

Построения следящих систем управления
многозвенными кинематическими цепями в
терминах объектов гомогенных преобразований.

Сорокин Н.Ф.

27 ноября 2017

1 Введение.

В настоящее время бурное развитие получили робототехнические системы, манипуляторы, позиционеры, станки ЧПУ, выполняющие задачу изменения положения рабочего органа (инструмента, схвата, зонда) в лабораторной системе координат и характеризующиеся цепной компоновкой кинематических звеньев.

Обратная задача кинематики, решение которой требуется для управления такими изделиями нелинейна, может иметь множество решений и представлять значительную вычислительную сложность. В связи с этим было разработано множество методов решения обратной задачи кинематики.

Часть методов, в особенности аналитических, построена для решения частных случаев задачи управления кинематической цепью и может быть применена только к ограниченному числу изделий. К числу этой категории методов также относятся методы, работающие только с одним типом кинематических звеньев (в основном с одностепенными поворотными звеньями).

Наиболее общее, не зависящее от геометрии решение даёт применение матрицы Якоби, описывающей связь положения выходного звена с кинематическими координатами в частных производных.

Само по себе использование матрицы Якоби для расчета управления звеном кинематической цепи может быть не слишком удобным из-за неинтуитивности частных производных компонент тензора положения. В значительной степени неудобство управления в частных производных координат положения происходит из неочевидности физического смысла производных компонент объекта ориентации, который может задаваться матрицей размерности 3×3 , или кватернионом, или быть частью более сложного алгебраического объекта, определяющего положение звена целиком, а именно матрицы размерности 4×4 или бикватерниона. Это ухудшает прозрачность алгоритма и увеличивает требования к квалификации разработчика программного обеспечения конкретного изделия.

Вместе с тем, построение сложных алгоритмов управления в реальном времени требует предсказуемости поведения позиционера в общем случае движения, в то время как частные производные компонент кватерниона углового положения или матрицы поворота, могут иметь довольно странное поведение при совместном многокоординатном управлении в силу нелинейности компонент, при использовании их в качестве параметров системы регулирования.

Для настоящего метода выбрано решение через скоростной аналог матрицы Якоби, характеризующий связь производных кинематических параметров с векторами линейной и угловой скоростей звеньев манипулятора. В работе показано, как решение скоростной задачи может быть использовано для координатно-траекторного управления широким классом открытых кинематических цепей. На основе метода приводится вариант алгоритма, достаточный для построения на его основе следящих систем, систем линейной интерполяции, а также достаточно простой для реализации в ЦПУ, ПЛИС, для управления реальным физическим объектом или моделью, а также обсуждаются варианты его модификации под ограничения конкретного объекта.

Следует отметить, что метод не налагает ограничения на класс кинематических пар и, хотя и разрабатывался для кинематических пар пятого класса, может быть применен для управления любой открытой кинематической цепью как из простых, так и из сложных звеньев.

В настоящей работе вводится и используется математическая нотация, совмещающая в рамках одного алгебраического объекта такие понятия как линейное и угловое положения, линейная и угловая скорость и так далее. Такой выбор математической нотации обусловлен практической направленностью метода. Использование указанных пар, как обособленных вычислительных объектов позволяет упростить сопровождение программного обеспечения и уменьшить вероятность допущения ошибок на этапе переноса математики в исходный код программы, уменьшить требования к математической подготовке разработчиков прикладного программного обеспечения. Вместе с тем автор полагает, что подобная нотация имеет ценность сама по себе и дальнейшее исследование в этом направлении может позволить строить системы стабилизации для широкого класса объектов управления, имеющих хорошую угловую динамику и осуществляющих работу в трёхмерном пространстве, таких как космические и подводные аппараты, мультикоптеры и прочее.

В применении к задаче управления позиционером/манипулятором данная нотация позволяет существенно упростить запись уравнений, их анализ, а также позволяет изложить задачу в более интуитивно понятной форме.

В последних частях работы обсуждается возможность применения метода к управлению манипуляторами автономных роботов, древовидными кинематическими цепями, многопальцевыми схватами.

2 Объект управления.

Рассмотрим открытую кинематическую цепь состоящей из простых кинематических звеньев. С каждым кинематическим звеном свяжем две локальные системы координат, расположив их в точках сочленения кинематических пар. Таким образом каждое кинематическое звено имеет входную и выходную ЛСК, жестко связанные с ним.

В сочленении кинематической пары также оказывается две системы координат - по одной для каждого звена пары (выходная первого звена и входная второго). Введем кинематические параметры звеньев q_i , определяющих взаимное расположение локальных систем координат.

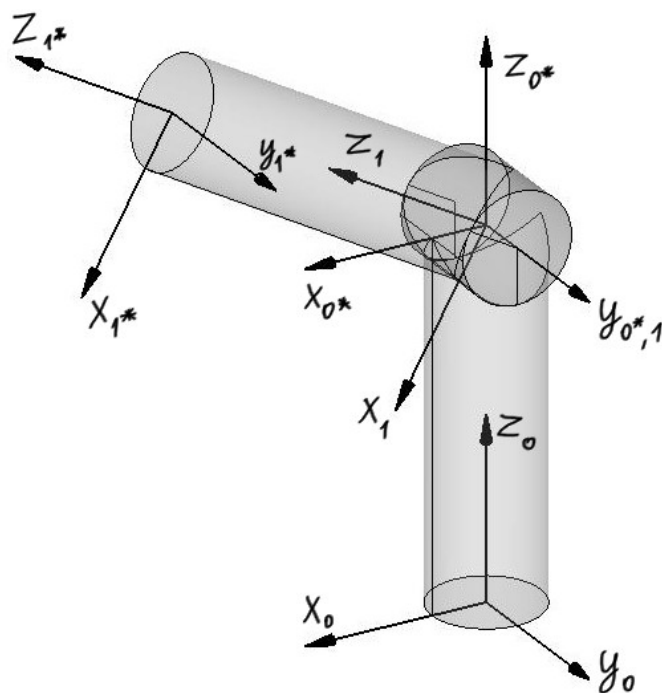


Рис. 1: Взаимное расположение систем координат.

Таким образом кинематическая цепь определяется цепочкой локальных систем координат, положение каждой из которых определяется положением предыдущей и объектом гомотенного преобразования, либо константным, либо зависящим от соответствующего кинематического параметра.

Здесь и далее под объектом гомотенного преобразования (англ. *homogenous transform*) понимается геометрическая сущность, описывающая однородное координатное преобразование, состоящее из комбинации поворота и переноса. В разных частях настоящего изложения объект гомотенного преобразования фигурирует как оператор преобразования СК, способ описания положения кинематического звена имеющий смысл соответствующего тензора, или программный объект (в терминах ООП), непосредственно используемый в программном обеспечении. Подробнее в разделе 3

Пронумеруем звенья и системы координат. Пусть неподвижное кинематическое звено, жестко связанное с лабораторной системой координат считается 0-ым, лабораторная система координат считается 0-ой СК, пусть входная система каждого n -ого звена считается n -ой СК. Выходную систему кинематического звена обозначим как n^* .

Если в нашей цепи m звеньев, то СК выходного звена цепи будет m -ой системой координат. (рассматривать m^* для выходного звена цепи не имеет особого смысла).

Конкретный тип кинематического звена не имеет существенного значения, но желательно, чтобы объект гомотенного преобразования, связывающий системы координат $(n - 1)^*$ и n , зависел исключительно от обобщенных координат текущей кинематической пары.

Наиболее часто применяемым на практике является кинематическое звено в виде одностепенного поворотного шарнира с объектом преобразования:

$$H_{i-1}^i = ((\cos(\phi/2), u_1 * \sin(\phi/2), u_2 * \sin(\phi/2), u_3 * \sin(\phi/2), (0, 0, 0)))$$

Также

3 Гомогенное преобразование. Тензор положения. Тензор скорости.

Остановимся подробнее на введенном в рассмотрение объекте гомогенного преобразования, математическое представление которого может быть различным. В частности, для него могут применяться матрицы размерностью 4x4, бикватернионы, комбинация кватерниона поворота и вектора трансляции и т.д. В рамках рассматриваемого метода конкретная форма представления объекта взаимозаменяема и определяется исключительно удобством реализации в вычислительной системе. Обозначим объект гомогенного преобразования и тензор преобразования, выполняемого объектом как H_i^j .

В программной реализации удобно представлять H_i^j как комбинацию двух компонент, кватерниона поворота Q и вектора трансляции S , но, как сказано ранее есть и иные возможные представления.

На множестве H_i^j определена операция некоммутативная операция композиции, часто обозначаемая как умножение. Множество H_i^j замкнуто по этой операции.

Введем в рассмотрение объект положения СК и связанный с ним тензор положения. Обозначим его P . Объект положения удобно задавать тем же набором компонент, что и объект гомогенного преобразования. В такой нотации компонентное выражение тензора положения P j -ой системы координат взятого в i -том базисе, будет совпадать с компонентным выражением тензора преобразования СК, из базиса i -той СК в базис связанный с j -ой СК.

$$P_j^{(i)} = H_{ij}^{(i)} \quad (1)$$

Также введем в рассмотрение производную тензора положения j -ой системы координат

$$V_j(t) = P_j'(t) \quad (2)$$

Как и тензор преобразования системы координат и тензор положения, производная тензора положения является геометрическим объектом и имеет смысл скорости изменения геометрического положения объекта или системы координат. Часто в качестве компонентного представления производной тензора представления выбирают

производные компонент тензора положения, однако такой подход не является интуитивным и не очень удобен в вычислительной реализации. В настоящем методе в качестве компонентного представления производной тензора положения выбирается пара векторов его линейной и угловой скорости (v, ω)

$$V_j(t) = \dot{P}_j(t) = (\omega_j(t), v_j(t)) \quad (3)$$

При необходимости, корректность такого перехода может быть выведена аналитически в нотации бикватерионов.

Представление (2), удобно, в рамках метода, с вычислительной точки зрения. Следует учесть, что использование такой системы компонентного представления приводит к тому, что уравнение (2) не может быть в общем случае записано в компонентной форме.

Вектор, состоящий из компонент пары векторов (ω, v) далее называется 6-вектором скорости кинематического звена. Альтернативное представление тензора положения в виде пары радиус вектора и вектора поворота (r, ρ) далее называется 6-вектором положения.

Одной из возможных форм компонентного представления тензора положения является пара радиус-вектора и вектора поворота (r, ρ) (порядок преобразований - сначала поворот, затем трансляция). Отметим, что, если на 6-вектор скорости (v, ω) наложить условие коллинеарности 6-вектору положения (r, ρ) , задача может быть сведена к одномерной, дифференциальные уравнения становятся линейными, а композиции преобразований по этой 6-оси становятся коммутативными и образуют группу.

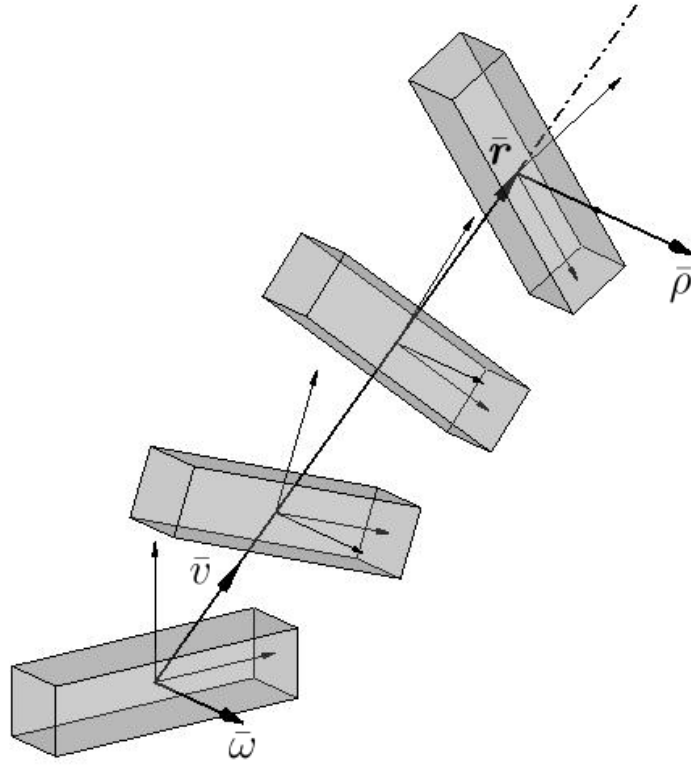


Рис. 2: Сведение задачи к одномерному случаю.

В форме 3-векторов для этого должны выполняться соотношения.

$$\bar{v} \uparrow\uparrow \bar{r}, \bar{\omega} \uparrow\uparrow \bar{\rho}, \frac{|\bar{v}|}{|\bar{r}|} = \frac{|\bar{\omega}|}{|\bar{\rho}|} \quad (4)$$

$$(\bar{v}_l, \bar{\omega}_l) = (\dot{\bar{r}}_l, \dot{\bar{\rho}}_l) \quad (5)$$

Это замечание пригодится для дальнейшего изложения и может быть полезно при анализе устойчивости системы управления в терминах объектов гомогенных преобразований.

Хочется отметить, что анализ устойчивости систем управления в терминах алгебраических объектов, отличных от действительных чисел, таких как объекты гомогенных трансформаций может иметь существенное практическое значение и представляет интересное направление исследований.

4 Прямая скоростная задача.

Рассмотрим производную тензора положения j -ой СК в цепочке, состоящей из n звеньев.

$$V^j = \frac{dP_j}{dt} = \sum_{i=1}^n \frac{\partial P_j}{\partial q_i} \dot{q}_i \quad (6)$$

Поскольку от q_i напрямую зависит только P_i , а вариации остальных $P_j, j \neq i$ являются производными,

$$\frac{\partial P_j}{\partial q_i} = \frac{\partial P_j}{\partial P_i} \frac{\partial P_i}{\partial q_i} \quad (7)$$

Причем, очевидно, что

$$\frac{\partial P_j}{\partial P_i} = 0, \quad \forall i : i > j \quad (8)$$

, поскольку эволюции последующих звеньев не могут влиять на положение предшествующих.

$$\frac{\partial P_j}{\partial P_i} = \frac{\partial P_j \partial t}{\partial P_i \partial t} = \frac{\partial \dot{P}_j}{\partial \dot{P}_i} \quad (9)$$

$$\frac{\partial P_i}{\partial q_i} = \frac{\partial P_i \partial t}{\partial q_i \partial t} = \frac{\partial \dot{P}_i}{\partial \dot{q}_i} \quad (10)$$

Тогда (6) можно записать в тензорном виде как:

$$V^j = \frac{\partial \dot{P}_j}{\partial \dot{P}_i} \frac{\partial \dot{P}_i}{\partial \dot{q}^i} \dot{q}^i \quad (11)$$

Переходя к записи в интересующих нас компонентах скоростей имеем:

$$\begin{vmatrix} \omega^j \\ v^j \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{\partial \omega^j}{\partial \omega^i} & \frac{\partial \omega^j}{\partial v^i} \\ \frac{\partial v^j}{\partial \omega^i} & \frac{\partial v^j}{\partial v^i} \end{vmatrix} \begin{vmatrix} \frac{\partial \omega^i}{\partial \dot{q}^i} \\ \frac{\partial v^i}{\partial \dot{q}^i} \end{vmatrix} \dot{q}^i \quad (12)$$

В этом выражении ω^i и v^i - векторные скоростные параметры i -ой ЛСК. Выражение (12) позволяет зная обобщенные скорости определить скорости всех звеньев цепи.

До этих пор все вычисления велись в тензорном виде. Разложим вектора по базисам и проанализируем уравнения.

$$V_j^{(s)} = H_i^s \frac{\partial \dot{P}_j^{(i)}}{\partial \dot{P}_i} \frac{\partial \dot{P}_i^{(i)}}{\partial \dot{q}^i} \dot{q}^i = H_j^s H_i^j \frac{\partial \dot{P}_j^{(i)}}{\partial \dot{P}_i} \frac{\partial \dot{P}_i^{(i)}}{\partial \dot{q}^i} \dot{q}^i \quad (13)$$

Выражение

$$\frac{\partial \dot{P}_i^{(i)}}{\partial \dot{q}^i} = \begin{vmatrix} \frac{\partial \omega^i}{\partial \dot{q}^i} \\ \frac{\partial v^i}{\partial \dot{q}^i} \end{vmatrix}^{(i)} = W_i \quad (14)$$

, разложенное по собственному базису для большого количества реальных кинематических звеньев не зависит от кинематических параметров (хотя в общем случае это не так). Так, например, для поворотного звена этот оператор равен

$$W_{rot,i}^{(i)i} = |s[a_x a_y a_z], [0, 0, 0]|^{T(i)} \quad (15)$$

, где \bar{a} - орт оси вращения в связанной системе координат, а s - масштабный коэффициент. Для линейного кинематического звена оператор имеет вид

$$W_{act,i}^{(i)i} = |[0, 0, 0], s[a_x a_y a_z]|^{T(i)} \quad (16)$$

, где \bar{a} - орт оси трансляции в связанной системе координат, а s - масштабный коэффициент. В этих двух наиболее часто встречающихся случаях W^i является константой и может быть определён один раз, на первой итерации алгоритма.

В свою очередь выражение

$$\frac{\partial \dot{P}_j^{(i)}}{\partial \dot{P}_i} = \left| \begin{array}{cc} \frac{\partial \omega^j}{\partial \omega^i} & \frac{\partial \omega^j}{\partial v^i} \\ \frac{\partial v^j}{\partial \omega^i} & \frac{\partial v^j}{\partial v^i} \end{array} \right|^{(i)} = R_i^j \quad (17)$$

в базисе i принимает вид преобразования переноса пары векторов линейной и угловой скорости к новой точке приложения:

$$|\omega_j, v_j|^{T(i)} = |\omega_i, \omega_i \times \bar{r} + v_i|^{T(i)} = R_i^{(i)j} |\omega_i, v_i|^T = \left| \begin{array}{ccc} 0 & r_3 & -r_2 \\ -r_3 & 0 & r_1 \\ r_2 & -r_1 & 0 \end{array} \right|^{(i)} E \left| \begin{array}{c} \omega^i \\ v^i \end{array} \right|^{(i)} \quad (18)$$

, где \bar{r} - вектор трансляции, связывающий центры P_i и P_j .

С учётом введенных обозначений (13) примет вид:

$$|\omega_j, v_j|^{T(s)} = H_j^s H_i^j R_i^j W_i \dot{q}^i = H_j^s (H_i^j R_i^j W_i) \dot{q}^i = H_j^s J_i^j \dot{q}^i \quad (19)$$

В выражении (19) тензор

$$J_i^j = J_i^j(q_{i+1} \dots q_j) \quad (20)$$

Тензор J является скоростной матрицей Якоби для всех звеньев цепи. Подматрица J_i^j является функцией кинематических параметров, связывающих ЛСК i и ЛСК j . Уплощенная матрица \mathbf{J} , соответствующая тензору J_i^j имеет размерность $6 * N \times N$, где N - количество обобщенных координат цепи. Кроме того оно является верхнетреугольной по подматрицам размерности 6×1 . То есть, например для 6-звенного позиционера - это матрица размерности 36×6 , причем 126 действительных чисел, входящих в нее могут не быть нулевыми и зависят о текущих координат.

Для решения практических задач нет смысла вычислять эту матрицу целиком. Интересны лишь строки, соответствующие параметрам, по которым мы хотим давать управление. Для управления положением выходного звена - это последние 6 строк матрицы \mathbf{J} . Если нас интересует только линейное положение манипулятора, или только угловое положение, количество строк сокращается до трёх.

Выпишем шестерку строк этой матрицы, соответствующий n -ному звену механизма.

$$\mathbf{J}^n = \begin{bmatrix} H_1^n R_1^n W_1 \\ H_2^n R_2^n W_2 \\ \dots \\ H_{n-1}^n R_{n-1}^n W_{n-1} \\ W_n \\ \dots \\ 0 \end{bmatrix}^T \quad (21)$$

$$H_i^n R_i^n W_i = \begin{bmatrix} \frac{\partial \omega_1^n}{\partial \dot{q}^i} \\ \frac{\partial \omega_2^n}{\partial \dot{q}^i} \\ \frac{\partial \dot{q}^i}{\partial \omega_3^n} \\ \frac{\partial \dot{q}^i}{\partial v_1^n} \\ \frac{\partial \dot{q}^i}{\partial v_2^n} \\ \frac{\partial \dot{q}^i}{\partial v_3^n} \\ \frac{\partial \dot{q}^i}{\partial \dot{q}^i} \end{bmatrix} \quad (22)$$

Таким образом, для нахождения частных производных скорости по скоростям кинематических параметров необходимо для каждой предыдущей координаты взять известную векторную константу W_i , преобразовать её оператором приведения R_i^n и перевести в связанный базис (либо сразу в вычислительный базис).

Алгоритм поиска скоростной матрицы Якоби для n -ой СК в j -ом базисе может выглядеть следующим образом:

1. На основе текущих координат q_i вычислить трансформации H_i^n . - либо как композицию обратных преобразований, - либо как отношение абсолютных положений в некоторой СК.
2. Вычислить $R(r, W_i(\bar{q}, [1]))$, где r - вектор трансляции H_i^n .
3. Перевести полученные 6-вектора в вычислительный базис j . Это может быть - собственный базис звена $n = j$ - лабораторный базис $j = 0$ - или любой другой базис $j! = n$, $j! = 0$

5 Общие соображения об управлении сложными системами. Декомпозиция траекторной задачи и задачи стабилизации применительно к многозвенному манипулятору.

С увеличением сложности объекта управления более успешными становятся сложные, многокаскадные системы управления. Попытка внедрения функционала прохождения траектории или обхода препятствий непосредственно в алгоритм системы стабилизации или системы задания координат, хотя и может претендовать на достижения неких оптимальных показателей, представляется сомнительной с инженерной точки зрения, поскольку приводит к сильной связности алгоритмов управления, неочевидности поведения системы, требует трудоёмкой аналитической переработки

при внесении изменений в функционал управления, повышает требования к квалификации работников технического сопровождения.

Разделив задачу управления на несколько слабо связанных задач, можно использовать каждое из них для введения уставки следующей. Так мы можем задавшись некоторыми ограничениями на динамические возможностями нашей системы, построить решение задачи траекторного управления достаточной точности, учитывающее обход препятствий всеми звеньями кинематической цепи без необходимости просчета временных функции кинематических координат $q_i(t)$.

С другой стороны мы обеспечиваем решение задачи координатного управления, чтобы все уставки $P_i(t)$ выданные для каждого момента времени траекторным алгоритмом выполнялись с необходимой точностью.

Такое разбиение позволяет координатному решателю не заботиться о геометрических ограничениях ввиду того, что они учтены траекторным решателем, а траекторный решатель может рассчитывать управление траектории в удобных для этой задачи координатах, поскольку не связан необходимостью физического управления изделием.

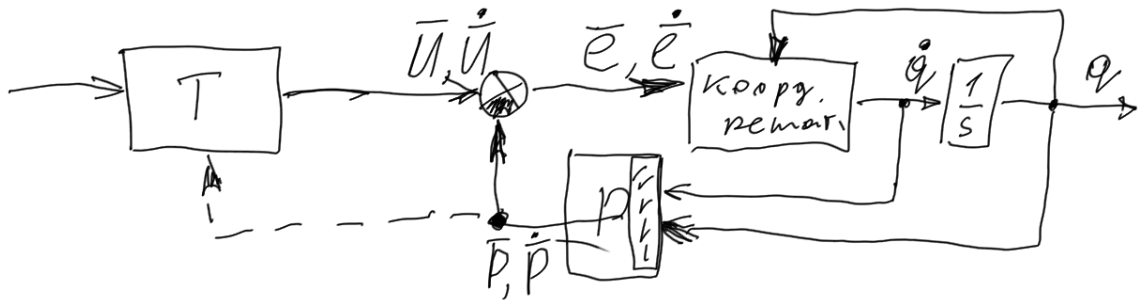


Рис. 3: Взаимное расположение систем координат.

6 Обратная скоростная задача.

Имея решение прямой скоростной задачи и задавшись целевым 6-вектором скорости V_s^* построим управление \dot{q}^* , удовлетворяющее тождеству

$$T^* = V_s^* = J_s \dot{q}^* \quad (23)$$

Здесь J_s - это часть компонентного представления тензора J , соответствующая звену s . J_s представляет собой матрицу размерности $N \times 6$, где N - количество обобщенных координат. Количество столбцов 6 соответствует количеству компонент 6-вектора скорости.

В разделе 10 показано, что метод позволяет строить управление по большому числу параметров, и что вектор T^* может иметь более сложный смысл, нежели 6-вектор скорости звена. В настоящем разделе без потери общности рассматривается построение управления по 6 компонентам 6-вектора скорости выходного звена позиционера.

Система линейных уравнений (23) может иметь одно решение, иметь множество решений и не иметь решений вовсе. Случай отсутствия решений соответствует ситуации, когда позиционер физически не может выполнить перемещение в заданном направлении или в следствии геометрических ограничений, или в следствии нахождения в сингулярном к желаемому направлению положении. Методы недопущения подобных ситуаций обсуждаются в разделе 10 и в соответствии с концепцией декомпозиции их избежание не является задачей координатного решателя.

Рассмотрим методы решения задачи, при наличии как минимум одного решения.

6.1 Метод координатного спуска.

7 Следящая система управления положением звена.

Получив решение обратной скоростной задачи мы получили возможность синтезировать управления заданного 6-скоростью объекта положения звена. Однако, обычно, целью позиционера является управлением положением звена, а не его скоростью.

Прямое решение задачи управления положением через интеграл скоростного управления, очевидно, очень быстро приведет к накоплению вычислительной ошибки.

Чтобы исключить вычислительную ошибку зададимся модельным положением управляемого звена. Пусть задача траекторного управления вырабатывает уставку в виде текущих объектов положения $U(t)$ и скорости $\dot{U}(t)$.

Используем объект уставки как основной сигнал управления (прямое управление), а объект положения для вычисления ошибки $E(t)$ в цепи обратной связи.

Тогда система управления будет отрабатывать управляющее воздействие $\dot{U}(t)$, замешивая в него с небольшим коэффициентом ошибку по положению $E(t)$.

Компенсация $E(t)$ вносится в форме 6-вектора положения взвешенного на соответствующий коэффициент усиления.3.

Если суммирование компоненты линейной скорости уставки и взвешенного сигнала ошибки положения не вызывает вопросов в силу линейности преобразований координат и линейных скоростей, то суммирование компонент угловой скорости и взвешенных компонент вектора поворота необходимо обосновать.

Возьмём вектор компенсации Ω_e сонаправленный сигналу ошибки углового положения ρ_e и равный по модулю $K|\rho_e|$, где K размерный коэффициент приведения.

Разложим вектор компенсации Ω_e на аксиальную и тангенсальную к вектору ω_u направления.

Тогда сумарный вектор угловой скорости будет иметь вид

$$\omega = |\omega_u + \omega_e^{tang}|\bar{t} + |\omega_e^{norm}|\bar{n} \quad (24)$$

Тангенсальная компонента ω_e^{tang} прямо корректирует модуль ω_u , ускоряя или замедляя воздействие исходя из текущей ошибки. Компонент ω_e^{norm} подворачивает звено к ориентации модельного положения. В силу ортогональности управления по тангенсальному и нормальному ортам можно считать независимым при достаточно малом вычислительном шаге.

Надо отметить, что ошибка углового положения более неприятна для системы в целом, поскольку приводит к повороту базиса и переносу ошибки на компоненты линейного положения. Соответственно, следует либо устанавливать высокие требования к динамической точности такой системы, либо осуществлять предобработку сигнала управления путём переноса в связанный базис.

Анализ устойчивости такой системы управления выходит за рамки настоящего изложения.

Следует также отметить, что может быть построена система управления исключительно по сигналу $E(t)$ без прямого управления по $U(t)$. Такая система имеет лучшую устойчивость и не имеет проблемы переноса ошибки углового положения на компоненты линейного, но имеет худшее быстродействие и может иметь статическую ошибку в режиме движения с ненулевой скоростью.

8 Построение массива траекторных точек для решения задачи линейной интерполяции.

Многие практические задачи, связанные с применением роботов манипуляторов, позиционеров и прочих подобных изделий не требуют синтеза управления в реальном времени. Вместо этого используется линейная интерполяция по заранее заданному массиву геометрических точек, между которыми манипулятор перемещается задавая постоянные или равноускоренные скорости управления по обобщенным координатам. Этот массив или просчитывается незадолго до начала движения, либо вообще формируется один раз для всех последующих циклов работы механизма, если задача может быть описана циклом.

Несмотря на то, что целью настоящего метода не является построение интерполяционных массивов, мы можем использовать его для этой цели.

Разберём построение массива точек для прохода по траектории. Зададим положение и ориентацию управляемого звена как функцию времени $P(t)$. Прогоним математическую модель системы управления по этой траектории и с заданным дискретом (по времени или расстоянию) зафиксируем компоненты вектора $q(t_i)$, $i = 0..n$. Массив векторов $q(t_i)$ есть искомый массив точек.

Компоненты массива могут содержать небольшую ошибку позиционирования, которую можно выбрать методом координатного спуска или запустив модель в режиме стабилизации к соответствующему моменту t траекторному положению.

Дальнейший проход по заданному таким образом массиву точек в общем случае имеет ошибку на интерполяционных участках. Для ее минимизации следует уменьшать интервал дискретизации.

9 Учет ограничений и весов на уровне координатного решателя. Метод исключения координат.

При том, что концептуально учет ограничений должен производиться на уровне траекторного решателя и приблизительно формулироваться как «Вышестоящей системе не следует задавать управления, которое нижестоящая не может выполнить», полезно рассмотреть возможности внесения ограничений на уровне координатного решателя.

Как было указано ранее в разделе 6, есть множество вариантов выбора коэффициентов линейной комбинации, удовлетворяющих заданной траектории. Выбор конкретной комбинации зависит от выбранного математического метода и его параметров. Имея на входе δ -вектор потребной скорости, а на выходе вектор производных кинематических координат, координатный решатель с точки зрения остальной системы представляет собой черный ящик и слабо связан с её работой в целом.

Таким образом, изменяя внутреннее устройство координатного решателя мы можем добиться поведения системы, учитывающего необходимые ограничения.

$$\dot{q}(t) = F(V(t), Z(q, \dot{q}, t)) \quad (25)$$

, где F - функция координатного решателя, а $Z(q, \dot{q}, t)$ - дополнительные аргументы, учитывающие текущие ограничения.

Возможности введения ограничений напрямую зависят от выбранного F метода метода решения поиска комбинации. Некоторые классы рассматриваемых ограничений не могут быть достигнуты при одном выборе функции F , но могут быть достигнуты при другом. Исходя из этого, конкретный выбор F должен осуществляться из соображений оптимальности вычислительной реализации в конкретном решателе и возможности учёта необходимых ограничений.

В разделе 6 были рассмотрены два метода поиска вектора коэффициентов линейной комбинации. Рассмотрим возможность внесения ограничений в каждый из них.

Метод координатного спуска достаточно легко подвергается модификации и имеет множество параметров. Мы можем варьировать множители для спуска по конкретным координатам вплоть до возможности обнуления приращения в случае, если скалярное произведение целевого δ -вектора и δ -вектора чувствительности по соот-

ветствующей координате направлены в неудобную сторону, например если дальнейшее движение по этой координате приведет к столкновению с ограничителем. Метод координатного спуска позволяет достаточно вольно учитывать ограничения и удобен для их внесения. Анализ конкретных алгоритмов введения весов и ограничений выходит за рамки настоящего изложения.

Метод решения СЛАУ через поиск псевдообратной матрицы гораздо более строг алгоритмически и не позволяет такого вольного обращения с собой, как метод координатного спуска. Однако и здесь мы можем рассмотреть некоторые возможности влиять на результат вычисления.

Один из возможных способов выполнить ограничения на координату

$$q_{min}^i < q^i < q_{max}^i \quad (26)$$

является метод исключения координаты. При его использовании, если решение СЛАУ даёт \dot{q}^i такое что, q^i стремится покинуть рабочую зону, мы исключаем координату q^i из вектора кинематических параметров и проводим решение СЛАУ повторно. \dot{q}^i при этом считается равным нулю на текущей итерации. Следует учесть, что такой метод может приводить к резкому останову и не быть приемлемым.

Возможность введения весов....

Автор полагает, что может быть найден метод решения поиска линейной комбинации, лучше подходящий для внесения весов и ограничений, вместе с тем достаточно хороший для вычислительной реализации в ЦПУ или ПЛИС.

Удобно то, что декомпозиция на траекторную и координатную задачи позволяет экспериментировать с координатным алгоритмом независимо от архитектуры системы в целом.

10 Учет ограничений на уровне траекторного решателя. Разбиение кинематической цепи.

11 Управление манипулятором в движущемся локальном базисе.

На основе субъективных ощущений можно сделать вывод, что человек и, интерполируя, прочие живые организмы, имеющие организацию двигательных подсистем мозга близких к нам строят геометрические модели окружающего мира на основе органов чувств с центрами в районе головы (сенсорная модель), и туловища (базовая модель).

Эти геометрические модели используются для управления конечностями в условиях, когда тело перемещается относительно объектов окружающего мира.

Построение автономных роботов (не привязанных к лабораторной системе координат) затруднительно без использования связанных вычислительных базисов.

Автономный робот должен решать задачи управления манипуляторами в условиях, когда его тело перемещается в пространстве, а условная голова, на которой закреплены сенсоры, перемещается относительно условного туловища.

Рассмотрим, как с помощью настоящего метода можно решить задачу управления схватом манипулятора когда база (условное туловище) имеет ненулевую b -скорость относительно захватываемого объекта, а сенсор (условная голова) имеет ненулевую b -скорость относительно базы. Предположим пока, что b -вектора ускорений базы, захватываемого объекта относительно, и сенсора.

Очевидно, что получение координат захватываемого тела возможно только в рамках сенсорной модели. Назовем S объект преобразования положений в сенсорной модели относительно базовой модели.

В базисе связанной модели положение объекта реального мира может быть записано как

$$P_o^{(b)} = S^{-1} * P_o^{(s)} \quad (27)$$

Его же b -скорость будет иметь более сложный вид.

$$V_o^{(s)} = V_o^{(s)} - \dot{S}^{(s)} \times P_o^{(s)} \quad (28)$$

$$V_o^{(b)} = S^{(b)-1} V_o^{(s)} - V_b^{(b)} = S^{(b)-1} (V_o^{(s)} - \dot{S}^{(s)} \times P_o^{(s)}) - V_b^{(b)} \quad (29)$$

Запись 28 соответствует обобщению формулы Бура для объектов гомогенных преобразований. Оператор \times здесь эквивалентен ранее рассмотренным в разделе 4 оператору R_i^j .

Используя приведенные выше соотношения можно вычислить положение объекта и его b -скорость в базисе (b) .

Теперь задача управления манипулятором может быть сведена к задачи перехвата объекта движущегося с постоянной b -скоростью в лабораторной системе координат.

Предположим для простоты изложения, что для захвата объекта достаточно совместить объект положения схвата с объектом положения захватываемого тела в какой-то момент времени.

Это задача траекторного управления может быть решена множеством разных способов. Решение задачи перехвата зависит от динамических ограничений на управление динамикой звеньев. Для выбора точки перехвата можно разбить предсказываемую траекторию захватываемого тела в базисе (b) и найти положение наименее движение к которому будет минимизировать заданный функционал. Если угловая динамика выходного звена достаточно хорошая, можно не взирая на углы осуществить движение по вектору перпендикулярному к траектории объекта, это будет соответствовать минимуму линейной скорости.

Построение системы конкретных алгоритмов перехвата, анализ задачи в условиях

ненулевых 6-ускорений, а также анализ возможности задания управления положением базы, по дополнительному набору обобщенных координат, влияющих в том числе на положение вычислительного базиса в терминах объектов гомогенных преобразований может быть практически ценной задачей и интересным направлением исследования.

12 Совместное управление частично пересекающимися кинематическими цепями. Древовидная кинематическая цепь.

Ярким примером задачи частично пересекающейся кинематической цепи является задачу совместного управления положением пальцев руки. Хотя автор и не возьмётся утверждать, что живые организмы комплексно решают задачу управления пальцами конечностей, можно показать, что такое управление возможно и реализуемо в рамках настоящего метода.

13 Выводы.

Дальнейшее развитие робототехнических систем, в частности антропоморфных роботов, роботов обладающих сложным поведением требует внедрения методов управления движения претендующих на определённую общность, допускающих возможность решения широкого круга задач при учете широкого и, возможно, заранее неизвестного класса ограничений на управляющее воздействие.

Декомпозиция задачи позволяет.