

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 — 2022

Оглавление

	Стр.
Введение	4
Глава 1. Обзор и анализ робототехнических систем, условия их применения	9
1.1 Классификация машин, использующих ноги в качестве движителя	9
1.2 Роботы, которые могут использоваться для исследования пещер	18
1.3 Типы мобильных робототехнических комплексов	20
1.4 Исследования роботов с цикловым движителем	22
1.5 Описание пещеры	25
1.6 Классификация сенсорных устройств	30
1.7 Обзор алгоритмов триангуляций	32
1.8 Обзор существующей системы	34
1.9 Применимость системы	36
Глава 2. Оптимизация конструкции робота	37
2.1 Задача структурного синтеза на основе критериев проходимости, детализации и пройденного пути	37
2.1.1 Математическая модель робота	39
2.1.2 Представление робота	42
2.1.3 Генерирование местности, по которой будет проходить робот	43
2.2 Задача оптимизации колебаний робота при походке	50
2.3 Оптимизация конструкции робота для прохождения узких участков	53
2.4 Разработанные концепции робота	54
Глава 3. Разработка и исследование преобразователя силы на основе Velostat	58
3.1 Физическая реализация преобразователя силы на основе Velostat . .	61
3.2 Разработка экспериментального стенда	62
3.3 Экспериментальная часть	65
Глава 4. Разработка метода тактильного ощущения	69
4.1 Картографирование с помощью ощупывания поверхности	70
4.2 Определение типа поверхности	75

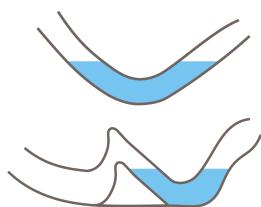
Заключение	81
Список сокращений и условных обозначений	84
Словарь терминов	85
Список рисунков	99
Список таблиц	102

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).



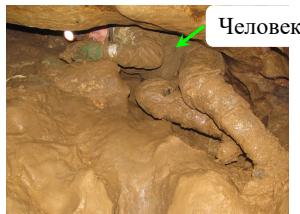
а) Соляные отложения



б) Сифон



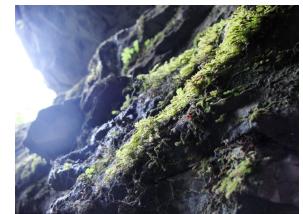
в) Ледяная пещера



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).

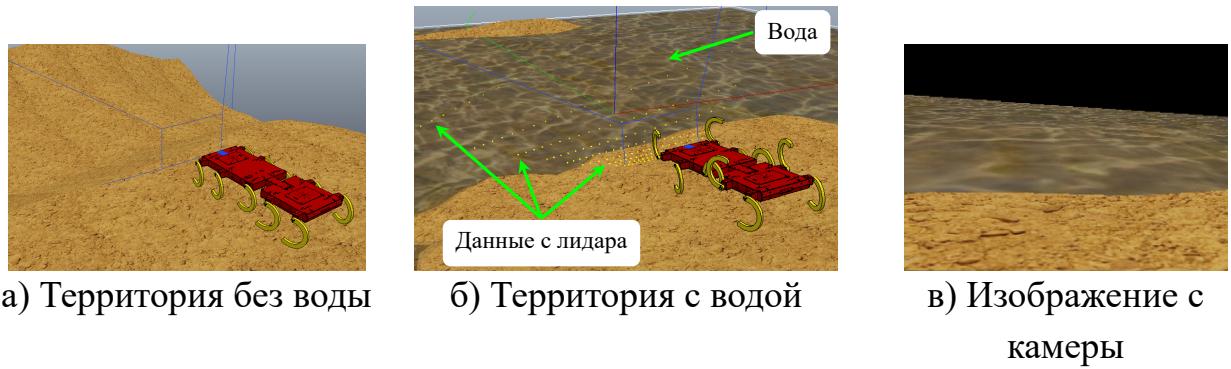


Рисунок 2 — Пример ситуации, где навигация, основанная на камере или лидаре построит неправильную карту

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 так же 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

Основная часть экспериментальных исследований проведена с прототипом (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 многоугольного 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 изначальной задачи, то есть 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, когда площадь соприкосновения 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 в виде продукта (реализованное на промышленном оборудовании со всеми практиками, связанными с промышленной разработкой) 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 14 печатных изданиях, 2 из которых изданы в журналах, рекомендованных ВАК, 3 — в периодических научных журналах, индексируемых Web of Science и Scopus. Зарегистрированы 8 программ для ЭВМ.

Диссертационная работа была выполнена при поддержке грантов:

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

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

Объем и структура работы. Диссертация состоит из введения, 4 глав, заключения и 4 приложений. Полный объем диссертации составляет 102 страницы, включая 64 рисунка и 6 таблиц. Список литературы содержит 0 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 [122]. 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. Следовательно, классифицировать их — задача не из легких. Более того, смысл «ходьбы» не так очевиден, и некоторые исследователи трактуют его по-другому [113; 117; 123; 124].

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. Обычно это тип передвижения, когда за один раз одна нога касается опоры. Если возникает ситуация, когда ни одна нога не касается земли, это можно назвать прыжком или бегом [123]. 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 неретенционным.

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.

1. Псевдо-шагание
2. Шагающие машины с дополнительными опорными механизмами
3. Шагающие машины с движителями циклического действия
4. Ходьба с импровизированным следом
 - a) Ходьба - колесная
 - б) Прыжки и бег
 - в) Ползание
 - г) Лазание

Псевдошагающие машины похожи на роботов с ногами, но их ноги всегда касаются земли. 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)[114; 125].



Рисунок 1.2 — Робот рикша

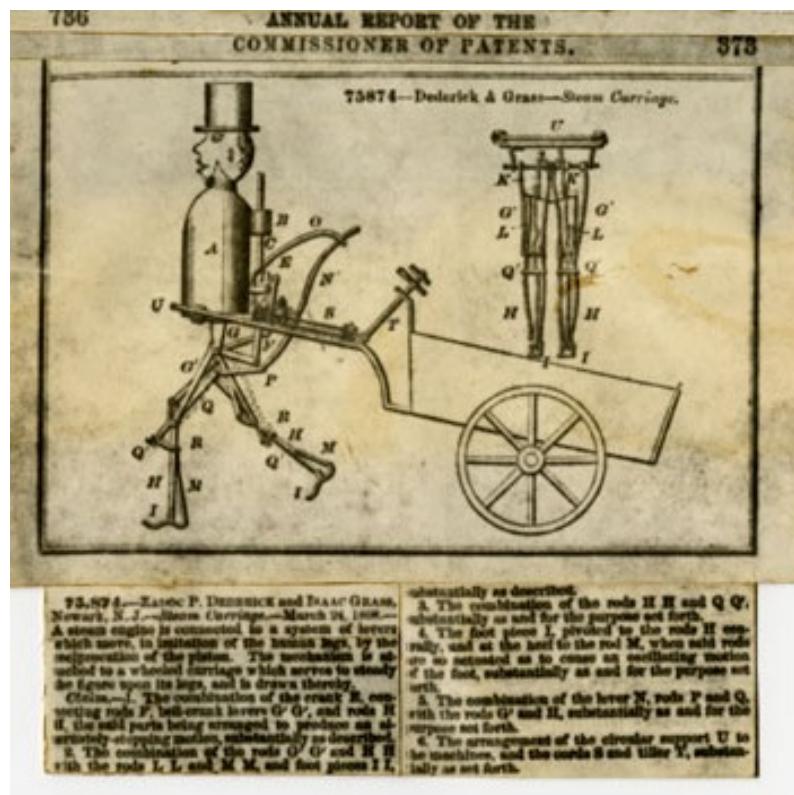


Рисунок 1.3 — Робот паровой человек

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 [24]. Примеры машин с циклическими движителями: (рис. 1.4,1.5).

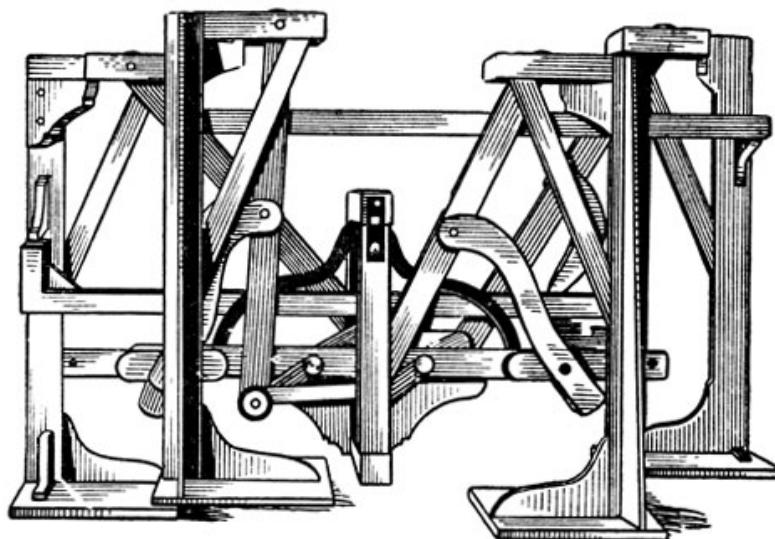


Рисунок 1.4 — Машина Чебышева



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 грунту, 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 шагающие винты блокируются, и 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)[40].

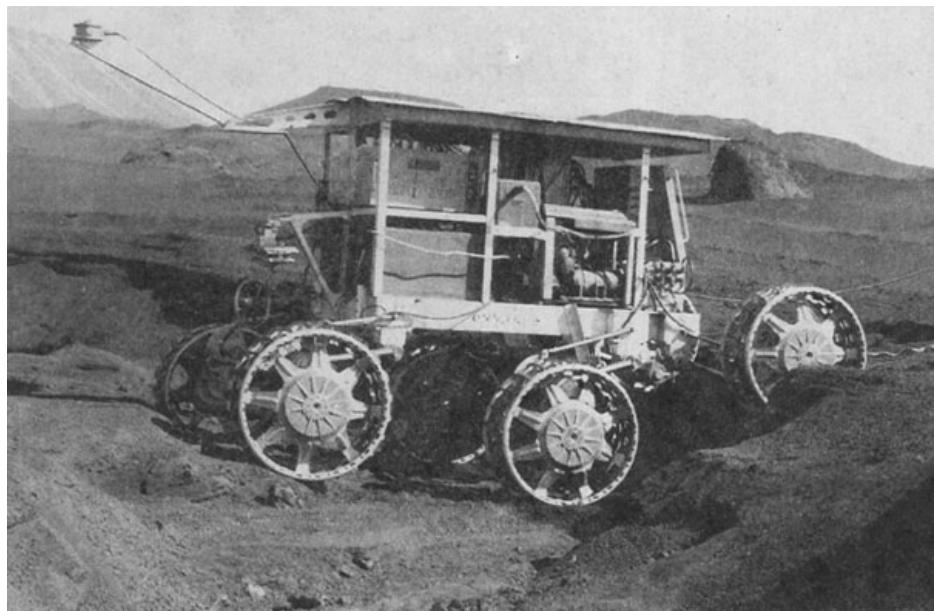


Рисунок 1.6 — VNIITM

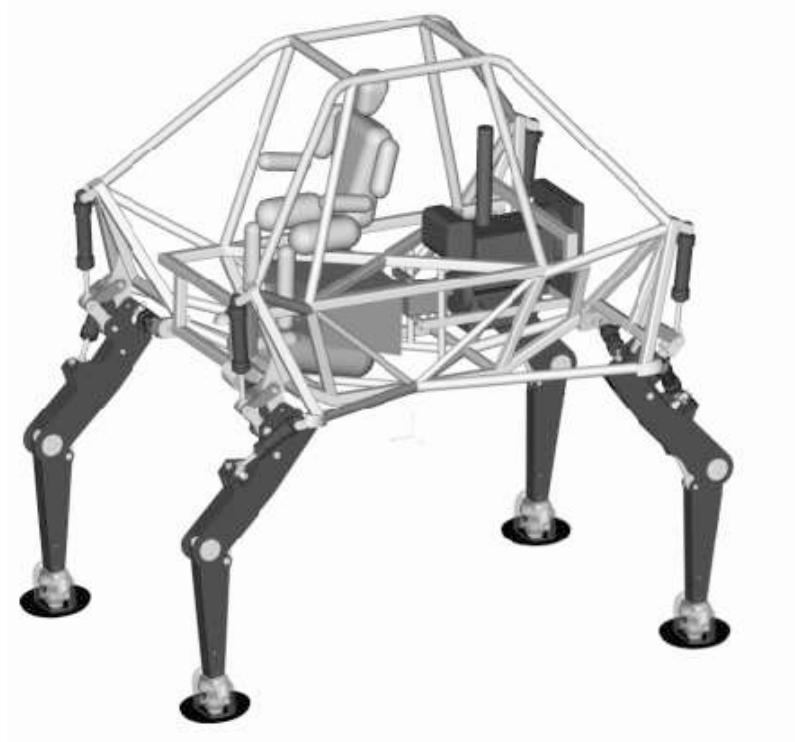


Рисунок 1.7 — Робот Alduro

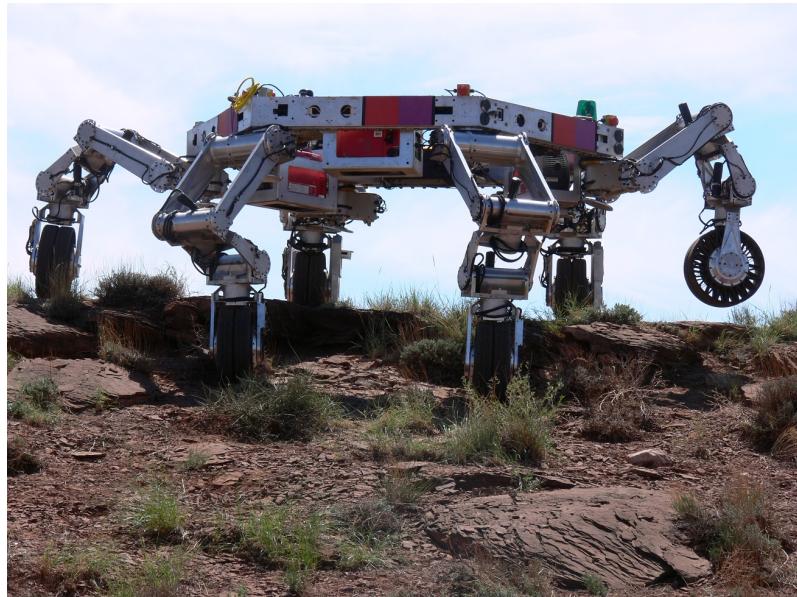


Рисунок 1.8 — Робот Athlete

Обычно тип движителей «Прыжки и бег» может не только прыгать или бегать, но и шагать. Примеры следующие [56; 115; 124; 126] (рис. 1.9).

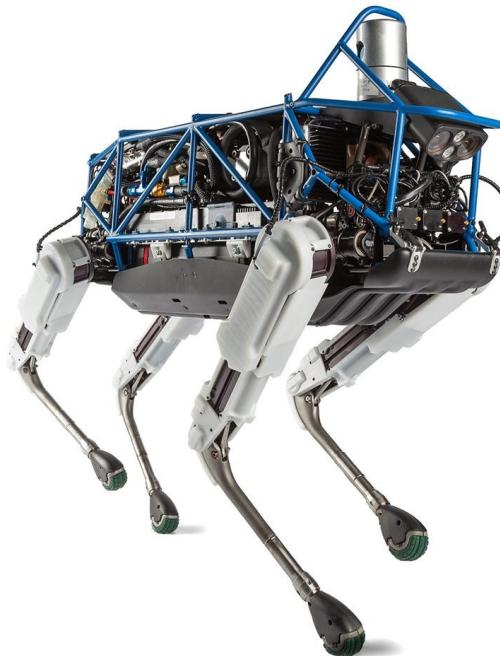


Рисунок 1.9 — BigDog

К машинам ползучего 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 дно при перестановке ног в новое положение.



Рисунок 1.10 — Ползущий экскаватор российского производства

[5; 56; 116] 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.

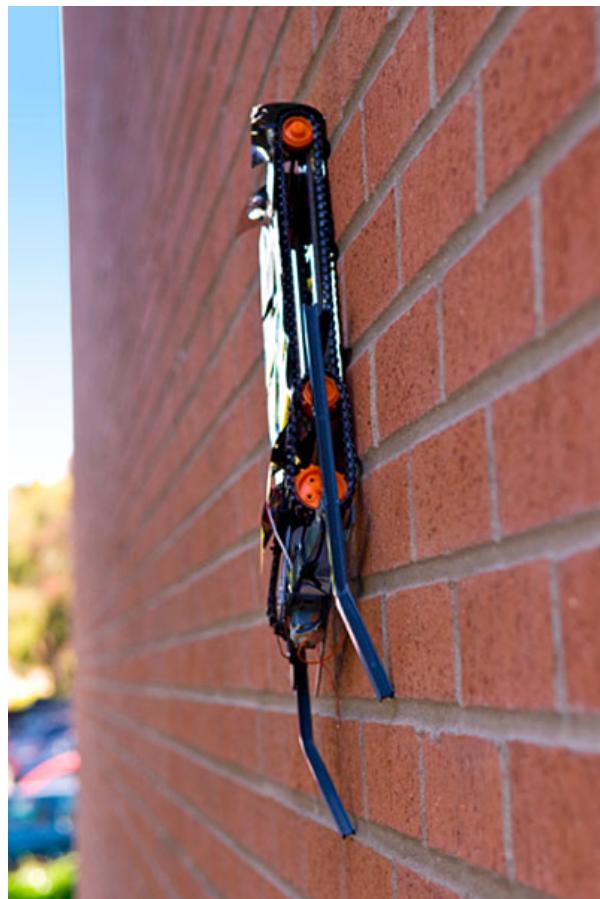


Рисунок 1.11 — BrickWall робот



Рисунок 1.12 — Робот, взбирающийся по канату

Согласно этой классификации, предлагаемый робот 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 [51; 89]. Деградация сенсоров [29], перебои в коммуникации между роботами из-за потери сигналов [38; 105], сложный рельеф пещер [38], обилие грязи [2], жидких препятствий [76], 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. Сыпучие грунты, такие как: мел, гипс, соль, 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 разрушающие поверхности — каменная грязда и паутина [118—121]. Все это вносит свои корректизы на выбор сенсоров. Так же важно понимать габариты пещер. Это влияет на необходимую автономность робототехнической системы [4].

Для преодоления сложного рельефа различные роботы, робототехнические системы и типы движителей были предложены исследователями по всему миру [16]. Разрушение пещер нежелательно, поэтому роботы, которые для перемещения ломают породу не будут рассматриваться [1]. В пещерах принято использовать, как наземных роботов, так и летающие аппараты, робототехнические комплексы. Из летающего транспорта это коптеры [9; 62; 108] и дирижабли [29]. Дирижабль намного более автономен и может нести большую нагрузку. Наземных роботов очень много типов, но основными являются: шагающие [61; 95] колесные [65; 105], трековые [77] и необычные. Необычные это роботы, которые не поддаются классификации, например змеевидные [12; 28], шарообразные [38; 42; 44] и другие.

Но самыми эффективными являются не одинокие роботы, но системы. В данных системах появляются дополнительные задачи, как архитектурного характера, телекоммуникационного и управленического. Обычно системы состоят из нескольких одинаковых роботов [105], либо связка – коптер и шагающий [18; 103].

Отдельным пластом роботов являются ползающие роботы [86], которые рассматриваются автором как перспективные в пещерах. К сожалению, ползающие роботы были найдены только для космических пещер [58].

Важным критерием для успешного робота, является способность перемещаться по вертикальным поверхностям, благодаря высокой адгезии с поверхностью. Это достигается следующими способами: существуют магнитный [21; 27; 54; 96], электрический [59][33], негативного давления [9; 21; 96], пневматический или помощью присосок [68; 99], и с помощью когтей (механическая адгезия) [39; 58; 88; 92]. Последний способ является самым применимым для пещер, так как стены очень рельефные.

Навигация в пещерах является нетривиальной задачей, поэтому рассмотрены какие сенсоры и алгоритмы, а также архитектурные решения использовались для преодоления проблем. Целесообразно рассмотреть работы в близких и смежных областях. К примеру, исследование трубопровода [85], 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 уделено много внимания, одним из подтверждений данного тезиса является прошедшее соевнование DARPA Subterranean Challenge. В данном направлении используются как лазерные дальномеры (лидары), так и визуальные SLAM алгоритмы [4; 36; 37; 98]. С точки зрения архитектуры, наблюдается тенденция к модульности, а также к возможным защитам от потерь робота [64; 111]. 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 [26; 82; 85; 87; 95; 98; 100; 110]. Основной критерий это решение задачи в настоящем времени.

Тип поверхности является одним из самых ключевых параметров, которые предоставляют широкие возможности для адаптации управления робота, а также позволяет лучше понять исследуемую территорию. Следующие статьи и их обзоры покрывают основные способы решения данной задачи [48; 81; 93].

Подведя итог, в данном обзоре были представлены причины проблем, возникающие при разведке пещер роботами. Представлены варианты возможных препятствий, 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 Типы мобильных робототехнических комплексов

Для работы на земле была разработана концепция *Мобильного Робототехнического Комплекса* (МРК) - совокупность программно-алгоритмических и аппаратных решений обеспечивающих комплексную автоматизацию выполнения группы поставленных задач.

По массе и основному назначению МРК можно разделить на четыре группы (табл. 1):

- сверхлегкие, массой до 35 кг;
- легкие, массой до 150 кг;
- средние, массой до 800 кг;
- тяжелые, массой свыше 800 кг.

Таблица 1 — Классификация МРК

Группа	Назначение	Мобильность	Особенности конструкции	Оснащение
Сверх-легкие	Визуальная и акустическая разведка в помещениях и в объектах транспорта. Осмотр труднодоступных мест (днища автомобилей и т.п.) и разрушение обнаруженных СВУ.	Перевозка любым видом транспорта в контейнере-чемодане. Выгрузка оператором. Переноска оператором или доставка с помощью более тяжелых МРК к исследуемому объекту.	Шасси гусеничное, колесное или специальное комбинированное. Управление по радио, волоконно-оптической линии связи (ВОЛС) или кабелю. Питание от аккумуляторов.	1-4 малогабаритных черно-белых или цветных камеры 1-2 гидоразрушителя.

Продолжение таблицы I

Группа	Назначение	Мобильность	Особенности конструкции	Оснащение
Легкие	Разведка внутри помещений и на открытой местности. Проведение взрывотехнических работ.	Перевозка легковым автомобилем с кузовом «универсал». Выгрузка вручную (2-4 чел.) или своим ходом по аппаратам. Возможна переноска на относительно небольшие расстояния.	Шасси гусеничное, колесное или специальное комбинированное. Управление по радио, ВОЛС или кабелю. Питание от встроенных аккумуляторов или от сети по кабелю до 100 м.	1-4 телекамеры. Стрела кранового или телескопического типа, либо манипулятор с 2-5 степенями подвижности. самозарядное ружье. комплексы взрывотехнического и разведывательного оборудования.
Средние	Разведка, наблюдение, охрана, проведение взрывотехнических работ. Носитель легкого стрелкового и ракетного вооружения.	Перевозка микроавтобусом или легким грузовиком. выгрузка своим ходом по аппаратам.	Шасси гусеничное, колесное или специальное комбинированное. Управление по радио, ВОЛС или кабелю. Питание от встроенных аккумуляторов	2-4 телекамеры. Манипулятор с 2-6 степенями подвижности и сменным инструментом. Самозарядное ружье, пулемет, гранатомет, ракетная пусковая установка.

Продолжение таблицы 1

Группа	Назначение	Мобильность	Особенности конструкции	Оснащение
Тяжелые	Разведка, наблюдение, патрулирование, проведения взрывотехнических работ. Носитель легкого пушечного и тяжелого стрелкового вооружения	Перевозка на большие расстояния специальным автотранспортом или в стандартных транспортных контейнерах. Выгрузка своим ходом или с помощью крана.	Шасси гусеничное, колесное или специальное комбинированное. Возможно использование серийно выпускаемых транспортных средств. Управление по радио, ВОЛС или кабелю;	3-4 камеры. Манипулятор с 4-6 степенями подвижности и сменным инструментом. Пулемет, ма-локалиберная автоматическая пушка. Комплекты взрывотехнического и разведывательного оборудования.

Разрабатываемый робот принадлежит к сверхлегким роботам.

1.4 Исследования роботов с цикловым движителем

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 [80] - это шестиногий робот (рис. 1.13), тело которого похоже на модель робота, которую будет использоваться. Независимо управляемые ноги создают специальные походки, которые перемещают его по неровной местности, такой как лестница, каменная гряда и т.д. Одна из походок обеспечивает возможность прыжка. 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 [63] - робот (рис. 1.14), который имеет схожую кинематическую схему с моделью робота, разработанной в данной работе. 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. Еще один из минусов данной конструкции это малая высота ее педипальпатора снижает возможности передвижения по пересеченной местности.

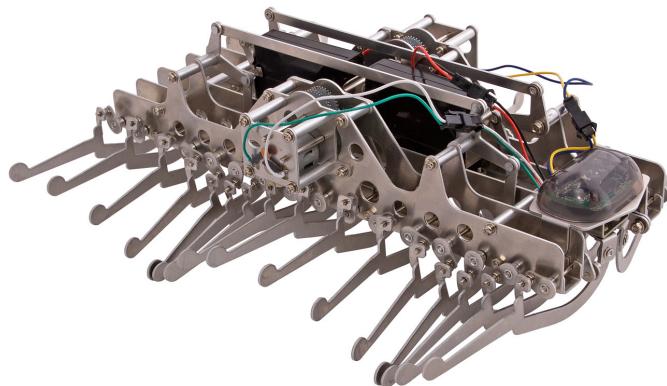


Рисунок 1.14 — Gakken Mechamo Centipede робот

Quattroped и TurboQuad [75; 101] — 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 на транспортное средство. Данный инженерный прием обеспечивает высокую скорость на ровной местности, но конструкция робота становится очень сложной, что снижает его устойчивость. Всего четыре ноги, в некоторых случаях, делают робота неустойчивым.

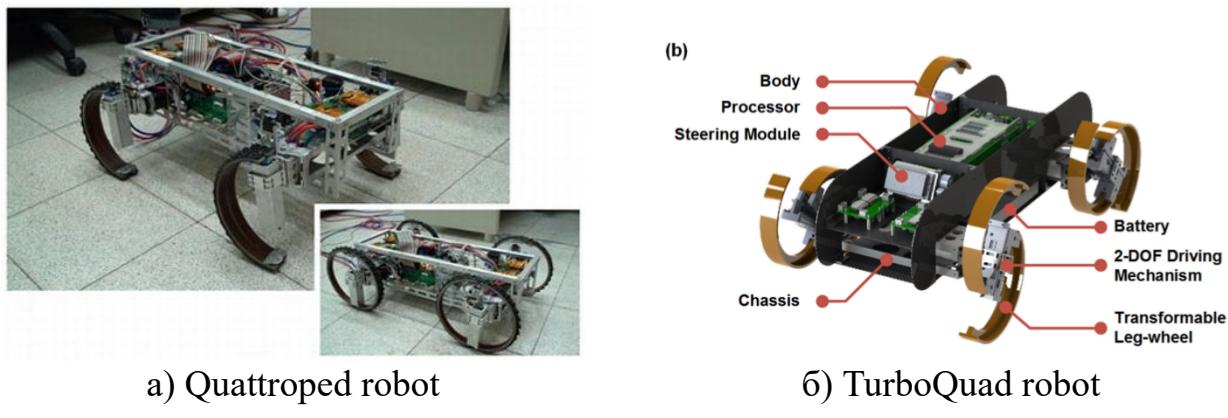


Рисунок 1.15 — Quattroped семья роботов

Whegs [22] (рис. 1.16) использует стратегию локомоции, которая сочетает простоту колеса с преимуществами преодоления препятствий ногой. Несмотря на разницу в высоте ног по сравнению с роботом RHex, в некоторых случаях колеса могут обеспечить те же возможности движения. Это стало возможным благодаря использованию сегментированного тела. С другой стороны, эта особенность делает робота более сложным в производстве и управлении.



Рисунок 1.16 — Whegs II

Сравнительный анализ между представленными выше роботами приведен в таблице 2.

Таблица 2 — Сравнительный анализ гесаподов

Parameters	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, и значения их параметров можно легко объяснить. Такая ширина должна быть меньше размера двери. Еще лучше, если ширина робота будет меньше 2/3 размера двери, и все прототипы удовлетворяют этому условию. При навигации внутри помещений длина также имеет некоторые ограничения, 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 [80], Gakken Mechamo Centipede [63], Quattroped and TurboQuad [75; 101], а также Whegs [22] были рассмотрены. На основе данных 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.

1.5 Описание пещеры

Пещера — полость в верхней части земной коры, сообщающаяся с поверхностью одним или несколькими входными отверстиями. Пещеры естественного происхождения бывают:

- карстовые;
- тектонические;
- эрозионные;

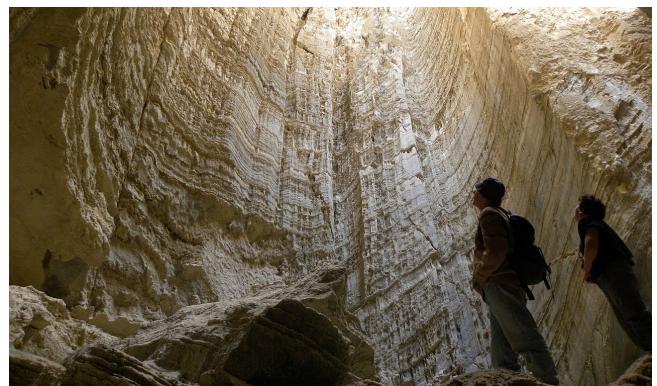
- ледниковые;
- вулканические.

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 преграды – как и лужи (малый слой воды), залы, погруженные под воду. Встречаются сифоны (рис. 1.19);
- скользкие поверхности – отложения мха и плесени, лед (рис. 1.20);
- разрушающиеся поверхности – каменная гряда, паутина.



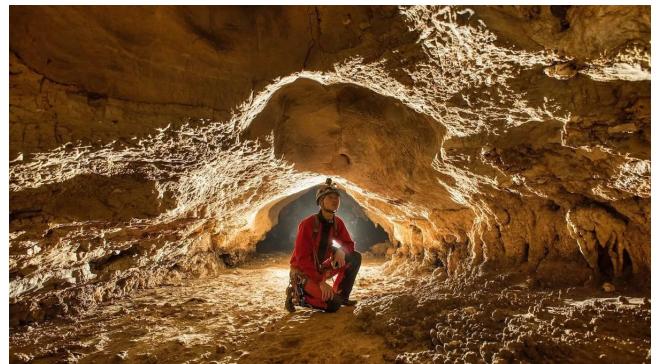
а) Кристаллы



б) Солевые отложения



в) Мagma



г) Известняк

Рисунок 1.17 — Твердые поверхности



а) Песок

б) Глина

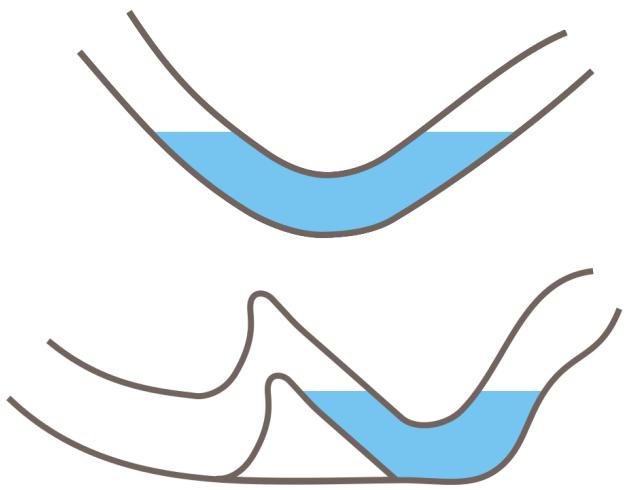
Рисунок 1.18 — Сыпучие грунты



а) Лужа

б) Сифон

Рисунок 1.19 — Водяные препятствия





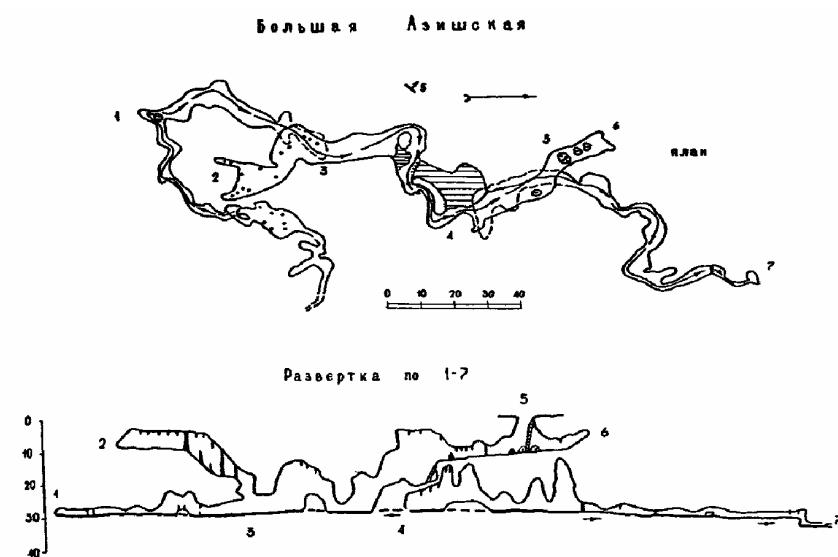
а) Ледяная пещера



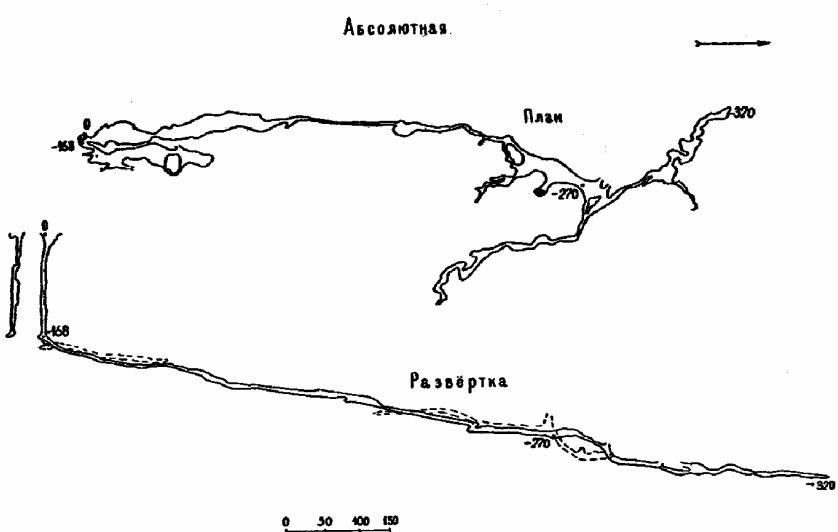
б) Мох

Рисунок 1.20 — Скользящие поверхности

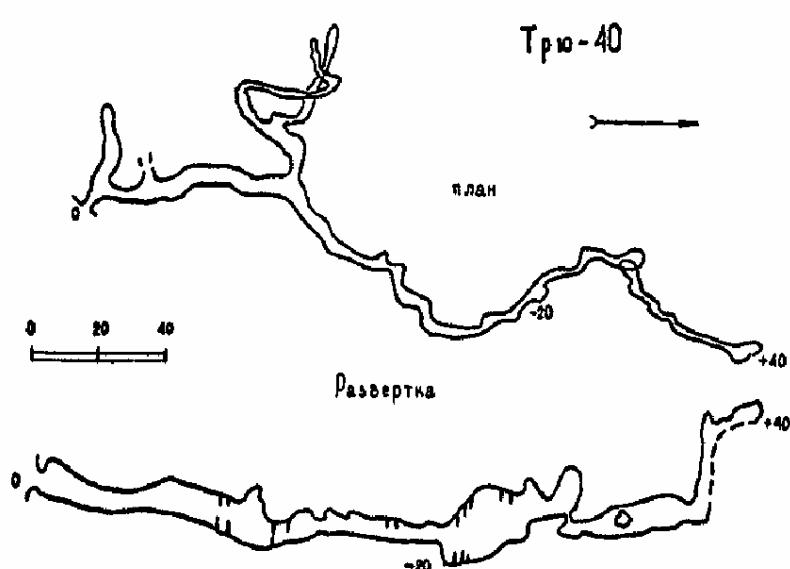
Ниже представлены размеры нескольких пещер, для того, чтобы понимать необходимый запас хода, размеры робототехнического комплекса.



а) Большая Азишская пещера



б) Абсолютная пещера



Определять габариты робота по картам дает нам понимание только верхней границы размеров робота, так как задача стоит в исследовании мест, куда человек не может попасть со своими габаритами.

1.6 Классификация сенсорных устройств

Информация, поступающая с различных сенсорных устройств, используется в системе управления робота для обнаружения и распознавания объектов внешней среды, построения модели, а также для управления движением робота и его манипуляторов при выполнении различных технологических операций. В соответствии с этим, указанные выше две группы сенсорных устройств можно описать иначе следующим образом: для выявления свойств внешней среды, отдельных объектов и обеспечения перемещения исполнительных органов.

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 подвижных 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 сверхдальние (работающие вне рабочей зоны).

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

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, измерители плотности 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 подвижных 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, решено выбрать силомоментные датчики для решения поставленной задачи.

1.7 Обзор алгоритмов триангуляций

Для решения задачи построения карты с помощью тактильного очувствления решено генерировать поверхность на основе полученных точек. Эта задача переформулируется следующим образом. Необходимо получить оболочку из набора точек, полученных с лап робота. Оболочка, так как точно известно, что эта поверхность проходила (облако точек получено с пройденной поверхности).

Но предварительно нужно выставить несколько тезисов для выбора правильного алгоритма [7; 30; 55].

- Граница вокруг объекта должна быть произвольной формы, а не выпуклой. Более подробно этот тезис объясняется в главе **Разработка метода тактильного очувствления**.

- Существует только одно скопление объектов, а все, что выходит за его пределы, считается экстраполяцией.

- Плотность объектов не играет роли.

Область интерполяции [14; 32; 43; 53; 73] — 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 его 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.

Еще есть случай, когда оболочка вокруг одной группы объектов не обязана иметь выпуклую форму [78; 104; 107].

В текущем случае необходимо использовать вогнутую оболочку, но чаще всего алгоритм вогнутых оболочек использует выпуклую оболочку и модифицирует ее.

Первыми алгоритмами для вычисления выпуклых оболочек были Алгоритм Грэхема [41] и Алгоритм Джарвиса [50], которые были усовершенствованы в [17]. Все эти алгоритмы были ограничены проблемами низкой размерности.

Для получения выпуклого оболочки большей размерности был предложен алгоритм Алгоритм быстрой оболочки [20]. Современные рассматривают более

комплексные области применения. Динамические выпуклые оболочки, аппроксимация оболочки для больших наборов данных, алгоритмы выпуклых оболочек для больших размерностей [13; 52; 112]. Так как для задач беспилотных автомобилей и других задач подобного толка требуется решения данной задачи в режиме реального времени, авторы разрабатывают усовершенствования производительности алгоритмов путем распараллеливания и использования графического процессора (GPU) для определения внутренних точек [19; 90; 102; 112].

Как говорилось выше, в нашей задаче важнее рассмотреть алгоритмы для построения вогнутых оболочек. Существует несколько различных подходов к вычислению границ произвольной формы. Основные концепции алгоритмов построения вогнутых корпусов основаны на методах ближайших соседей, ядерных функциях или триангуляции Делоне. Хотя это не совсем алгоритмы для построения вогнутой оболочки, существует также область статистических подходов в определении признаков новизны, которая решает ту же проблему.

Известным алгоритмом для построения вогнутой оболочки является α -shapes [31; 70]. Это обобщение вогнутой оболочки, где α - параметр, и по мере приближения α к 0, α -оболочка приближается к обычной выпуклой оболочке. α -оболочки строятся из диаграмм Вороного. Есть альтернатива — χ -фигуры [33]. Алгоритм χ -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 [3] с унаследованными ограничениями.

Другой подход представлен ученым Парком [72], который начинается с выпуклой оболочки и применяет алгоритм "копания". Благодаря работе [104] и появлению 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 ближайших соседей (SNN), который вычисляет оболочку для каждой группы, применяя подход k-nearest neighbors (kNN) [10; 11; 34; 66].

1.8 Обзор существующей системы

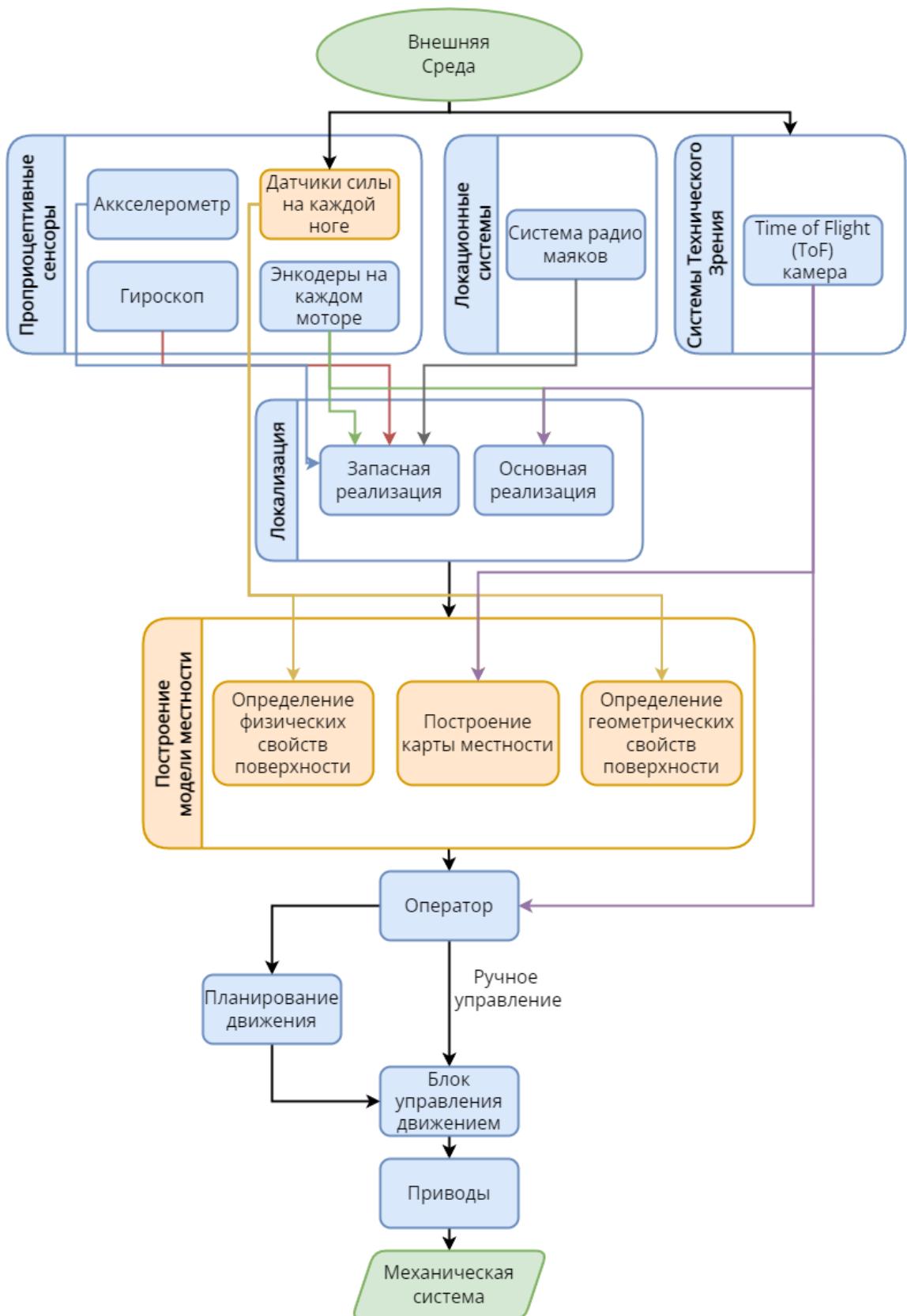


Рисунок 1.22 – Структурная схема разрабатываемой системы

Оранжевым цветом выделены те элементы, которые были разработаны и изучены, остальные — взяты готовые решения. Жирными стрелками показаны те блоки, на которых сделан упор в диссертации.

Верхний блок это внешняя среда, то есть вся информация о внешнем мире, с которой работает робот. Следующая группа блоков связана с сенсорами. Часть из них — проприцептивные, то есть внутренние датчики, такие как гироскоп, акселерометр, энкодеры и датчики силы. Разработка последнего элемента посвящена целая глава [Разработка и исследование преобразователя силы на основе Velostat](#). Так же есть система технического зрения, в представленном роботе это камеры Time of Flight (ToF). Это камера, которая может выдавать облако точек. А так же глобальная навигация с помощью радио маяков, которые робот выбрасывает во время своего перемещения, таким образом строя систему из маяков. Данная задача вынесена за рамки работы.

Следующим слоем является локализация. Она основана на данных, полученных с сенсоров. В данной системе 2 локализации, основная, более точная. Основанная на камере, и запасная — основанная на IMU, датчиках силы и системе маяков. Это та система, в которой наиболее выигрышно смотрится предложенное решение.

Следующий блок, который реализован и разработан автором — построение модели местности. Он состоит из трех блоков, которые описаны в соответствующей главе [Разработка метода тактильного очуствления](#).

Полученные данные попадают оператору, и оператор может управлять роботом, как в ручном режиме, так и просто задав точку, куда роботу нужно прийти. Эта высокоуровневая команда идет в блок управления движением, а дальше это уже реализуется с помощью механической системой.

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.

1.9 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. Датчики силы на основе Velostat являются самыми подходящими для разрабатываемой робототехнической системы по причине соотношения цены и точности. Для получения геометрической поверхности модифицируется алгоритм создания вогнутой оболочки с помощью триангуляции Делоне и alpha геометрии. Физические свойства поверхности определяются с помощью обучения стеновой установки на различных типах поверхности с использованием алгоритма SVM и kNN.

Глава 2. Оптимизация конструкции робота

Вторая глава покрывает разработку 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 выставлены следующие требования:

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

Изучая данные требования возможно заметить, что часть из них коррелируют друг с другом, а часть - антагонируют. 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).

Как итог возникает задача, которая не имеет одного лучшего решения. Следовательно, это мультикритериальная задача оптимизации.

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

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

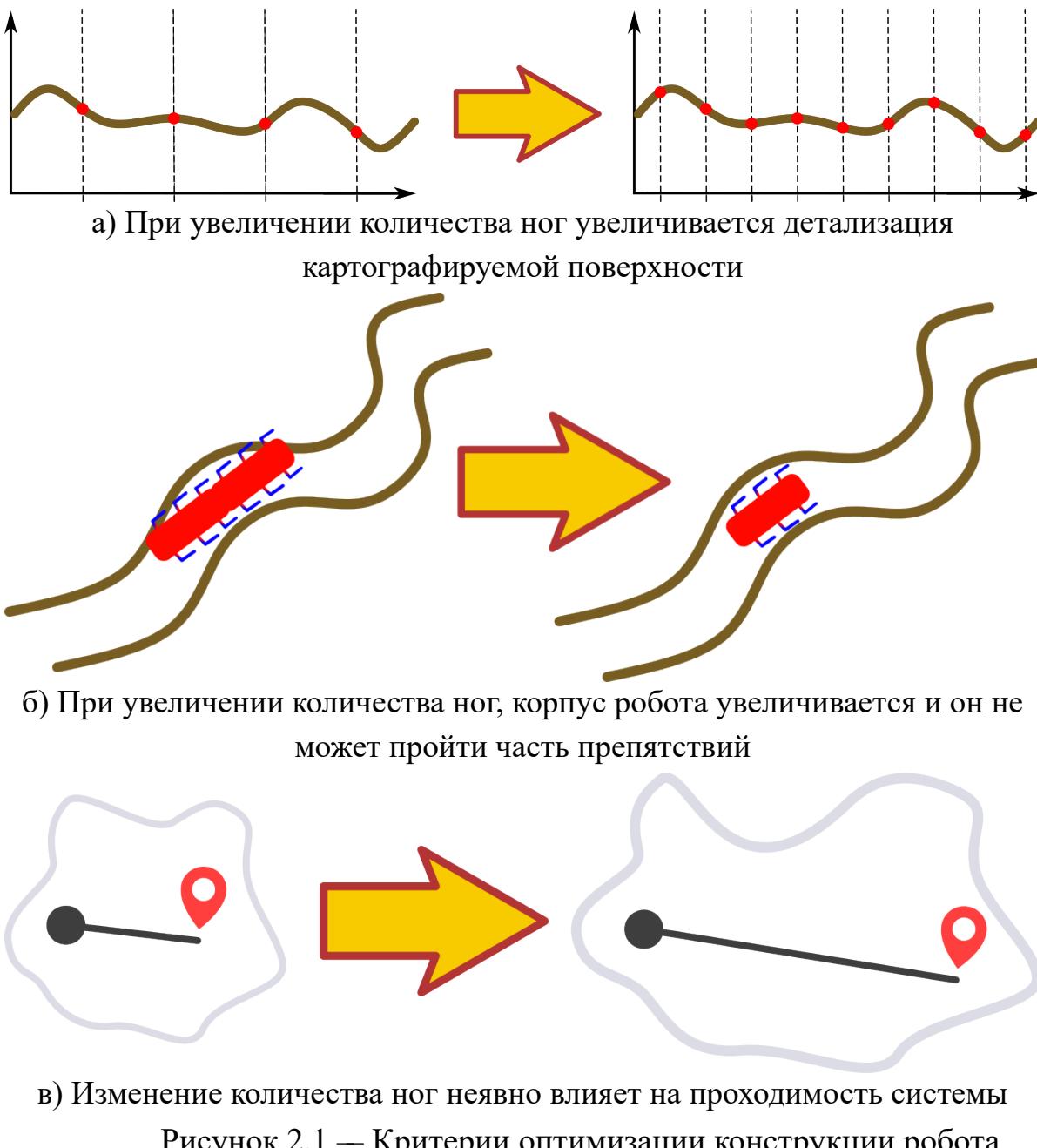


Рисунок 2.1 — Критерии оптимизации конструкции робота

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

Для создания подходящего робота, который может эффективно решать конкретные задачи, необходимо провести структурный синтез. Это означает, что оптимизируются такие характеристики робота, как количество ног, угол между ногами и т.д., используя алгоритмы оптимизации.

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 ей генерация семейства проходимых поверхностей. Затем оценивается пригодность робота для ходьбы с помощью физической симуляции, во время которой робот будет проходить по местности. Также были получены параметризации различных генеративных моделей местности, чтобы было возможно 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. После нескольких инициализаций и поколений были получены многообещающие результаты и полезные идеи, которые позволили создать конструкции, значительно улучшающие производительность, для достижения конечной цели - многоножек, способных преодолевать сложные участки местности [129].

2.1.1 Математическая модель робота

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

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

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

$$\vec{u}_i^T = [\vec{v}_i^T \ \vec{\omega}_i^T] \quad (2.3)$$

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

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:

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

$$\vec{q}_i^T = [\vec{x}_i^T \ \vec{Q}_i^T] \quad (2.6)$$

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

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

где через ϕ 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:

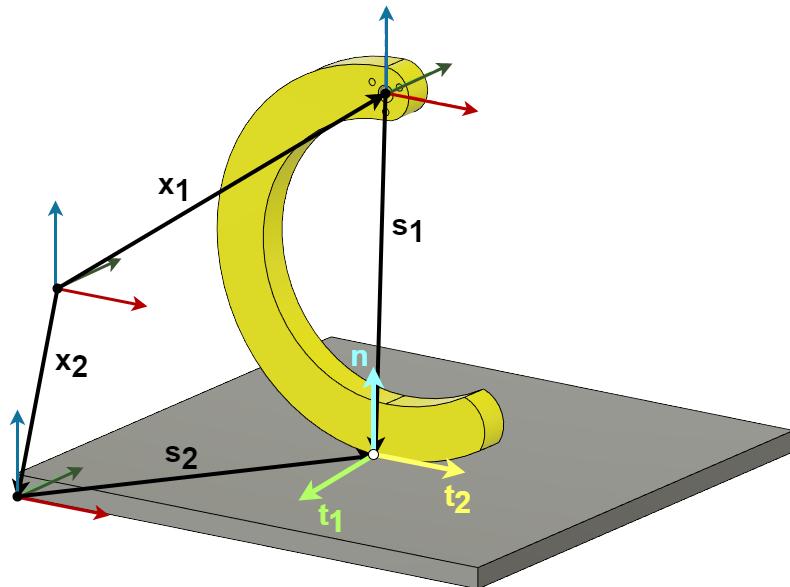


Рисунок 2.2 — Описание переменных для модели взаимодействия опорной поверхности и ноги робота

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

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

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

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

где, $\phi_u(\vec{q})$ — функция связи; μ — 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 робота представлена в виде трехмерного параллелепипеда. Количество движителей по каждому из бортов обозначается через γ . Разность фаз между соседними движителями обозначается через α (рис. 2.3).

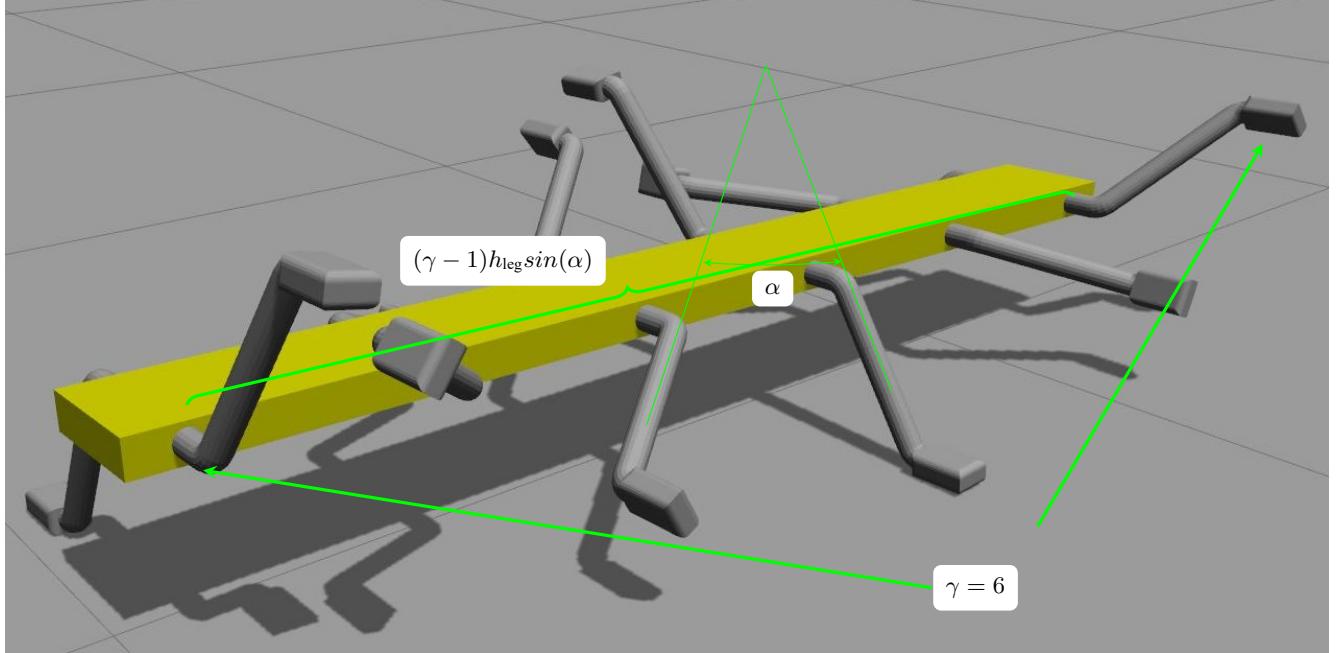


Рисунок 2.3 — Схема модели робота для генетического алгоритма

Эту задачу можно сформулировать как мультикритериальную задачу оптимизации, где необходимо максимизировать дистанцию, пройденную за фиксированное время, и минимизировать длину робота (2.13). Параметрами индивида являлись γ и α .

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

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

Модель робота должна быть реализована в формате URDF. Это язык разметки формата XML для представления модели робота. Но это старый формат, и

когда модель импортируется в Gazebo, URDF преобразуется в формат SDF. Это важно, потому что некоторые функции 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 Генерирование местности, по которой будет проходить робот

Прежде чем говорить о генерировании местности, необходимо обосновать данное решение. Глобальная задача это оценить сложность рельефа. Основными найденными подходами к оценке рельефа являются.

1. Анализ множества физических свойств поверхностей, таких как ковер или линолеум, с точки зрения максимальной скорости, мощности и других параметров робота при их прохождении [79].
2. Построение конкретной местности, которая является достаточно сложной в субъективном плане. В задании Rough Terrain Task в DARPA's Virtual Robotics Challenge используется этот подход. Таким образом тестировался робот ATLAS [71] (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 максимальном перепаде высот, который может преодолеть робот. Если робот не может его преодолеть, значит, местность неудовлетворительная [45; 47] (рис. 2.5).

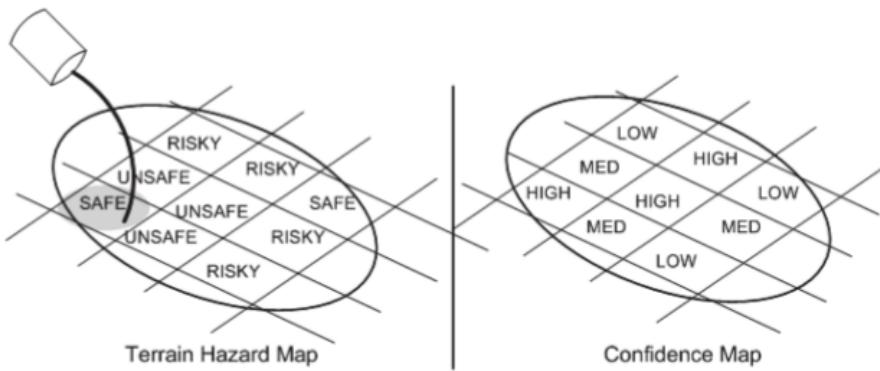


Рисунок 2.5 — Пример карт местности: карта опасности местности и карта достоверности местности

4. Оценка по карте с использованием ряда анализируемых параметров, таких как дисперсия, дальность, тип почвенно-растительного покрова, количество треугольных граней и так далее [47].

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 [6] (рис. 2.6).



Рисунок 2.6 — Рельеф с параметризованными ячейками

После тщательного рассмотрения было решено, что последний подход с некоторыми модификациями и расширениями лучше всего подходит для нашей задачи.

Параметры местности, которые могут быть изменены, следующие:

- номер ширины и длины клетки;
- диапазон высоты клетки начало и конец;

- ширина и длина клетки;
- 2(3) измерения местности (рис. 2.8а);
- параметр распределения (рис. 2.8б).

Для выбора высоты клеток были проведены эксперименты. Существует 3 диапазона, определяющих свойства местности, которые изображены ниже (рис. 2.7).

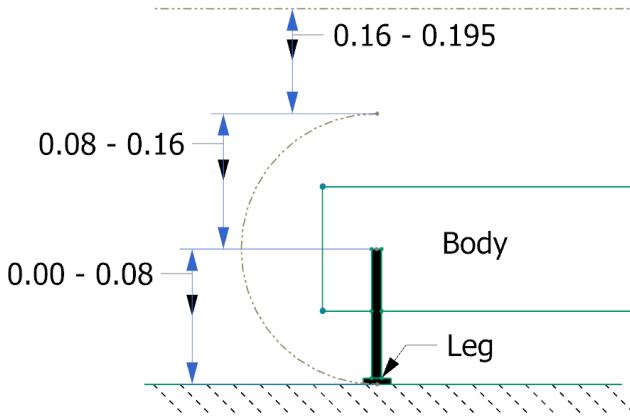


Рисунок 2.7 — Три диапазона для оценки рельефа местности

Для каждого диапазона было сгенерировано 20 местностей и 50 роботов. Каждый робот пытается пройти все местности. У робота есть 4 секунды на попытку. Успешные попытки засчитывались. Результаты можно увидеть в таблице 3.

Таблица 3 — 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

Таким образом, было решено, что второй и первый диапазоны (0.00 - 0.16) будут использоваться в алгоритме оптимизации.

В информатике генетические алгоритмы - это 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 [25; 35].

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, но четвертый ген (расстояние) зависит от других генов. Поэтому функция скрещивания должна работать только с первыми 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.

Этот псевдокод дает высокоуровневое описание всего алгоритма.

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. Весовые коэффициенты ω_1 , ω_2 варьировались, но здесь и далее приведены данные, полученные при $\omega_1 = 0.6$, $\omega_2 = 0.4$.

Input: α – количество поколений, β – количество индивидов, γ – количество территорий

Output: Хорошие параметры для робота

begin

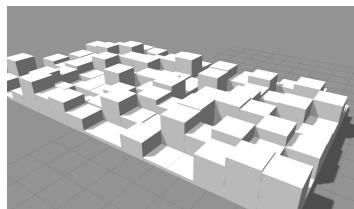
```

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
            Начало симуляции;
             $distance+ = cur\_distance;$ 
        end
         $avg\_distance = distance/\gamma;$ 
        высчитывание фитнес функции;
    end
    выбор лучших родителей;
    скрещивание выбранных родителей;
    мутация генов;
end

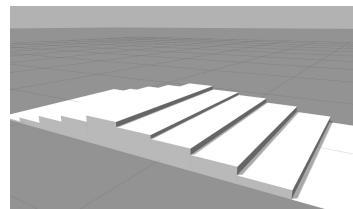
```

end

Algorithm 1: Верхеуровневый генетический алгоритм



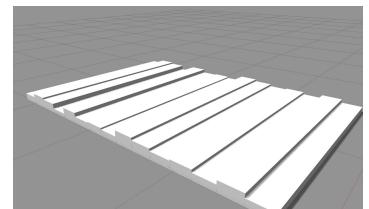
a) T1: 3D-боксы с



б) T2: 2D-полосы с

равномерным
распределением высоты

гауссовой функциональной распределением высоты по
высотой (гауссовой функции)



в) T3: 2D-полосы с

Рисунок 2.8 — Примеры сгенерированных территорий

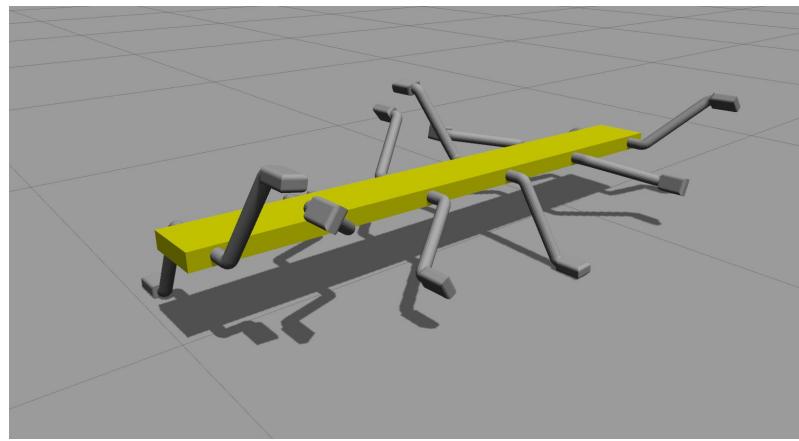


Рисунок 2.9 — Робот с результирующими результатами

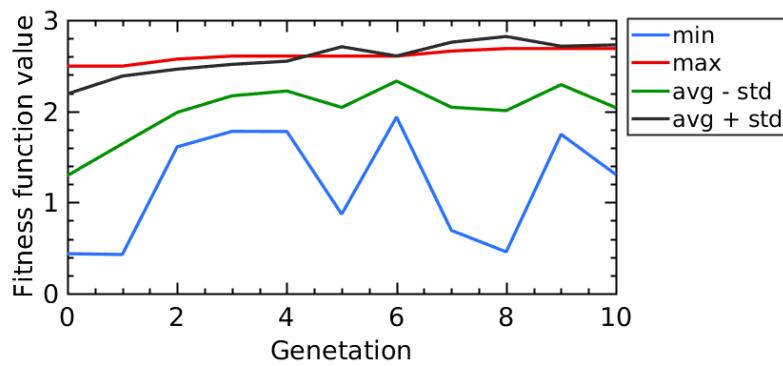


Рисунок 2.10 — Среднее значение фитнес-функции \pm std на поколение Минимальное и максимальное значения фитнес-функции на поколение

Весовые коэффициенты настраивались в зависимости от выбора приоритета. Невзирая на выбранные коэффициенты, оптимальным набор ног начинался с 8 и заканчивался 14. Это 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: она имеет те же параметры, что и первая фаза, но с измененным размером популяции.

В соответствии с таблицей 4 (весовые коэффициенты равны 0.6 и 0.4 соответственно) видна сходимость в параметрах. Видео прохождения препятствия

лучшим индивидом



Одним из основных результатов исследования, полученных при варьировании значений весовых коэффициентов ω 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 4 — Зависимость между статистикой целевой функции и типами поверхности

Территория, популяция	Параметры	AVG	STD
T1 (рис. 2.8а), 110	(6, 72)	2.38	0.34
T2 (рис. 2.8б), 55	(5, 68)	1.95	0.35
T3 (рис. 2.8в), 55	(6, 77)	2.08	0.33

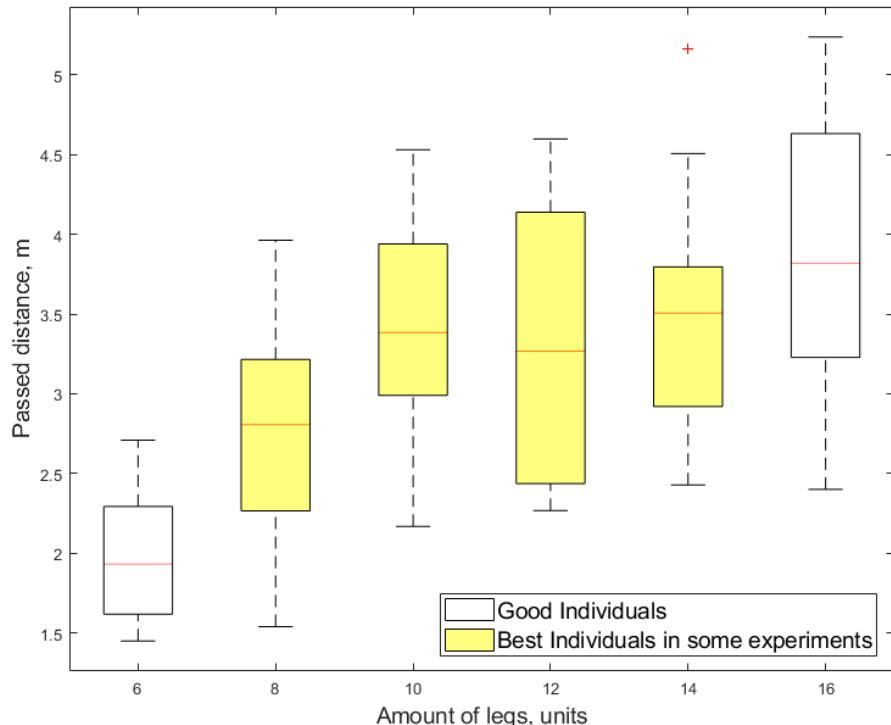


Рисунок 2.11 — Зависимость между количеством ног и пройденной дистанцией

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.

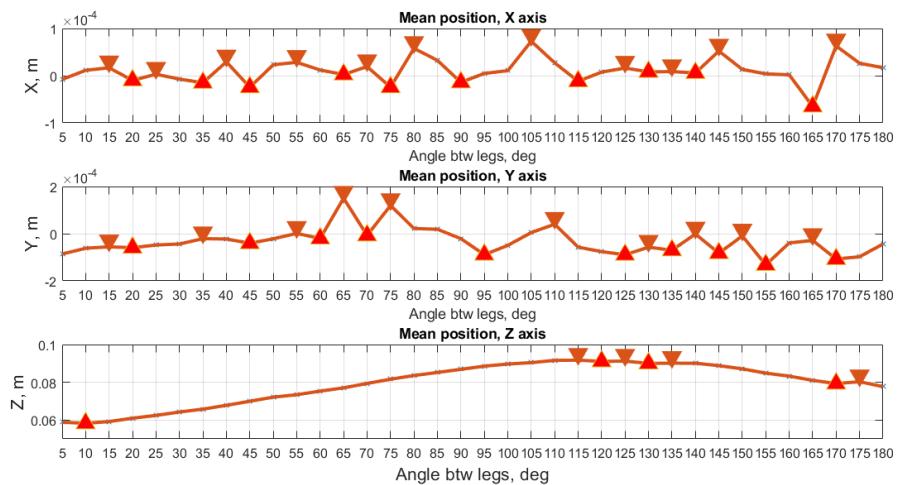
Целевая функция имеет следующий вид:

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

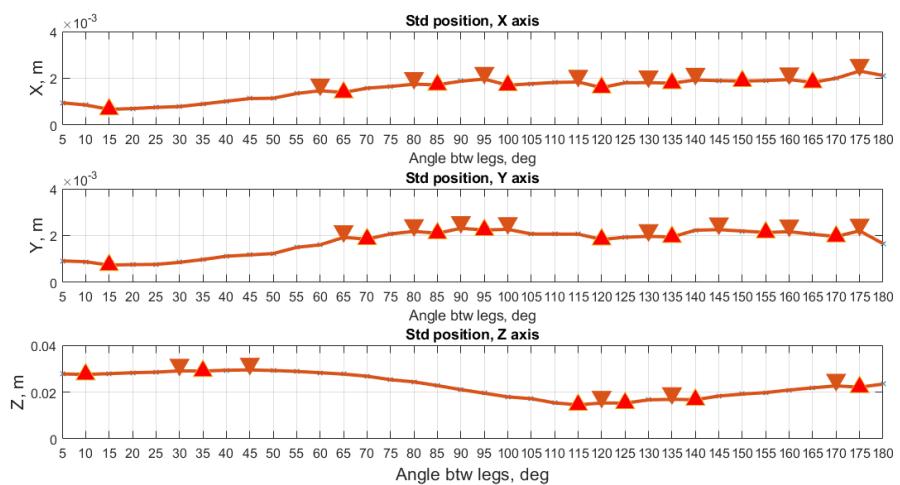
где надпись $i = \{1,2,3,4\}$ – среднее значение а, которое принимается из 1 - движение вперед, 2 - движение влево, 3 - движение вправо, 4 - вращение ; Z – положение по оси Z ; α, β – значения ориентации по крену и шагу ; ω_i – весовой коэффициент для каждого направления , $\omega_{z,roll,pitch}$ – весовые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

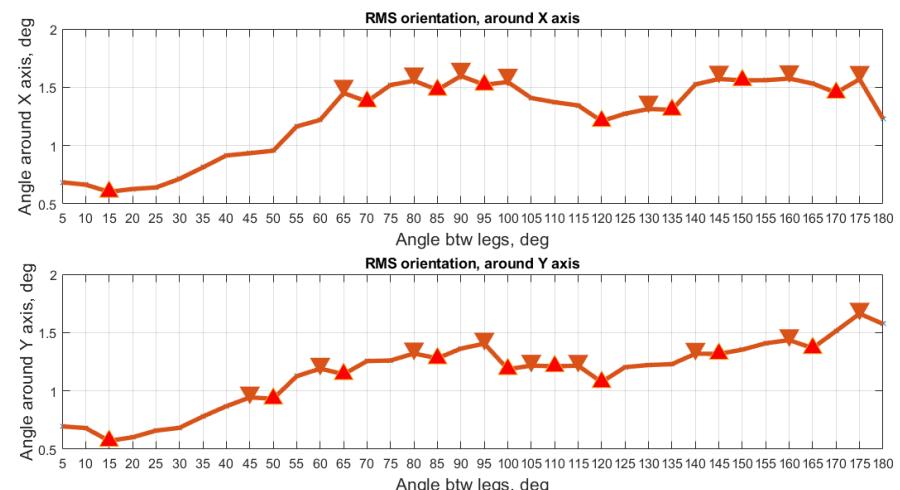


Рисунок 2.13 — RMS из данных об ориентации для типа движения вперед

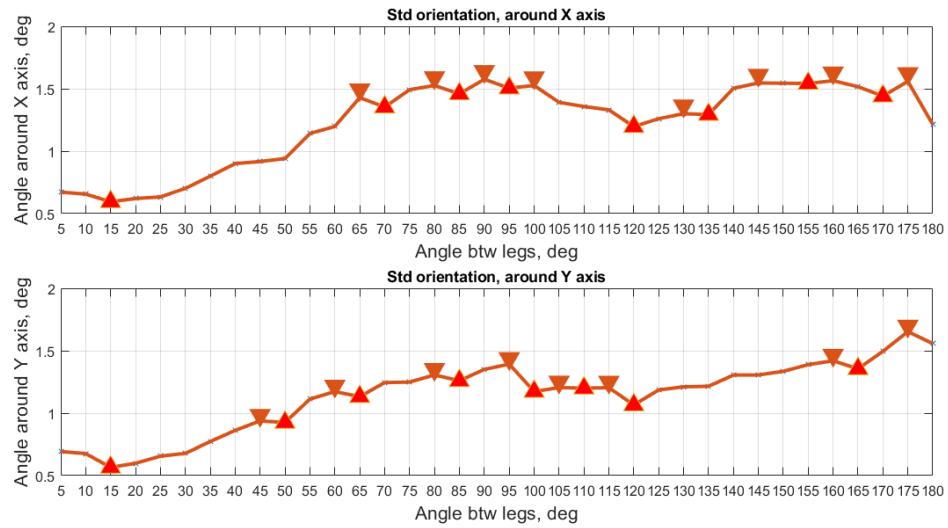
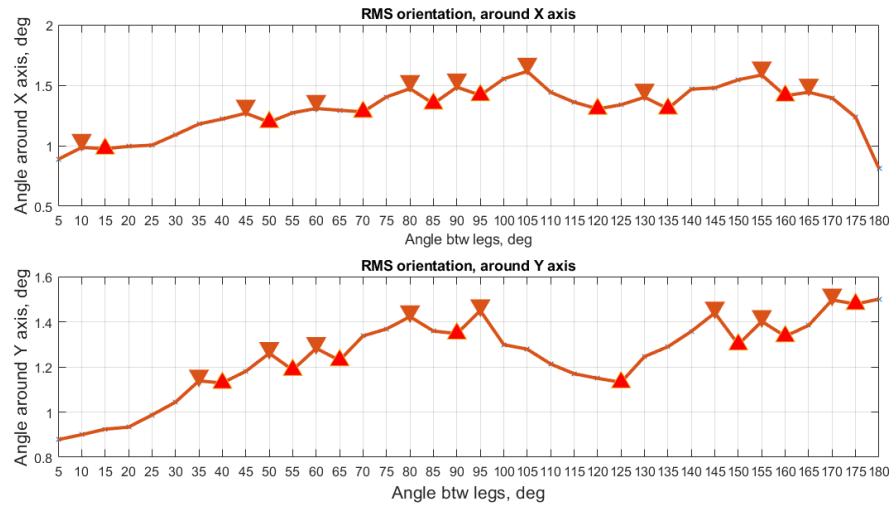
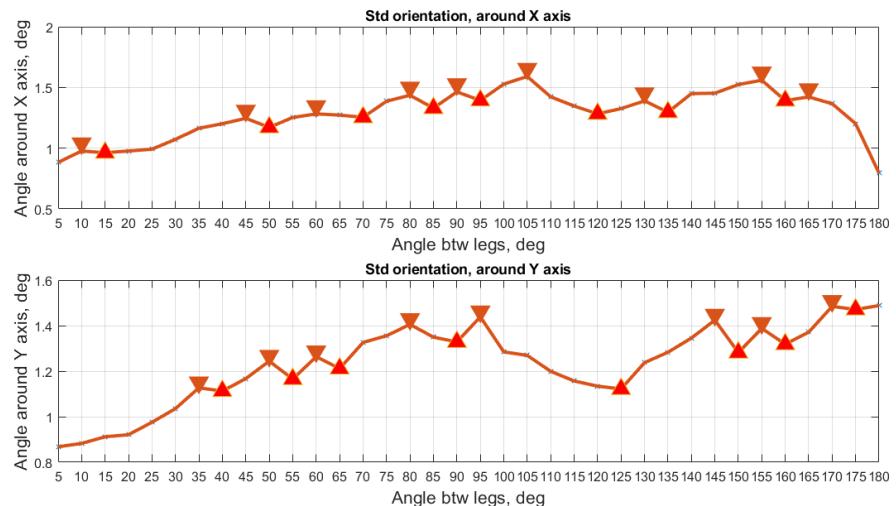


Рисунок 2.14 — STD из данных об ориентации для типа движения вперед



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.

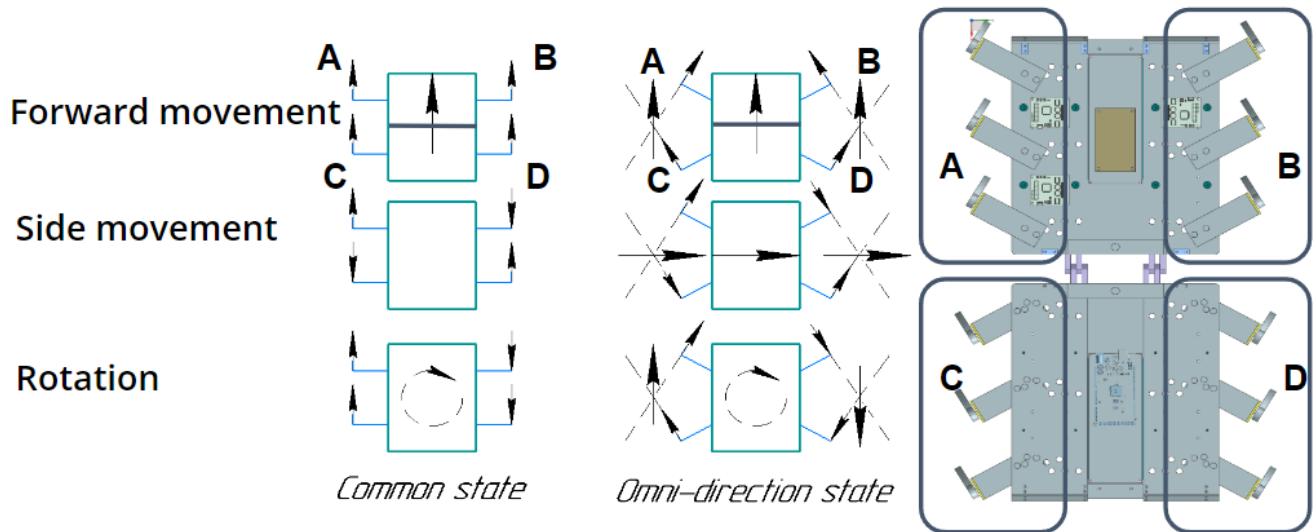


Рисунок 2.16 — Векторное представление сил в классическом и всенаправленном состоянии

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 5 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.



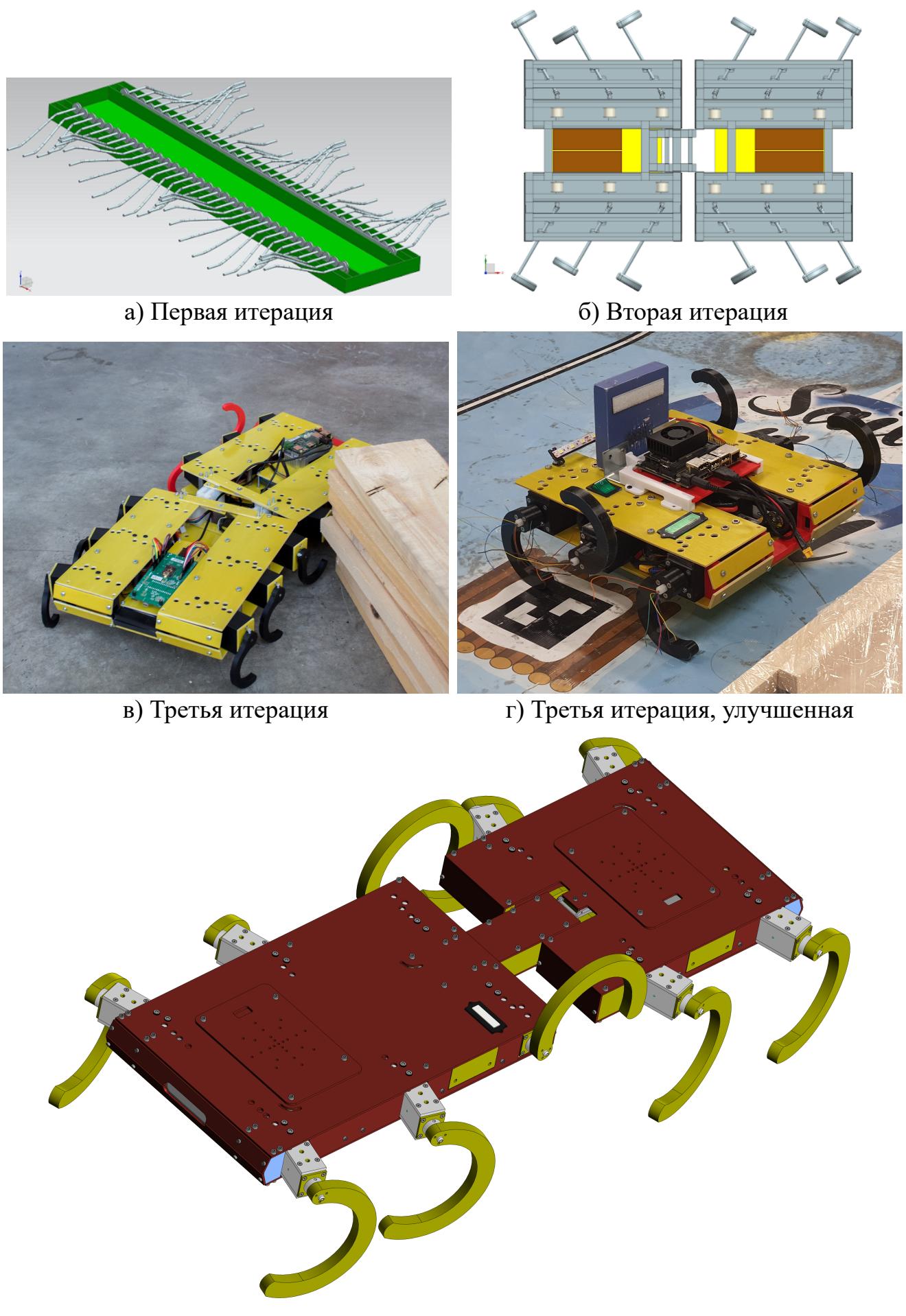


Рисунок 2.17 — Итерации робота СтриРуса

Таблица 5 — Сравнение итераций робота

Итера- ция	1 (рис. 2.17а)	2 (рис. 2.17б)	3 (рис. 2.17в)	3+ (рис. 2.17г)	4 (рис. 2.17д)
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
Особен- ности	Волно- ход	Меха- низм, который позво- ляет непре- рывно изменять отн. угол	Двухсте- пенной узел, соеди- няющий сегмен- ты	Большие ноги	Гигант- ские ноги
Недо- статки	Невоз- можно уста- новить сенсоры на ноги. Много подвиж- ных частей	Слиш- ком сложный меха- низм, изменя- ющий отн. угол	Мал. ноги. Избы- точная вторая степень свобо- ды в соедини- тельном узле	1 сег- мент. Ма- ленькие ноги	—

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

Результируя вышесказанное, получив паретто 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 все-направленному 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 [49; 57; 67; 109], управление походкой на основе рельефа местности [8; 94], анализ устойчивости и SLAM [69; 74; 83]. 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 [60; 74; 97]. 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 [46]. 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 [15; 23; 84]. Та же проблема применима к оптическим и магнитным датчикам. Емкостные датчики требуют высокой точности изготовления. В итоге, пьезорезистивный датчик был выбран как наиболее подходящий.

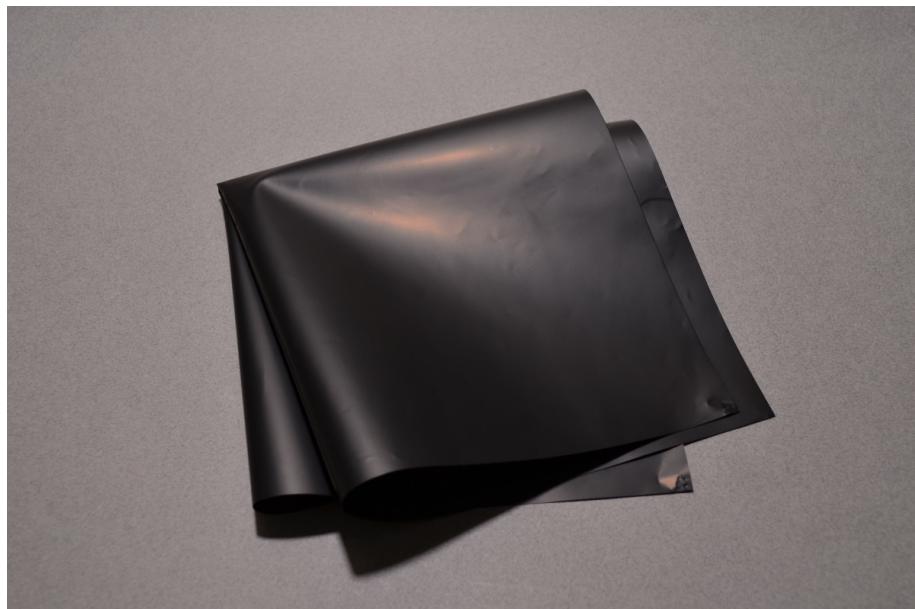
Самый популярный тип пьезорезистивного датчика - тензодатчик. Он может быть установлен на ногах робота, но это решение требует наличия цепей формирования сигнала и создает трудности при прокладке проводов между постоянно вращающимися ногами и корпусом робота [94]. Другой способ - использовать пьезорезистивные 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)[106] 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.

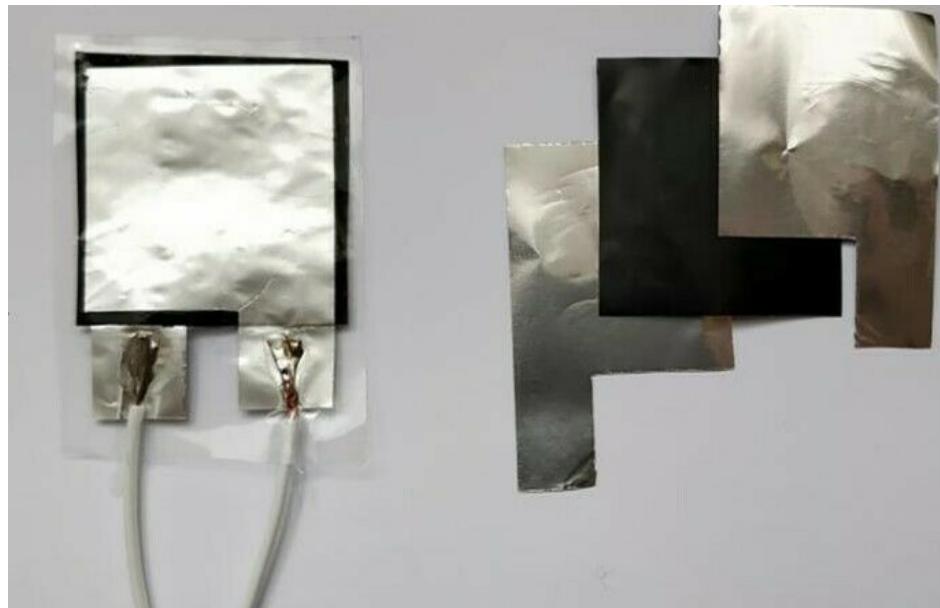
В результате, был разработан и изготовлен пьезорезистивный датчик на основе Velostat. Такой датчик поможет нам решить проблемы классификации местности и создания карт на биомиметическом многоножном роботе StriRus.

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).

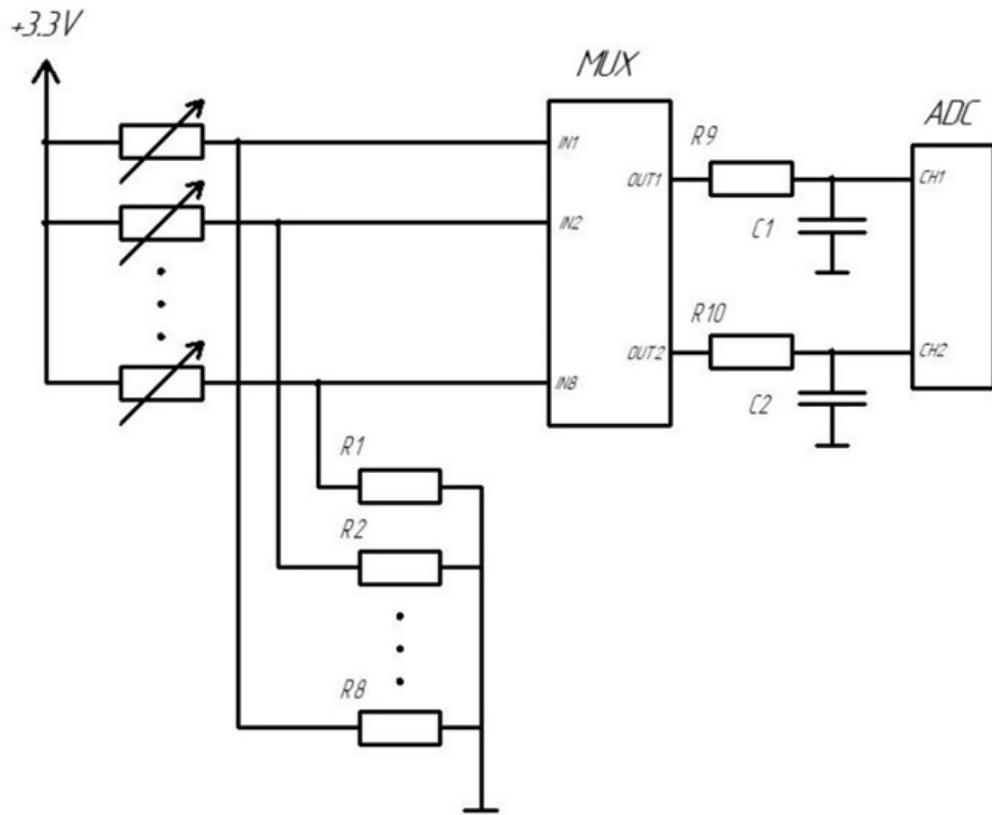


Рисунок 3.2 — Электрическая схема преобразователя силы

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.

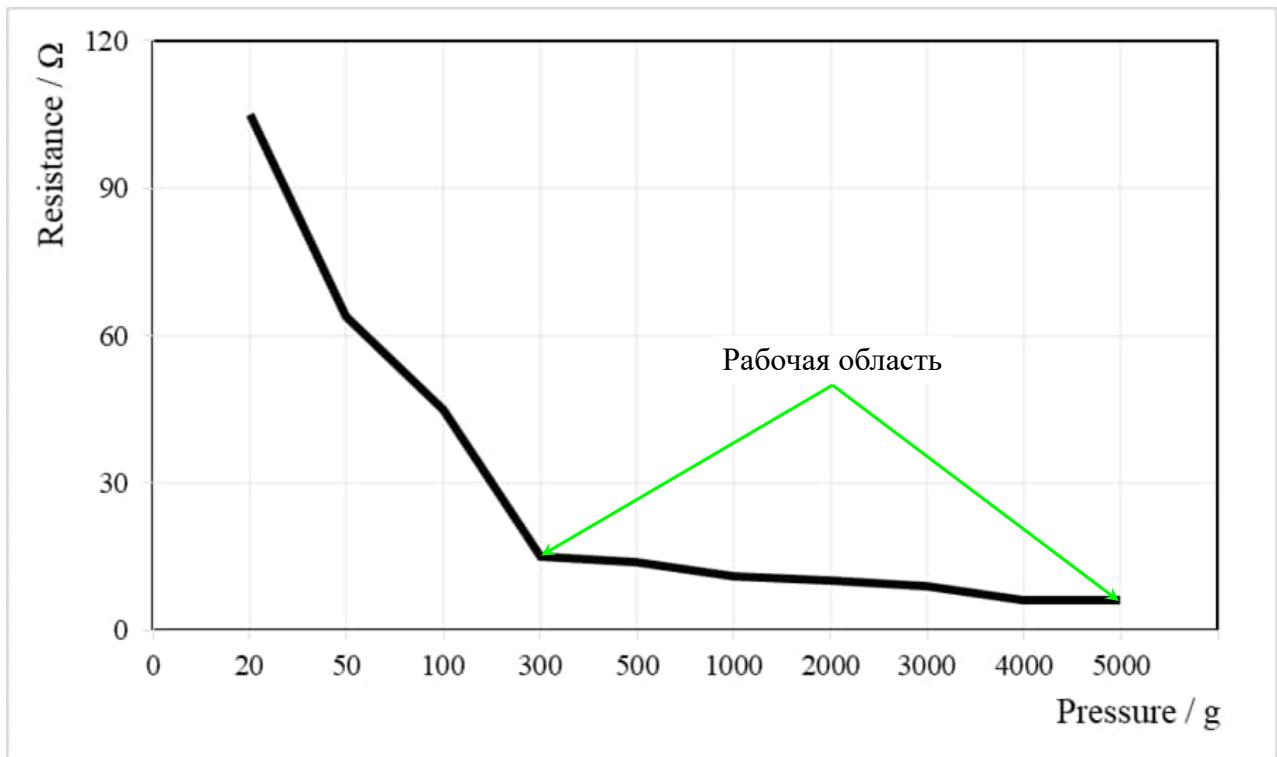


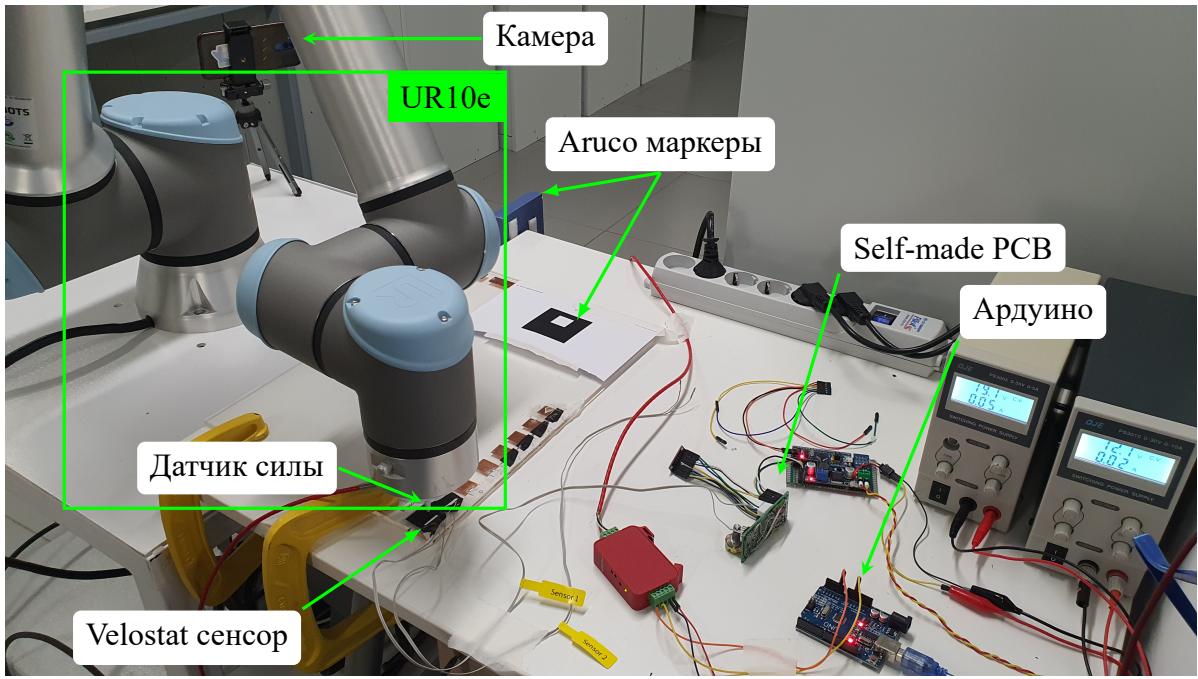
Рисунок 3.3 — График зависимости прикладываемого веса от сопротивления

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

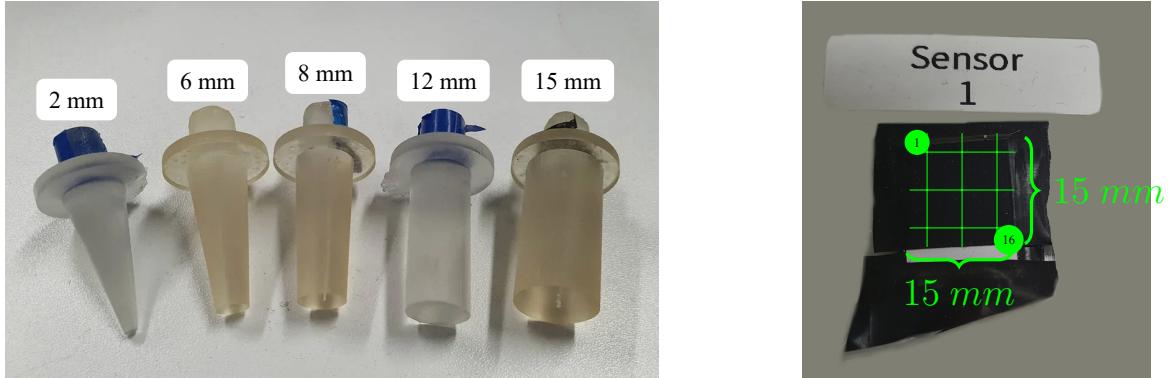


б) Способ нивелировать ошибку по углу с помощью Aruco маркеров

Рисунок 3.4 — Разработанный экспериментальный стенд

Для касания только части объекта исследования были разработаны различные насадки. Такие размеры были выбраны из-за размеров преобразователя. Ми-

нимимальный 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 4×4 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 $450\ Hz$. Необходимая сила нажатия — $17\ N$.

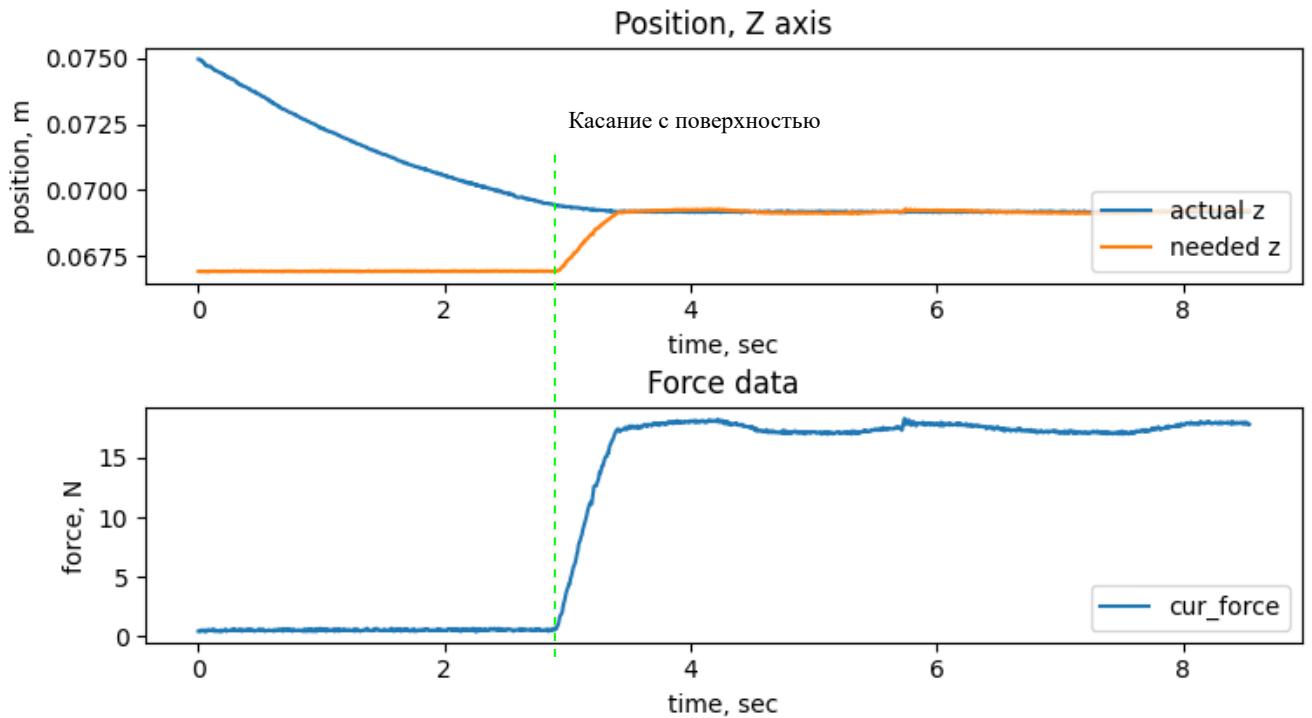


Рисунок 3.6 — Графики зависимости силы и позиции по z от времени во время эксперимента по исследованию Velostat

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 4×4 . 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 , τ_{res} , k_i – настраиваемые константы , t – текущее время , t_0 – время начала нажатия . Для решения задачи регрессии использовался робастный нелинейный алгоритм наименьших квадратов. Результат представлен ниже (рис. 3.7).

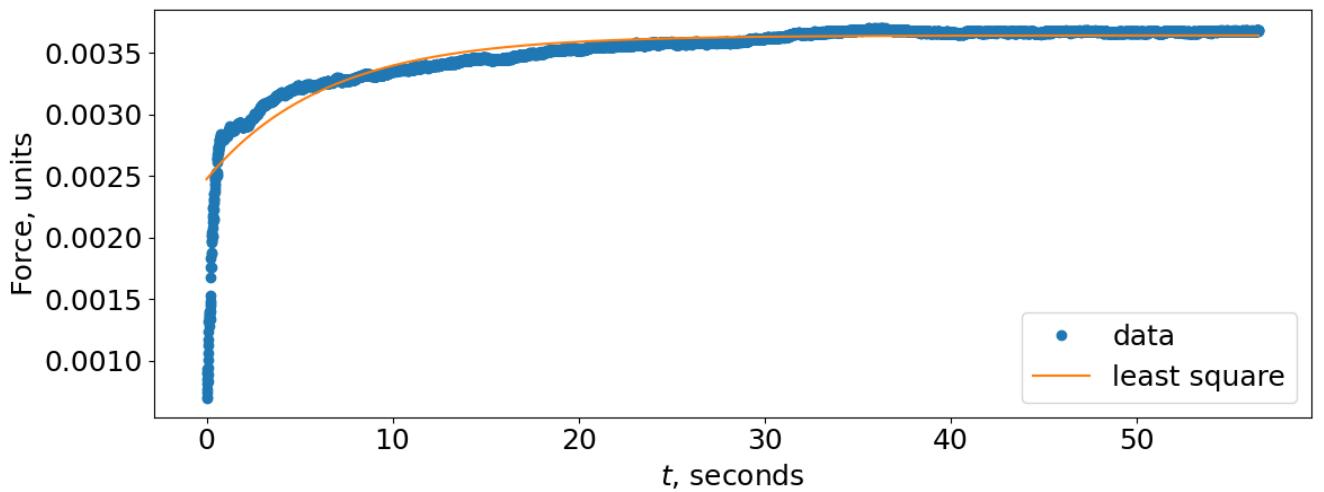


Рисунок 3.7 — Результаты статического эксперимента

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.

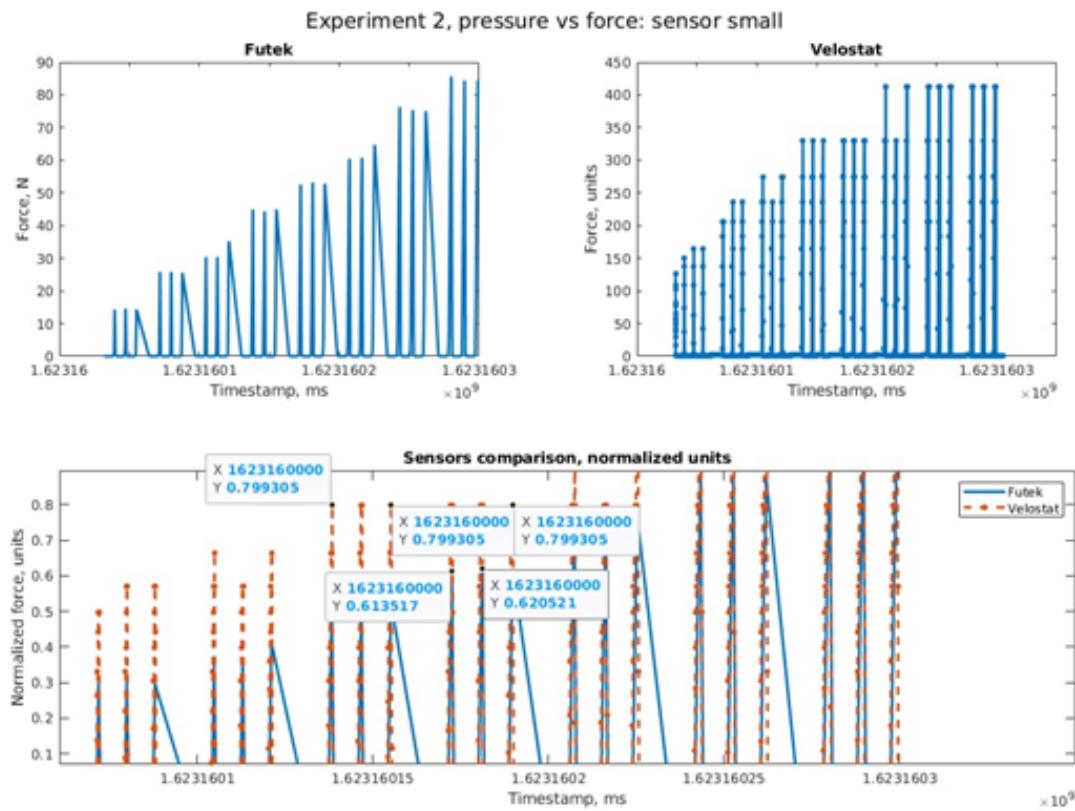


Рисунок 3.8 — Проверка чувствительности датчика. Слева - идеальные данные, справа - результат, полученный с помощью созданного датчика.

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.

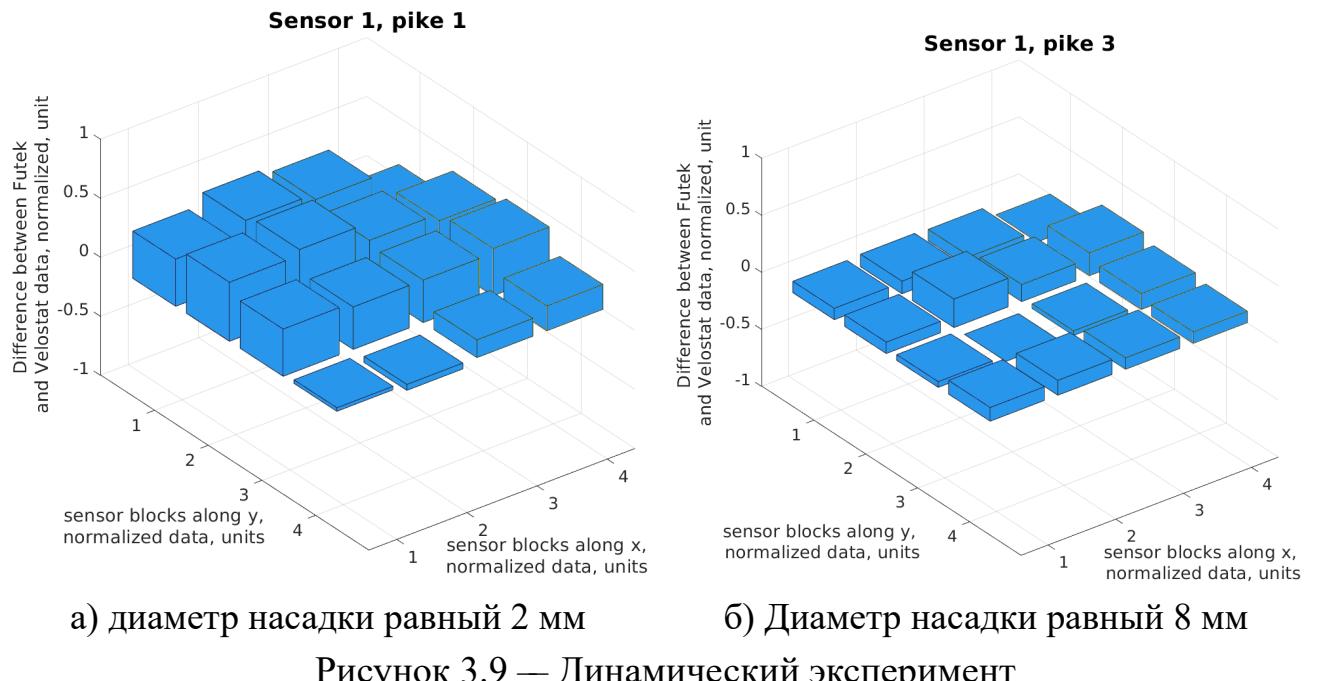


Рисунок 3.9 — Динамический эксперимент

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.

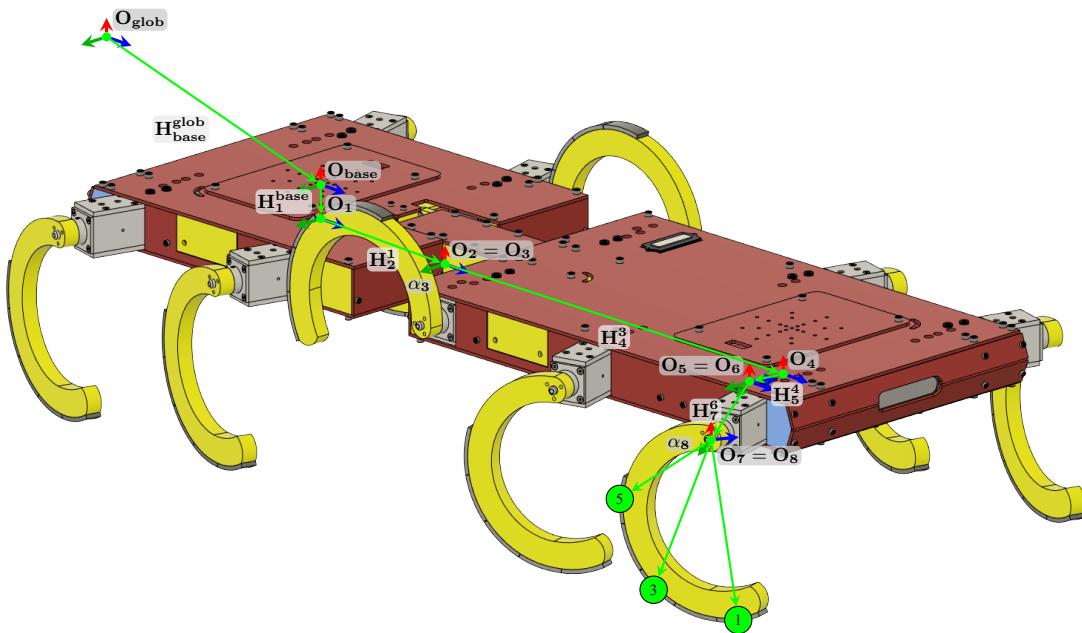


Рисунок 4.1 — Кинематическая схема для определения точки касания опорной поверхности роботом

$$\begin{aligned}
 H_{leg}^{glob} &= H(x_{glob}, y_{glob}, z_{glob}, \alpha_{glob}, \beta_{glob}, \gamma_{glob}) T_z(l_1) \\
 &\quad T_x(l_2) R_y(\alpha_3) T_x(l_4) T_y(l_5) R_z(-15^\circ) T_y(l_7) R_y(\alpha_8) \quad (4.1)
 \end{aligned}$$

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).

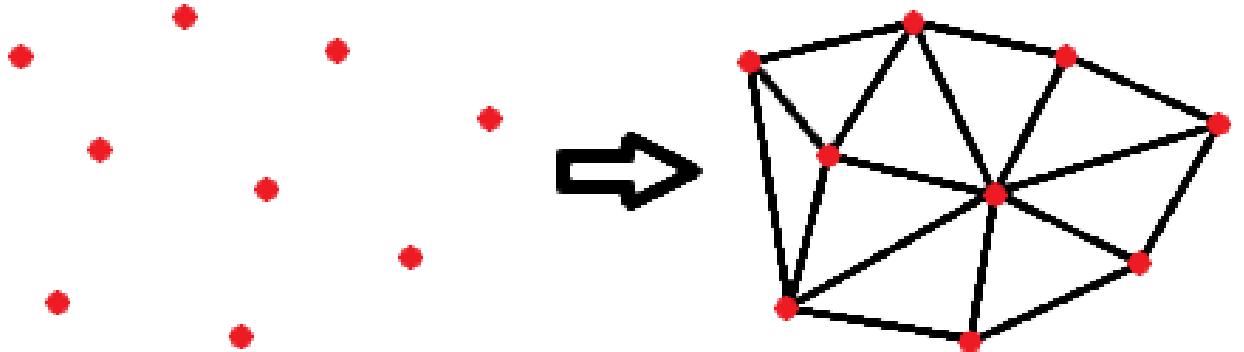
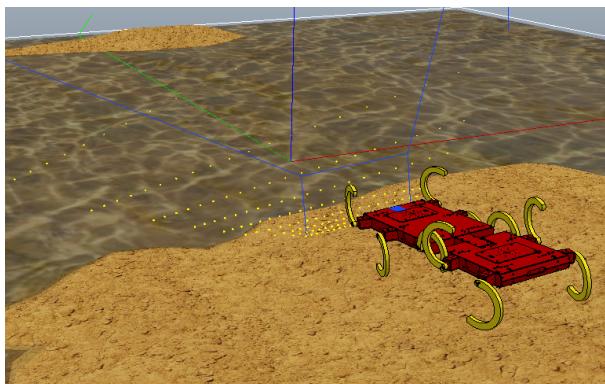


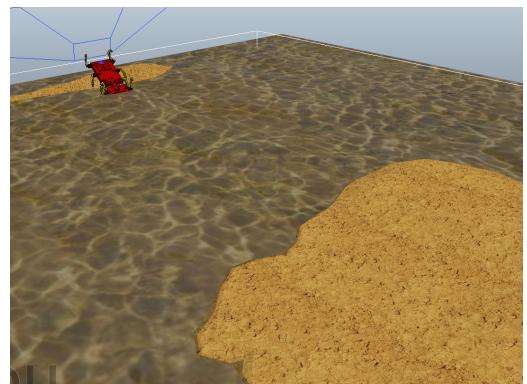
Рисунок 4.2 — 2D Триангуляция Делоне (выпуклая оболочка)

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



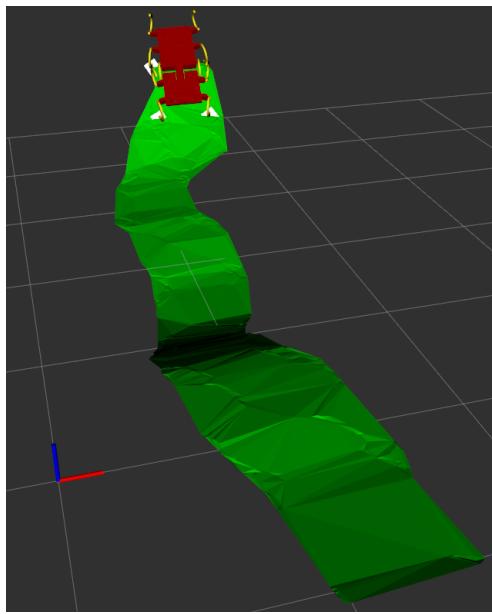
б) Конец движения

Рисунок 4.3 — Эксперимент в симуляторе

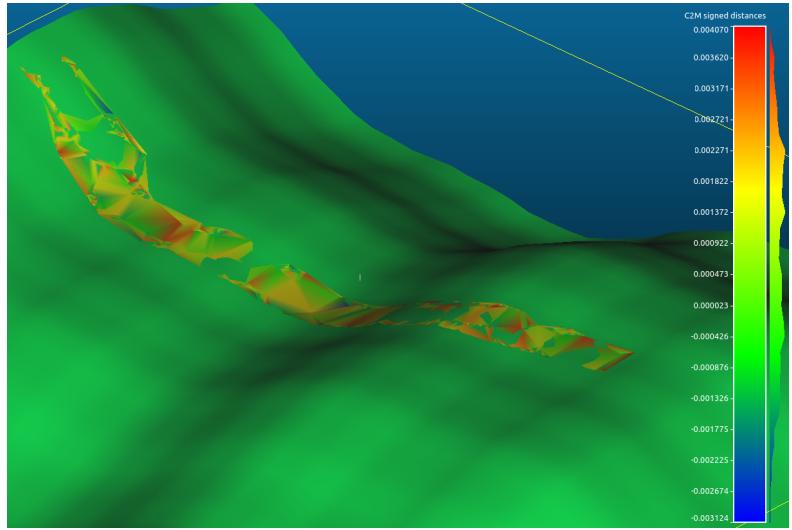
Ниже представлены полученные результаты (рис. 4.4). Для оценки точности полученных данных использовались метрики C2C (4.2) и C2M (рис. 4.7).

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

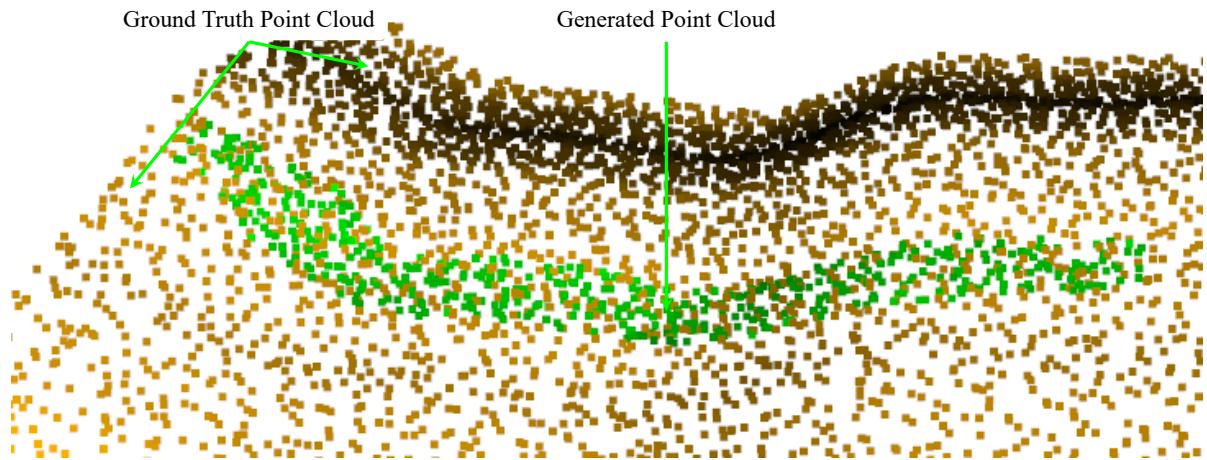
Где X, Y – непустые подмножества метрического пространства M ; $\text{dist}_X: M \rightarrow \mathbb{R}$ – обозначает функцию расстояния до множества X .



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

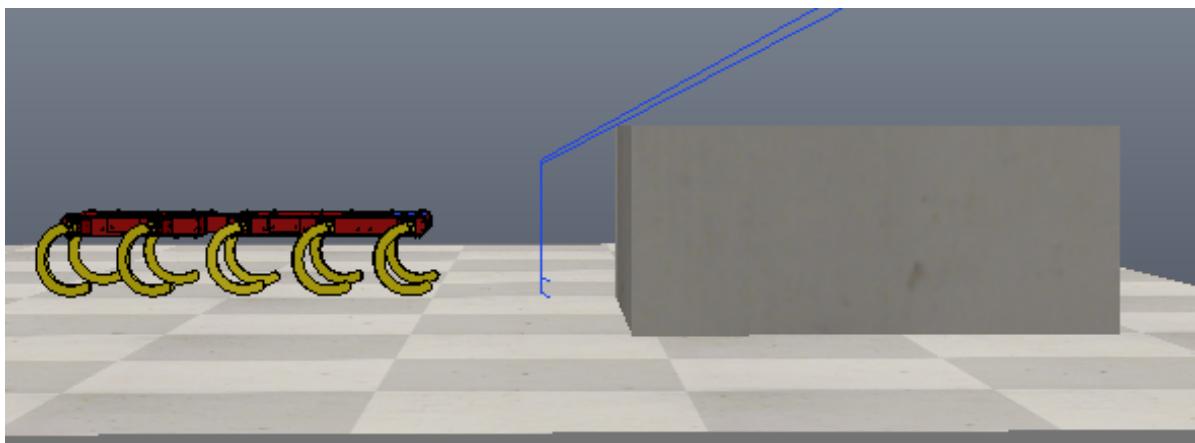


б) Наложенные полигональные сетки

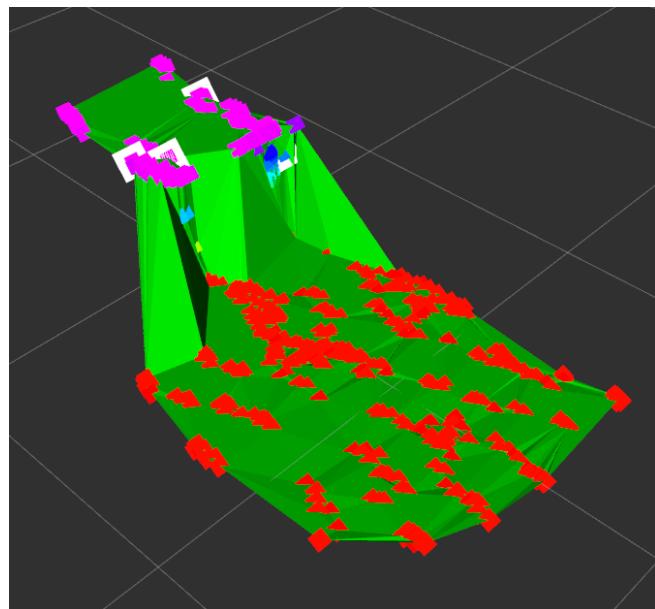


в) Наложенные облака точек

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.

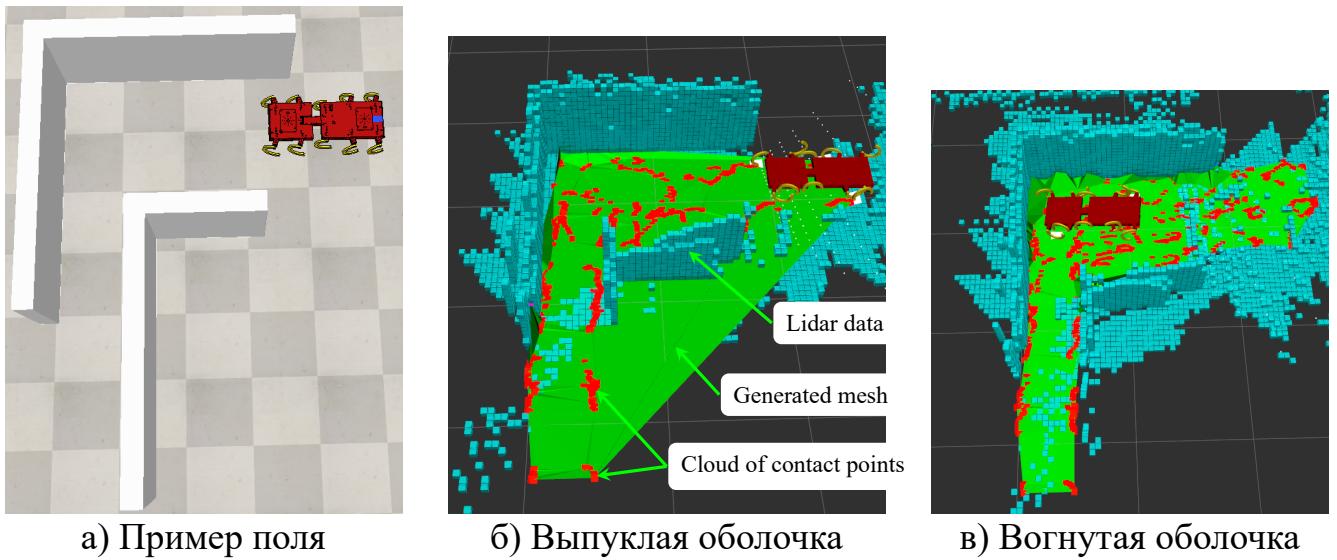


Рисунок 4.6 — Объяснение необходимости модификации алгоритма Делоне

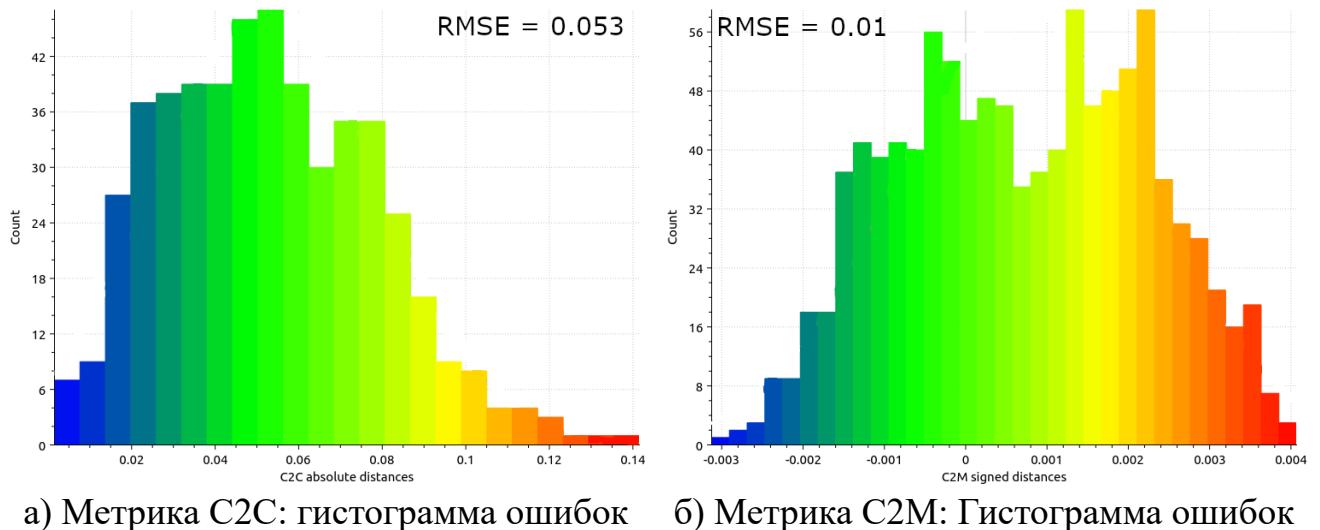
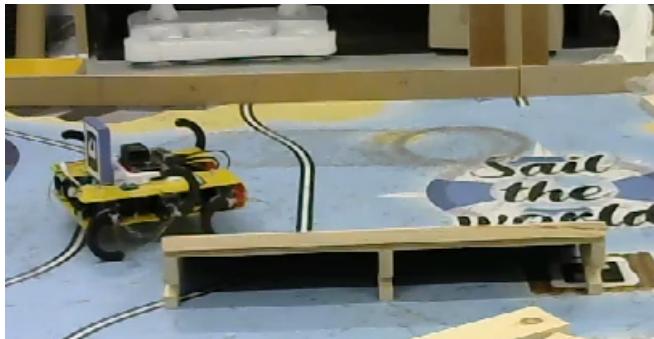
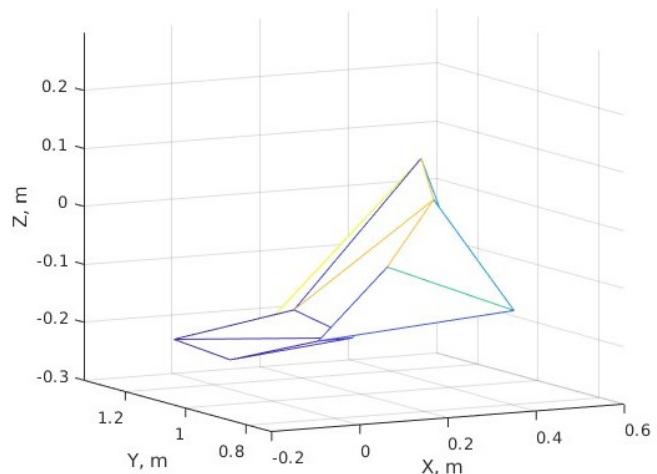


Рисунок 4.7 — Метрики оценки точности полученной карты



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

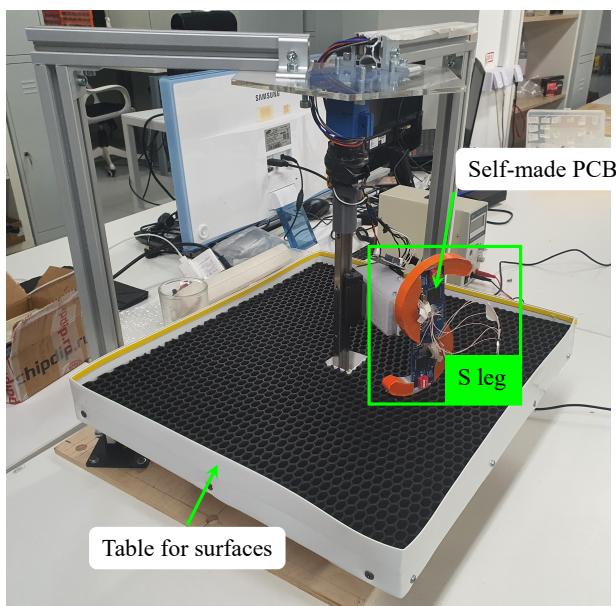
Для неточного определения физических свойств поверхности нужны данные с датчиков силы. Сильно улучшить показания помогут данные с гироскопов и акселерометров, а также момент с моторов. Определение физических свойств позволяет спелеологу тип исследуемой поверхности, что важно для научных исследований 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 территорий.

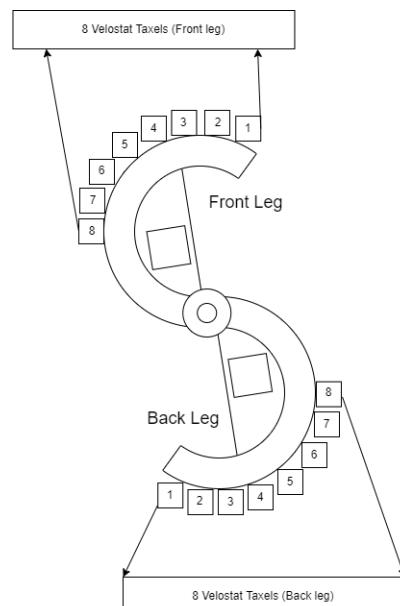
Задачу обучения удобнее всего проводить в лабораторных условиях. Экспериментальная установка соответствует следующим требованиям: возможность установить новые поверхность и сменять их быстро. Это нужно для легкого со-

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 сырые данные. Резина (рис. 4.9а) , камень (рис. 4.10б) , земля (рис. 4.10в).

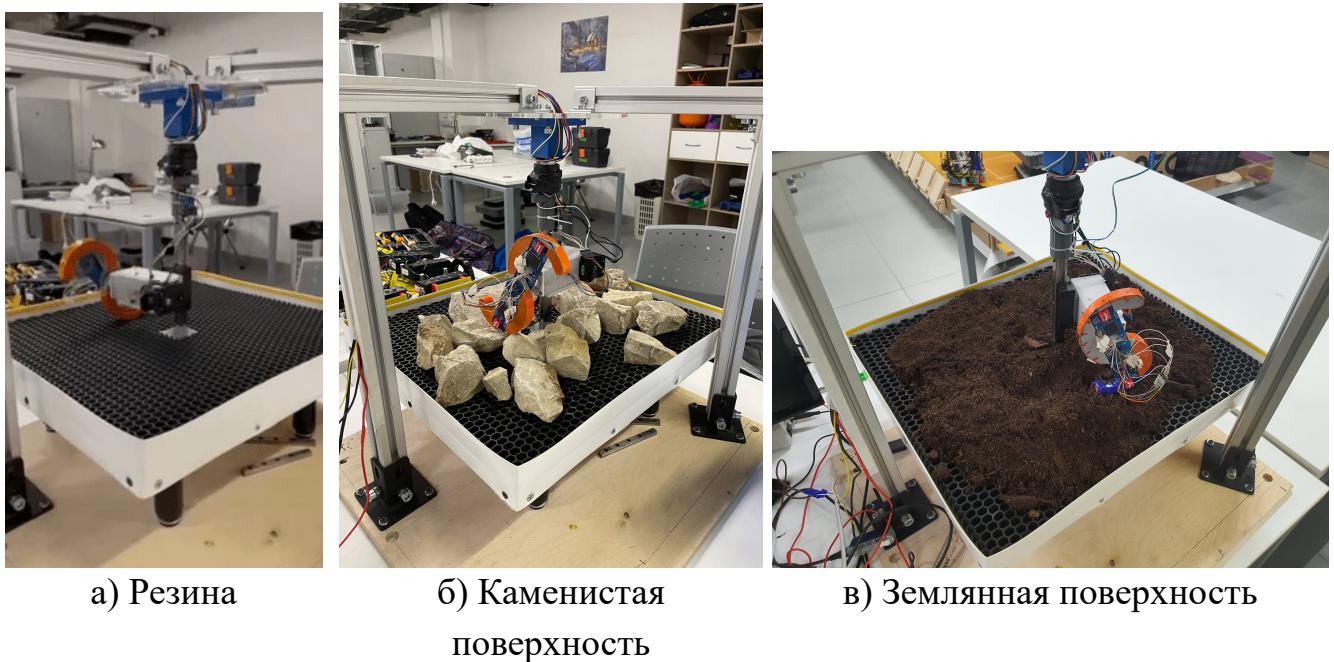


Рисунок 4.10 — Типы определяемых поверхностей

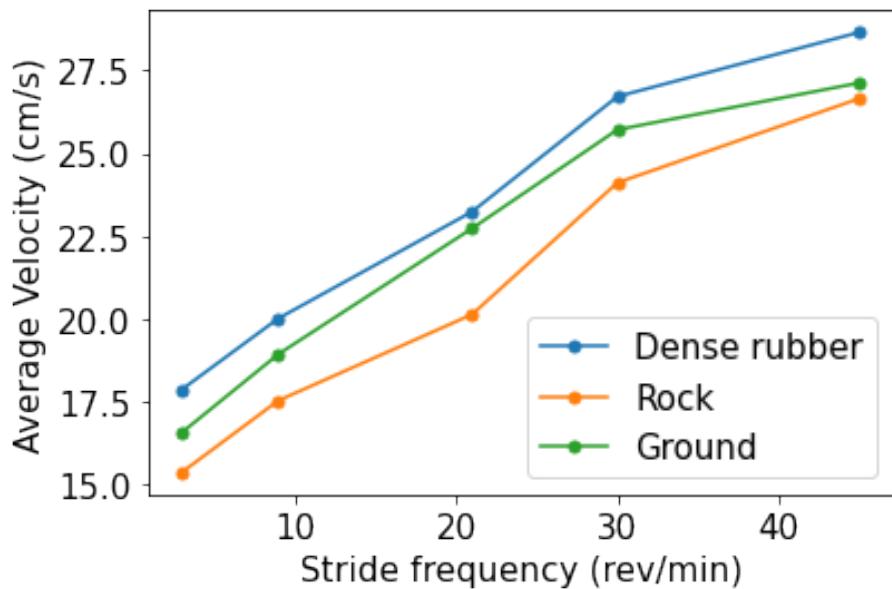
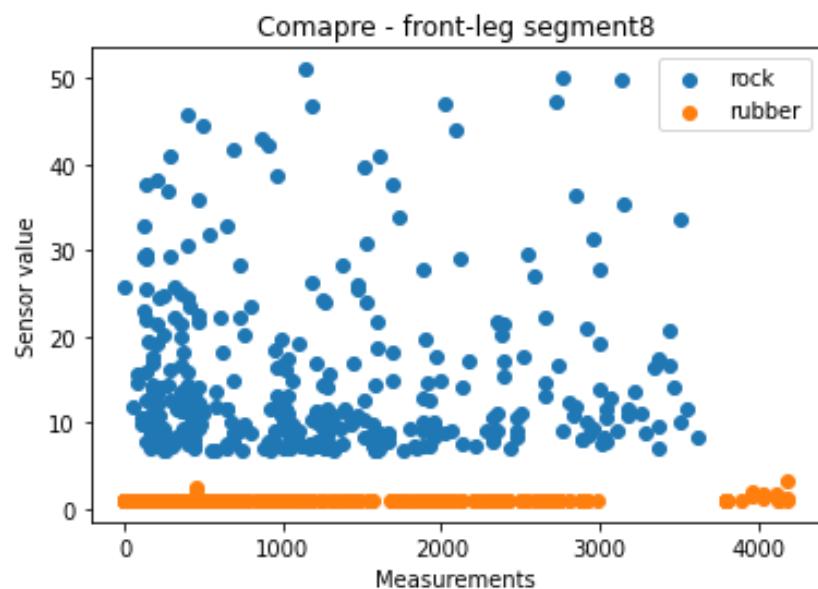


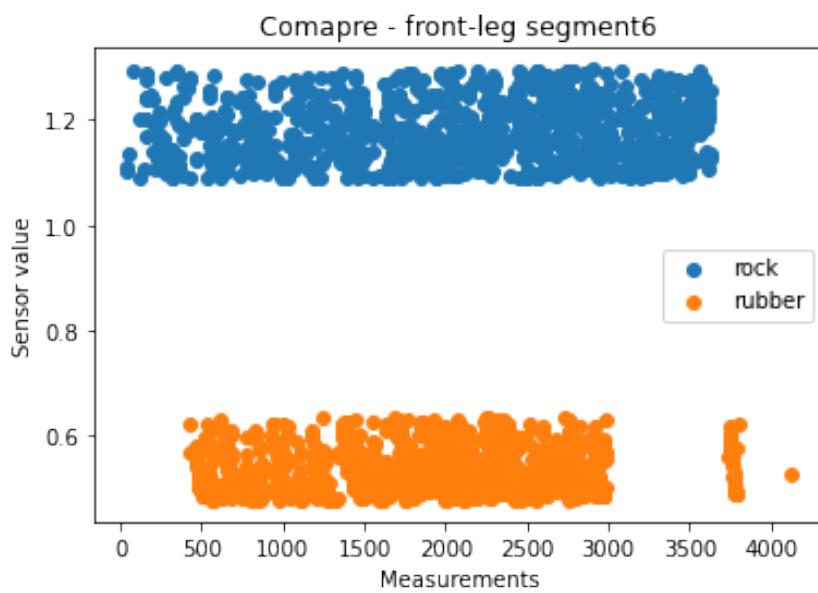
Рисунок 4.11 — Средняя линейная скорость робота

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. Сыре данные легко различить, но можно заметить, что абсолютные значения у разных сегментов различно. Поэтому при обучении необходимо их нормализовать.



а) Передняя часть ноги, 8ой сегмент



б) Передняя часть ноги, бой сегмент

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

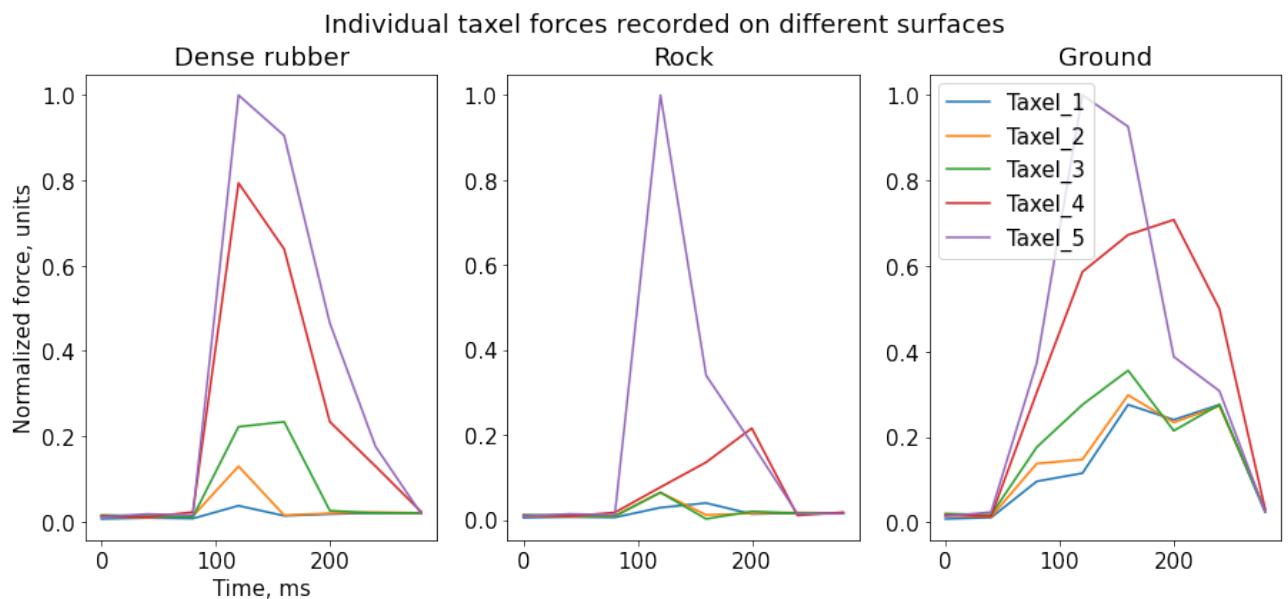


Рисунок 4.13 — Запись активных такселей на разных поверхностях

На рисунке выше (рис. 4.13) представлены запись касания ногой на разных поверхностях. Можно заметить пиковую нагрузку на Землю 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. 6).

Таблица 6 — 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 чувствением 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 (количества ног), пройденного пути.

Данный метод основан на применении генетического алгоритма OpenAI-ES, с самописными реализацией 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 Триангulation 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

α, β	значения ориентации по крену и шагу, см. (2.14), стр. 50
β	адаптивный параметр, см. (2.13), стр. 42
δ	пройденная дистанция, см. (2.13), стр. 42
$\text{dist}_X: M \rightarrow \mathbb{R}$	обозначает функцию расстояния до множества X , см. (4.2), стр. 71
ω_i	весовой коэффициент для каждого направления, см. (2.14), стр. 50
$i = \{1,2,3,4\}$	среднее значение а, которое принимается из 1 - движение вперед, 2 - движение влево, 3 - движение вправо, 4 - вращение, см. (2.14), стр. 50
$p, A_i, B_i, \tau_{res}, k_i$	настраиваемые константы, см. (3.12), стр. 66
t	текущее время, см. (3.12), стр. 66
t_0	время начала нажатия, см. (3.12), стр. 66
V_0	начальное напряжение, см. (3.12), стр. 66
X, Y	непустые подмножества метрического пространства M , см. (4.2), стр. 71
Z	положение по оси Z, см. (2.14), стр. 50
$\omega_{1,2} \in [0..1]$	весовые коэффициенты, см. (2.13), стр. 42
$\omega_{z,roll,pitch}$	весовые коэффициенты, см. (2.14), стр. 50

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)

Список литературы

1. A Brief Overview of a Novel, Highly-Integrated Hydraulic Servo Actuator with Additive-Manufactured Titanium Body [Текст] / C. Semini [и др.] // IROS Workshop 2016. — 2016.
2. A campaign in autonomous mine mapping [Текст] / C. Baker [и др.] // Proceedings - IEEE International Conference on Robotics and Automation. — 2004.
3. A Concave Hull Algorithm for Scattered Data and Its Applications [Text] / J. Xu [et al.]. — 2010. — Nov. 29.
4. A multi-modal mapping unit for autonomous exploration and mapping of underground tunnels [Текст] / F. Mascarich [и др.] // IEEE Aerospace Conference Proceedings. — 2018.
5. A prototype climbing robot for inspection of complex ferrous structures [Текст] / G. Peters [и др.] // Emerging Trends In Mobile Robotics. — World Scientific, 2010. — C. 150—156.
6. A Survey on Terrain Assessment Techniques for Autonomous Operation of Planetary Robots [Text] / D. L. Sancho-Pradel [et al.]. — 2010. — May 1.
7. *Aurenhammer F.* Voronoi Diagrams—a Survey of a Fundamental Geometric Data Structure [Text] // ACM Computing Surveys. — 1991. — Sept. — Vol. 23, no. 3. — P. 345—405.
8. Automated gait adaptation for legged robots [Text] / J. Weingarten [et al.] // IEEE International Conference on Robotics and Automation, 2004. Proceedings. ICRA '04. 2004. — New Orleans, LA, USA : IEEE, 2004. — 2153—2158 Vol.3.
9. Autonomous aerial robotic exploration of subterranean environments relying on morphology-aware path planning [Текст] / C. Papachristos [и др.] // 2019 International Conference on Unmanned Aircraft Systems, ICUAS 2019. — 2019.
10. Border Samples Detection for Data Mining Applications Using Non Convex Hulls [Text] / A. L. Chau [et al.]. — 2011. — Nov. 26.
11. BORDER: Efficient Computation of Boundary Points [Text] / C. Xia [et al.] // IEEE Transactions on Knowledge and Data Engineering. — 2006. — Mar. 1. — Vol. 18, no. 3. — P. 289—303.

12. *Borenstein J., Hansen M., Borrell A.* The OmniTread OT-4 serpentine robot - Design and performance [Текст] // Journal of Field Robotics. — 2007.
13. *Brodal G. S., Jacob R.* Dynamic Planar Convex Hull [Text]. — 2002. — Nov. 16.
14. *Brooks D. G., Carroll S. S., Verdini W. A.* Characterizing the Domain of a Regression Model [Text] // The American Statistician. — 1988. — Aug. 1. — Vol. 42, no. 3. — P. 187—190.
15. *Bulichev O., Klimchik A.* Concept Development Of Biomimetic Centipede Robot StriRus [Text] // 2018 23rd Conference of Open Innovations Association (FRUCT). — Bologna : IEEE, 11/2018. — P. 85—90.
16. Case studies of a borehole deployable robot for limestone mine profiling and mapping [Текст] / A. Morris [и др.] // Springer Tracts in Advanced Robotics. — 2006.
17. *Chan T. M.* Optimal Output-Sensitive Convex Hull Algorithms in Two and Three Dimensions [Text] // Discrete and Computational Geometry. — 1996. — Apr. 1. — Vol. 16, no. 4. — P. 361—368.
18. *Chen J. Y.* UAV-guided navigation for ground robot tele-operation in a military reconnaissance environment [Текст] // Ergonomics. — 2010.
19. *Cintra M., Llanos D. R., Palop B.* Speculative Parallelization of a Randomized Incremental Convex Hull Algorithm [Text]. — 2004. — May 14.
20. *Clarkson K. L.* Applications of Random Sampling in Computational Geometry, II [Text]. — 1988. — Jan. 6.
21. Combot: Compliant climbing robotic platform with transitioning capability and payload capacity [Текст] / G. Lee [и др.] // Proceedings - IEEE International Conference on Robotics and Automation. — 2012.
22. Comparing cockroach and Whegs robot body motions [Текст] / R. T. Schroer [и др.] // Robotics and Automation, 2004. Proceedings. ICRA'04. 2004 IEEE International Conference on. T. 4. — IEEE. 2004. — C. 3288—3293.
23. Comparing cockroach and Whegs robot body motions [Текст] / R. Schroer [и др.] // IEEE International Conference on Robotics and Automation, 2004. Proceedings. ICRA '04. 2004. — New Orleans, LA, USA : IEEE, 2004. — 3288—3293 Vol.4.

24. Control of hexapod walking-a decentralized solution based on biological data [Текст] / H. Cruse [и др.] // Climbing and Walking Robots: From Biology to Industrial Applications. Proceedings of the Fourth International Conference on Climbing and Walking Robots (CLAWAR 2001). — 2001. — C. 79—86.
25. DEAP: Evolutionary Algorithms Made Easy [Text] / F.-A. Fortin [et al.] // Journal of Machine Learning Research. — 2012. — July. — Vol. 13. — P. 2171—2175.
26. DeepGait: Planning and Control of Quadrupedal Gaits using Deep Reinforcement Learning [Текст] / V. Tsounis [и др.]. — 2019.
27. Design and optimization of a magnetic wheel for a grit-blasting robot for use on ship hulls [Текст] / Z. Xu [и др.] // Robotica. — 2017.
28. Development of a 3D snake-like robot: Perambulator-II [Текст] / C. Ye [и др.] // Proceedings of the 2007 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation, ICMA 2007. — 2007.
29. Duckiefloat: a Collision-Tolerant Resource-Constrained Blimp for Long-Term Autonomy in Subterranean Environments [Текст] / Y.-W. Huang [и др.]. — 2019.
30. *Ebert T., Belz J., Nelles O.* Interpolation and Extrapolation: Comparison of Definitions and Survey of Algorithms for Convex and Concave Hulls [Text] // 2014 IEEE Symposium on Computational Intelligence and Data Mining (CIDM) (2014 IEEE Symposium on Computational Intelligence and Data Mining (CIDM)). — Orlando, FL, USA : IEEE, 12/2014. — P. 310—314.
31. *Edelsbrunner H., Mücke E. P.* Three-Dimensional Alpha Shapes [Text]. — 1992. — Dec. 1.
32. Effects of Parameterization on the Performance of Empirical Models Used in ‘predictive Microbiology’ [Text] / J. Baranyi [et al.] // Food Microbiology. — 1996. — Feb. 1. — Vol. 13, no. 1. — P. 83—91.
33. Efficient Generation of Simple Polygons for Characterizing the Shape of a Set of Points in the Plane [Text] / M. Duckham [et al.] // Pattern Recognition. — 2008. — Oct. 1. — Vol. 41, no. 10. — P. 3224—3236.
34. *Ertoz L., Steinbach M., Kumar V.* A New Shared Nearest Neighbor Clustering Algorithm and Its Applications [Text]. — 2002. — Jan. 1.
35. Evolution Strategies as a Scalable Alternative to Reinforcement Learning [Text] / T. Salimans [et al.]. — 2017.

36. *Fairfield N., Kantor G., Wettergreen D.* Towards particle filter SLAM with three dimensional evidence grids in a flooded subterranean environment [Текст] // Proceedings - IEEE International Conference on Robotics and Automation. — 2006.
37. Field-hardened Robotic Autonomy for Subterranean Exploration [Текст] / T. Dang [и др.]. — 2019.
38. Flying, Hopping Pit-Bots for Cave and Lava Tube Exploration on the Moon and Mars [Текст] / J. Thangavelautham [и др.]. — 2017. — Янв.
39. Free-climbing with a multi-use robot [Текст] / T. Bretl [и др.] // Springer Tracts in Advanced Robotics. — 2006.
40. *Germann D., Bruckmann T., Hiller M.* Joystick force feedback based on proximity to the linearised workspace of the four-legged robot ALDUBRO [Текст] // Proceedings Fourth International Conference on Climbing and Walking Robots CLAWAR2001. Karlsruhe, Germany. — Citeseer. 2001.
41. *Graham R.* An Efficient Algorithm for Determining the Convex Hull of a Finite Planar Set [Text] // Information Processing Letters. — 1972. — June 1. — Vol. 1, no. 4. — P. 132—133.
42. Graph-based Path Planning for Autonomous Robotic Exploration in Subterranean Environments [Текст] / T. Dang [и др.] // 2019 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS). — IEEE, 11.2019. — C. 3105—3112.
43. *Haffner P.* Escaping the Convex Hull with Extrapolated Vector Machines [Text]. — 2001. — Jan. 3.
44. Hopping mobility concept for search and rescue robots [Текст] / S. Dubowsky [и др.] // Industrial Robot. — 2008.
45. *Howard A. M., Seraji H.* Real-Time Assessment of Terrain Traversability for Autonomous Rover Navigation [Text]. — 2000. — Apr. 24.
46. *Howe R., Cutkosky M.* Dynamic tactile sensing: perception of fine surface features with stress rate sensing [Текст] // IEEE Transactions on Robotics and Automation. — 1993. — Апр. — Т. 9, № 2. — С. 140—151.
47. *Hung I.-K.* Advanced Digital Terrain Analysis Using Roughness-Dissectivity Parameters in GIS [Text]. — 2004. — Jan. 1.

48. Integrated Ground Reaction Force Sensing and Terrain Classification for Small Legged Robots [Текст] / X. A. Wu [и др.] // IEEE Robotics and Automation Letters. — 2016. — Июль. — Т. 1, № 2. — С. 1125—1132.
49. Integrated Ground Reaction Force Sensing and Terrain Classification for Small Legged Robots [Text] / X. A. Wu [et al.] // IEEE Robotics and Automation Letters. — 2016. — July. — Vol. 1, no. 2. — P. 1125—1132.
50. *Jarvis R., Jarvis R. A.* On the Identification of the Convex Hull of a Finite Set of Points in the Plane. [Text] // Information Processing Letters. — 1973. — Mar. 1. — Vol. 2, no. 1. — P. 18—21.
51. Karst terrain in the western upper Galilee, Israel: Speleogenesis, hydrogeology and human preference of Manot Cave [Текст] / A. Frumkin [и др.] // Journal of Human Evolution. — 2019. — Июнь. — С. 102618.
52. *Khosravani H., Ruano A. E., Ferreira P. M.* A Simple Algorithm for Convex Hull Determination in High Dimensions [Text]. — 2013. — Nov. 7.
53. *King G., Zeng L.* The Dangers of Extreme Counterfactuals [Text] // Political Analysis. — 2006. — Mar. 20. — Vol. 14, no. 2. — P. 131—159.
54. *Kotay K. D., Rus D. L.* Navigating 3D steel web structures with an inchworm robot [Текст] // IEEE International Conference on Intelligent Robots and Systems. — 1996.
55. *Kumar S.* Surface Triangulation: A Survey [Text]. —.
56. Learning approach to study effect of flexible spine on running behavior of a quadruped robot [Текст] / H. J. BIDGOLY [и др.] // Emerging Trends In Mobile Robotics. — World Scientific, 2010. — С. 1195—1201.
57. Learning terrain types with the Pitman-Yor process mixtures of Gaussians for a legged robot [Текст] / P. Dallaire [и др.] // 2015 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS). — Hamburg, Germany : IEEE, 09.2015. — С. 3457—3463.
58. LEMUR 3: A limbed climbing robot for extreme terrain mobility in space [Текст] / A. Parness [и др.] // Proceedings - IEEE International Conference on Robotics and Automation. — 2017.

59. *Li J., Xu T., Zhang K.* Real-Time Feature-Based Video Stabilization on FPGA [Текст] // IEEE Transactions on Circuits and Systems for Video Technology. — 2017. — Апр. — Т. 27, № 4. — С. 907—919.
60. *Libby J., Stentz A. J.* Using sound to classify vehicle-terrain interactions in outdoor environments [Текст] // 2012 IEEE International Conference on Robotics and Automation. — St Paul, MN, USA : IEEE, 05.2012. — С. 3559—3566.
61. *Lynch D. J., Lynch K. M., Umbanhowar P. B.* The Soft Landing Problem: Minimizing Energy Loss by a Legged Robot Impacting Yielding Terrain [Текст]. — 2019. — Сент.
62. MAV navigation through indoor corridors using optical flow [Текст] / S. Zingg [и др.] // Proceedings - IEEE International Conference on Robotics and Automation. — 2010.
63. *Miller L.* Extreme Makeover for a Heian-Era Wizard [Текст] // Mechademia. — 2008. — Т. 3, № 1. — С. 30—45.
64. Mine Tunnel Exploration using Multiple Quadrupedal Robots [Текст] / I. D. Miller [и др.]. — 2019.
65. *Molyneaux L., Carnegie D. A., Chitty C.* HADES: An underground mine disaster scouting robot [Текст] // SSRR 2015 - 2015 IEEE International Symposium on Safety, Security, and Rescue Robotics. — 2016.
66. *Moreira A., Santos M. Y.* Concave Hull: A k-Nearest Neighbours Approach for the Computation of the Region Occupied by a Set of Points [Text]. — 2007. — Mar. 8.
67. *Mrva J., Faigl J.* Feature Extraction for Terrain Classification with Crawling Robots [Text]. — 2015.
68. *Nagakubo A., Hirose S.* Walking and running of the quadruped wall-climbing robot [Текст] // Proceedings - IEEE International Conference on Robotics and Automation. — 1994.
69. *Odenthal D., Bunte T., Ackermann J.* Nonlinear steering and braking control for vehicle rollover avoidance [Текст] // 1999 European Control Conference (ECC). — Karlsruhe : IEEE, 08.1999. — С. 598—603.
70. On the Shape of a Set of Points in the Plane [Text] / H. Edelsbrunner [et al.] // IEEE Transactions on Information Theory. — 1983. — July 1. — Vol. 29, no. 4. — P. 551—559.

71. Optimization-Based Full Body Control for the DARPA Robotics Challenge [Text] / S. Feng [et al.] // Journal of Field Robotics. — 2015. — Mar. 1. — Vol. 32, no. 2. — P. 293—312.
72. Park J.-S., Oh S.-J. A New Concave Hull Algorithm and Concaveness Measure for N-Dimensional Datasets [Text] // Journal of Information Science and Engineering. — 2012. — May 1. — Vol. 28, no. 3. — P. 587—600.
73. Patel M. H. A Linear Program to Detect Extrapolation in Predicting New Responses of a Multiple Linear Regression Model [Text] // Computers & Industrial Engineering. — 1995. — Oct. 1. — Vol. 28, no. 4. — P. 787—791.
74. Peters S., Iagnemma K. An analysis of rollover stability measurement for high-speed mobile robots [Текст] // Proceedings 2006 IEEE International Conference on Robotics and Automation, 2006. ICRA 2006. — Orlando, FL, USA : IEEE, 2006. — C. 3711—3716.
75. Quattroped: A Leg–Wheel Transformable Robot [Текст] / S.-C. Chen [и др.] // IEEE/ASME Transactions On Mechatronics. — 2014. — T. 19, № 2. — C. 730—742.
76. Recent developments in subterranean robotics [Текст] / A. Morris [и др.] // Journal of Field Robotics. — 2006.
77. Reddy A. H., Kalyan B., Murthy C. S. Mine Rescue Robot System – A Review [Текст] // Procedia Earth and Planetary Science. — 2015.
78. Rejer I., Mikolajczyk M. A Hypertube as a Possible Interpolation Region of a Neural Model [Text] // Lecture Notes in Computer Science. — 2006. — Jan. 1. — P. 123—132.
79. RHex: A biologically inspired hexapod runner [Текст] / R. Altendorfer [и др.] // Autonomous Robots. — 2001.
80. Rhex: A biologically inspired hexapod runner [Текст] / R. Altendorfer [и др.] // Autonomous Robots. — 2001. — T. 11, № 3. — C. 207—213.
81. Robotic tactile perception of object properties: A review [Текст] / S. Luo [и др.] // Mechatronics. — 2017. — Дек. — T. 48, November. — C. 54—67.
82. Rolling in the Deep – Hybrid Locomotion for Wheeled-Legged Robots using Online Trajectory Optimization [Текст] / M. Bjelonic [и др.]. — 2019.

83. *Saranli U., Buehler M., Koditschek D.* Design, modeling and preliminary control of a compliant hexapod robot [Text] // Proceedings 2000 ICRA. Millennium Conference. IEEE International Conference on Robotics and Automation. Symposia Proceedings (Cat. No.00CH37065). Vol. 3. — San Francisco, CA, USA : IEEE, 2000. — P. 2589—2596.
84. *Saranli U., Buehler M., Koditschek D. E.* RHex: A Simple and Highly Mobile Hexapod Robot [Text] // The International Journal of Robotics Research. — 2001. — July. — Vol. 20, no. 7. — P. 616—631.
85. *Savin S., Vorochaeva L.* Footstep planning for a six-legged in-pipe robot moving in spatially curved pipes [Текст] // 2017 International Siberian Conference on Control and Communications (SIBCON). — IEEE, 06.2017. — C. 1—6.
86. *Schmidt D., Berns K.* Climbing robots for maintenance and inspections of vertical structures - A survey of design aspects and technologies [Текст] // Robotics and Autonomous Systems. — 2013.
87. Sensitive dependence of the motion of a legged robot on granular media [Текст] / C. Li [и др.] // Proceedings of the National Academy of Sciences. — 2009. — Март. — Т. 106, № 9. — С. 3029—3034.
88. *Sintov A., Avramovich T., Shapiro A.* Design and motion planning of an autonomous climbing robot with claws [Текст] // Robotics and Autonomous Systems. — 2011.
89. SmartCaveDrone: 3D cave mapping using UAVs as robotic co-archaeologists [Текст] / G. Zhang [и др.] // 2017 International Conference on Unmanned Aircraft Systems, ICUAS 2017. — 2017.
90. SMI 2012: Full GPU Accelerated Convex Hull Computation [Text] / M. Tang [et al.] // Computers & Graphics. — 2012. — Aug. 1. — Vol. 36, no. 5. — P. 498—506.
91. *Sokolov M., Bulichev O., Afanasyev I.* Analysis of ROS-based Visual and Lidar Odometry for a Teleoperated Crawler-type Robot in indoor environment [Текст] // Proc. Int. Conf. on Informatics in Control, Automation and Robotics (ICINCO). — 2017.
92. SpinybotII: climbing hard walls with compliant microspines [Текст] / Sangbae Kim [и др.] // . — 2005.
93. Tactile Sensing and Terrain-Based Gait Control for Small Legged Robots [Текст] / X. A. Wu [и др.] // IEEE Transactions on Robotics. — 2020. — Февр. — Т. 36, № 1. — С. 15—27.

94. Tactile Sensing and Terrain-Based Gait Control for Small Legged Robots [Text] / X. A. Wu [et al.] // IEEE Transactions on Robotics. — 2020. — Feb. — Vol. 36, no. 1. — P. 15—27.
95. *Tan N., Mohan R. E., Elangovan K.* Scorpio: A biomimetic reconfigurable rolling–crawling robot [Текст] // International Journal of Advanced Robotic Systems. — 2016. — Сент. — Т. 13, № 5. — С. 172988141665818.
96. *Tavakoli M., Marques L., De Almeida A. T.* OmniClimber: An omnidirectional light weight climbing robot with flexibility to adapt to non-flat surfaces [Текст] // IEEE International Conference on Intelligent Robots and Systems. — 2012.
97. Terrain characterization and classification with a mobile robot [Text] / L. Ojeda [et al.] // Journal of Field Robotics. — 2006. — Feb. — Vol. 23, no. 2. — P. 103—122.
98. Terrain trafficability analysis and soil mechanical property identification for planetary rovers: A survey [Текст] / S. Chhaniyara [и др.]. — 2012.
99. *Tlale N.* A MODULAR DESIGN OF A WALL-CLIMBING ROBOT AND ITS MECHATRONICS CONTROLLER [Текст] // The South African Journal of Industrial Engineering. — 2012.
100. Trajectory optimization for wheeled-legged quadrupedal robots using linearized ZMP constraints [Текст] / Y. De Viragh [и др.] // IEEE Robotics and Automation Letters. — 2019.
101. TurboQuad: A Novel Leg–Wheel Transformable Robot With Smooth and Fast Behavioral Transitions [Текст] / W.-H. Chen [и др.] // IEEE Transactions on Robotics. — 2017. — Т. 33, № 5. — С. 1025—1040.
102. *Tzeng S., Owens J. D.* Finding Convex Hulls Using Quickhull on the GPU [Text] // arXiv: Computational Geometry. — 2012. — Jan. 13.
103. UAV/UGV cooperation for surveying operations in humanitarian demining [Текст] / L. Cantelli [и др.] // 2013 IEEE International Symposium on Safety, Security, and Rescue Robotics, SSRR 2013. — 2013.
104. Using Radial Basis Functions to Approximate a Function and Its Error Bounds [Text] / J.A. Leonard [et al.] // IEEE Transactions on Neural Networks. — 1992. — July 1. — Vol. 3, no. 4. — P. 624—627. — pmid: [18276463](#).

105. *Vaquero T., Troesch M., Chien S.* An Approach for Autonomous Multi-rover Collaboration for Mars Cave Exploration : Preliminary Results [Текст] // International Symposium on Artificial Intelligence and Robotics & Automation in Space. — 2018.
106. *Vehc I., Livovsky L.* Flexible Resistive Sensor Based on Velostat [Текст] // 2020 43rd International Spring Seminar on Electronics Technology (ISSE). — Demanovska Valley, Slovakia : IEEE, 05.2020. — C. 1—6.
107. *Verleysen M.* Learning High-Dimensional Data [Text]. — 2001. — Jan. 1.
108. Vision-Controlled Micro Flying Robots [Текст] / B. D. Scaramuzza [и др.] // Robotics & Automation Magazine, IEEE. — 2014.
109. *Walas K.* Terrain Classification and Negotiation with a Walking Robot [Text] // Journal of Intelligent & Robotic Systems. — 2015. — June. — Vol. 78, no. 3/4. — P. 401—423.
110. Walking Posture Adaptation for Legged Robot Navigation in Confined Spaces [Текст] / R. Buchanan [и др.] // IEEE Robotics and Automation Letters. — 2019. — C. 1065—1072.
111. *Wei J., Ma H.-w.* Study on Mine Rescue Robot System [Текст] // . — 2009. — C. 1065—1072.
112. *Zhong J., Tang K., Qin A. K.* Finding Convex Hull Vertices in Metric Space [Text]. — 2014. — July 6.
113. *Белецкий В. В.* Двуногая ходьба модельные задачи динамики и управления [Текст]. — 1984.
114. *Брискин Е. С., Леонард А. В., Малолетов А. В.* Синтез циклового шагающего механизма с направляющей и критерии его оценки [Текст] // Теория механизмов и машин. — 2011. — Т. 9, № 1. — С. 14—24.
115. *Волкова Л., Яцун С.* Моделирование движения многозвенного прыгающего робота и исследование его характеристик [Текст] // Известия Российской академии наук. Теория и системы управления. — 2013. — № 4. — С. 137—137.
116. *Градецкий В., Князьков М.* Состояние и перспективы развития роботов вертикального перемещения для экстремальных сред [Текст] // Робототехника и техническая кибернетика. — 2014. — № 1. — С. 9—16.
117. Динамика и управление движением шагающих машин с цикловыми двигателями [Текст] / Е. С. Брискин [и др.] // М.: Машиностроение. — 2009. — С. 192.
118. *Максимович Г. А.* Карст [Текст]. — 1960.

119. Максимович Г. А. Основы Карстоведения Том 2 [Текст]. — 1969.
120. Максимович Г. А., Лобанов Ю. Е. Пещеры Урала [Текст]. — 1971.
121. Максимович Г. Основы карстоведения: Том I. Вопросы морфологии карста, спелеологии и гидрогеологии карста [Текст]. — Пермское книжное издательство, 1963.
122. Малолетов А. В. Динамика и оптимизация структуры, параметров и алгоритмов управления движением шагающих машин со сдвоенными шагающими двигателями [Текст] : дис. ... канд. / Малолетов Александр Васильевич. — Диссертация на соискание ученой степени доктора физико-математических наук Волгоград, 2015.
123. Охочимский Д. Е. Механика и управление движением автоматического шагающего аппарата [Текст]. — 1984.
124. Павловский В. Е. О разработках шагающих машин [Текст] // Препринты Института прикладной математики им. МВ Келдыша РАН. — 2013. — № 0. — С. 101—32.
125. Петриашвили Б., Маргвелашвили В., Билашвили М. К задаче организации движения опорных звеньев многоногих шагающих машин [Текст]. — 1986.
126. Яцун С., Локтионова О., Черепанов А. Виброробот для вертикального движения по металлической шероховатой поверхности [Текст] // Известия Самарского научного центра Российской академии наук. — 2010. — Т. 12, № 4—3.

Публикации автора по теме диссертации

В изданиях из списка ВАК РФ

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

В изданиях, входящих в международную базу цитирования Scopus

128. *Bulichev O., Klimchik A.* Concept Development Of Biomimetic Centipede Robot StriRus [Text] // 2018 23rd Conference of Open Innovations Association (FRUCT). — Bologna, 2018. — Nov. — P. 85—90.

129. *Bulichev O., Klimchik A., Mavridis N.* Optimization of Centipede Robot Body Designs through Evolutionary Algorithms and Multiple Rough Terrains Simulation [Text] // 2017 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (RO-BIO). — Macau, 2017. — Dec. — P. 290—295.

Зарегистрированные программы для ЭВМ

130. Программа Обучения Робота Шаговым Движениям [Текст] : пат. 2019661399 Russia / О. Буличев. — Заявл. 28.08.2019.

131. Программа планирования траектории движения ног двенадцатиногого робота с использованием фреймворка ROS [Текст] : пат. 2020665488 Russia / О. Буличев. — Заявл. 27.11.2020.

132. Программа подбора кинематических параметров у шагающих роботов [Текст] : пат. 2019660557 Russia / О. Буличев. — Заявл. 07.08.2019.

133. Программа позиционирования и стабилизации камеры для шагающего робота Стрирус [Текст] : пат. 2019665435 Russia / О. Буличев, Д. Бураков. — Заявл. 22.11.2019.

134. Программа построения 3D - карты местности с помощью многоногого биомиметического шагающего робота с использованием фреймворка ROS [Текст] / О. Буличев.

135. Программа управления звеньями шагающего двенадцатиногого робота с помощью геймпада в робототехническом симуляторе Ignition [Текст] : пат. 2020665643 Russia / О. Буличев, А. Ахметшин. — Заявл. 27.11.2020.

136. Программа управления экспериментальным стендом для автоматизации проверки датчиков очувствления [Текст] / О. Буличев.

В прочих изданиях

137. *Буличев О. В.* Использование Robot Operating System (ROS) для планирования автономного перемещения мобильного робототехнического комплекса [Текст] // Молодежный научно-технический вестник. — 2016. — № 10. — С. 7.

138. *Буличев О. В.* Нахождение реакций опор ног роботизированной платформы с поворотными цикловыми движителями и составным корпусом [Текст].
139. *Буличев О. В.* Обучение прямолинейному движению многоногого робота на основе эволюционного алгоритма [Текст] // В сборнике: Перспективное развитие науки, техники и технологий. Сборник научных статей 9-ой Международной научно-практической конференции. Ответственный редактор А.А. Горохов. — 2019. — С. 35—39.
140. *Буличев О. В.* Построение 3Д карты местности с помощью многоногого биомиметического шагающего робота с использованием фреймворка ROS [Текст] // Актуальные научные исследования в современном мире. — 2021. — № 11. — С. 374—377.
141. *Буличев О. В.* Разработка экспериментального стенда для автоматизации проверки датчиков ощущения [Текст].
142. *Буличев О. В.* Стабилизация видео на основе IMU-датчика и 3D облака точек для многоногого робота типа многоножки [Текст].
143. *Буличев О. В., Ахметшин А. А.* Прямолинейное движение всенаправленного многоногого шагающего робота Стрирус [Текст] // В сборнике: XXXI Международная инновационная конференция молодых ученых и студентов по проблемам машиноведения (МИКМУС - 2019). Сборник трудов конференции. — 2020. — С. 449—452.
144. *Буличев О. В., Климчик А. С.* Стрирус: высокомобильный робот, вдохновленный насекомым мухоловкой [Текст] // В книге: Прогресс транспортных средств и систем - 2018. Материалы международной научно-практической конференции. Под редакцией И.А. Каляева, Ф.Л. Черноусько, В.М. Приходько. — 2018. — С. 136—138.
145. *Буличев О. В., Малолетов А. В.* Моделирование движения роботизированной платформы в условиях трудной проходимости с определением рельефа опорной поверхности [Текст].

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
1.1	Механический слон	10
1.2	Робот рикша	11
1.3	Робот паровой человек	11
1.4	Машина Чебышева	12
1.5	Робот ВолгГТУ Кубань	12
1.6	VNIITM	14
1.7	Робот Alduro	14
1.8	Робот Athlete	15
1.9	BigDog	15
1.10	Ползущий экскаватор российского производства	16
1.11	BrickWall робот	17
1.12	Робот, взбирающийся по канату	17
1.13	Boston Dynamics робот RHex	23
1.14	Gakken Mechamo Centipede робот	23
1.15	Quattroped семья роботов	24
1.16	Whegs II	24
1.17	Твердые поверхности	26
1.18	Сыпучие грунты	27
1.19	Водяные препятствия	27
1.20	Скользящие поверхности	28
1.21	Размеры пещер	29
1.22	Структурная схема разрабатываемой системы	34
2.1	Критерии оптимизации конструкции робота	38
2.2	Описание переменных для модели взаимодействия опорной поверхности и ноги робота	41
2.3	Схема модели робота для генетического алгоритма	42
2.4	Задание на пересеченной местности в конкурсе виртуальной робототехники DARPA	43

2.5	Пример карт местности: карта опасности местности и карта достоверности местности	44
2.6	Рельеф с параметризованными ячейками	44
2.7	Три диапазона для оценки рельефа местности	45
2.8	Примеры сгенерированных территорий	47
2.9	Робот с результирующими результатами	48
2.10	Среднее значение фитнес-функции \pm std на поколение Минимальное и максимальное значения фитнес-функции на поколение	48
2.11	Зависимость между количеством ног и пройденной дистанцией	49
2.12	Данные о положении для обоих типов движения	51
2.13	RMS из данных об ориентации для типа движения вперед	51
2.14	STD из данных об ориентации для типа движения вперед	52
2.15	из данных об ориентации для типа движения вбок	52
2.16	Векторное представление сил в классическом и всенаправленном состоянии	53
2.17	Итерации робота СтриРуса	55
3.1	Примеры использования Velostat	60
3.2	Электрическая схема преобразователя силы	61
3.3	График зависимости прикладываемого веса от сопротивления	62
3.4	Разработанный экспериментальный стенд	63
3.5	Представление места нажатия инструментом сенсора и сам инструмент	64
3.6	Графики зависимости силы и позиции по z от времени во время эксперимента по исследованию Velostat	65
3.7	Результаты статического эксперимента	66
3.8	Проверка чувствительности датчика. Слева - идеальные данные, справа - результат, полученный с помощью созданного датчика.	67
3.9	Динамический эксперимент	68
4.1	Кинематическая схема для определения точки касания опорной поверхности роботом	69
4.2	2D Триангуляция Делоне (выпуклая оболочка)	71
4.3	Эксперимент в симуляторе	71
4.4	Результат эксперимента	72
4.5	Результат эксперимента по построению карты постамента	73
4.6	Объяснение необходимости модификации алгоритма Делоне	74

4.7	Метрики оценки точности полученной карты	74
4.8	Пример натурного эксперимента	75
4.9	Экспериментальная установка для определения типа поверхности . . .	76
4.10	Типы определяемых поверхностей	77
4.11	Средняя линейная скорость робота	77
4.12	Сравнение сырых данных после эксперимента с разных сегментов ноги	78
4.13	Запись активных такселей на разных поверхностях	79

Список таблиц

1	Классификация МРК	20
2	Сравнительный анализ гесаподов	25
3	Процентное соотношение между диапазонами и успешными попытками	45
4	Зависимость между статистикой целевой функции и типами поверхности	49
5	Сравнение итераций робота	56
6	Вероятность определения типа поверхности	79