по сравнению с колесами меньшее сопротивление движению от земли, лучшее сцепление с основной поверхностью, большие возможности для снижения давления на грунт [41]. Примеры машин с циклическими движителями: (рис. 1.4,1.5).

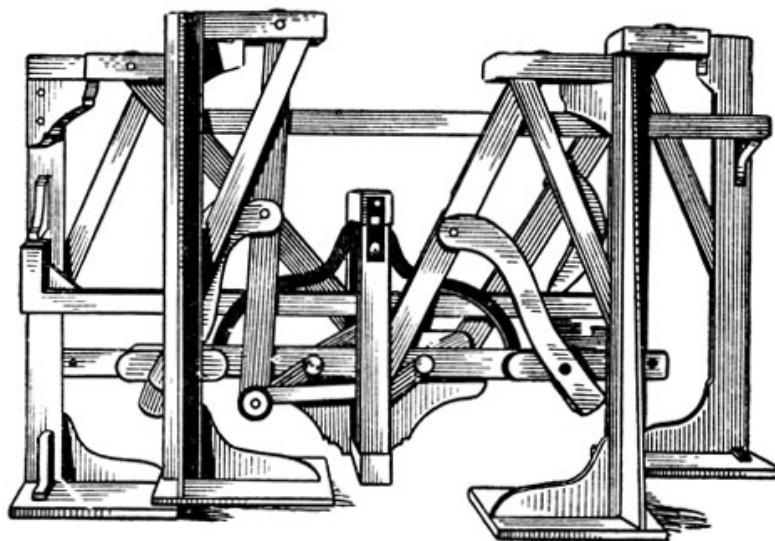


Рисунок 1.4 — Машина Чебышева



Рисунок 1.5 — Робот ВолгГТУ Кубань

Главным преимуществом машин с циклическим шагающим движителем по сравнению с другими шагающими машинами является простота их конструкции и управления.

Ходьба с импровизированным следом — модификация предыдущего типа движителя и она дает наибольшие преимущества по сравнению с другими заявленными типами движителей.

Он может принимать постановку ноги на землю, произвольный закон изменения скорости движения ноги как на этапе взаимодействия с землей, так и на этапе переноса. Такие машины значительно превосходят традиционные транспортные средства не только по грунтовой, но и по профильной проходимости. А их главным недостатком является сложность конструкции и системы управления. Это самый многочисленный и разнообразный класс шагающих машин, и большинство приведенных ниже примеров, за исключением специально оговоренных случаев, относятся именно к нему.

Колесно-шагающими машинами традиционно называют класс устройств, в которых колеса шагающих движителей служат упорами. Такие машины могут работать в двух режимах: в режиме колесной машины и в режиме шагающей машины. В первом случае машина движется только с помощью колес. Во втором случае машина совершает шагающие движения, отрывая поочередно колеса от земли и переставляя их на новое место. В этом случае те, что соприкасаются с землей, могут либо блокироваться, либо поворачиваться в соответствии с движением опорных ног. Есть несколько примеров (рис. 1.6,1.7,1.8) [58].

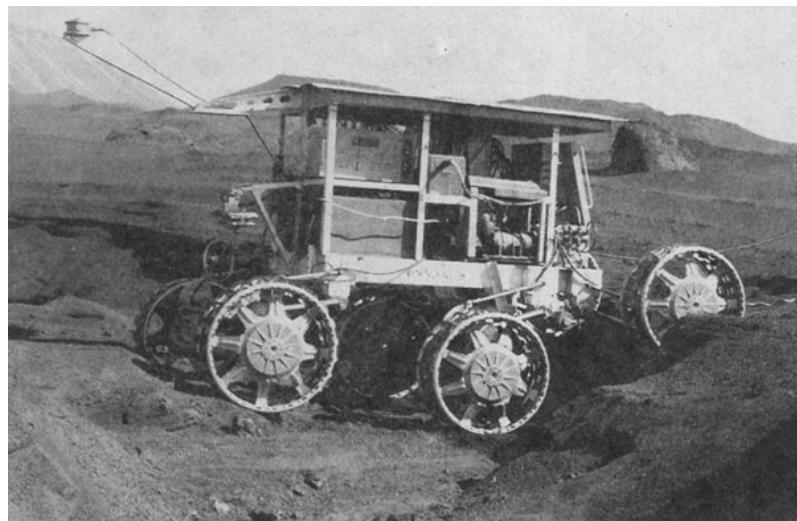


Рисунок 1.6 — VNIITM

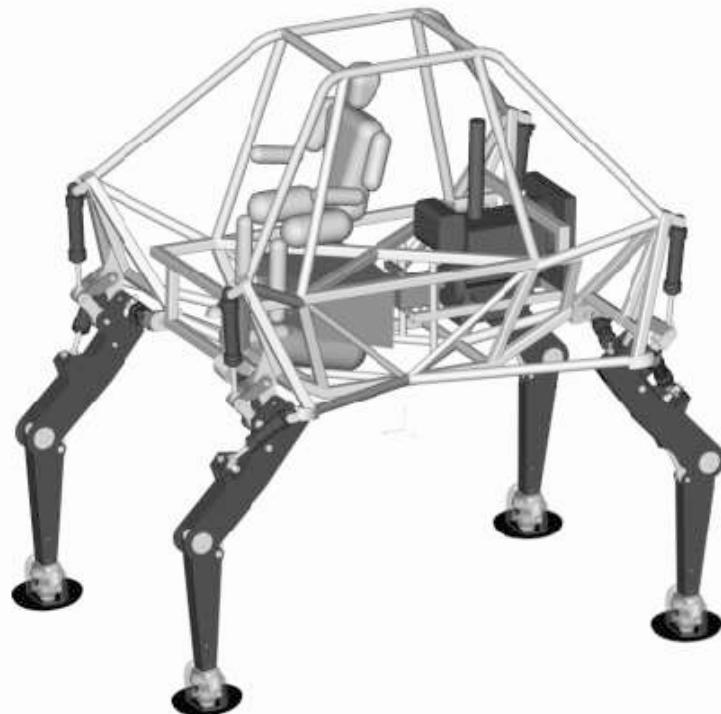


Рисунок 1.7 — Робот Alduro

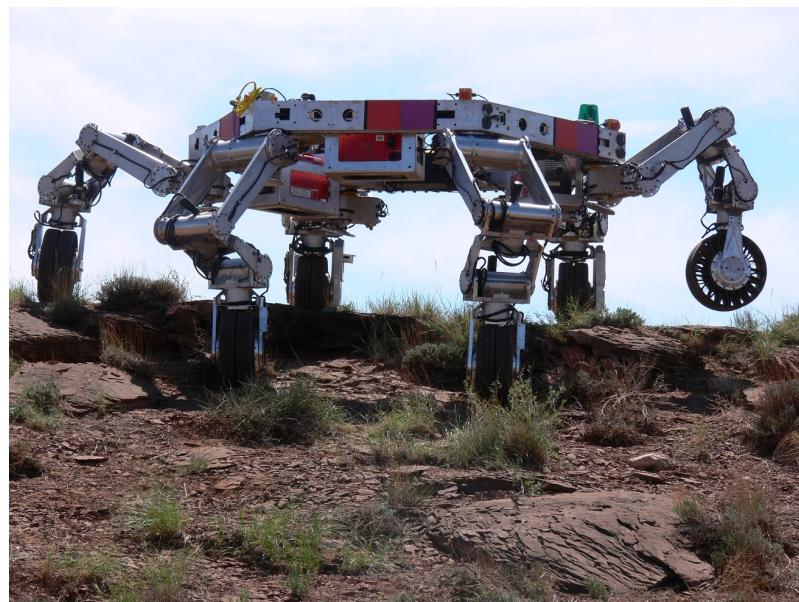


Рисунок 1.8 — Робот Athlete

Обычно тип движителей «Прыжки и бег» может не только прыгать или бегать, но и шагать. Примеры следующие [] (рис. 1.9).

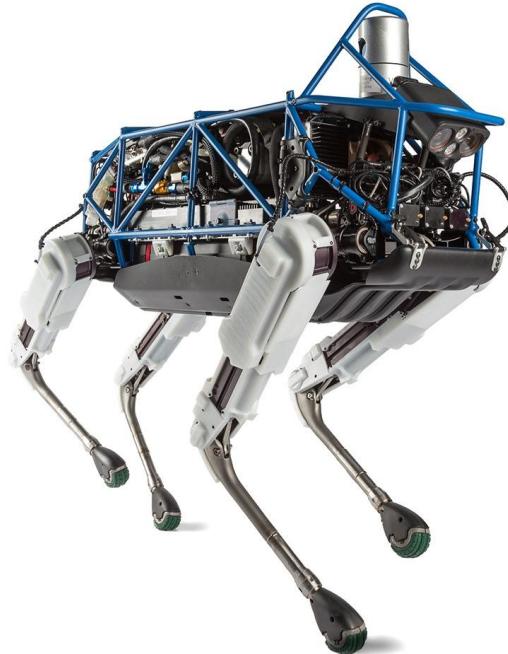


Рисунок 1.9 — BigDog

К машинам ползающего типа в соответствии с приведенным выше определением относится большинство так называемых шагающих экскаваторов (рис. 1.10). Несмотря на слово "шагающий" в названии, такие машины передвигаются, поднимаясь с помощью ног, и ложатся на опорную поверхность при перестановке ног в новое положение [1].



Рисунок 1.10 — Ползающий экскаватор Российского производства

Специфика взаимодействия с опорной поверхностью и область применения лазающих машин настолько сильно отличаются, что сравнение их показателей (за

исключением общетехнических) становится практически бессмысленным. Следует также отметить, что многие ползающие и лазающие роботы не имеют ног или какого-то их подобия, передвигаясь, например, за счет движений гибкого тела.

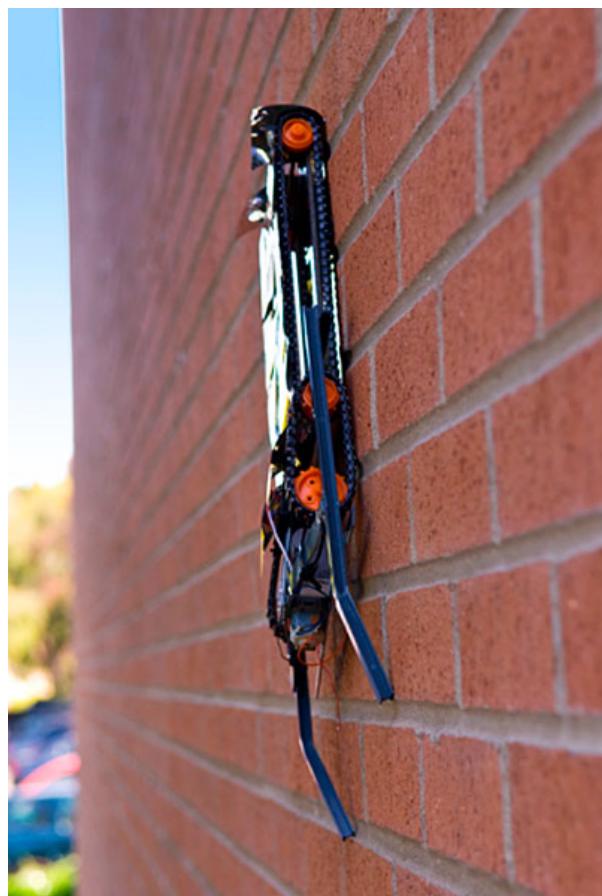


Рисунок 1.11 — BrickWall робот



Рисунок 1.12 — Робот, взбирающийся по канату

Согласно этой классификации, робот, который используется в экспериментальной части, относится к категории «Шагающие машины с циклическим действием движителей».

## 1.2 Роботы, которые могут использоваться для исследования пещер

Исследование пещер естественного происхождения является комплексной задачей, сопряженная со множественными трудностями []. Деградация сенсоров [47], перебои в коммуникации между роботами из-за потери сигналов [], сложный рельеф пещер [56], обилие грязи [21], жидких препятствий [93], требующие герметизацию корпуса, являются только малой частью встречаемых проблем в пещерах.

В пещерах возможно встретить почти все типы поверхностей, с которыми приходится сталкиваться роботам в мире. Это и твердые поверхности: мрамор, кварц, базальт. Осадочные горные породы, такие как: мел, гипс, известняк. Часто встречаются водные препятствия — как лужи, так и целы залы, погруженные в воду. Особую опасность для человека вносят сифоны. Скользкие поверхности: лед, мох, глина, а так же разрушаемые поверхности — каменная гряда и паутина []. Знание типов поверхностей и габаритов пещер влияет на типы сенсоров, которые будут установлены на робота и на необходимую автономность робототехнической системы [23].

Для преодоления сложного рельефа различные роботы, робототехнические системы и типы движителей были предложены исследователями по всему миру [34]. Разрушение пещер нежелательно, поэтому роботы, которые для перемещения ломают породу не рассмотрены в данном обзоре [20]. Для исследования пещер используются, как наземных роботов, так и летающие аппараты, робототехнические комплексы. Из летающего транспорта это коптеры [] и дирижабли [47]. Дирижабль намного более автономен и может нести большую нагрузку. Наземных роботов очень много типов, но основными являются: шагающие [] колесные [], трековые [94] и специфичные. Специфичные движители это движители роботов, которые не поддаются классификации, например змеевидные [], шарообразные [] и другие.

Для исследования пещер система роботов является самым эффективным способом разведки. Для использования систем роботов необходимо решать дополнительные задачи, как архитектурного характера, телекоммуникационного и управляемческого. Обычно системы состоят из нескольких одинаковых роботов [119], связка – коптер и шагающий [ ].

Ползающие роботы [101] являются перспективными для исследования пещер по причине их высокой проходимости по узким и невысоким лазам. Ползающие роботы были найдены только для пещер, находящиеся на других планетах [75].

Важным критерием для выполнения задач разведки пещер, является способность перемещаться по вертикальным поверхностям, благодаря высокой адгезии с поверхностью. Это достигается следующими способами: существуют магнитный [], электрический [76], негативного давления [], пневматический или помощью присосок [], и с помощью когтей (механическая адгезия) []. Последний способ является самым применимым для пещер, так как стены рельефные.

Навигация в пещерах является нетривиальной задачей, поэтому рассмотрены сенсоры и алгоритмы, а также архитектурные решения используются в представленных выше роботах. Целесообразно рассмотреть работы в близких и смежных областях. К примеру, исследование трубопровода [100], завалов после техногенных катастроф. С точки зрения навигации основной проблемой является недостаток света, а также сильной неоднородности территории и обилия гранулированных поверхностей. Решение данной проблем сейчас удelenо много внимания, одним из подтверждений данного тезиса является прошедшее соревнование DARPA Subterranean Challenge. В данном направлении используются как лазерные дальномеры (лидары), так и визуальные SLAM алгоритмы []. С точки зрения архитектуры, наблюдается тенденция к модульности, а также к возможным защитам от потерь робота []. То есть, если робот был потерян, то остальные роботы все равно должны передавать друг другу данные. Очень важно уметь правильно передвигать робота по сыпучим грунтам, следующие работы посвящены этим проблемам []. Критичным критерием навигации является решение задачи в настоящем времени.

Тип опорной поверхности является одним из ключевых параметров для адаптации управления робота. Зная тип опорной поверхности возможно более оптимально построить маршрут по исследуемой территории. Следующие статьи и их обзоры покрывают основные способы решения данной задачи [].

Подведя итог, в данном обзоре были представлены причины проблем, возникающие при разведке пещер роботами. Представлены причины, к примеру типы опорных поверхностей, которые влияют на подбор сенсоров и алгоритмов, а также сделаны выводы как это влияет на робототехническую систему. После этого показаны решения, предложенные исследователями по всему миру, связанные с навигацией, подбором движителя, выбором сенсоров и архитектурными решениями, дающие надежную систему.

### 1.3 Исследования роботов с цикловым движителем

Одной из разновидностью роботов с цикловым движителем является гексаподы. Гексапод это разновидность мобильных шагающих роботов с бью конечностями. Такая форма демонстрирует качественное поведение сороконожки. То есть, чаще всего роботы гексаподы — биомиметические роботы, то есть роботы, вдохновленные природой.

Не смотря на это, существуют интересные попытки создать гибриды между колесными роботами и многоножками, чтобы получить "лучшее из обоих миров".

Boston Dynamics RHex [96] - это шестиногий робот (рис. 1.13), тело которого похоже на робота, который используется в экспериментальной части. Независимо управляемые ноги создают специальные походки, которые перемещают его по неровной местности, такой как лестница, каменная грязь и т.д. Данный робот умеет прыгать. Форма ног обеспечивает плавность движений. Однако у робота есть и ряд недостатков. Прежде всего, это высокое энергопотребление, так как он содержит шесть двигателей. Кроме того, у этого робота есть некоторые трудности с управляемостью.



Рисунок 1.13 — Boston Dynamics робот RHex

Gakken Mechamo Centipede [] - робот (рис. 1.14), который имеет схожую кинематическую схему с СтриРусом. Большое количество ног может обеспечить ему хорошую проходимость на пересеченной местности, и потеря ноги не будет критичной для робота. Однако это увеличило количество компонентов робота, что удорожает производство и техническое обслуживание. Минусом данной конструкции это малая длина педипулятора снижает возможности передвижения по пересеченной местности.

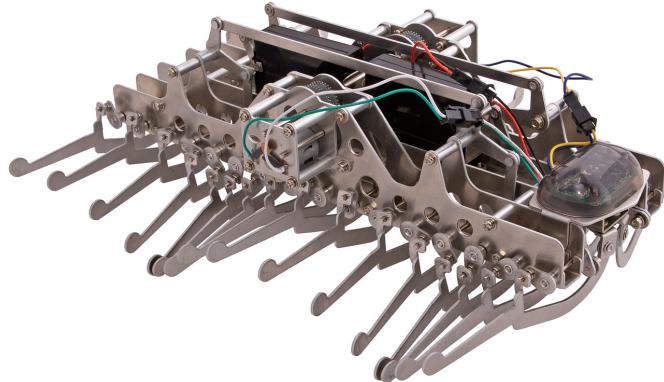
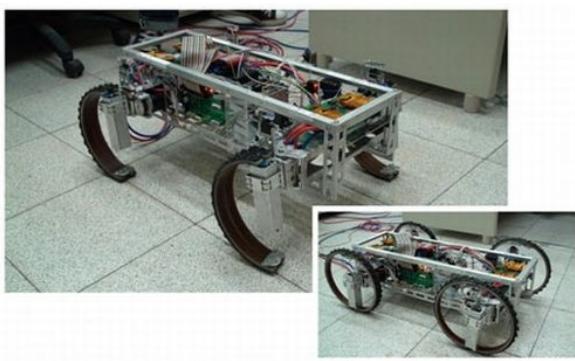
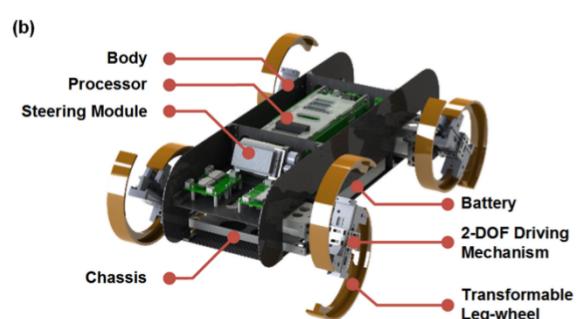


Рисунок 1.14 — Gakken Mechamo Centipede робот

Quattroped и TurboQuad [] — это роботы, трансформирующие колеса в ноги (рис. 1.15). Когда он использует ноги, его кинематическая схема похожа на робота RHex, в случае режима работы колес он похож по управлению на радиоуправляемую машинку. Данный инженерный прием обеспечивает высокую скорость на ровной местности, но конструкция робота становится конструкционно сложной, что снижает надежность системы. У робота 4 ноги, что делает его неустойчивым в некоторых ситуациях.



a) Quattroped robot



б) TurboQuad robot

Рисунок 1.15 — Quattroped семья роботов

Whegs [40] (рис. 1.16) использует стратегию локомоции, которая сочетает простоту колес с преимуществами преодоления препятствий ногой. Робот

обладает сегментированным телом, что позволяет ему при малой длине педипуляторов соперничать по проходимости с остальными представителями данного класса роботов. Сегментированность делает робота более сложным в производстве и управлении.



Рисунок 1.16 — Whegs II

Сравнительный анализ между представленными выше роботами приведен в таблице 1.

Таблица 1 — Сравнительный анализ гексаподов

Параметры, СИ	RHex	Gakken Mechamo Centipede	Quattroped	Whegs II
Длина, мм	540	320	600	470
Ширина, мм	200	140	190	360
Высота, мм	127	100	140	50
Масса, кг	8.2	1.1	8.6	3.86
Количество ног	6	32	4	18
Высота ноги, мм	175	50	175	100
Масса ноги, кг	0.1	0.02	0.38	0.05
Скорость, м/с	1.6	0.1	2	1.5

Все эти роботы, кроме Gakken Centipede, были созданы для разведки, в том числе и пространствах искусственного происхождения, и значения параметров можно легко объяснить. Ширина должна быть меньше ширины дверного проема. Еще лучше, если ширина робота будет меньше  $2/3$  размера двери, и все прототипы удовлетворяют этому условию. При навигации внутри помещений длина

также должна быть минимально возможной, иначе он не сможет передвигаться в коридорах и тесных помещениях. Масса зависит от других параметров. Высокая скорость не нужна в помещениях и опасных зонах.

Похожие роботы, такие как Boston Dynamics RHex [96], Gakken Mechamo Centipede [81], Quattroped and TurboQuad [], а также Whegs [40] были рассмотрены. Рассмотрев других представителей выбранного класса роботов и определив причины таких параметров, было решено, что робот должен быть в длину меньше метра, в ширину — меньше 70 см (стандартная ширина дверного проема). Иметь меньше 32 лапок и высота лапки должна быть больше 10 см.

## 1.4 Описание пещеры

Пещера — полость в верхней части земной коры, сообщающаяся с поверхностью одним или несколькими входными отверстиями. Пещеры естественного происхождения бывают: карстовые, тектонические, эрозионные, ледниковые и вулканические. В них могут быть найдены следующие структуры поверхностей:

- твердые породы, прочные – мрамор, кварц, базальт (магма) (рис. 1.17);
- твердые породы, мягкие – мел, гипс, соль, известняк (рис. 1.17);
- сыпучие грунты – песок, глина, снег (рис. 1.18);
- водные препятствия – как и лужи (малый слой воды), залы, погруженные под воду, сифоны (рис. 1.19);
- скользкие поверхности – отложения мха и плесени, лед (рис. 1.20);
- разрушающиеся поверхности – каменная гряда, паутина.



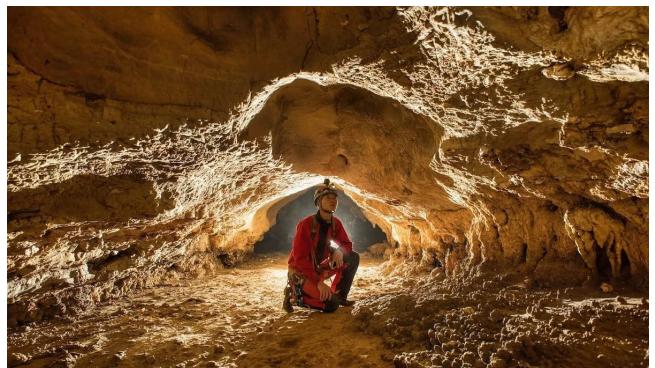
а) Кристаллы



б) Солевые отложения



в) Мagma



г) Известняк

Рисунок 1.17 — Твердые поверхности

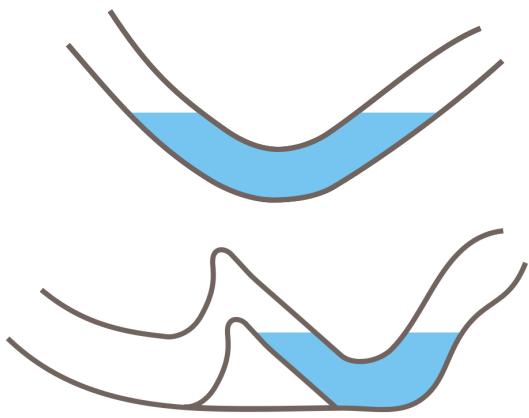


а) Песок



б) Глина

Рисунок 1.18 — Сыпучие грунты



а) Лужа

б) Сифон

Рисунок 1.19 — Водяные препятствия



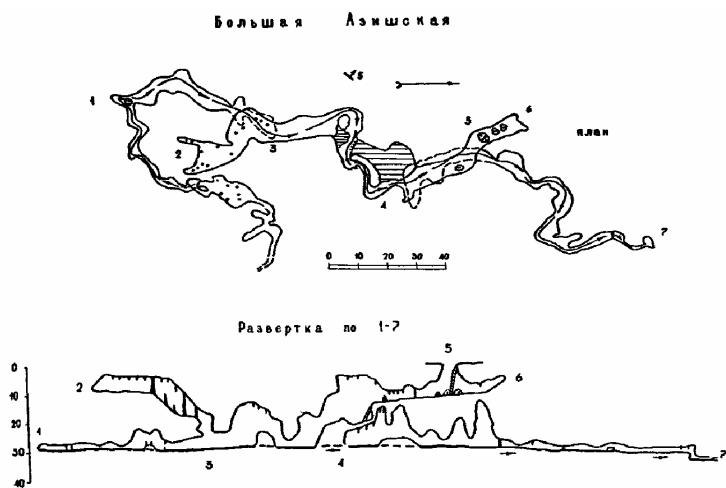
а) Ледяная пещера



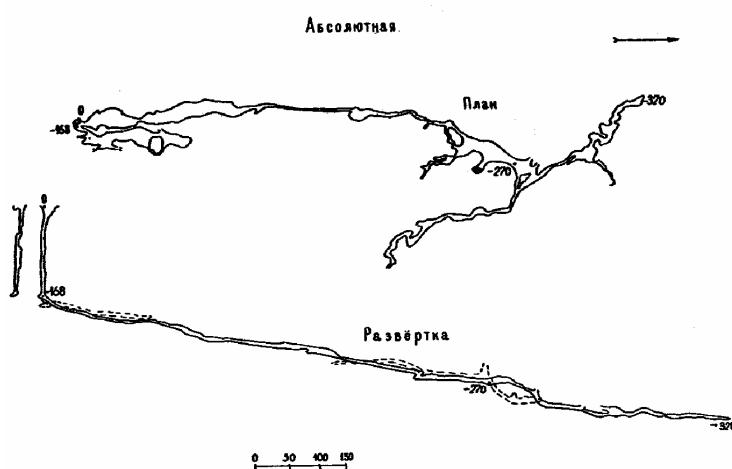
б) Мх

Рисунок 1.20 — Скользящие поверхности

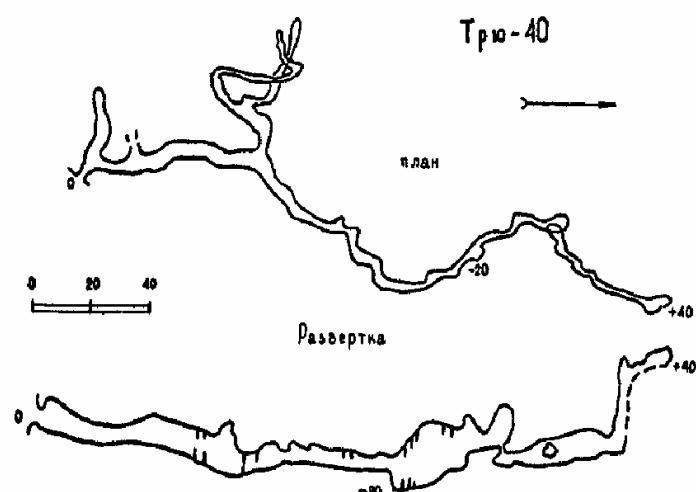
Представлены габаритные размеры нескольких пещер для определения необходимого запаса хода и размеров компонентов робототехнического комплекса [].



а) Большая Азишская пещера



б) Абсолютная пещера



б) Трю - 40

Рисунок 1.21 — Примеры карт некоторых пещер

Так как существующие карты построены только там, где человек был физически, то таким образом возможно только оценить верхние границы для габаритов

робота. Основное преимущество робота это то, что он может пройти в те места, которые недоступны человеку из-за своих размеров.

## 1.5 Классификация сенсорных устройств

Информация, поступающая с различных сенсорных устройств, используется в системе управления робота для обнаружения и распознавания объектов внешней среды, построения модели окружающих поверхностей, а также для управления движением робота и его манипуляторов при выполнении различных технологических операций. В соответствии с этим, используемые в роботах предложенного класса, группы сенсорных устройств можно описать как сенсоры, необходимые для выявления свойств внешней среды, отдельных объектов и обеспечения перемещения исполнительных органов [1].

К первой из указанных групп относятся сенсорные устройства, предназначенные для выявления различных физико-химических свойств объектов среды, включая, в частности, устройства для выявления параметров рельефа в рабочей зоне мобильных роботов, специальных признаков для обнаружения и распознавания определенных объектов, положения и их ориентации в рабочей зоне относительно робота и т. п.

Ко второй группе относятся датчики обратной связи (положения, скорости, ускорения), усилий, возникающих при взаимодействии робота с внешней средой, прикосновения, проскальзывания и т. д.

Такое разделение сенсорных устройств достаточно условно, поскольку, например, сенсорные устройства первой группы могут быть использованы и для определения положения захвата манипулятора робота в рабочей зоне, т. е. играть роль датчиков обратной связи при управлении движением.

Сенсорные устройства робота могут воспринимать информацию на различных расстояниях от ее источника. По этому признаку сенсорные устройства делятся на сверхближние, ближние, дальние и сверхдалевые (работающие вне рабочей зоны).

Сенсорные устройства сверхближнего действия используют для ощущения захватов и других частей манипуляторов, а также корпуса робота. Они позволяют фиксировать их контакт с объектами внешней среды (тактильные дат-

чики), измерять усилия, возникающие в месте взаимодействия (силометрические датчики), фиксировать проскальзывание объектов.

Сенсорные устройства ближнего действия обеспечивают получение необходимой информации в непосредственной близости от робота, но бесконтактным способом. К таким устройствам относятся локационные сенсоры захвата, неконтактные бамперы, различные дальномеры ближнего действия, плотномеры грунта и т. п. Бесконтактные измерительные устройства технически сложнее контактных, но позволяют роботу выполнять задание с большей скоростью, заранее получать информацию о ближайших объектах и соответствующим образом корректировать свои действия. Сенсорные устройства дальнего действия дают информацию о внешней среде и объеме всей рабочей зоны робота.

Сенсорные устройства сверхдальнего действия применяют главным образом в мобильных роботах. К таким устройствам относятся различные навигационные устройства, координаторы, локаторы и другие оптические, радиотехнические и телевизионные системы.

В бесконтактных сенсорных системах роботов для получения требуемой информации могут быть использованы излучаемые таким устройством специальные сигналы (оптические, радиотехнические, радиационные и т. п.) или естественные излучения среды и отдельных ее объектов. В зависимости от этого различают активные и пассивные сенсорные системы. Первые обязательно включают передающие устройства, излучающие первый сигнал, и приемные устройства, регистрирующие прямой сигнал, прошедший через среду, или вторичный сигнал, отраженный от объектов среды. Пассивные системы имеют только приемное устройство, а роль излучателя играют сами объекты внешней среды. Поэтому такие устройства технически обычно проще и дешевле, но зато и менее универсальны. Существуют также полуактивные сенсорные устройства, в которых в результате излучения внешней среды инициируется вторичное излучение ее объектов, принимаемое приемными устройствами, как в пассивных системах.

Таким образом, на основе классификации были выбраны следующие сенсоры для решения задач перемещения и локализации в пещерах, параллельно определяя тип опорной поверхности. Выбранными семействами сенсоров являются силомоментные, сверхдальнего действия, бесконтактные, а также датчики обратной связи.

## 1.6 Обзор алгоритмов триангуляций

Для решения задачи построения карты с помощью тактильного очувствления решено генерировать поверхность на основе полученных точек. Эта задача формулируется следующим образом. Необходимо получить оболочку из набора точек, полученных с лап робота. Одним из примеров оболочки является выпуклая оболочка. Выпуклая оболочка это наименьшее выпуклое множество, содержащее в себе множество  $X$ . В формализации используется слово оболочка, так как эта поверхность проходима, а оболочка строится на основе облака точек, полученного с пройденной поверхности.

Для выбора алгоритма необходимо формализовать ограничения и условия, которые присутствуют в конкретной задаче по поостроению карты с помощью тактильного очувствления [].

- Граница вокруг объекта должна быть вогнутой формы, а не выпуклой. Более подробно этот тезис объясняется в главе [Разработка метода тактильного очувствления](#).

- Плотность полученного облака точек не играет роли.

Область интерполяции [] — это когда одна группа объектов или набор данных является базой для определения диапазона значений для интерполяции и заключена в некую границу выпуклой формы. Область за пределами этой границы или корпуса обозначается как область экстраполяции. Обычно эту область называют выпуклой оболочкой. В редких случаях авторы применяют определение экстраполяции к области между несколькими группами объектов. Пример использования метода кластеризации для определения новых точек данных в области экстраполяции для обнаружения повреждений при изменяющихся условиях окружающей среды и эксплуатации для мониторинга состояния конструкций.

Существуют множество алгоритмов, которые рассматривают случай, когда у одной группы объектов оболочка не является выпуклой. [].

Для решения задачи построения карты необходимо использовать алгоритмы, основанные на получении вогнутой оболочки. Чаще всего такие алгоритмы используют за основу выпуклую оболочку и модифицируют ее.

Первыми алгоритмами для вычисления выпуклых оболочек были Алгоритм Грэхема [59] и Алгоритм Джарвиса [67], которые были усовершенствованы в [35]. Все эти алгоритмы были ограниченены проблемами низкой размерности.

Для получения выпуклой оболочки большей размерности был предложен алгоритм быстрой оболочки [38]. Более современные алгоритмы применимы к более комплексным областям применения. К примеру такими алгоритмами являются «динамические выпуклые оболочки», «аппроксимация оболочки для больших наборов данных», «алгоритмы выпуклых оболочек для больших размерностей» [ ]. Так как для задач построения карты для беспилотных автомобилей требуется решения в режиме реально времени, авторы разрабатывают усовершенствования производительности алгоритмов путем распараллеливания и использования графического процессора (GPU) для определения внутренних точек [ ].

Для построения вогнутых оболочек существует несколько различных подходов к вычислению границ произвольной формы. Основные концепции алгоритмов построения вогнутых оболочек основаны на методах ближайших соседей, kernel функциях или триангуляции Делоне. Хотя это не совсем алгоритм для построения вогнутой оболочки, существует также подход, который с помощью статистики определяет признаки новизны. В итоге данный подход решает ту же проблему.

Известным алгоритмом для построения вогнутой оболочки является  $\alpha$ -shapes [ ]. Это обобщение вогнутой оболочки, где  $\alpha$  - параметр, и по мере приближения  $\alpha$  к 0,  $\alpha$ -оболочка приближается к обычной выпуклой оболочке.  $\alpha$ -оболочки строятся из диаграмм Вороного. Есть альтернатива —  $\chi$ -фигуры [51]. Алгоритм  $\chi$ -форм является простым, гибким и эффективным для построения возможно невыпуклого простого многоугольника, который характеризует форму набора входных точек на плоскости, называемую характерной формой. Вместо диаграмм Вороного алгоритм основан на триангуляции точек по методу Делоне. Есть еще модификации на основанные на алгоритме Грэхема [22] с унаследованными ограничениями.

Другой подход представлен Парком [89], который начинается с выпуклой оболочки и применяет алгоритм "копания". Благодаря работе [118] и метода машинного обучения SVM, возник новый класс методов обнаружения. Однако одноклассовые SVM не дают точной оболочки, и для различия между внутренним и внешним необходимо задать порог. С дополнительной информацией возможна двухклассовая SVM.

Для вычисления независимых оболочек для нескольких групп объектов предлагается алгоритм с использованием алгоритма кластеризации общих бли-

жайших соседей (SNN) , который вычисляет оболочку для каждой группы, применяя подход k-nearest neighbors (kNN) [].

## 1.7 Обзор разработанной системы

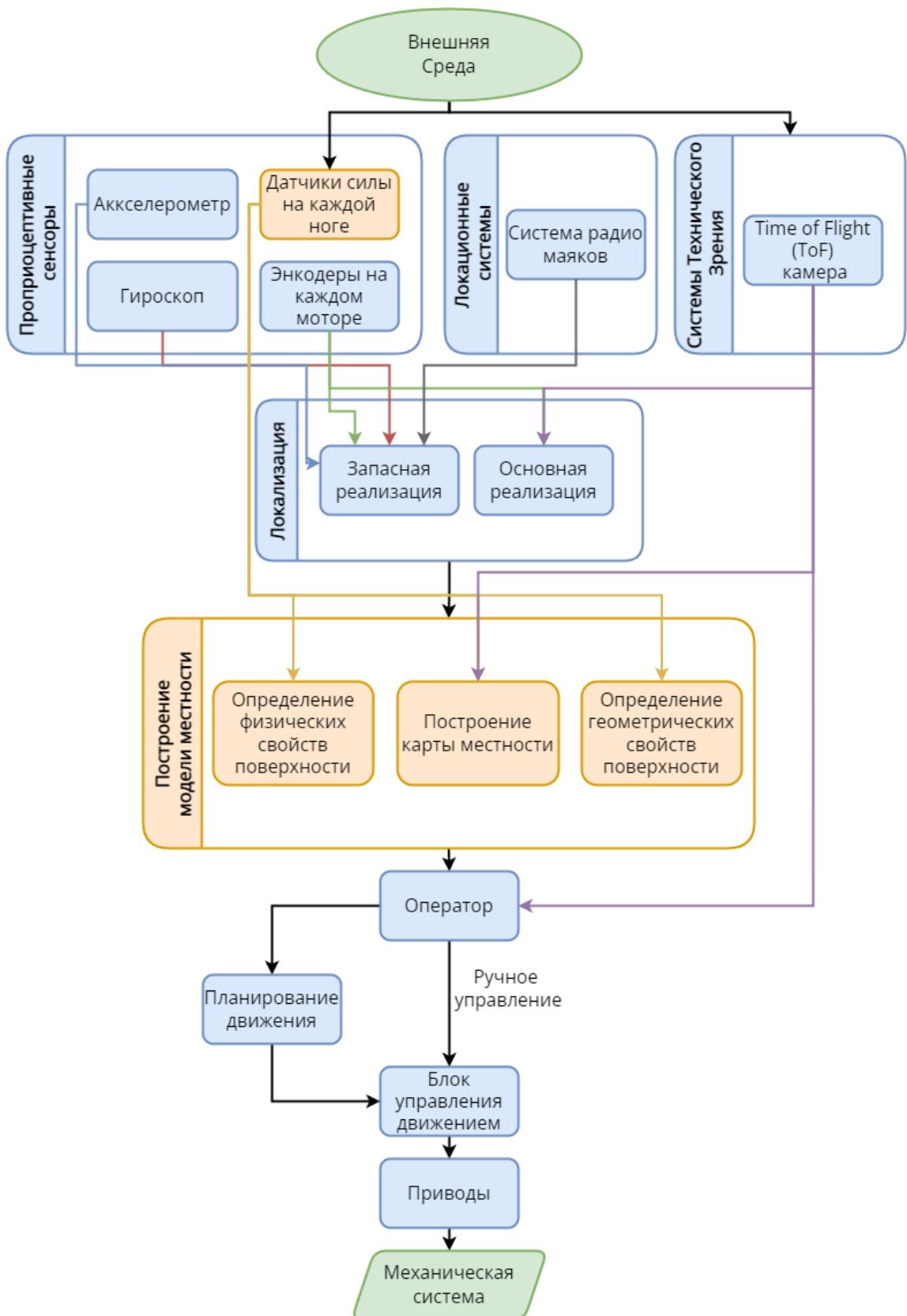


Рисунок 1.22 – Структурная схема разрабатываемой системы

Оранжевым цветом выделены те компоненты системы, разработка и научная новизна которых описана в дальнейших главах диссертации. Голубые блоки — не обладающие научной новизной компоненты, которые были интегрированы в систему без доработок самих блоков.

Верхний блок это внешняя среда, то есть вся информация о внешнем мире, с которой работает робот. То есть это окружающее робота пространство, которое возможно считывать с помощью установленных сенсоров, с ним возможно физически взаимодействовать.

Следующая группа блоков связана с сенсорами. Самая левая группа блоков — «Проприоцептивные сенсоры», то есть внутренние датчики, такие как гироскоп, акселерометр, энкодеры и датчики силы. Где данные элементы используются в системе возможно понять по стрелкам, выходящих из блоков с названием компонента. Единственному оранжевому блоку в данной группе «Датчики силы на каждой ноге» посвящена целая глава *Разработка и исследование преобразователя силы на основе Velostat*. В ней рассказывается о разработке такого датчика на основе Velostat, о проблемах, возникающих при использовании данного материала, и как эти проблемы были решены.

Так же есть группа блоков, посвященная техническому зрению. В представленном роботе это камеры Time of Flight (ToF). Это камера, которая может выдавать облако точек.

Последней группой блоков является «Локационные системы», представленные системой радио маяков. Во время движения робот может оставлять радио маяки, таким образом делая радио локационную сеть. Такая сеть позволяет определять местоположение робота в пространстве. Данная задача вынесена за рамки работы.

Ниже находится следующая группа блоков «Локализация». Она основана на данных, полученных с сенсоров. В данной группе расположены два блока «Основная реализация» и «Запасная реализация». Первая является более точной. Она может быть реализована на основе системы радио маяков или с помощью системы технического зрения. Но самый точный результат может быть получен при объединении двух систем. Запасная реализация является резервной, когда отказалась основная реализация, или когда та выдает некорректные результаты. Она основана на Инерциальном измерительном устройстве (IMU), датчиках силы и системе маяков.

Следующая группа блоков «Построение модели местности» был реализован и разработан автором диссертации. Она состоит из трех блоков: «Определение физических свойств поверхности», «Построение карты местности», «Определение геометрических свойств поверхности». Первый блок позволяет параллельно с исследованием геометрических свойств поверхности, посредством ее пальпирования, определять материал по которому ходит робот. Построение карты местности объединяет данные с других двух блоков и выводит результат в машино и человеко читабельные виды. Более подробно данная группа описана в главе **Разработка метода тактильного очуствления**.

Полученные данные попадают оператору, и оператор может управлять роботом, как в ручном режиме, так и просто задав точку, куда работу нужно прийти. Эта высокоуровневая команда передается в блок управления движением, которая в последствии преобразуется в низкоуровневые команды для приводов робота. С помощью данных команд, механическая система, представленная разработанным роботом приводится в движение и выполняется поставленная оператором задача.

В работе научная новизна представлена в блоках, связанных с очуствлением: датчики силы, построение карты местности, определение физических свойств объекта. Для улучшения текущих решений необходимо разбираться в самых современных алгоритмах и концептах, связанные с этой тематикой.

## 1.8 Применимость системы

Необходимо понимать возможности робототехнической системы. Следующая задачей является формализация условий ее применимости. Из полученных условий возможно определить конкретные существующие места, где такую систему возможно применить.

Как итог, был сделан вывод, что данная система может использоваться в узких пещерах, где не может пролезть человек. Шагающие машины обладают лучшей проходимостью, чем гусеничный или колесный тип движителя, поэтому его использования в местах, где есть большой перепад высот и нет возможности набирать высокую скорость из-за обилия препятствий обоснован. Для получения геометрической поверхности разработан алгоритм создания вогнутой оболочки

с помощью триангуляции Делоне и alpha геометрии. Физические свойства поверхности определяются с помощью обучения стендовой установки на различных типах поверхности с использованием алгоритма SVM и kNN.

## **Глава 2. Оптимизация конструкции робота**

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

### **2.1 Задача структурного синтеза на основе критериев проходимости, детализации и пройденного пути**

Зная область применения робототехнической системы возможно оптимизировать ее механическую часть. Были выдвинуты следующие требования к конструкции. Робототехническая система должна:

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. уметь взбираться на большие каменные уступы.

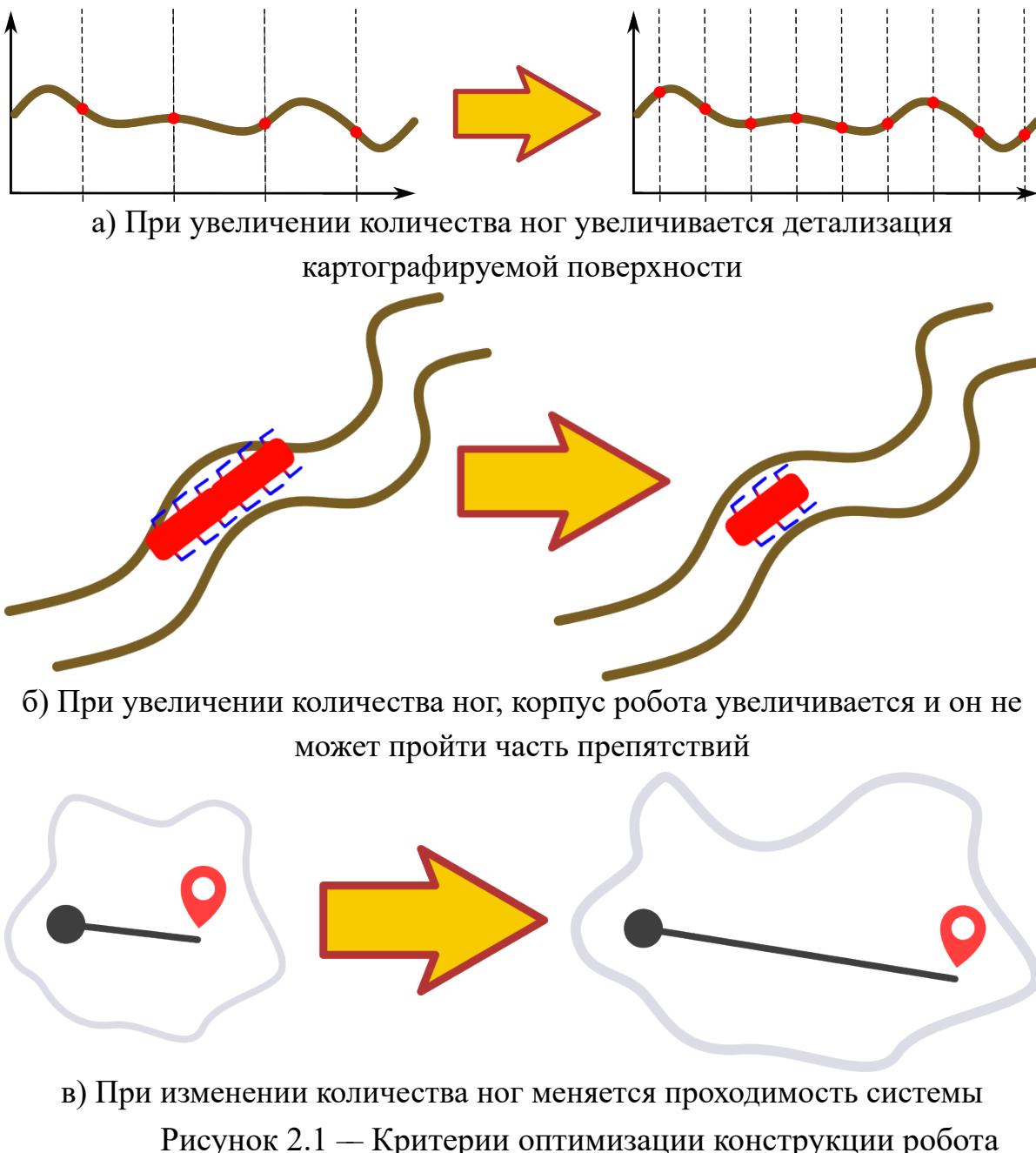


Рисунок 2.1 — Критерии оптимизации конструкции робота

Изучая данные требования возможно заметить, что часть из них коррелируют друг с другом, а часть - диссонируют. Чем больше количество полученных точек на пройденной поверхности, тем выше будет детализация карты. Одним из способов увеличения детализации это увеличение количества ног у робота (рис. 2.1а). С другой стороны, это увеличивает длину робота, а следовательно робот хуже сможет проходить узкие участки с обилием поворотов (рис. 2.1б). Чем большее расстояние робот сможет пройти за одно и то же время, тем быстрее будет построена карта и робот меньше повлияет на окружающую среду при прочих равных условиях (рис. 2.1в).

Из-за того, что требуется оптимизировать несколько критериев, часть из которых имеют обратную зависимость, то невозможно получить единственное лучшее решение. Результатом будет фронт Парето, то есть, множество лучших решений. Данная задача является мультикритериальной задачей оптимизации.

Для цикловых движителей, где в педипуляторе нету суставов, вопрос о количестве ног не имеет однозначного решения. Поэтому необходимо решить задачу структурного синтеза, чтобы определить оптимальное количество ног в роботе. Задача по подбору количества ног решалась с помощью генетического алгоритма.

Генетический алгоритм — 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 и OpenAI.

При оптимизации очень важно выбрать подходящую функцию пригодности. Иногда эта функция может быть явно выражена через аналитическую формулу: например, выражение общего материального объема робота как функции его геометрических параметров. Однако, в других случаях желаемая мера эффективности не может быть вычислена в явном виде и может быть получена только с помощью физического эксперимента или соответствующего моделирования. В данном случае важно максимизировать ходовые качества робота на различных сложных участках, и основным используемым показателем будет проходимость по местности. Генерируется семейство роботов, изменяя выбранные параметры конструкции робота, такие как количество ног.

Понятие сложности поверхности субъективно. Поэтому хорошей практикой является генерация семейства проходимых поверхностей. Для оценки пригодности сгенерированного индивида создается физическая симуляция, во время которой робот будет проходить по созданному семейству поверхностей. Генерацию поверхностей возможно параметризовать. Это позволит на более позднем этапе исследовать влияние не только типа местности, но и параметров местности и, следовательно, на лучшие конструкции в зависимости от конкретной местности.

Для того чтобы направлять процесс поиска в пространстве возможных значений параметров, решено использовать модифицированный эволюционный алгоритм, который создает последовательные поколения конструкций с помощью

соответствующих генетических операторов, играющих роль мутаций и скрещивания.

Результатом работы алгоритма стал диапазон количества ног, значительно улучшающие проходимость робота.

### 2.1.1 Математическая модель робота

Исследуется механическая система, состоящая из твёрдых тел (2.1), движение которых описывается дифференциальными уравнениями вида:

$$M\dot{\vec{u}} = \vec{g} \quad (2.1)$$

$$M = \begin{bmatrix} M_1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & M_n \end{bmatrix}, \quad M_i = \begin{bmatrix} m_i E_{3 \times 3} & 0 \\ 0 & I_i \end{bmatrix} \quad (2.2)$$

$$\vec{u}_i^T = \begin{bmatrix} \vec{v}_i^T & \vec{\omega}_i^T \end{bmatrix} \quad (2.3)$$

$$\vec{g}^T = \left[ \cdots \vec{F}_i^T, (\vec{\tau}_i - \vec{\omega}_i \times I_i \vec{\omega}_i)^T \cdots \right] \quad (2.4)$$

где,  $M_i$  — матрицы, содержащие массово-инерционные характеристики;  $m_i$  — масса тела;  $I_i$  — тензор инерции;  $\vec{u}_i$  — вектор обобщённых скоростей;  $E$  — единичная матрица;  $\vec{g}$  — вектор обобщённых сил;  $\vec{v}_i$  — вектор линейной скорости;  $\vec{\omega}_i$  — вектор угловой скорости;  $\vec{F}_i$ ,  $\vec{\tau}_i$  — силы и моменты сил взаимодействия.

Тела, входящие в систему соединены между собой цилиндрическими шарнирами, которые описываются следующими связями и динамическими ограничениями:

$$\phi(q_{j_1}, u_{j_1}, \dots, q_{j_k}, u_{j_k}, t) \geq 0 \quad (2.5)$$

$$\vec{q}_i^T = \begin{bmatrix} \vec{x}_i^T & \vec{Q}_i^T \end{bmatrix} \quad (2.6)$$

$$\dot{\vec{q}}_i = \begin{bmatrix} E_{3 \times 3} & 0 \\ 0 & G(\vec{q}_i) \end{bmatrix} \vec{u}_i \quad (2.7)$$

$$\vec{g}_i = \vec{\tau}_i^T \vec{z}_{i-1} - k \vec{v}_i \dot{\vec{q}}_i \quad (2.8)$$

где через  $\phi$  обозначена функция связи;  $t$  — время;  $q_j$  — вектор обобщенных координат, включающий в себя координаты центра масс  $\vec{x}_i$  и кватернион  $\vec{Q}_i$ , описывающий ориентацию тела в пространстве; через  $G(\vec{q}_i)$  обозначена матрица, вид которой зависит от выбранной системы координат и способа задания ориентации тела;  $k$  — коэффициент вязкого трения в шарнире.

Контакт ног робота с опорной поверхностью (рис. 2.2) описывается на базе модели сухого трения и выражается следующими уравнениями:

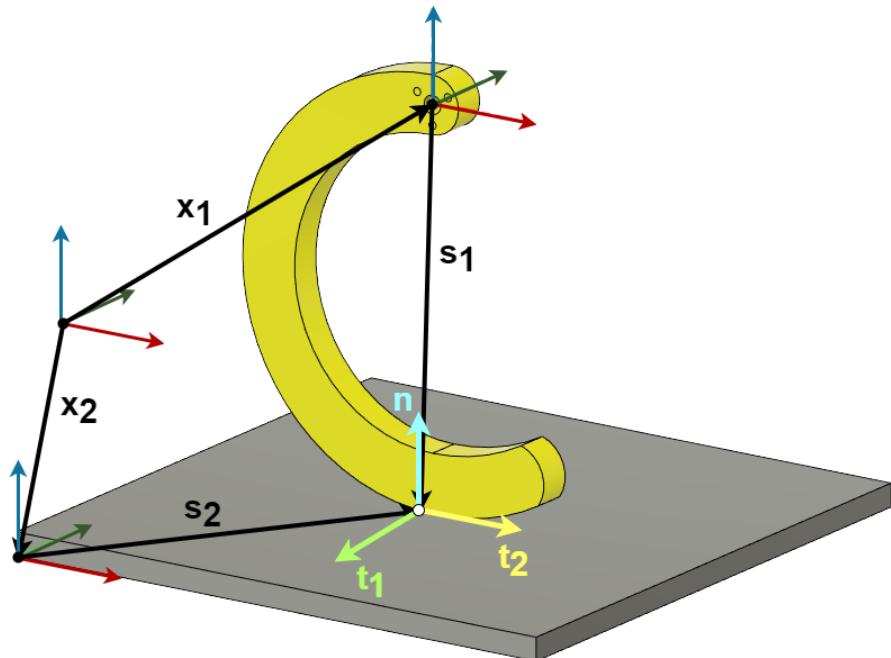


Рисунок 2.2 — Отображение переменных для модели взаимодействия опорной поверхности и ноги робота

$$\phi_u(\vec{q}) = g(\vec{q}) \geqslant 0 \quad (2.9)$$

$$g(\vec{q}) = (\vec{x}_1 + \vec{s}_1 - \vec{x}_2 - \vec{s}_2) \cdot \vec{n} \quad (2.10)$$

$$\frac{d}{dt} \phi_u(\vec{q}) \approx \begin{bmatrix} \vec{n}^T & (\vec{s}_1 \times \vec{n})^T & -\vec{n}^T & (-\vec{s}_2 \times \vec{n})^T \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \vec{v}_1 \\ \vec{\omega}_1 \\ \vec{v}_2 \\ \vec{\omega}_2 \end{bmatrix} \quad (2.11)$$

$$\begin{cases} \mu f_n \geqslant \sqrt{f_1^2 + f_2^2} \\ \|\vec{v}_t\| (\mu f_n - \sqrt{f_1^2 + f_2^2}) = 0 \\ \frac{\vec{f}_t}{\|\vec{f}_t\|} = -\frac{\vec{v}_t}{\|\vec{v}_t\|} \end{cases} \quad (2.12)$$

где,  $\phi_u(\vec{q})$  — функция связи;  $\mu$  — коэффициент трения между ногой и опорной поверхностью; радиус-векторы  $\vec{x}_{1,2}$ ,  $\vec{s}_{1,2}$  и орты координатных осей  $\vec{t}_{1,2}$ ,  $\vec{n}$  показаны на рисунке (рис. 2.2);  $f_{1,2}$  — значения сил трения вдоль осей  $t_{1,2}$  соответственно.

### 2.1.2 Представление робота

Геометрическая модель корпуса робота представлена в виде параллелепипеда. Количество движителей по каждому из бортов обозначается через  $\gamma$ . Разность фаз между соседними движителями обозначается через  $\alpha$  (рис. 2.3).

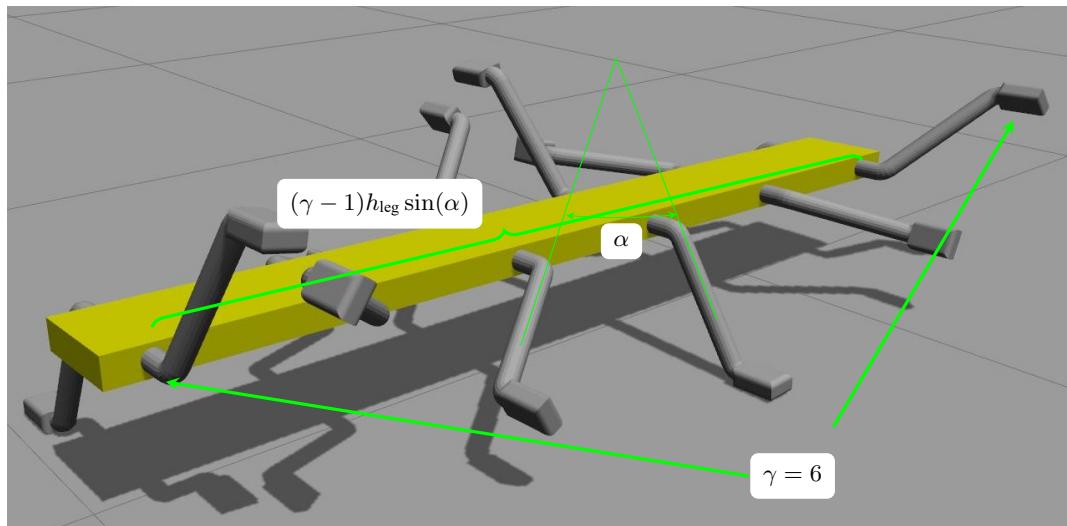


Рисунок 2.3 — Схема модели робота для генетического алгоритма

Эту задача сформулирована, как мультикритериальная задача оптимизации, где необходимо максимизировать дистанцию, пройденную за фиксированное время, и минимизировать длину робота (2.13). Изменяемыми параметрами индивида являются  $\gamma$  и  $\alpha$ .

$$F \rightarrow \max = \beta \left( \underbrace{\omega_1 \cdot \delta}_{\text{Distance}} + \omega_2 \cdot \underbrace{\frac{1}{(\gamma - 1)h_{\text{leg}} \sin(\alpha)}}_{\text{Simplified body length}} \right) + (1 - \beta) \delta^{\omega_1} \left( \frac{1}{(\gamma - 1)h_{\text{leg}} \sin(\alpha)} \right)^{\omega_2} \quad (2.13)$$

где  $\delta$  — пройденная дистанция,  $\beta$  — адаптивный параметр,  $\omega_{1,2} \in [0..1]$  — весовые коэффициенты.

Модель робота реализована в формате URDF. Это язык разметки формата XML для представления модели робота. Это старый формат, и когда модель загружается в Gazebo, URDF преобразуется в формат SDF. Это важно, потому что часть функций не реализованы в чистом URDF. В нашем случае это шарнир коробки передач. Но можно вставить код в формат SDF, и он будет работать правильно.

### 2.1.3 Генерация семейства поверхностей, по которой будет проходить робот

Генерация семейства поверхностей является одним из способов решить задачу оценки сложности рельефа. Основными найденными подходами к оценке рельефа являются.

1. Анализ множества физических свойств поверхностей с точки зрения максимальной скорости, мощности и других параметров робота при их прохождении [96].
2. Построение конкретной местности, которая является достаточно сложной по мнению человека, который ее генерирует. В задании Rough Terrain Task в DARPA's Virtual Robotics Challenge используется этот подход. Таким образом тестиировался робот ATLAS [88] (рис. 2.4).

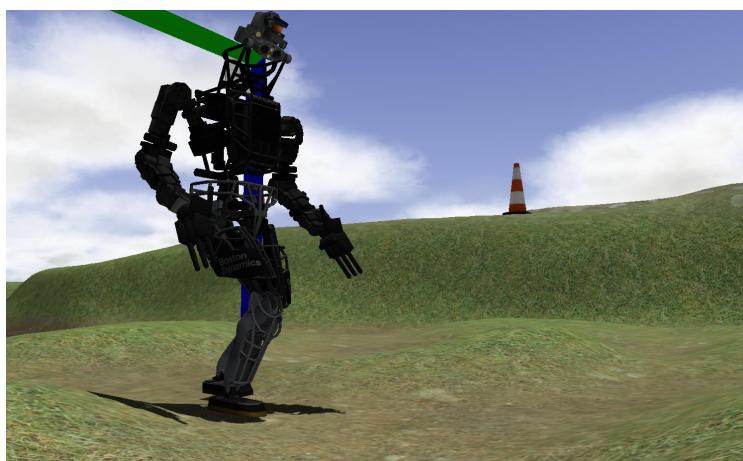


Рисунок 2.4 — Задание на пересеченной местности в конкурсе виртуальной робототехники DARPA

3. Оценка местности в соответствии с возможностями робота. Она основывается на перепаде высот, который может преодолеть робот. Если робот не может его преодолеть, значит, местность неудовлетворительная [] (рис. 2.5).

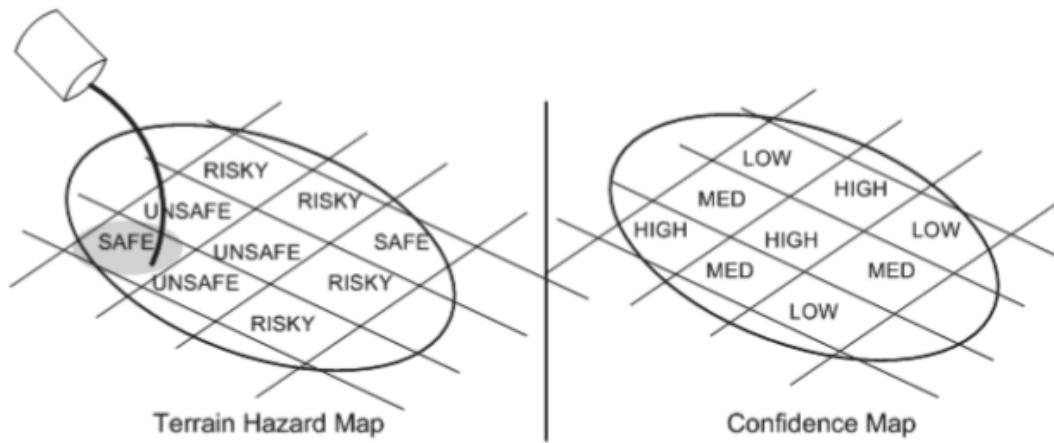


Рисунок 2.5 — Пример карт местности: карта опасности местности и карта достоверности местности

4. Оценка по карте с использованием ряда анализируемых параметров, таких как дисперсия, дальность, тип почвенно-растительного покрова, количество граней и так далее [65].

5. Получение искусственных поверхностей на основе параметров генерации. Первая версия этой идеи была связана с получением жестких ландшафтов с квадратной сеткой, где каждая ячейка имеет некоторую высоту [25] (рис. 2.6).



Рисунок 2.6 — Рельеф с параметризованными ячейками

Рассмотрев преимущества и недостатки всех вариантов, последний подход с некоторыми модификациями и расширениями лучше всего подходит для оценки сложности поверхности.

Параметры местности, которые могут быть изменены, следующие:

- количество клеток в ширину и в длину;

- максимальный перепад высоты клетки;
- ширина и длина клетки;
- 2(3) измерения местности (рис. 2.7а);
- параметр распределения (рис. 2.7б).

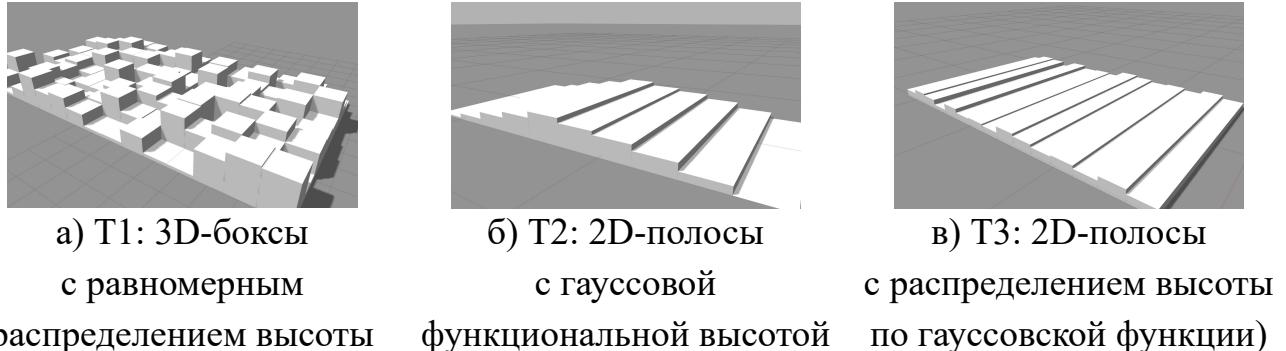


Рисунок 2.7 — Примеры сгенерированных территорий

Для выбора высоты клеток были проведены эксперименты. Эксперимент выглядел следующим образом. На основе длины лапки было выбраны 3 диапазона, определяющих свойства местности, которые изображены ниже (рис. 2.8). Для каждого диапазона было сгенерировано 20 местностей и 50 роботов. Каждый индивид пытался пройти все 20 местностей. Время на прохождение препятствия — 4 секунды. Успешные попытки засчитывались и заносились в таблицу. Результаты эксперимента представлены в таблице 2.

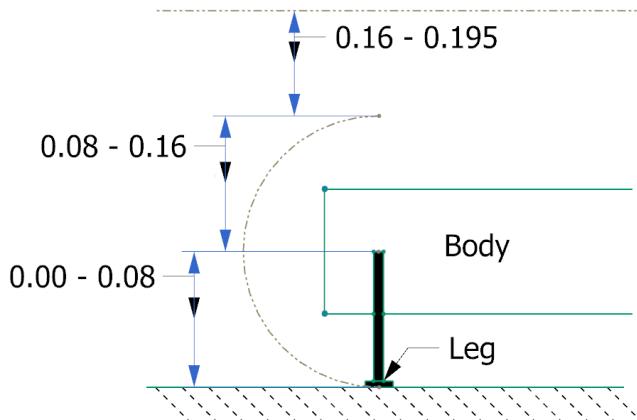


Рисунок 2.8 — Три диапазона для оценки рельефа местности

Таблица 2 — Процентное соотношение между диапазонами и успешными попытками

Диапазон	Процент успешных попыток
0.00 – 0.08	99.7
0.08 – 0.16	79.7
0.16 – 0.195	47.3

Для того, чтобы не отбрасывать большое количество индивидов, которые с большой долей вероятности не могли бы пройти даже первое препятствие, было решено, что второй и первый диапазоны (0.00 - 0.16) будут использоваться в алгоритме оптимизации.

В информатике генетические алгоритмы — адаптивные эвристические алгоритмы поиска, основанные на эволюционных концепциях. Они представляют собой интеллектуальную параллельную эксплуатацию пространства проектирования и могут быть использованы для решения проблем оптимизации, не обязательно оптимизируя, но часто получая близкие к оптимальным решения.

Реализация генетического алгоритма основана на библиотеках Deap и OpenAI-ES [].

Генетический код особи содержит 3 основных гена: количество ног, угол между двумя соседними ногами и волновое смещение между сторонами, а также 1 дополнительный ген — пройденная дистанция, который зависит от других генов и поэтому не участвует в процедурах скрещивания и мутации.

Алгоритм заключается в следующем. После случайной генерации начальной популяции, популяция эволюционирует с помощью трех операторов: селекции, основанного на повышенной вероятности выживания сильнейшего; скрещивания, который представляет собой спаривание между особями и мутации, которая вносит случайные изменения в значения генов отдельных особей.

Процедура селекции, реализующая турнирный подход, была взята из библиотеки Deap без изменений.

Были написаны собственные реализации скрещивания и мутации:

1. Для скрещивания используется общая функция с некоторыми дополнениями. Каждая особь имеет 4 гена. Один из генов (расстояние) зависит от других генов. Поэтому функция скрещивания должна работать только с тремя характеристиками.

2. Мутация: Аналогично скрещиванию, используется только 3 поля. Модель робота имеет ограничения, например по максимальной длине, поэтому с некоторой заданной вероятностью каждая из характеристик может быть изменена в определенном интервале. Допускается осуществление с одной и той же особью нескольких мутаций, но с каждым разом вероятность мутации уменьшается.

Представленный ниже псевдокод дает высокоуровневое описание всего алгоритма.

**Input:**  $\alpha$  – количество поколений,  $\beta$  – количество индивидов,  $\gamma$  – количество территорий

**Output:** Лучшие параметры

**begin**

Генерация семейства поверхностей;  
случайная генерация первого поколения индивидов;

**for**  $i = 0$  **to**  $\alpha$  **do**

**for**  $j = 0$  **to**  $\beta$  **do**

$distance = 0$ ;

**for**  $k = 0$  **to**  $\gamma$  **do**

            запуск симуляции;

$distance += cur\_distance$ ;

**end**

$avg\_distance = distance / \gamma$ ;

        высчитывание фитнес функции;

**end**

    выбор лучших родителей;

    скрещивание выбранных родителей;

    мутация генов;

**end**

**end**

**Algorithm 1:** Верхеуровневый генетический алгоритм

Было проведено два эксперимента. В первом эксперименте искались лучшие параметры робота для территории T1. Во втором эксперименте рассматривалась зависимость от разных типов ландшафтов при меньшем количестве индивидов. Различные весовые коэффициенты  $\omega_1, \omega_2$  были опробованы, Но представленные дальше результаты были получены при  $\omega_1 = 0.6, \omega_2 = 0.4$ .

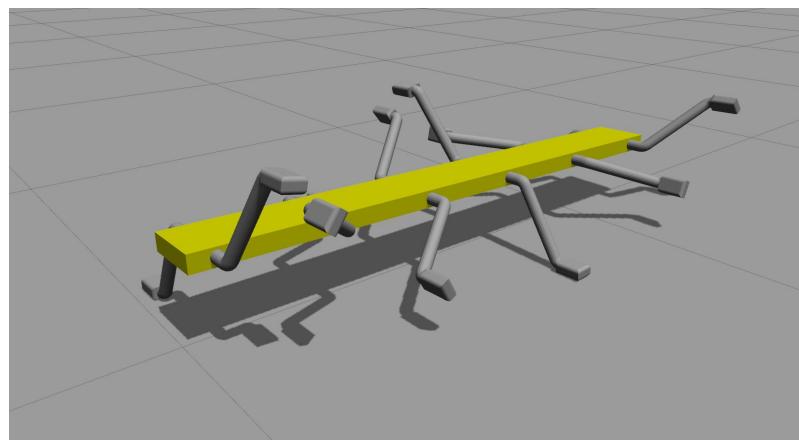


Рисунок 2.9 — Робот с результирующими результатами

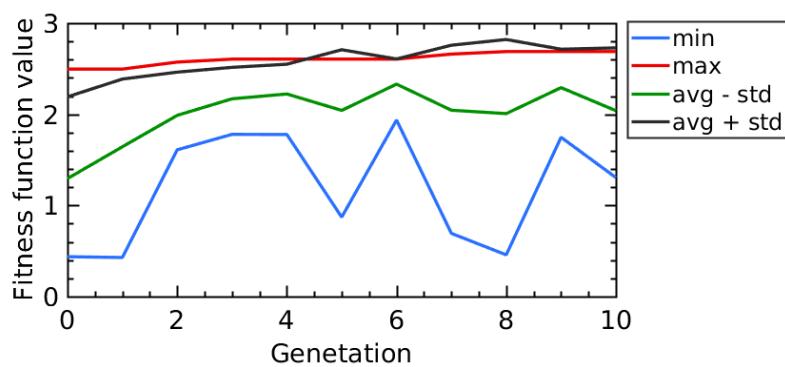


Рисунок 2.10 — Среднее значение фитнес-функции  $\pm$  std на поколение Минимальное и максимальное значения фитнес-функции на поколение

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

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

В соответствии с таблицей 3 (весовые коэффициенты равны 0.6 и 0.4 соответственно) видна сходимость в параметрах. Ссылка на видео прохождения препятствия лучшим индивидом



Одним из основных результатов исследования, полученных при варьировании значений весовых коэффициентов  $\omega$  является зависимость между количеством ног и пройденной дистанцией (рис. 2.11), которая показала наличие локального оптимума при количестве ног у робота в диапазоне от 8 до 14.

Таблица 3 — Зависимость между статистикой целевой функции и типами поверхности

Территория, популяция	Параметры	Среднее	Стандартное отклонение
T1 (рис. 2.7а), 110	(6, 72)	2.38	0.34
T2 (рис. 2.7б), 55	(5, 68)	1.95	0.35
T3 (рис. 2.7в), 55	(6, 77)	2.08	0.33

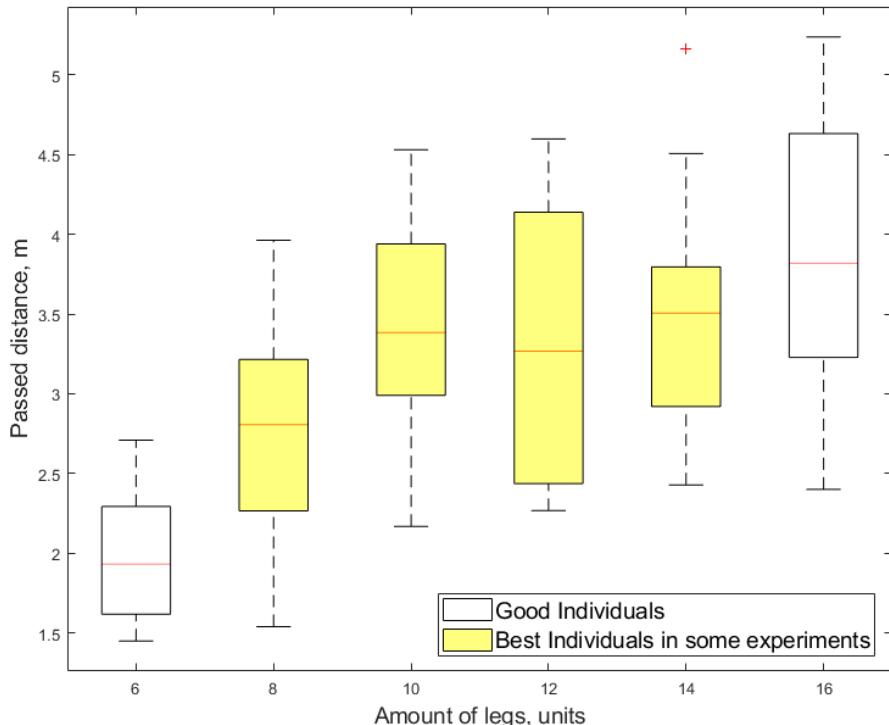


Рисунок 2.11 — Зависимость между количеством ног и пройденной дистанцией

Автор полагает, что этот факт может быть объяснён следующими соображениями. С одной стороны, слишком много ног значительно удлиняет корпус робота, что снижает его профильную проходимость за счёт того, что робот с большей вероятностью может задеть выступы при движении. С другой стороны при слишком малом количестве ног происходит потеря статической устойчивости робота. Поскольку для гарантированного обеспечения статической устойчивости необходимо обеспечить контакт не менее, чем 4 ног с опорной поверхностью в каждый момент времени, то естественным ограничением является 8 ног у робота.

## 2.2 Задача оптимизации колебаний робота при походке

Несмотря на то, что каждая нога робота может двигаться независимо, что позволяет получать абсолютно разные походки, возможно определить оптимальный угол между ногами робота при движении по плоскости. Под оптимальностью подразумевается максимальный клиренс и минимальные колебания системы. Клиренс это расстояние от корпуса робота, до опорной поверхности. Это позволит быстро преодолевать прямые участки с минимальным риском для оборудования, находящегося в роботе.

Задача целевой функции — максимизировать положение  $Z$  и минимизировать  $STD$ . Одновременно необходимо сделать минимальным  $RMS$  и  $STD$  углов в обоих направлениях (крен и тангаж). Важным моментом является и направление движения.

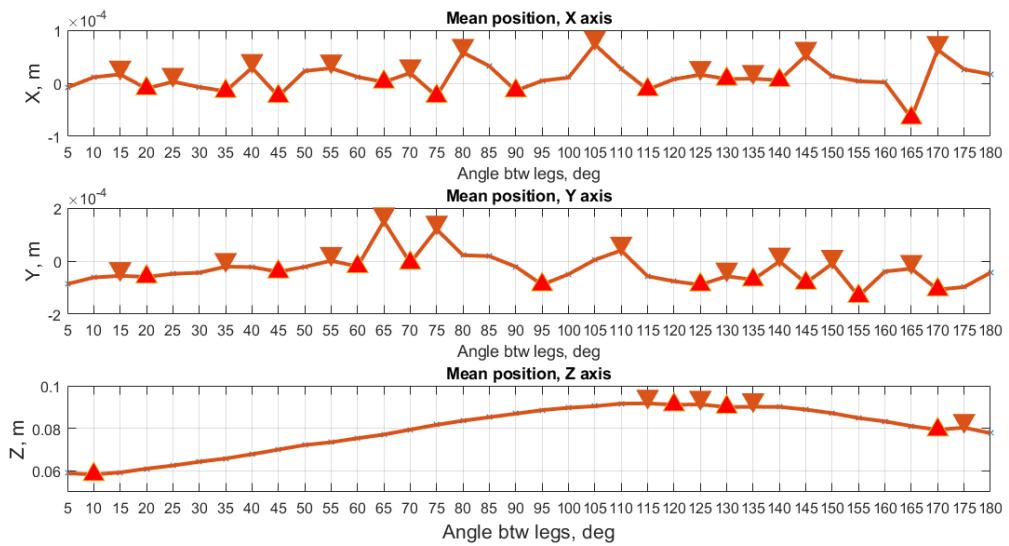
Целевая функция имеет следующий вид:

$$F = \sum_{i=1}^4 \omega_i \cdot \left( \frac{1}{\omega_{z1} Z_{rms}^i - \omega_{z2} Z_{std}^i} + (\omega_{p1} \alpha_{rms}^i + \omega_{p2} \alpha_{std}^i) + (\omega_{r1} \beta_{rms}^i + \omega_{r2} \beta_{std}^i) \right) \rightarrow min \quad (2.14)$$

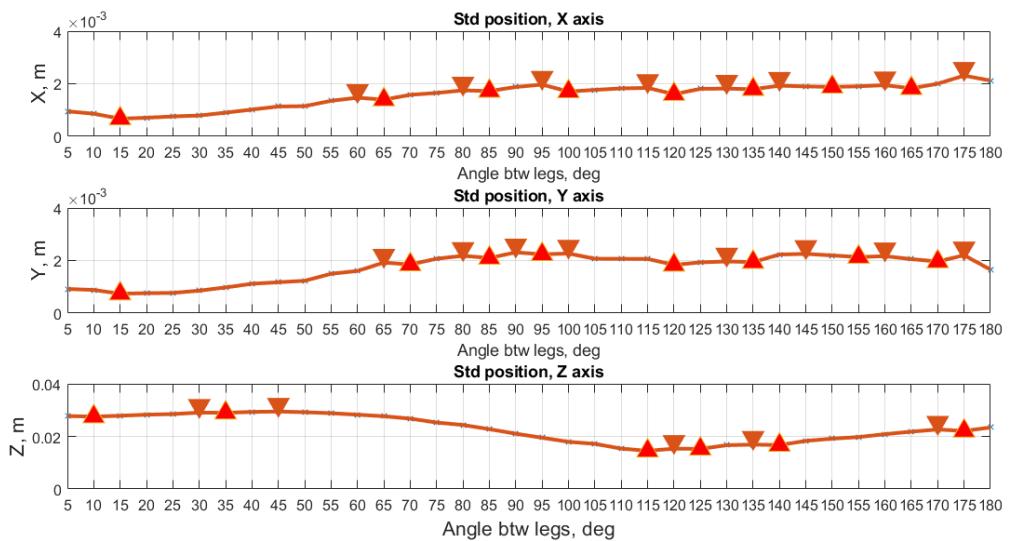
где надпись  $i = \{1,2,3,4\}$  – среднее значение а, которое принимается из 1 - движение вперед, 2 - движение влево, 3 - движение вправо, 4 - вращение ;  $Z$  – положение по оси  $Z$  ;  $\alpha, \beta$  – значения ориентации по крену и шагу ;  $\omega_i$  – весовой коэффициент для каждого направления ,  $\omega_{z,roll,pitch}$  – весовые коэффициенты .

Возможно решить задачу полным перебором, так как надо проверить 36 углов · 4 направления · 100 экспериментов для каждого направления · 144 шага в каждом.

Есть пример, который описывает два возможных движения: вперед и скольжение. Результаты о положении почти одинаковы для обоих типов.



а) Среднее значение из данных о положении для обоих типов движения



б) STD из данных о положении для обоих типов движения

Рисунок 2.12 — Данные о положении для обоих типов движения

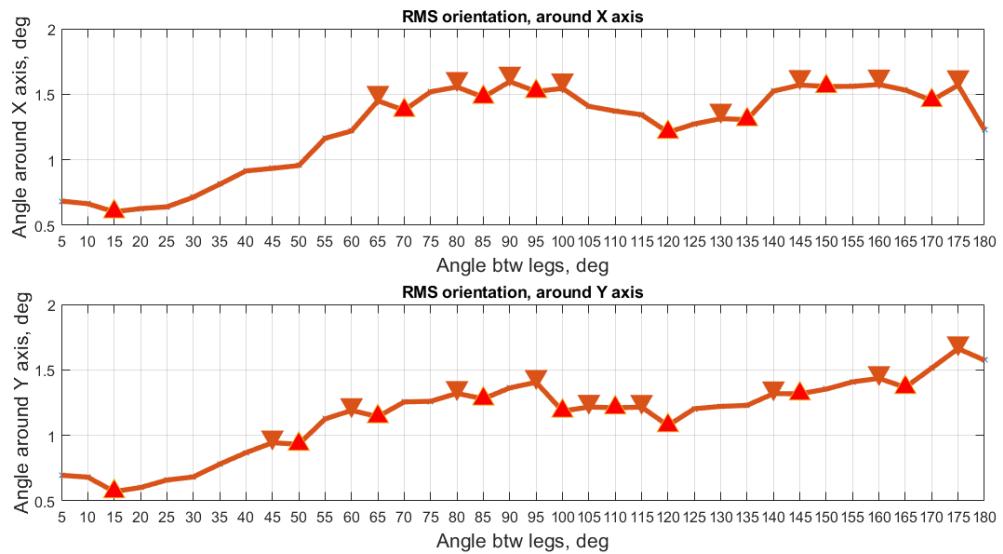


Рисунок 2.13 — RMS из данных об ориентации для типа движения вперед

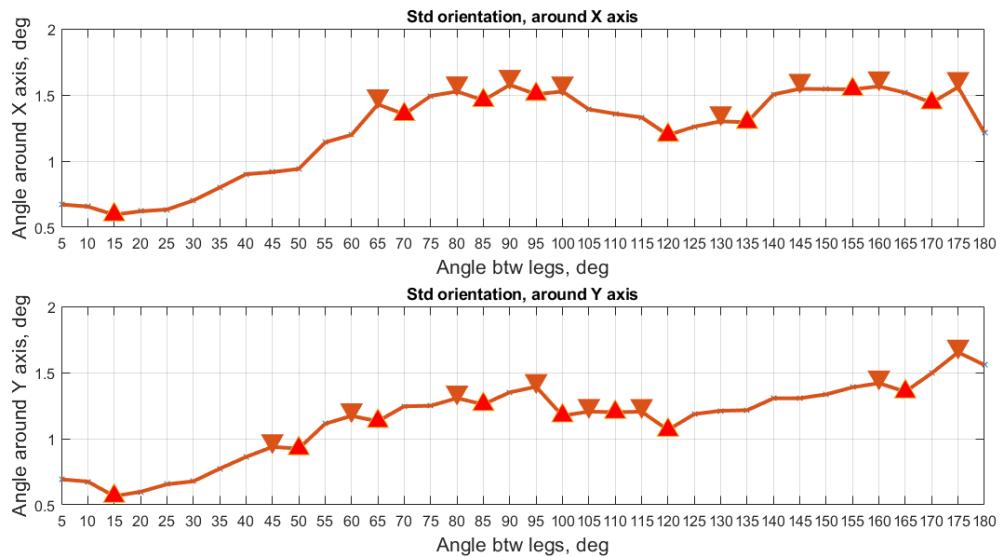
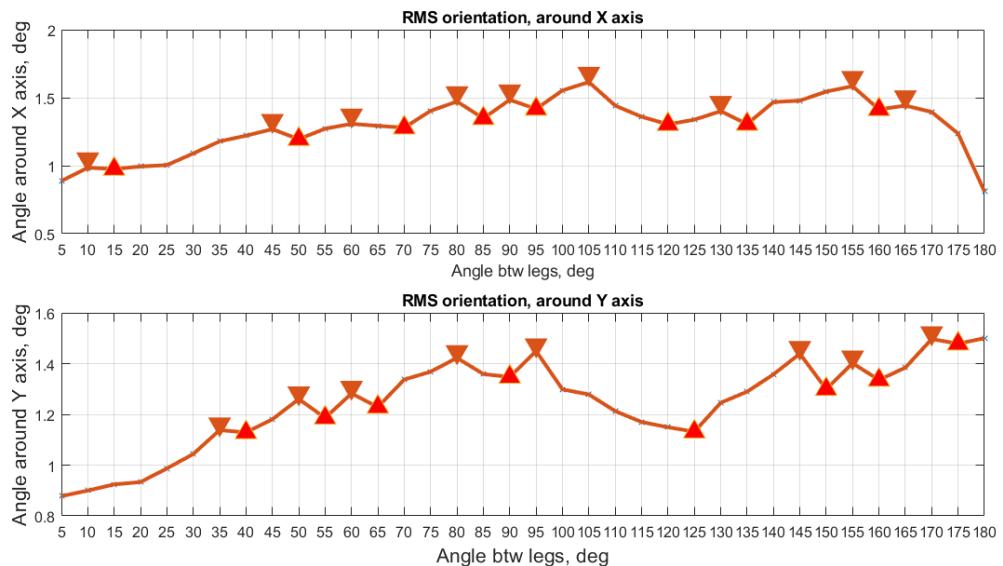
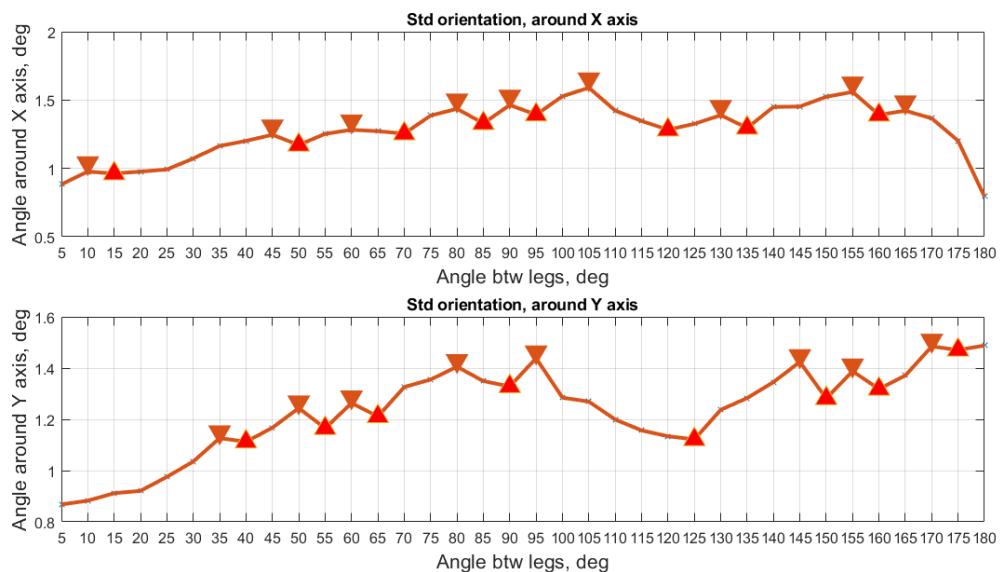


Рисунок 2.14 — STD из данных об ориентации для типа движения вперед



a) RMS из данных об ориентации для типа движения вбок



б) STD из данных об ориентации для типа движения вбок

Рисунок 2.15 — из данных об ориентации для типа движения вбок

В результате работы получен угол между ногами равный 120 градусам. Это можно объяснить, потому что это периодическая функция, а обычно этот тип функций дает подходящие результаты.

## 2.3 Оптимизация конструкции робота для прохождения узких участков

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.

Возможность двигаться во все направления без смены ориентации сильно повышает проходимость робототехнической системы во многих случаях. Классическая компоновка многоногого шагающего робота с одной степенью свободы в ноге не позволяет перемещаться таким образом. Но если воспользоваться концептом, который используется в всенаправленных колесах, то шагающий робот с одной степенью свободы в ноге сможет перемещаться всенаправленно без смены ориентации.

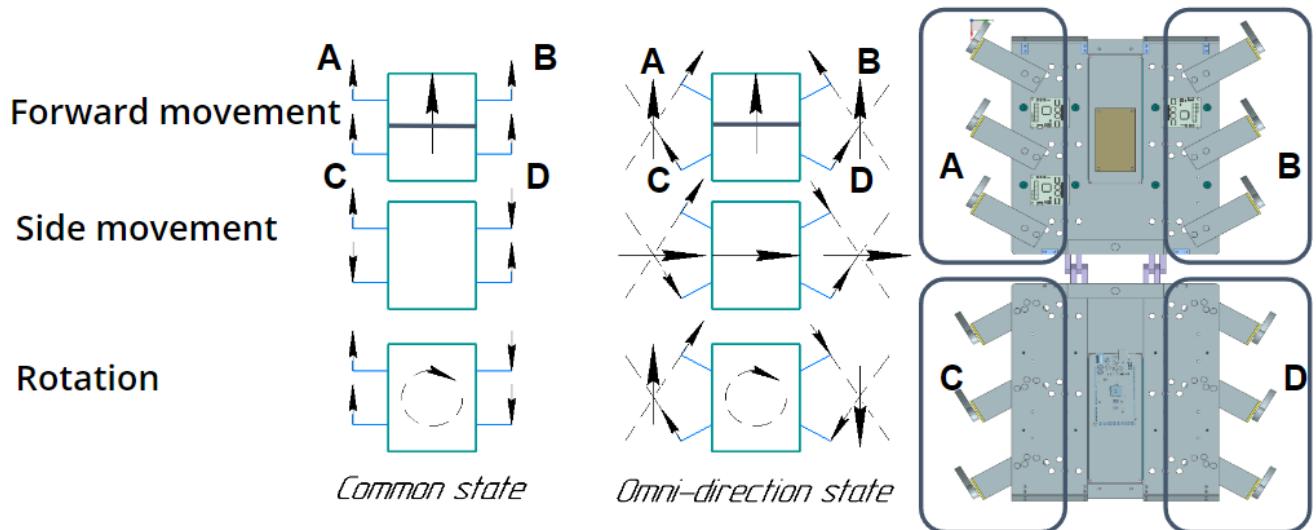


Рисунок 2.16 — Векторное представление сил в классическом и всенаправленном состоянии

На рисунке 2.16 представлена иллюстрация данной концепции: для того, чтобы робот двигался во всех направлениях, необходимо разбить ноги на группы, чтобы получилось 4 группы А-Д.

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. 2.16. 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. 2.16 в центре. То есть, чтобы переместить корпус робота направо,

группы А и D должны вращать ноги в одну сторону, а группы С и В — в противоположную. Правая часть рисунка иллюстрирует расположение групп ног на исследуемом роботе.

## 2.4 Разработанные концепции робота

В рамках исследования было разработано четыре концепции робота Стри-Рус. В таблице 4 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.



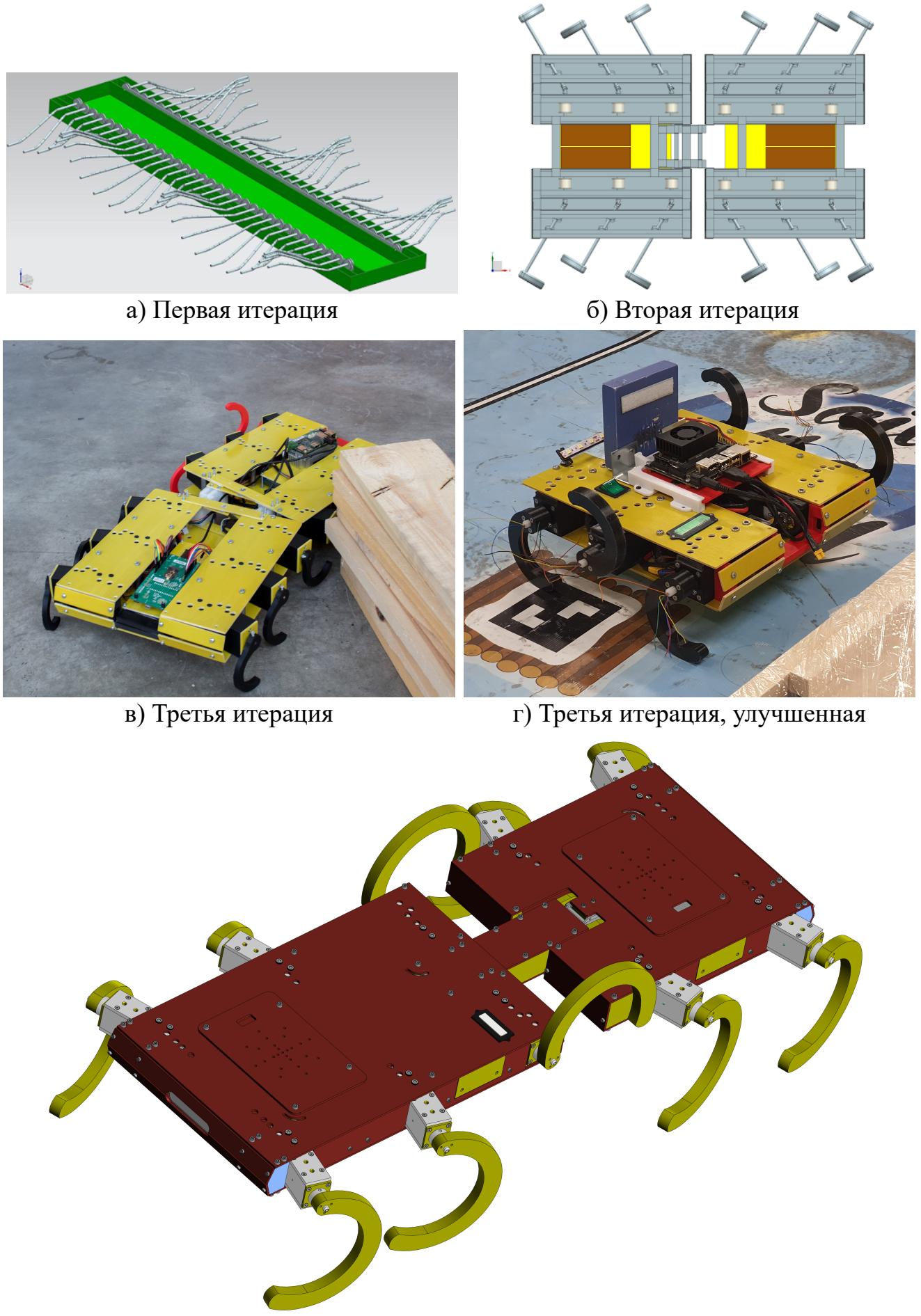


Рисунок 2.17 — Итерации робота СтриРуса

Таблица 4 — Сравнение итераций робота

Итерация	1 (рис. <a href="#">2.17а</a> )	2 (рис. <a href="#">2.17б</a> )	3 (рис. <a href="#">2.17в</a> )	3+ (рис. <a href="#">2.17г</a> )	4 (рис. <a href="#">2.17д</a> )
Кол-во ног	54	12	12	6	10
Кол-во сегментов	1	2	2	1	2
Тип соединения	—	Тангаж	Тангаж, рыскание	—	Тангаж
Отн. угол телом	0	0–45	0, 15, 30, 45	0	0, 15
— нога, градусы					
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.

Результируя вышесказанное, получив Парето решение параметрической задачи оптимизации на основе критериев проходимости, детализации и пройденного пути было выбрано решение с 10ью ногами робота. Оптимальным углом между ногами робота при движении по плоскости оказался 120 градусов. А идея

по всенаправленному движению шагающего робота без смены ориентации, основанная на концепте всенаправленного колеса нашла свое подтверждение.

## Глава 3. Разработка и исследование преобразователя силы на основе Velostat

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

Для работы блока навигации необходимы входные данные с сенсоров. Так как разрабатываемая робототехническая система определяет геометрические и физические свойства тактильно, то датчик силы является лучшим приспособлением. Рассмотрев существующие способы определения силы реакции опоры, было решено использовать концепцию датчика силы на основе Velostat. Но при исследовании разработанного преобразователя, была замечена зависимость в результатах показания преобразователя при разных площадях касаемой поверхности и рабочей области сенсора. Эту зависимость необходимо формализовать.

Существует несколько типов датчиков, которые могут измерять контактные силы и распределение давления. Одним из способов его использования является область робототехники. В обнаружении формы поверхности. Существует класс роботов (RHEX, Strirus), которые обладают такими параметрами.

Наиболее плодотворным местом для использования ножных роботов является неровная местность, например, пещеры. Обычная пещера состоит из твердых и скользких поверхностей, ходовых грунтов. Для работы в таких местах робот должен получать информацию о физических свойствах местности. Эта информация оказывает существенное влияние на эффективность и стратегии локомоции. Например, на зернистой или травянистой местности взаимодействие между ногами и землей может привести к резкому рассеиванию энергии из-за трения. Это происходит из-за деформации поверхности ногами. Знание этой информации о взаимодействии ноги с землей может быть использовано для управления адаптацией.

Имея подробную информацию о взаимодействии ноги-земля, возможно решить множество задач, таких как идентификация местности [], управление походкой на основе рельефа местности [], анализ устойчивости и SLAM []. Решение этих задач может значительно повысить проходимость и возможности исследования мобильных роботов.

Для решения задач упоминания могут быть использованы различные датчики. Это могут быть инерциальные измерительные приборы (IMU), ток от двигателей, датчики силы, звук, системы технического зрения []. Ценные ре-

зультаты были получены при использовании датчиков силы. Следовательно, применение их в нашей системе является правильным решением.

Существует несколько типов датчиков, которые могут измерять контактные силы и распределение давления. Это могут быть оптические, пьезорезистивные, пьезоэлектрические, магнитные, емкостные, на основе оптических волокон [64]. Промышленные датчики момента силы (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 [bulichevConceptDevelopmentBiomimetic2018; ]. Та же проблема применима к оптическим и магнитным датчикам. Емкостные датчики требуют высокой точности изготовления. В итоге, пьезорезистивный датчик был выбран как наиболее подходящий.

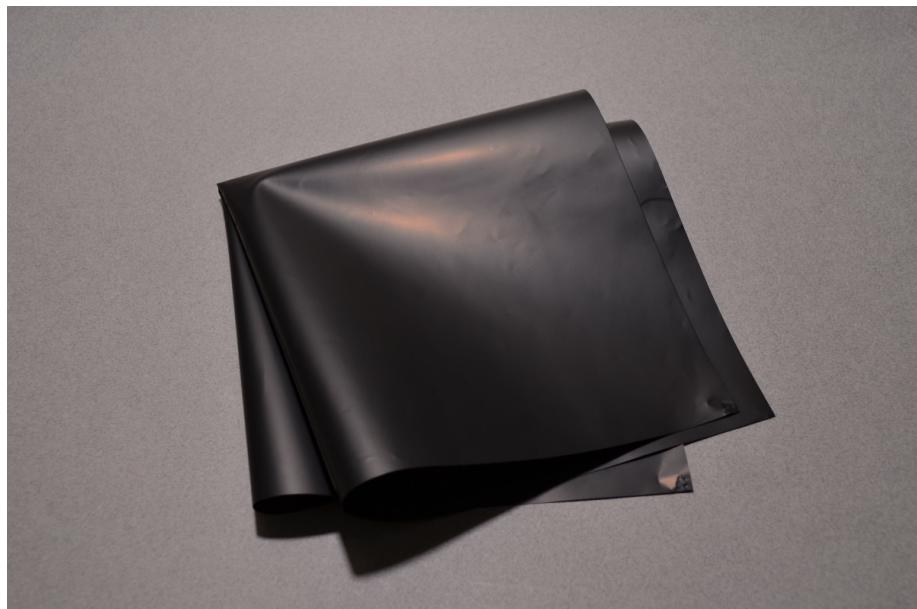
Самый популярный тип пьезорезистивного датчика - тензодатчик. Он может быть установлен на ногах робота, но это решение требует наличия цепей формирования сигнала и создает трудности при прокладке проводов между постоянно вращающимися ногами и корпусом робота [107]. Другой способ - использовать пьезорезистивные датчики на основе проводящих волокон или полимеров. Они недорогие, очень гибкие и компактные. К сожалению, одной из распространенных проблем является значительный гистерезис. Было решено использовать Velostat (Linqstat)[120] в качестве промежуточного слоя для резистивного датчика.

Velostat — это проводящее волокно, которое обладает вязкоупругим поведением. Это резко влияет на отклик датчика. Этот материал обладает свойствами квантового туннелирования и предварительной локализации.

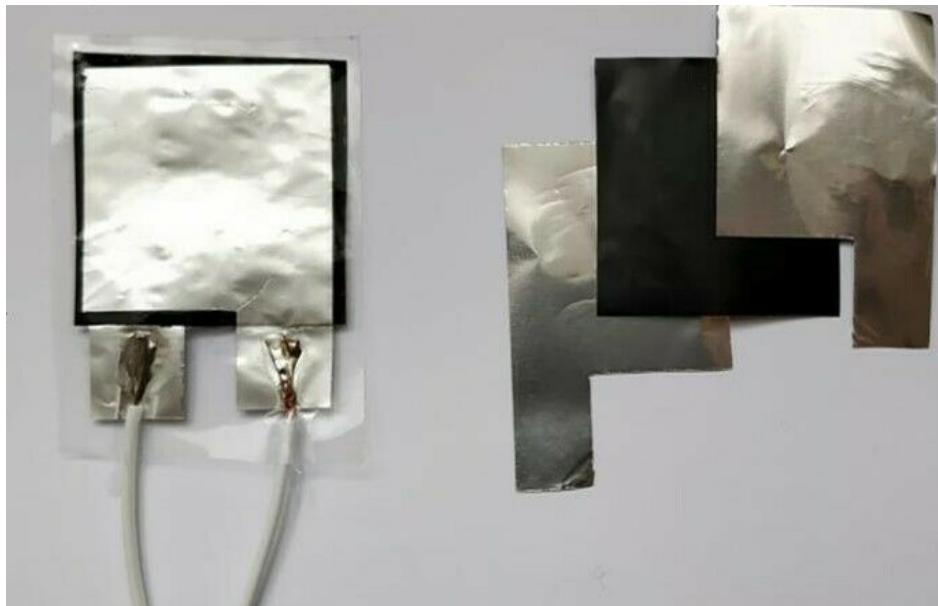
В результате, был разработан и изготовлен пьезорезистивный датчик на основе Velostat. Такой датчик поможет нам решить проблемы классификации местности и создания карт на биомиметическом многоножном роботе StriRus.

Для использования такого датчика необходимо оценить его поведение. Например, выяснено, что если прикоснуться к датчику два раза с одинаковой силой в разных местах, то результат на выходе будет отличаться . Чтобы понять, как с этим работать, нужно сформулировать и смоделировать сценарии использования.

В представленной работе используется материал Velostat (Linqstat) (рис. 3.1а) в качестве промежуточного слоя для датчика (рис. 3.1б).



а) Материал Velostat



б) Простейший преобразователь силы на основе Velostat

Рисунок 3.1 — 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.

### 3.1 Физическая реализация преобразователя силы на основе Velostat

Датчик состоит из двух медных оболочек, разделенных слоем Velostat. Velostat — это упаковочный материал, изготовленный из полимерной пленки (полиолефины), пропитанной сажей для придания ей электропроводности. Он используется для защиты предметов или устройств, которые могут быть повреждены электростатическим разрядом. Свойство изменять свое сопротивление при изгибе или давлении делает его популярным решением для изготовления недорогих датчиков давления.

Датчик состоит из двух медных оболочек, разделенных слоем Velostat. Давление на датчик приводит к изменению его сопротивления: чем выше давление, тем ниже сопротивление. Сопротивление измеряется косвенным методом. Измеренное сопротивление Velostat образует делитель напряжения с постоянным резистором R1...R8 (рис. 3.2).

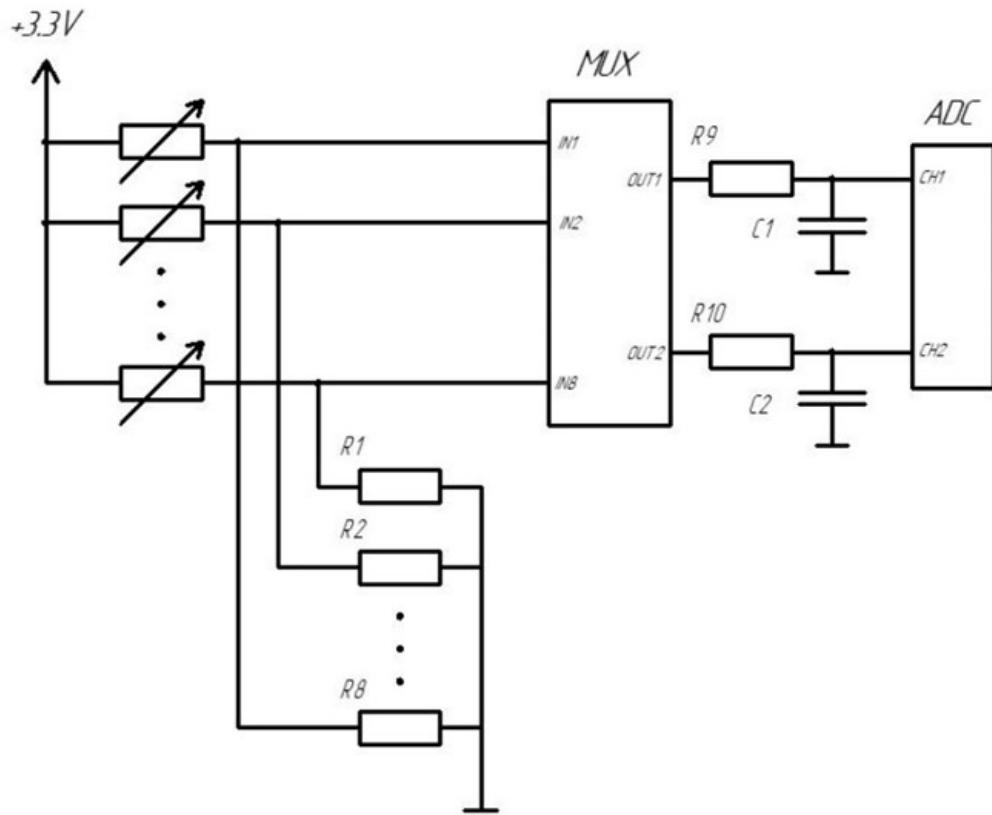


Рисунок 3.2 — Электрическая схема преобразователя силы

На одну из пластин датчика подается напряжение 3,3 вольта. Таким образом, когда давление на датчик отсутствует (в идеальном случае сопротивление

стремится к бесконечности), напряжение на выходе делителя стремится к нулю. По мере увеличения давления сопротивление будет уменьшаться, и напряжение на делителе будет приближаться к напряжению питания.

Давление на датчик приводит к изменению его сопротивления: чем выше давление, тем ниже сопротивление. На (рис. 3.3) показана рабочая область сенсора, основанная на весе, который может быть приложен на одну ногу робота.

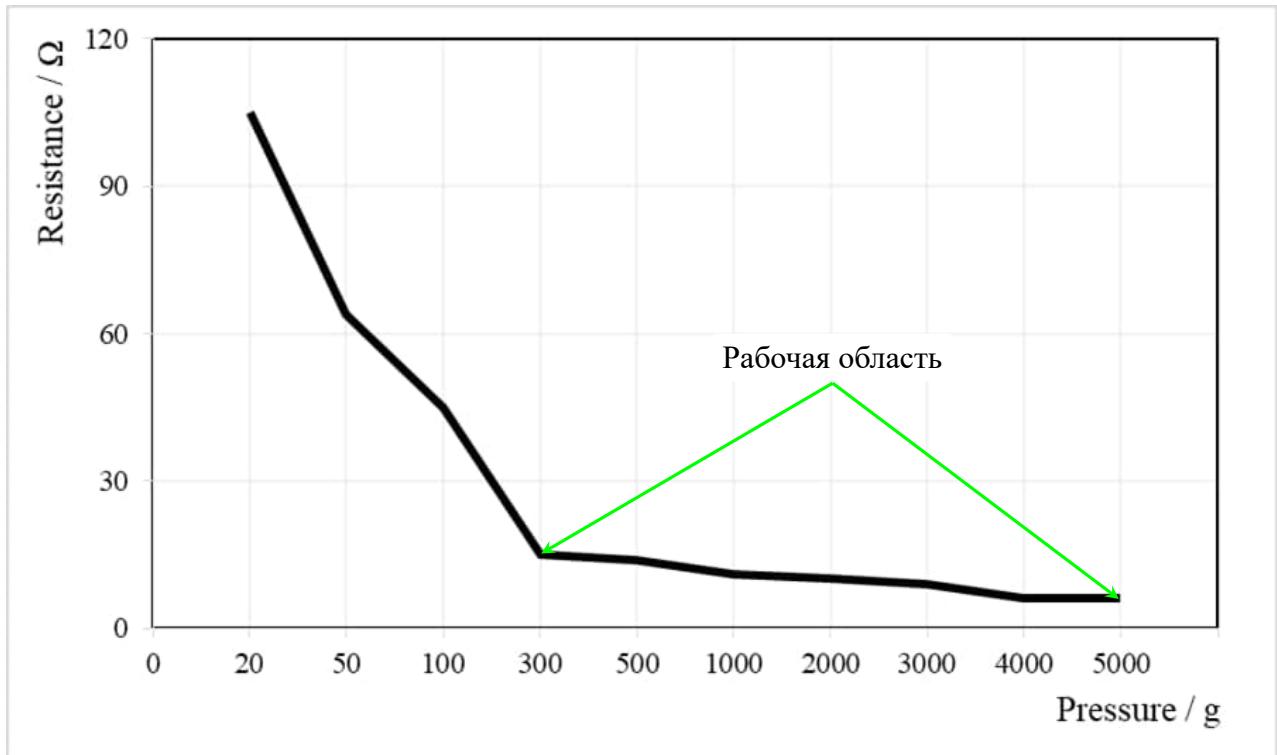


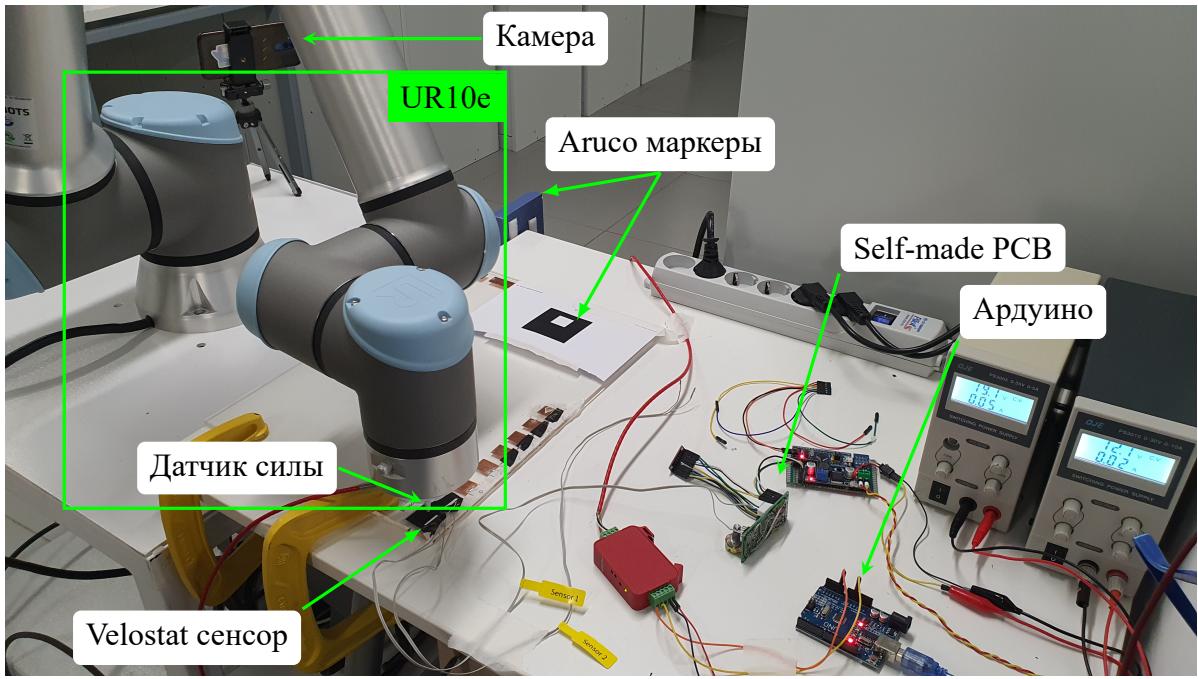
Рисунок 3.3 — График зависимости прикладываемого веса от сопротивления

### 3.2 Разработка экспериментального стенда

Исследования преобразователя Velostat, для случаев которых площадь нагрузки меньше, чем размер преобразователя, были проведены с помощью 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 коллаборативный робот-манипулятор, который будет управляться с помощью импедансного управления.

Использование колаборативного робота позволяет также удовлетворить требованиям безопасности и допустить работу робота в непосредственно близости от экспериментатора. Разработанный стенд, представлен на рисунке 3.4а.

Видео работы стенда



а) Общий вид экспериментального стенда

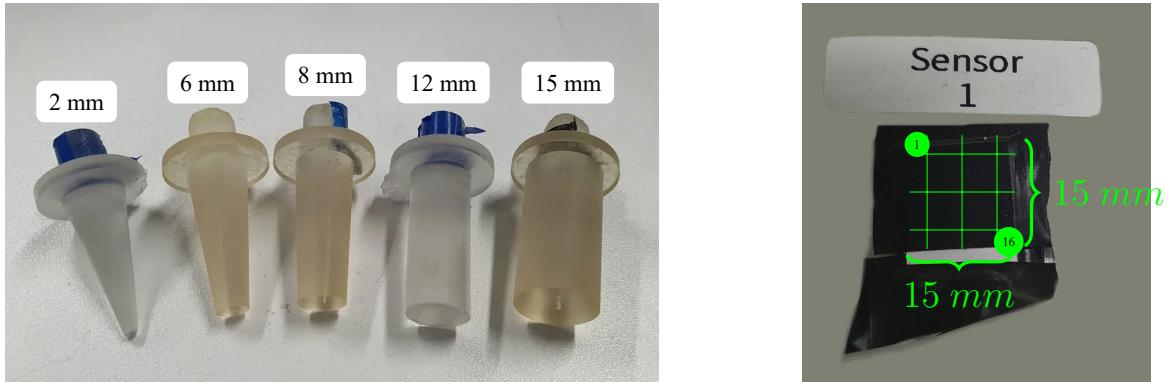


б) Способ нивелировать ошибку по углу с помощью Aruco маркеров

Рисунок 3.4 — Разработанный экспериментальный стенд

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. 3.5а).



а) Насадка для нажатия объект исследования с диаметром нажатия меньше, чем сам объект

б) Сенсор представлен как  $4 \times 4$  сетка

Рисунок 3.5 — Представление места нажатия инструментом сенсора и сам инструмент

Импедансное управление состоит из двух блоков – модификация траектории для оси  $z$ , начиная с(3.1), и управление по скорости – с (3.7).

$$X_s^0 = 0, \dot{X}_s^0 = 0, X_g^k, \dot{X}_g^k - \text{goal state}, X_s = X_g - X_d \quad (3.1)$$

$$X_g = X_g^0 + \frac{F_d}{\eta} \quad (3.2)$$

$$\dot{X}_s + \eta X_s = F^k \quad (3.3)$$

$$X_s^k = \text{odeint}(X_s^{k-1}, t, F^k), t = [0, dT] \quad (3.4)$$

$$X_s^{k-1} = X_s^k; \dot{X}_s = f(X_s, t, F^k) \quad (3.5)$$

$$X_d = X_g - X_s; \dot{X}_d = \dot{X}_g - \dot{X}_s \quad (3.6)$$

$$X_d = \begin{bmatrix} x_g \\ y_g \\ z_d \end{bmatrix} \quad (3.7)$$

$$U = \dot{X}_d + K(X_d - X), \quad (3.8)$$

$$\text{where } X = \text{get\_state}(); \quad (3.9)$$

$$\text{set\_speed}(U) \quad (3.10)$$

На рисунке ниже (рис. 3.6) представлен результат работы импедансного управления на частоте  $450 \text{ Hz}$ . Необходимая сила нажатия —  $17 \text{ N}$ .

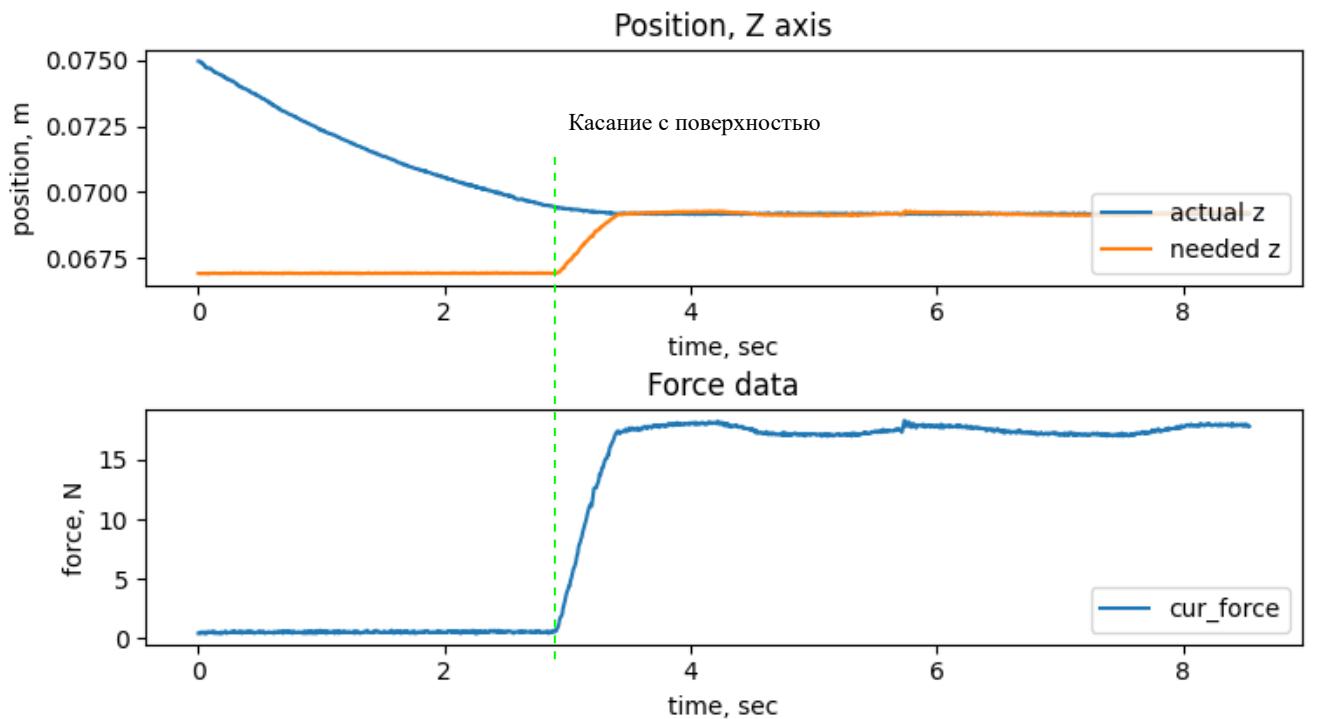


Рисунок 3.6 — Графики зависимости силы и позиции по  $z$  от времени во время эксперимента по исследованию Velostat

### 3.3 Экспериментальная часть

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  $4 \times 4$ . Размер преобразователя в эксперименте 15 на 15 мм. Манипулятор нажимает на преобразователь с одинаковым давлением на протяжении всех экспериментов в различные позиции на преобразователе, используя пять различных насадок (диаметр окружности от 2 мм до 15 мм) (рис. 3.56).

Статическим экспериментом проверялась формула (3.11). Из-за гистерезиса необходимо учитывать время нажатия на объект. При прикладывании на сенсор константной нагрузки показания сенсора будут меняться.

$$V_{out} = V_0 + p[k_p + k_e(1 - e^{-\frac{(t-t_0)}{\tau_{res}}})(1 - e^{-\frac{A}{p}})] \quad (3.11)$$

$$k_p = A_1 e^{-A_2 p}; \tau_{res} = B_0 + B_1 e^{-\frac{p}{B_2}} \quad (3.12)$$

где,  $V_0$  – начальное напряжение ,  $p$ ,  $A_i$ ,  $B_i$ ,  $\tau_{res}$ ,  $k_i$  – настраиваемые константы ,  $t$  – текущее время ,  $t_0$  – время начала нажатия . Для решения задачи регрессии использовался робастный нелинейный алгоритм наименьших квадратов. Результат представлен ниже (рис. 3.7).

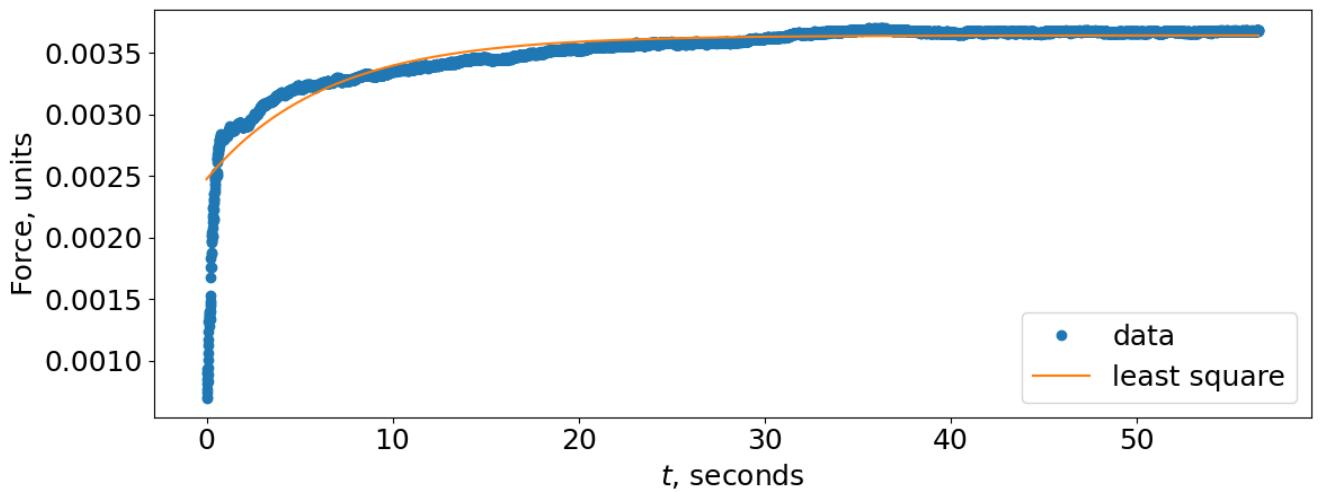


Рисунок 3.7 — Результаты статического эксперимента

Ниже (рис. 3.9) представлены некоторые результаты распределения ошибок по площади сенсора при взаимодействии с насадками разных размеров. Ошибки определялись как нормализованная разница между показаниями калиброванного сенсора силы Futek и исследуемого преобразователя на базе Velostat. На рисунке 3.9а показаны ошибки для насадки диаметром 2 мм, а на рисунке 3.9б — для насадки диаметром 8 мм.

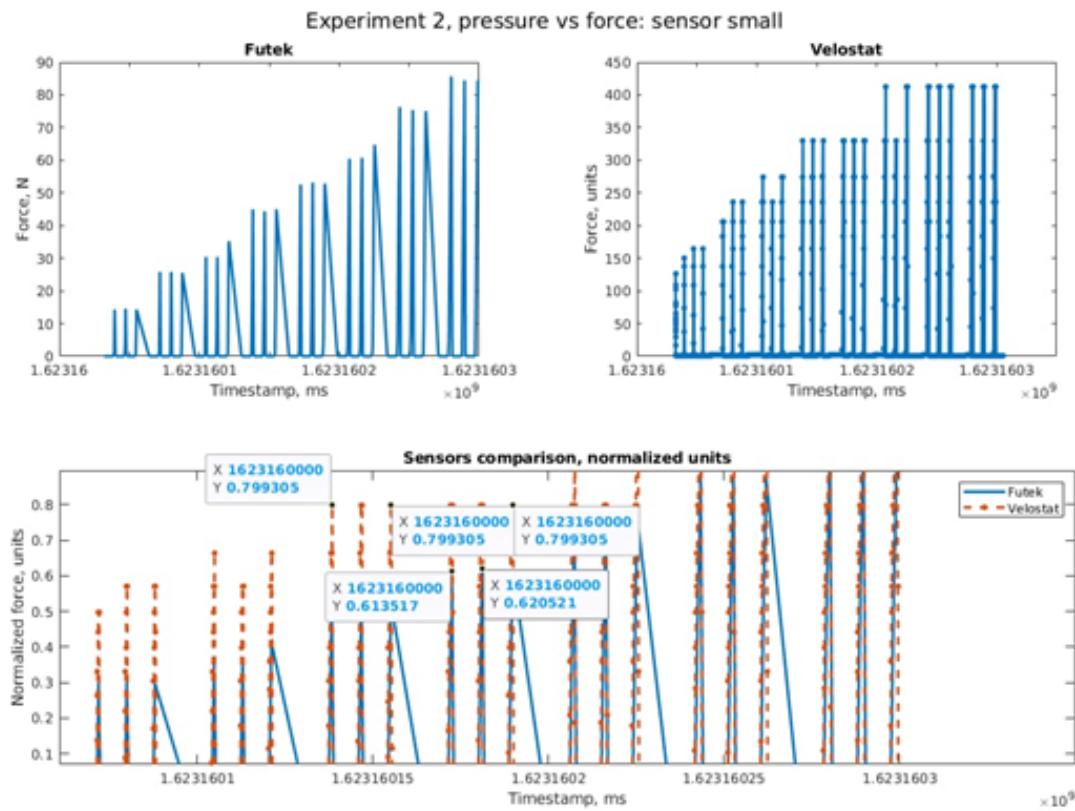
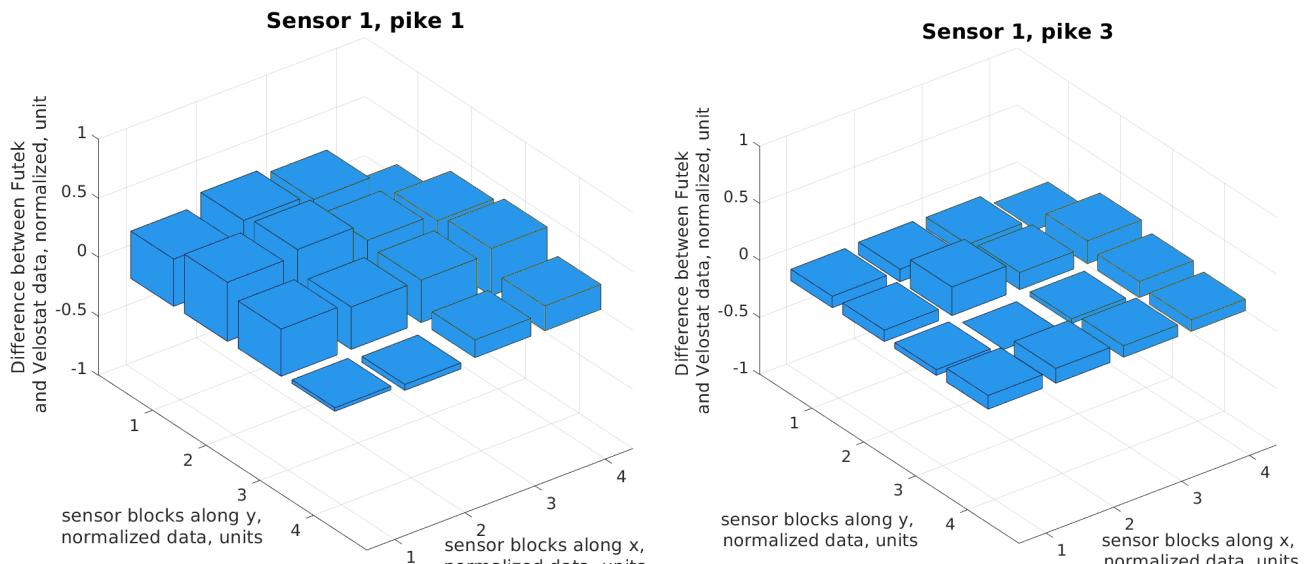


Рисунок 3.8 — Проверка чувствительности датчика. Слева - идеальные данные, справа - результат, полученный с помощью созданного датчика.

Можно заметить, что в 3.96 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

Рисунок 3.9 — Динамический эксперимент

По результатам исследований показано, что характеристики преобразователя удовлетворяют требованиям к системе тактильного восприятия шагающего робота, когда ожидаемый размер площади контакта превышает 25 процентов площади преобразователя.

## Глава 4. Разработка метода тактильного очуствления

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

Для реализации блока «построение модели поверхности», необходимы входные данные, которые были описаны в главе [Разработка и исследование преобразователя силы на основе Velostat](#). Для определения геометрических свойств поверхности необходимо получить облако точек касаний опорных поверхностей. То есть мы должны знать трансформацию систем координат от глобальной (к примеру начало движения робота), до конкретного сенсора на ноге. Это возможно сделать, решив задачу кинематики и локализации робота.

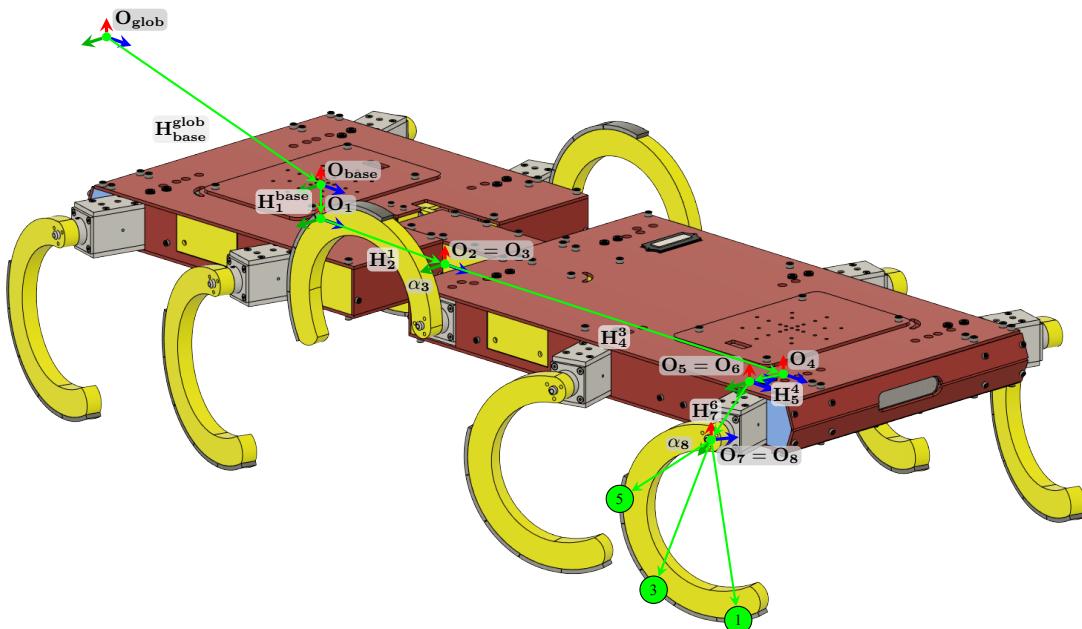


Рисунок 4.1 — Кинематическая схема для определения точки касания опорной поверхности роботом

$$H_{leg}^{glob} = H(x_{glob}, y_{glob}, z_{glob}, \alpha_{glob}, \beta_{glob}, \gamma_{glob}) T_z(l_1)$$

$$T_x(l_2) R_y(\alpha_3) T_x(l_4) T_y(l_5) R_z(-15^\circ) T_y(l_7) R_y(\alpha_8) \quad (4.1)$$

Где каждая матрица представлены в виде гомогенной матрицы  $H = \begin{bmatrix} R & T \\ 3 \times 3 & 3 \times 1 \\ 0 & 1 \\ 1 \times 3 & 1 \times 1 \end{bmatrix}$ ,

где  $R_i$  — матрица поворота, относительно одной из осей,  $T_i$  — вектор сдвига. Если написано к примеру  $H$  — означает, что матрица содержит в себе одновременно и вращение и перемещение. Если написано  $T_i$ , то это означает, что подматрица поворота является единичной матрицей, а в векторе сдвига только компонент  $i$  присутствует, остальные значения равны 0. При обозначении  $R_i$  — вектор сдвига равен нулю, а матрица поворота представляет поворот против часовой стрелки вокруг представленной оси вращения

$$R_x(\theta) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \theta & -\sin \theta \\ 0 & \sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix} \quad R_y(\theta) = \begin{bmatrix} \cos \theta & 0 & \sin \theta \\ 0 & 1 & 0 \\ -\sin \theta & 0 & \cos \theta \end{bmatrix} \quad R_z(\theta) = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Таким образом, мы получаем матрицу, позволяющую получать координаты лапок, относительно абсолютной системы координат. Матрица перехода учитывает подвижность самой лапки, а так же изгибание сегментов.

## 4.1 Картографирование с помощью ощупывания поверхности

Определение геометрической модели поверхности позволяет оператору понимать примерные габариты пещеры, что позволит подготовить более специализированных роботов для решения исследовательских или поисковых задач.

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, можно 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. 4.2) (вогнутая оболочка (рис. 4.6)). На ее основе получается необходимое плотное облако точек (рис. 4.4в).

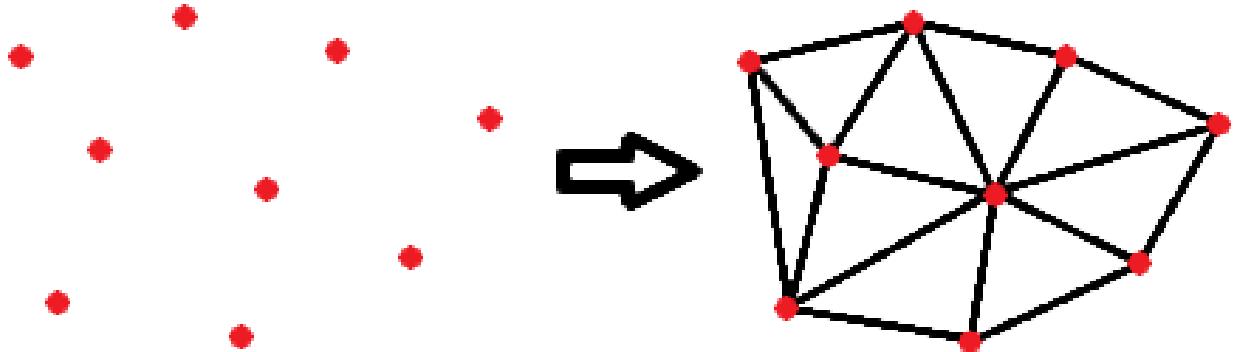
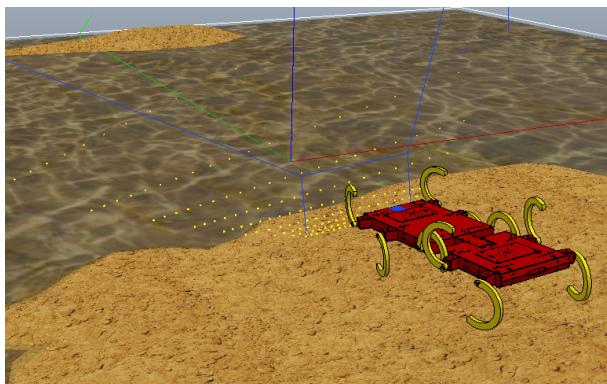


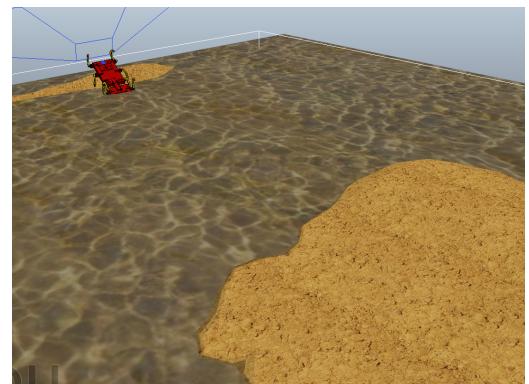
Рисунок 4.2 — 2D Триангуляция Делоне (выпуклая оболочка)

Реализованный алгоритм проверялся, как в симуляции (Рис. 2, 4.3), так и на реальном роботе (рис. 4.8). Видео

Симуляция проводилась в CoppeliaSim, так как этот симулятор отлично подходит для симуляции физики трения, что является ключевой частью корректной работы шагающих цикловых роботов. В симуляции использовался 10-и ногий, двух сегментный робот. Поверхность генерировалась случайным образом.



а) Начало движения



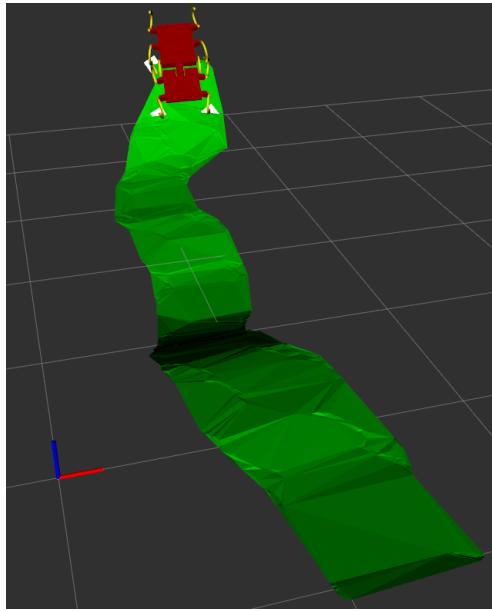
б) Конец движения

Рисунок 4.3 — Эксперимент в симуляторе

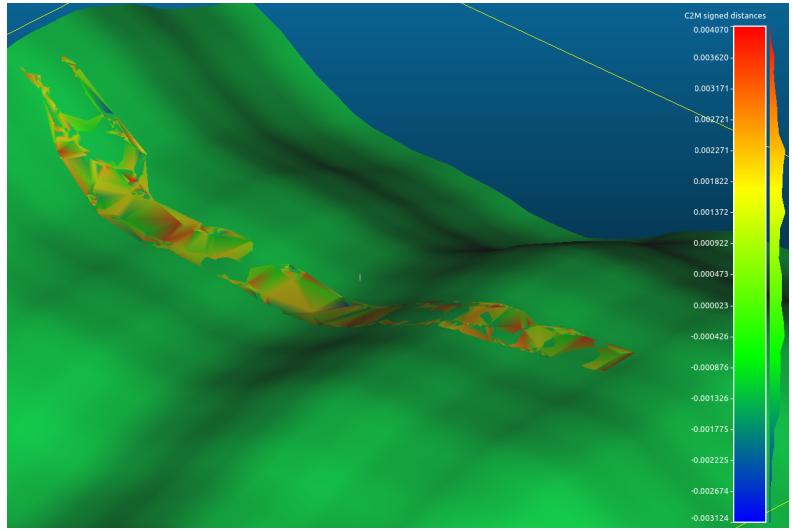
Ниже представлены полученные результаты (рис. 4.4). Для оценки точности полученных данных использовались метрики C2C (4.2) и C2M (рис. 4.7).

$$d_H(X, Y) = \sup_{m \in M} \{ |\text{dist}_X(m) - \text{dist}_Y(m)| \} \quad (4.2)$$

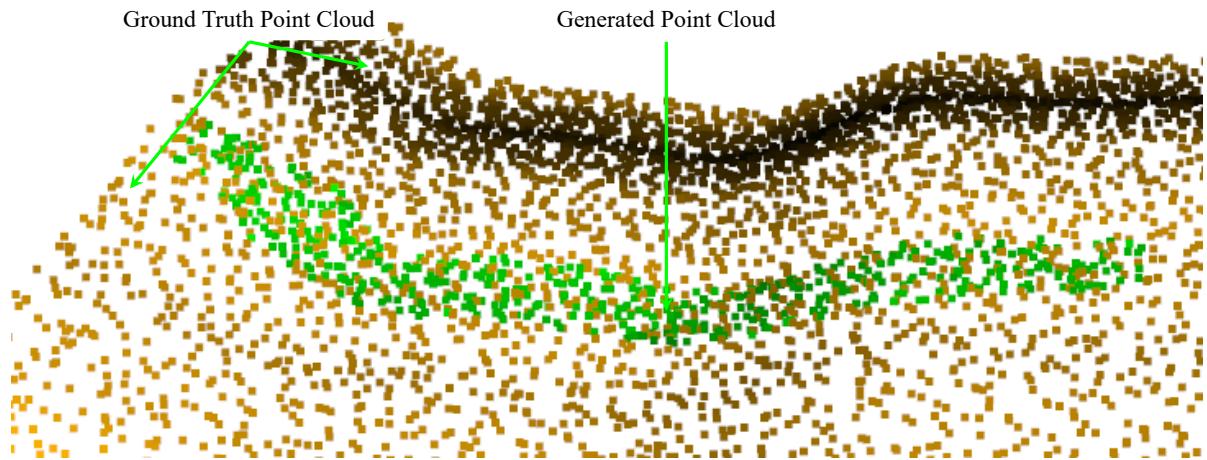
Где  $X, Y$  – непустые подмножества метрического пространства  $M$ ;  $\text{dist}_X: M \rightarrow \mathbb{R}$  – обозначает функцию расстояния до множества  $X$ .



а) Полигональная сетка,  
созданная 2D Триангуляцией  
Делоне (вогнутая оболочка)

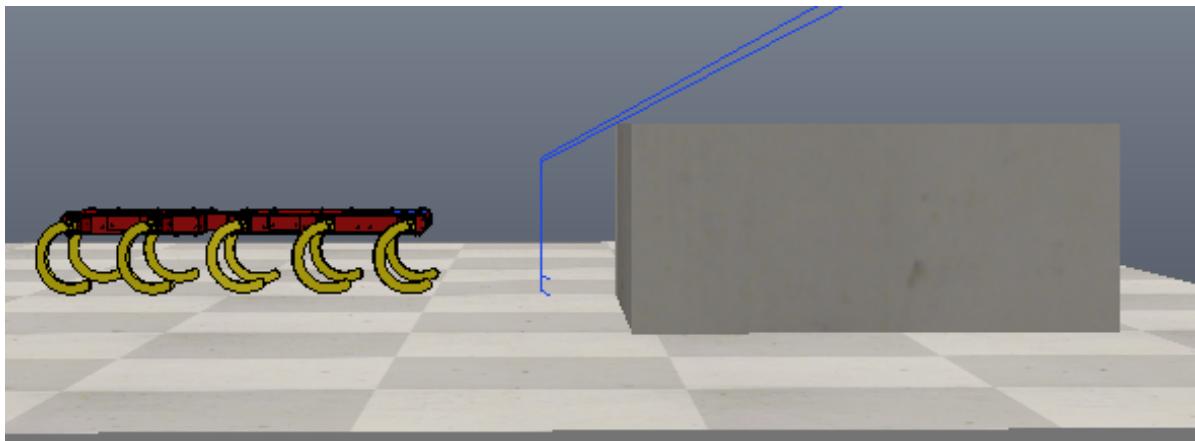


б) Наложенные полигональные сетки

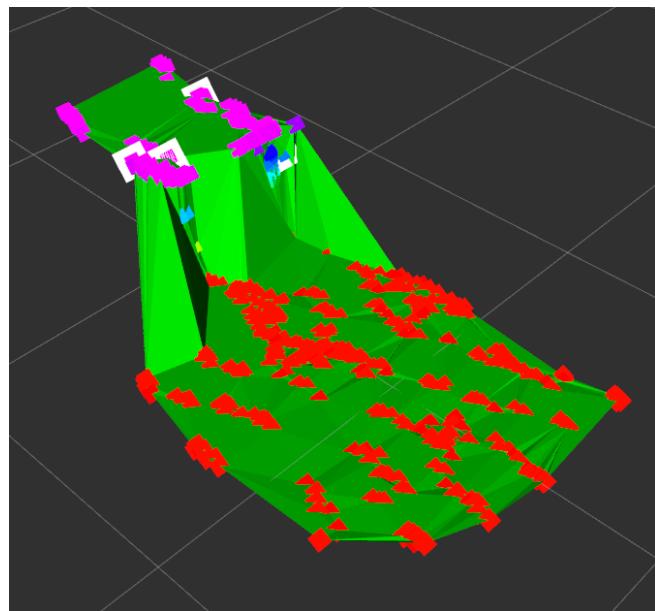


в) Наложенные облака точек

Рисунок 4.4 — Результат эксперимента



а) Результат эксперимента по построению карты постамента, симулятор



б) Результат эксперимента по построению карты постамента, Rviz,  
полигональная сетка

Рисунок 4.5 — Результат эксперимента по построению карты постамента

На рисунке 4.6 проиллюстрирована важность модификации триангуляции Делоне. Как можно заметить (рис. 4.6б) алгоритм построил карту местности там, где робот не ходил и стоит стена. При использовании вогнутой оболочки (рис. 4.6в) данная проблема не наблюдается.

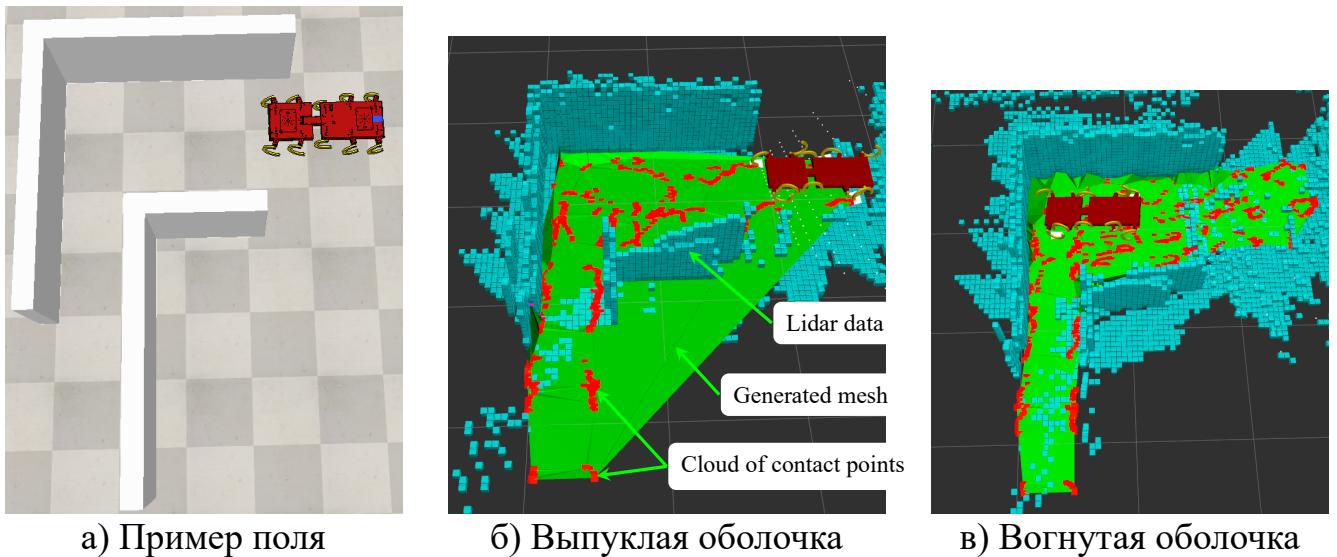
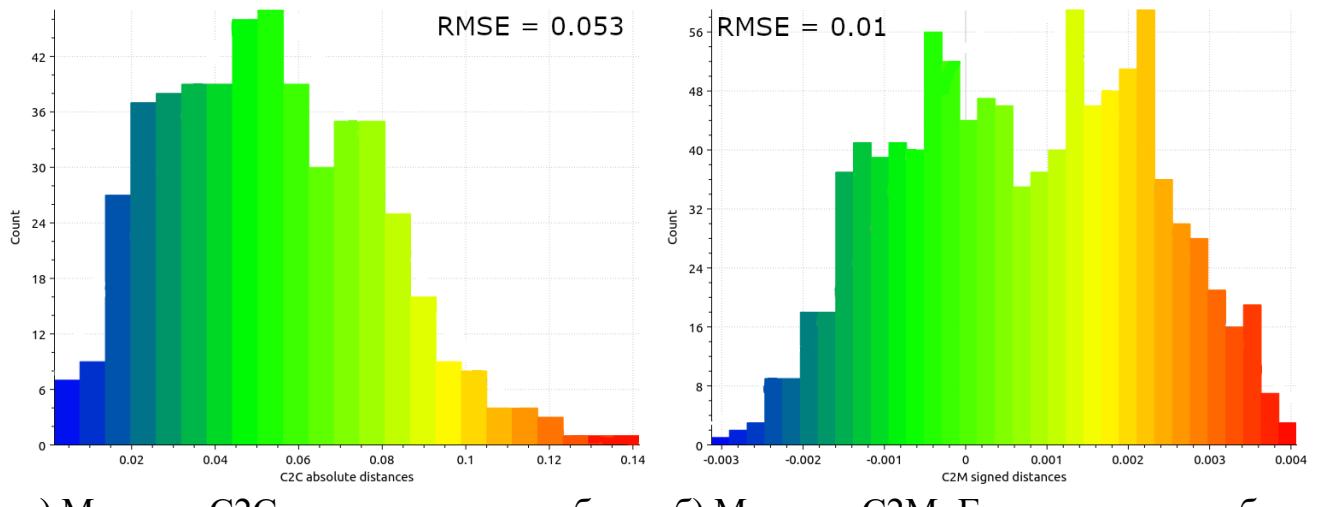


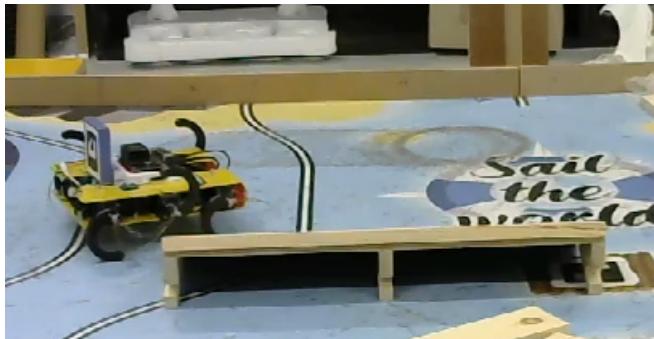
Рисунок 4.6 — Объяснение необходимости модификации алгоритма Делоне



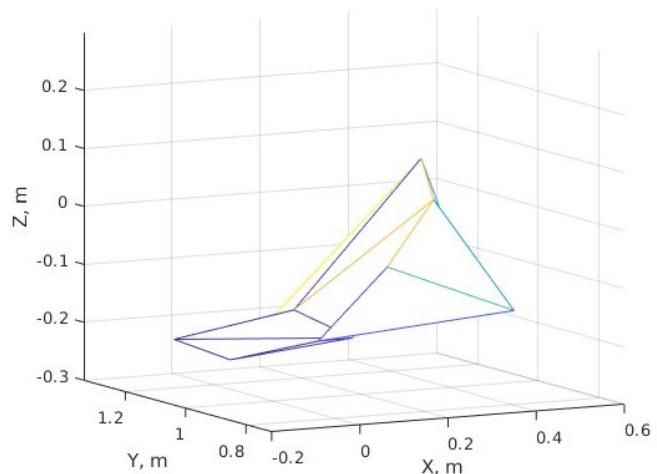
а) Метрика С2С: гистограмма ошибок  
(абсолютное расстояние от точки до  
ближайшей реферальной точки)

б) Метрика С2М: Гистограмма ошибок  
(относительное расстояние от точки до  
ближайшей реферальной точки)

Рисунок 4.7 — Метрики оценки точности полученной карты



а) Робот проходит препятствие



б) Полученная полигональная сетка

Рисунок 4.8 — Пример натурного эксперимента

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.

## 4.2 Определение типа поверхности

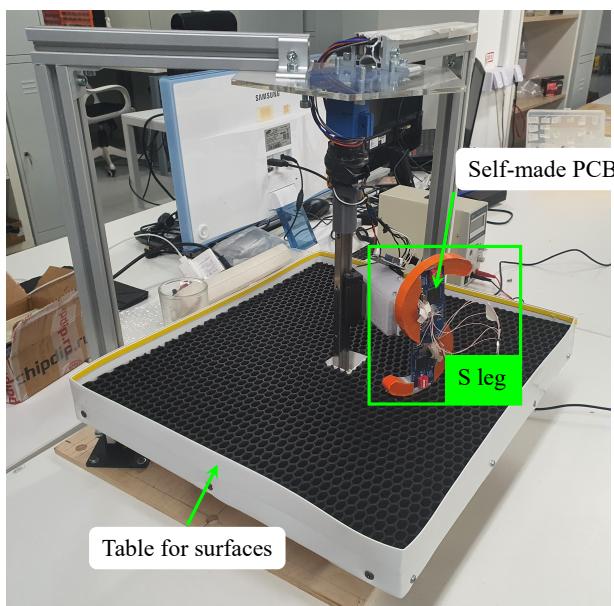
Для неточного определения физических свойств поверхности нужны данные с датчиков силы. Сильно улучшить показания помогут данные с гироскопов и акселерометров, а также момент с моторов. Определение физических свойств позволяет спелеологу тип исследуемой поверхности, что важно для научных исследований и подбора оборудования. Также такое знание позволяет реализовать адаптивное управление роботом, что сильно увеличивает его активную проходимость по маршруту.

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 базе знаний территории.

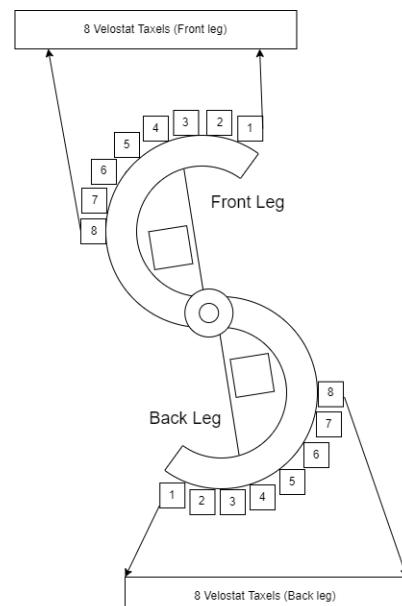
Задачу обучения удобнее всего проводить в лабораторных условиях. Экспериментальная установка соответствует следующим требованиям: возможность установить новые поверхность и сменять их быстро. Это нужно для легкого со-

здания 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. 4.9а). Для бесконечного движения по кругу при малых скоростях был применен следующий инженерный приём. Были соединены две ноги робота в одну. На рисунке ниже (рис. 4.9б) показаны как установлены сенсоры на получившейся ноге.



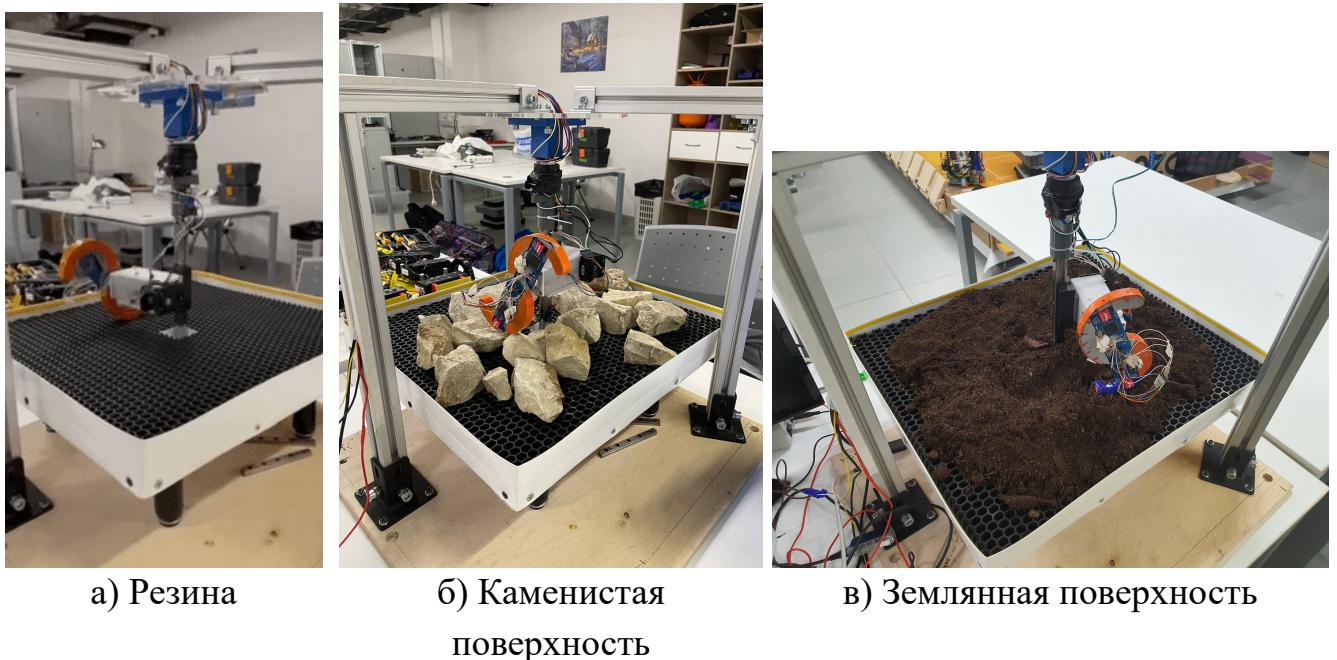
а) Общий вид экспериментальной установки



б) Пояснение по расположению сенсоров на ноге робота

Рисунок 4.9 — Экспериментальная установка для определения типа поверхности

Были взяты 3 сильно разных поверхности и изучены сырье данные. Резина (рис. 4.9а) , камень (рис. 4.10б) , земля (рис. 4.10в).



а) Резина

б) Каменистая  
поверхность

в) Землянная поверхность

Рисунок 4.10 — Типы определяемых поверхностей

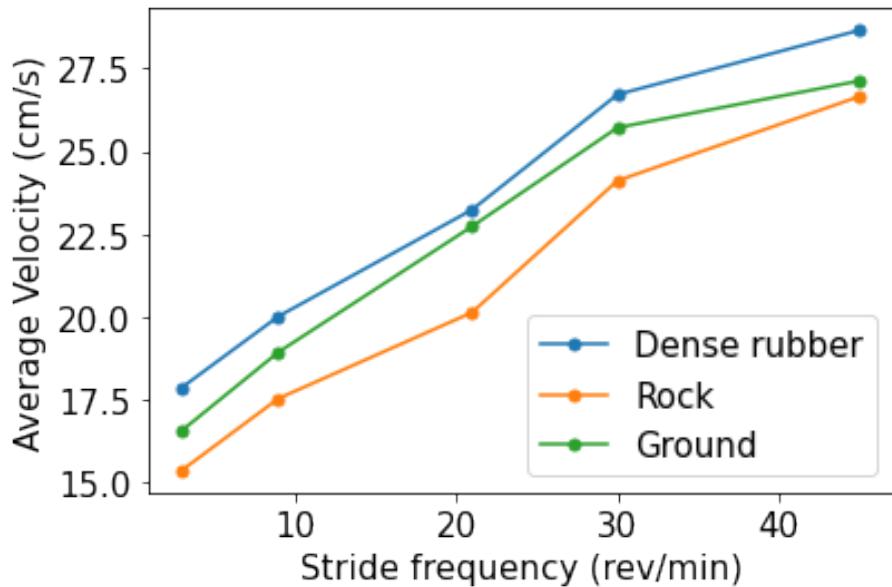
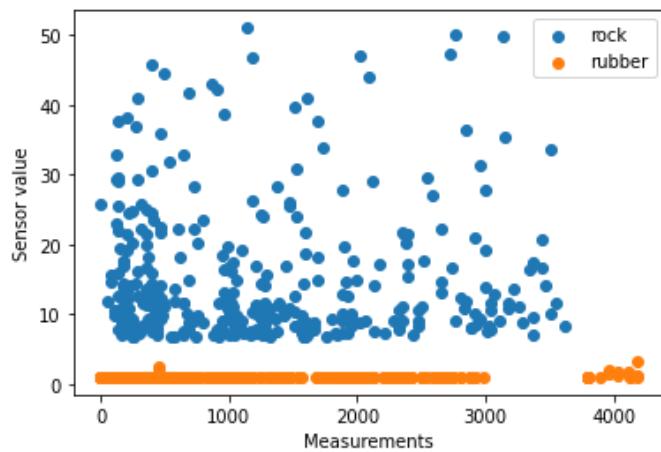


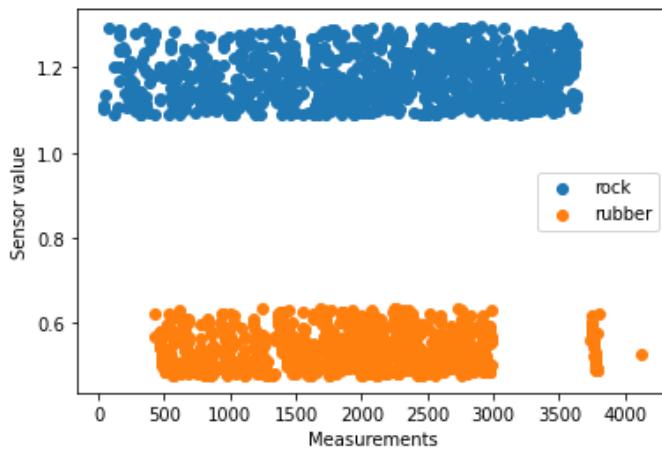
Рисунок 4.11 — Средняя линейная скорость робота

Были проведены замеры средней линейной скорости движения ноги на разных поверхностях при различных угловых скоростях (рис. 4.11). Возможно заметить нелинейную зависимость, что так же может указывать косвенно на тип поверхности.

Ниже (рис. 4.12) представлены сырье данные с лапок робота. Сырье 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

Рисунок 4.12 — Сравнение сырых данных после эксперимента с разных сегментов ноги

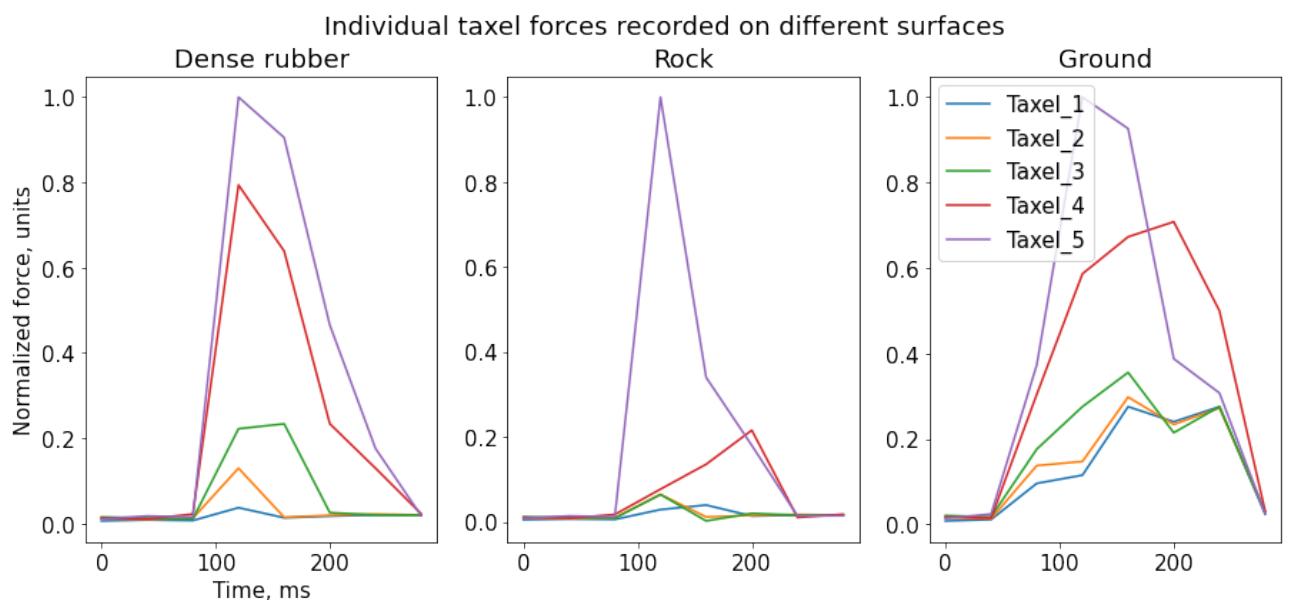


Рисунок 4.13 — Запись активных такселей на разных поверхностях

На рисунке выше (рис. 4.13) представлены записи касания ногой на разных поверхностях. Можно заметить пиковую нагрузку на 5ом такселе, на который приходится самый большой вес. На земле, по причине гранулированности поверхности, нагрузка более распределена. Это так же является хорошим критерием для определения типа поверхности

Применив предложенный алгоритм машинного обучения и данные с датчиков силы и угловой скорости они были преобразованы с помощью (вейвлет преобразования или чем то иным). Было проведено обучение, результатом которого получена таблица, представленная ниже (табл. 5).

Таблица 5 — Вероятность определения типа поверхности

		Предсказанный класс		
		Резина	Камень	Земля
Истинный класс	Резина	84.0%	2.56%	13.44%
	Камень	20.1%	67.8%	12.1%
	Земля	1.0%	18.9%	80.1%

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 3 типа поверхности: резину, землю и каменистую грязь.

## Заключение

Основной научный результат диссертации заключается в решении актуальной научной задачи, имеющей важное практическое значение: разработка и исследование робототехнической системы построения карты местности и определения геометрических и физических свойств опорной поверхности на базе многоугольного шагающего аппарата с тактильным ощущением без использования оптических сенсоров.

Данное решение отлично подходит для первичного исследования замкнутых труднодоступных пространств, где отсутствует освещение, обилие грязи, пыли, а также водных препятствий. Алгоритмы и концепты навигации данной системы могут быть использованы как резервная система навигации для других робототехнических систем, когда более точная — оптическая вышла из строя.

Предложенное решение очень хорошо подходит для изначального изучения закрытых недоступных мест, где отсутствует освещение, много грязи, пыли, и водных преград. Методы и концепты навигации предоставленной системы имеют все шансы быть применены как запасная система навигации для иных робототехнических систем, когда больше точная — оптическая вышла из строя.

При проведении исследований и разработок в диссертационной работе получены следующие результаты.

1. Был проведен обзор и анализ робототехнических систем и условия их применения. То есть была проведена классификация машин, использующих ноги в качестве движителя, упор был сделан на машины с циклическими движителями. Рассмотрены роботы, которые могут быть использованы для исследования пещер. Была предложена их классификация.

Более того, для понимания условий применений разрабатываемой робототехнической системы, было описаны параметры исследуемых пещер и их особенности. Для разработки системы, важной частью которой является сенсорные устройства, был проведен глубокий их обзор и классификация. Так же был проведен литературный обзор алгоритмической части работы с сенсорами, к примеру обзор алгоритмов по триангуляции.

Выводом обзора является описание применимости разработанной системы.

2. Разработан метод оптимизации конструкции многоногих шагающих роботов с цикловыми движителями с одной степенью свободы по критериям проходимости (длина робота), детализации (количество ног), пройденного пути. Данный метод основан на применении генетического алгоритма OpenAI-ES, с самописными реализациями скрещивания и мутации. Была разработана математическая модель робота, которая была реализована в GazeboSim.

Для генерации семейства роботов было предложено геометрическое представление объекта. Так же пришлось разработать способ для генерирования местонсти, которую будет проходить экземпляр робота.

Помимо оптимизации конструкции по предложенным выше критериям, была разработан метод оптимизации конструкции робота для прохождения узких участков. Это важный концепт, так как по обзору пещер стало ясно, что пещеры имеют очень большую девиацию в ширину.

3. Изучив существующие тактильные сенсоры было решено разработать и исследовать преобразователь силы на основе Velostat. Для этого пришлось физические создать преобразователь, адаптировать его под конкретное применение. В течение разработки сенсора были найдена особенность, что при одинаковой силе нажатия на сенсор, возникают различные результаты, в зависимости от места нажатия и площади нажатия. Для исследования данного феномена был разработан автоматизированный экспериментальный стенд.

По результатам поставленных экспериментов, характеристики преобразователя удовлетворяют требованиям к системе тактильного восприятия шагающего робота, когда ожидаемый размер площади контакта превышает 25 процентов площади преобразователя.

4. Было разработан метод картографирования с помощью ощупывания поверхности. Для первичной проверки гипотез была разработана сцена в симуляторе CoppeliaSim. После череды экспериментов, было решено использовать и реализовать алгоритмы вогнутой Триангуляции Делоне с использованием альфа формы.

Так же результат интеллектуальной деятельности проверялся на в натурном эксперименте и была получена точность в 8 см, что является приемлимой для данной задачи.

5. Для получение максимально полной информации о проходимой поверхности, необходимо знать еще и тип поверхности, по которой проходит робот. Это было реализовано с помощью методов машинного обучения, а все данные были

получены из натурных экспериментов. Как результат, точность определения примерно в 85 процентов (3 типа поверхности, земля, резина и камень), позволяет довольно эффективно использовать данные знания для реализации алгоритмов управления.

Подведя итог, данная работа имеет как практическую, так и теоретическую составляющую. Предложенные методы апробировались на роботе.

## Список сокращений и условных обозначений

$\alpha, \beta$	значения ориентации по крену и шагу, см. (2.14), стр. 48
$\beta$	адаптивный параметр, см. (2.13), стр. 40
$\delta$	пройденная дистанция, см. (2.13), стр. 40
$\text{dist}_X: M \rightarrow \mathbb{R}$	обозначает функцию расстояния до множества $X$ , см. (4.2), стр. 70
$\omega_i$	весовой коэффициент для каждого направления, см. (2.14), стр. 48
$i = \{1,2,3,4\}$	среднее значение а, которое принимается из 1 - движение вперед, 2 - движение влево, 3 - движение вправо, 4 - вращение, см. (2.14), стр. 48
$p, A_i, B_i, \tau_{res}, k_i$	настраиваемые константы, см. (3.12), стр. 65
$t$	текущее время, см. (3.12), стр. 65
$t_0$	время начала нажатия, см. (3.12), стр. 65
$V_0$	начальное напряжение, см. (3.12), стр. 65
$X, Y$	непустые подмножества метрического пространства $M$ , см. (4.2), стр. 70
$Z$	положение по оси Z, см. (2.14), стр. 48
$\omega_{1,2} \in [0..1]$	весовые коэффициенты, см. (2.13), стр. 40
$\omega_{z,roll,pitch}$	весовые коэффициенты, см. (2.14), стр. 48

## Словарь терминов

**IMU** : Inertial Measurement Unit (Инерциальное измерительное устройство)

**ROS** : Robotics Operative System

**Локомоция** : Перемещение животных в пространстве

**ROS** : Один из способов локомоции человека и животных

**SLAM** : Simultaneous Localization and Planning (Одновременная локализация и планирование)

**F/T** : Force/Torque sensor (Датчик силы и момента)

**GPU** : Graphical Processing Unit (Графический процессор)

**kNN** : k-nearest neighbors (метод ближайших соседей)

**SVN** : Support Vector Machine (Метод опорных векторов)

**Публикации автора по теме диссертации**

**Список рисунков**

1	Препятствия, встречающиеся в пещерах . . . . .	4
2	Пример ситуации, где навигация, основанная на камере или лидаре построит неправильную карту . . . . .	5
3	Прототип, на котором было сделано большинство экспериментов . . .	6

**Список таблиц**