

# **Zusammenfassung - Robotik**

Julian Shen

1. Juni 2023

# 1 Mathematische Grundlagen

**Kinematik** ist die reine geometrische Beschreibung von Bewegung eines Manipulators oder Roboters. Das essentielle Konzept ist die **Position**.

**Statik** behandelt Kräfte und Momente, die sich auf einen ruhenden Mechanismus auswirken. Das essentielle Konzept ist die **Steifigkeit**.

**Dynamik** analysiert die Kräfte und Momente, die durch Bewegung und Beschleunigung eines Mechanismus und einer zusätzlichen Last entstehen.

**Freiheitsgrade** (DoF) ist die Anzahl unabhängiger Parameter, die zur kompletten Spezifikation der Lage eines Objekts benötigt werden, z.B. Starrkörper hat in 2D 3 DoF und in 3D 6 DoF.

**Starrkörperbewegungen werden durch zwei Eigenschaften charakterisiert:**

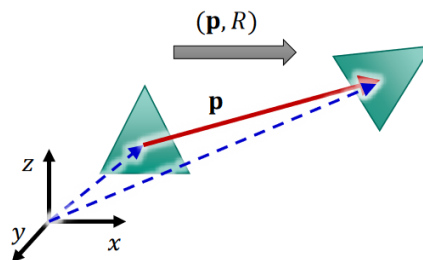
1. Distanz zweier beliebiger Punkte ist konstant
2. Orientierungen im Körper bleiben erhalten

**SO(3) und SE(3):**

- **SO(3): Spezielle Orthogonale Gruppe**, die **Rotationen** repräsentiert
- **SE(3): Spezielle Euklidische Gruppe**, die **Transformationen** repräsentiert
- Elemente aus **SO(3)** werden als reale  $3 \times 3$  orthogonale Matrizen  $R$  (Zeilen- und Spaltenvektoren orthonormal) beschrieben und erfüllen

$$R^T R = 1 \quad \text{mit} \quad \det(R) = 1$$

- Elemente aus **SE(3)** sind von der Form  $(\mathbf{p}, R)$  mit  $\mathbf{p} \in \mathbb{R}^3$  und  $R \in \text{SO}(3)$  und beschreiben Verknüpfungen von Rotationen und Translationen



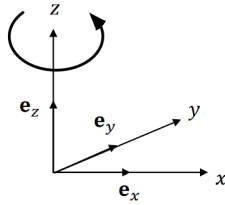
**Euklidischer Raum:** Vektorraum  $\mathbb{R}^3$  mit dem Skalarprodukt.

- Punkt  $\mathbf{a}$  im euklidischen Raum wird durch Vielfache der Einheitsvektoren  $\mathbf{e}_x, \mathbf{e}_y, \mathbf{e}_z$  beschrieben
- Wir benutzen **rechtsdrehende Koordinatensysteme**

**Rechtsdrehendes  
Koordinatensystem**

$$\mathbf{e}_x \times \mathbf{e}_y = \mathbf{e}_z$$

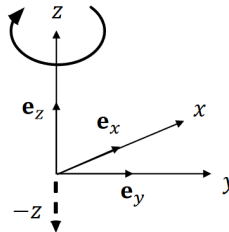
$$\mathbf{x} \times \mathbf{y} = \mathbf{z}$$



**Linksdrehendes  
Koordinatensystem**

$$\mathbf{e}_x \times \mathbf{e}_y = -\mathbf{e}_z$$

$$\mathbf{x} \times \mathbf{y} = -\mathbf{z}$$



$\times$  : Kreuzprodukt

**Lineare Abbildungen** (Transformationen), die den euklidischen Raum auf sich selbst abbilden, nennt man **Endomorphismen**:

$$\phi(\cdot): \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$$

- Endomorphismen können durch quadratische Matrizen repräsentiert werden:

$$\phi(\mathbf{a}) = A \cdot \mathbf{a}, \quad A \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$$

- $A$  beschreibt einen Basiswechsel zwischen den originalen Basisvektoren  $\mathbf{e}_x, \mathbf{e}_y, \mathbf{e}_z$  und den neuen Basisvektoren  $\mathbf{e}'_x, \mathbf{e}'_y, \mathbf{e}'_z$ :

$$A = (\mathbf{e}'_x \ \mathbf{e}'_y \ \mathbf{e}'_z) \cdot (\mathbf{e}_x \ \mathbf{e}_y \ \mathbf{e}_z)^{-1}$$

**Bijektive** Endomorphismen nennt man **Isomorphismen**.

- Eigenschaften:
  1. Winkel bleiben erhalten
  2. Längen bleiben erhalten
  3. Händigkeit bleibt erhalten
- Eine spezielle Art von Isomorphismen ist die **Rotationsgruppe**  $SO(3)$

**Rotationsgruppe**  $SO(3)$ :

- $SO(3)$  ist nicht kommutativ:  $A \cdot B \cdot \mathbf{x} \neq B \cdot A \cdot \mathbf{x}$  mit  $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^3$  und  $A, B \in SO(3)$
- Für alle  $R \in SO(3)$  ist  $R^{-1} = R^\top$ , die Inverse kann also leicht berechnet werden

### Rotationen in 2D:

- Rotation in der  $xy$ -Ebene um  $(0,0)$  ist eine **lineare Transformation**
- **Rotationsmatrix:**  $R_\alpha(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix} \cdot \mathbf{x}$  mit  $RR^\top = R^\top R = I$  und  $\det(R) = 1$
- Rotation um einen Punkt  $\mathbf{c} \neq (0,0)$  ist keine lineare Transformation. Verschiebe dafür die Ebene um  $-\mathbf{c}$ , rotiere und verschiebe wieder um  $+\mathbf{c}$  zurück:

$$R_{\mathbf{c},\alpha} = R_\alpha(\mathbf{x} - \mathbf{c}) + \mathbf{c} = R_\alpha(\mathbf{x}) + (-R_\alpha(\mathbf{c}) + \mathbf{c})$$

- $R_{\mathbf{c},\alpha}$  ist eine nichtlineare Transformation und heißt **affine Transformation**. Sie unterscheidet sich von  $R_\alpha$  nur durch das Addieren einer Konstante

### Rotationen in 3D:

- Eine 2D Rotation in der  $xy$ -Ebene ist eine 3D Rotation um die  $z$ -Achse:

$$R_{\mathbf{z},\alpha} = \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha & 0 \\ \sin \alpha & \cos \alpha & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

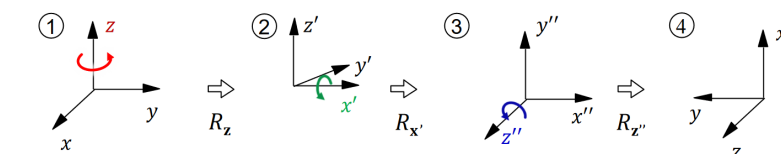
- Rotationen können verkettet werden:  $\phi_{\mathbf{z},\gamma}(\phi_{\mathbf{y},\beta}(\phi_{\mathbf{x},\alpha}(\mathbf{a})))$ ,  $\mathbf{a} \in \mathbb{R}^3$

### Probleme mit Rotationsmatrizen:

- **Redundanz:** Neun Werte für eine Rotationsmatrix
- Probleme im Bereich des maschinellen Lernens

### Eulerwinkel:

- Es ist möglich jede Rotation durch drei Rotationen um jeweils eine Rotationsachse darzustellen
- **Euler-Konvention:**  $\mathbf{z} \mathbf{x}' \mathbf{z}''$  (lokale Drehung, Drehung verändert Achsen) oder  $\mathbf{x} \mathbf{y} \mathbf{z}$  (globale Drehung, Drehung um feste Achsen)
- Winkel  $\alpha, \beta, \gamma$  sind **Eulerwinkel** und beschreiben den Grad der Drehungen



- **Vorteile:** Kompakter und aussagekräftiger als Rotationsmatrizen

- **Nachteile:**

- Nicht eindeutig: In der Euler-Konvention  $\mathbf{x} \mathbf{y}' \mathbf{z}''$  beschreiben die Eulerwinkel  $(45^\circ, -90^\circ, 45^\circ)$  und  $(30^\circ, -90^\circ, 60^\circ)$  die gleiche Rotation
- Nicht kontinuierlich: Kleine Änderung in der Orientierung können zu großen Änderungen der Eulerwinkel führen
- **Gimbal Lock:** Bei bestimmten Winkeln werden zwei Achsen voneinander abhängig  $\Rightarrow$  Ein Freiheitsgrad geht verloren

### Bewertung der Darstellung von Orientierung mit $3 \times 3$ -Matrizen:

- **Vorteil:** Vektor und Rotationsmatrix sind anschaulich  $\Rightarrow$  übliche Form der Eingabe von Posen
- **Nachteil:** Darstellung als  $(\mathbf{p}, R)$  mit  $\mathbf{p} \in \mathbb{R}^3$  und  $R \in \text{SO}(3)$  führt dazu, dass Translation und Rotation getrennt durchgeführt werden müssen

$\rightarrow$  **Ziel:** Geschlossene Darstellung von Rotation und Translation in einer Matrix

### Affine Transformationen:

- Der **affine Raum** ist eine Erweiterung zum euklidischen Raum
- Beinhaltet Vektoren, die in **erweiterten, homogenen Koordinaten** ausgedrückt werden:  $a = (a_x \ a_y \ a_z \ h)^\top, h \in \{0, 1\}$ , wobei  $a$  für  $h = 0$  einen Ortsvektor und für  $h = 1$  einen Richtungsvektor beschreibt
- Für Rotationsmatrix  $R$  und Translation  $\mathbf{t}$  gilt nun:

$$\mathbf{b} = A \cdot \mathbf{x} + \mathbf{t} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} \mathbf{b} \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A & \mathbf{0} \\ \mathbf{0}^\top & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \mathbf{x} \\ 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \mathbf{t} \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A & \mathbf{t} \\ \mathbf{0}^\top & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \mathbf{x} \\ 1 \end{pmatrix}$$

womit also nun Translation und Rotation als eine allgemeine homogene  $4 \times 4$ -Matrix beschrieben werden kann:

$$T = \begin{pmatrix} R & \mathbf{t} \\ \mathbf{0}^\top & 1 \end{pmatrix}, \quad T \in \text{SE}(3) \text{ mit } \mathbf{t} \in \mathbb{R}^3 \text{ und } R \in \text{SO}(3)$$

- Eine **Translationsmatrix**, die eine Verschiebung um  $\mathbf{t} = (t_x \ t_y \ t_z)^\top$  beschreibt, ist demnach:

$$T_{\text{trans}} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & t_x \\ 0 & 1 & 0 & t_y \\ 0 & 0 & 1 & t_z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

- Es gilt  $T^{-1} = \begin{pmatrix} R^\top & -R^\top \cdot \mathbf{t} \\ \mathbf{0}^\top & 1 \end{pmatrix}$ . Diese bildet  $\mathbf{b} = R \cdot \mathbf{x} + \mathbf{t}$  wieder auf  $\mathbf{x}$  ab

- **Interpretationen von homogenen  $4 \times 4$ -Matrizen:**

- **Lagebeschreibung:**  ${}^A P_B$  beschreibt die Lage des Koordinatensystems  $B$  relativ zum Koordinatensystem  $A$
- **Transformationsabbildung** zwischen Koordinatensystemen:

$${}^A T_B: {}^B P \rightarrow {}^A P, \quad {}^A P = {}^A T_B \cdot {}^B P$$

transformiert Koordinatensystem  $B$  in Koordinatensystem  $A$

- **Transformationsoperator** innerhalb eines Koordinatensystems:

$$T: {}^A P_1 \rightarrow {}^A P_2, \quad {}^A P_2 = T \cdot {}^A P_1$$

transformiert einen Punkt  $P_1$  in einen Punkt  $P_2$  innerhalb des Koordinatensystems  $A$

*Beispiele 1/58-59*

- Lagebeschreibungen können als Matrixprodukt verkettet werden, z.B.

$${}^{\text{BKS}} T_{O_3} = {}^{\text{BKS}} T_{O_1} \cdot {}^{O_1} T_{O_2} \cdot {}^{O_2} T_{O_3}$$

## Quaternionen:

- Repräsentation ohne Nachteile von Rotationsmatrizen und Eulerwinkeln
- Menge der **Quaternionen**  $\mathbb{H}$  ist definiert durch:

$$\mathbb{C} + \mathbb{C}j \quad \text{mit } j^2 = -1 \text{ und } i \cdot j = -j \cdot i$$

wobei  $i$  die imaginäre Einheit ist

- Ein Element  $\mathbf{q} \in \mathbb{H}$  hat die Form:

$$\mathbf{q} = (a, \mathbf{u})^\top = a + u_1 i + u_2 j + u_3 k \quad \text{mit } a \in \mathbb{R}, \mathbf{u} \in \mathbb{R}^3 \text{ und } k = i \cdot j$$

- $a$  heißt **Realteil** und  $\mathbf{u} = (u_1, u_2, u_3)^\top$  heißt **Imaginärteil**
- **Rechenregeln:**

$i^2$	$=$	$j^2$	$=$	$k^2$	$=$	$i \cdot j \cdot k$	$=$	$-1$
$i \cdot j$	$=$	$-j \cdot i$	$=$	$k$				(nicht kommutativ!)
$k \cdot i$	$=$	$-i \cdot k$	$=$	$j$				

- **Rechenoperationen:** Seien  $\mathbf{q} = (a, \mathbf{u})^\top, \mathbf{r} = (b, \mathbf{v})^\top$  zwei Quaternionen

- **Addition:**  $\mathbf{q} + \mathbf{r} = (a + b, \mathbf{u} + \mathbf{v})^\top$

- **Skalarprodukt:**  $\langle \mathbf{q} \mid \mathbf{r} \rangle = a \cdot b + \langle \mathbf{v} \mid \mathbf{u} \rangle = a \cdot b + v_1 \cdot u_1 + v_2 \cdot u_2 + v_3 \cdot u_3$
- **Multiplikation:**  $\mathbf{q} \cdot \mathbf{r} = (a + u_1 i + u_2 j + u_3 k) \cdot (b + v_1 i + v_2 j + v_3 k)$
- **Konjugierte Quaternion:**  $\mathbf{q}^* = (a, -\mathbf{u})^\top$
- **Norm:**  $|\mathbf{q}| = \sqrt{\mathbf{q} \cdot \mathbf{q}^*} = \sqrt{\mathbf{q}^* \cdot \mathbf{q}} = \sqrt{a^2 + u_1^2 + u_2^2 + u_3^2}$
- **Inverse:**  $\mathbf{q}^{-1} = \frac{\mathbf{q}^*}{|\mathbf{q}|^2}$
- **Einheitsquaternion**  $\mathbb{S}^3 = \{\mathbf{q} \in \mathbb{H} \mid \|\mathbf{q}\|^2 = 1\}$
- Beschreibung eines Vektors  $\mathbf{p} \in \mathbb{R}^3$  als Quaternion  $\mathbf{q}$ :  $\mathbf{q} = (0, \mathbf{p})^\top$
- Beschreibung eines Skalars  $s \in \mathbb{R}$  als Quaternion  $\mathbf{q}$ :  $\mathbf{q} = (s, \mathbf{0})^\top$
- Sei eine Rotation beschrieben durch eine Drehachse  $\mathbf{a}$  mit  $\|\mathbf{a}\| = 1$  und einen Drehwinkel  $\theta$ , dann existiert hierfür eine Repräsentation als Quaternion:  $\mathbf{q} = (\cos \frac{\theta}{2}, \mathbf{a} \sin \frac{\theta}{2})$
- Ein Punkt  $\mathbf{v}$  wird mit einer Quaternion  $\mathbf{q}$  rotiert durch:  $\mathbf{v}' = \mathbf{q}\mathbf{v}\mathbf{q}^{-1} = \mathbf{q}\mathbf{v}\mathbf{q}^*$ , wobei die letzte Gleichheit gilt, weil  $\mathbf{q}$  ein Einheitsquaternion ist
- Verkettung von Rotationen  $f \circ h$ :  $f(h(\mathbf{v})) = \mathbf{q}(\mathbf{r}\mathbf{v}\mathbf{r}^*)\mathbf{q}^*$

*Beispiel 1/72*

#### Bewertung von Quaternionen:

- **Vorteile:** Kompakt, Anschaulich, Kein Gimbal Lock, Verkettung möglich, Stetige Repräsentation
- **Nachteil:** Nur Beschreibung von Rotation, keine Translation

#### SLERP Interpolation:

- SLERP Interpolation von  $\mathbf{q}_1$  nach  $\mathbf{q}_2$  mit Parameter  $t \in [0, 1]$ :

$$\text{SLERP}(\mathbf{q}_1, \mathbf{q}_2, t) = \frac{\sin((1-t) \cdot \theta)}{\sin \theta} \cdot \mathbf{q}_1 + \frac{\sin(t \cdot \theta)}{\sin \theta} \cdot \mathbf{q}_2 \quad \text{mit } \langle \mathbf{q}_1 \mid \mathbf{q}_2 \rangle = \cos \theta$$

- Ergebnis: Rotation mit konstanter Winkelgeschwindigkeit
  - **Problem:** Orientierungen in  $\text{SO}(3)$  werden durch Einheitsquaternionen doppelt abgedeckt, weil  $\mathbf{q}$  und  $-\mathbf{q}$  der gleichen Rotation entsprechen
- $\Rightarrow$  SLERP berechnet deshalb nicht immer die kürzeste Rotation. Es muss geprüft werden, ob die Rotation von  $\mathbf{q}_1$  zu  $\mathbf{q}_2$  oder  $-\mathbf{q}_1$  zu  $\mathbf{q}_2$  kürzer ist

### Duale Quaternionen:

- Erlauben es auch Translationen zu berücksichtigen
- **Duale Zahlen** sind Zahlen der Form:

$$d = p + \varepsilon \cdot s, \quad \text{wobei } \varepsilon^2 = 0$$

mit **Primärteil**  $p$ , **Sekundärteil**  $s$

- **Rechenoperationen:** Seien  $d_1 = p_1 + \varepsilon \cdot s_1$  und  $d_2 = p_2 + \varepsilon \cdot s_2$  duale Zahlen
  - **Addition:**  $d_1 + d_2 = p_1 + p_2 + \varepsilon \cdot (s_1 + s_2)$
  - **Multiplikation:**  $d_1 \cdot d_2 = p_1 \cdot p_2 + \varepsilon \cdot (p_1 \cdot s_2 + p_2 \cdot s_1)$

- **Duale Quaternionen:**

$$DQ = (d_1, d_2, d_3, d_4), \quad d_i = dp_i + \varepsilon \cdot ds_i$$

- Primärteil  $dp_i$  enthält den Winkelwert  $\theta/2$
- Sekundärteil  $ds_i$  enthält die Translationsgröße  $d/2$
- **Multiplikationstabelle für duale Einheitsquaternionen:**

$\cdot$	<b>1</b>	<b><math>i</math></b>	<b><math>j</math></b>	<b><math>k</math></b>	<b><math>\varepsilon</math></b>	<b><math>\varepsilon i</math></b>	<b><math>\varepsilon j</math></b>	<b><math>\varepsilon k</math></b>
<b>1</b>	1	$i$	$j$	$k$	$\varepsilon$	$\varepsilon i$	$\varepsilon j$	$\varepsilon k$
<b><math>i</math></b>	$i$	-1	$k$	$-j$	$\varepsilon i$	$-\varepsilon$	$\varepsilon k$	$-\varepsilon j$
<b><math>j</math></b>	$j$	$-k$	-1	$i$	$\varepsilon j$	$-\varepsilon k$	$-\varepsilon$	$\varepsilon i$
<b><math>k</math></b>	$k$	$j$	$-i$	-1	$\varepsilon k$	$\varepsilon j$	$-\varepsilon i$	$-\varepsilon$
<b><math>\varepsilon</math></b>	$\varepsilon$	$\varepsilon i$	$\varepsilon j$	$\varepsilon k$	0	0	0	0
<b><math>\varepsilon i</math></b>	$\varepsilon i$	$-\varepsilon$	$\varepsilon k$	$-\varepsilon j$	0	0	0	0
<b><math>\varepsilon j</math></b>	$\varepsilon j$	$-\varepsilon k$	$-\varepsilon$	$\varepsilon i$	0	0	0	0
<b><math>\varepsilon k</math></b>	$\varepsilon k$	$\varepsilon j$	$-\varepsilon i$	$-\varepsilon$	0	0	0	0

- Rotation um eine Achse  $\mathbf{a}$  mit dem Winkel  $\theta$ :  $\mathbf{q}_r = \left(\cos \frac{\theta}{2}, \mathbf{a} \sin \frac{\theta}{2}\right) + \varepsilon \cdot (0, 0, 0, 0)$
- Translation mit dem Vektor  $\mathbf{t} = (t_x, t_y, t_z)$ :  $\mathbf{q}_t = (1, 0, 0, 0) + \varepsilon \cdot \left(0, \frac{t_x}{2}, \frac{t_y}{2}, \frac{t_z}{2}\right)$
- Kombination zu einer Transformation  $T$ :  $\mathbf{q}_T = \mathbf{q}_t \mathbf{q}_r$
- Eine Transformation  $\mathbf{q}_T$  wird auf einen Punkt  $\mathbf{p}$  als duale Quaternion wie folgt angewendet:  $\mathbf{p}' = \mathbf{q}_T \mathbf{p} \mathbf{q}_T^*$ , mit  $\mathbf{q}_T^* = (\mathbf{q}_t \mathbf{q}_r)^* = \mathbf{q}_r^* \mathbf{q}_t^*$
- Konjugieren von  $\mathbf{q} = \mathbf{p} + \varepsilon \cdot \mathbf{s}$ :  $\mathbf{q}^* = \mathbf{p}^* - \varepsilon \cdot \mathbf{s}^*$

Beispiel 1/83-85



### Bewertung von dualen Quaternionen:

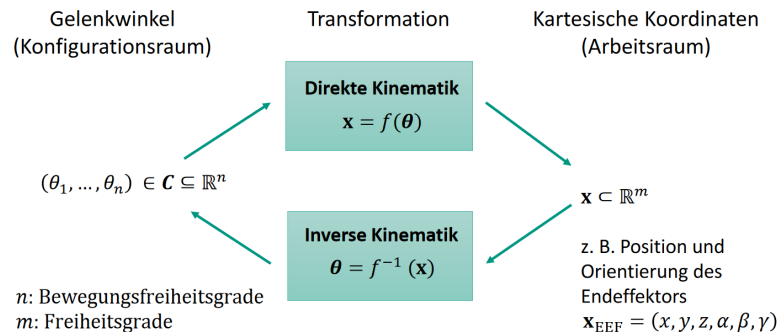
- **Vorteile:** Erlauben Lagebeschreibung und Transformationen, Geringere Redundanz (nur 8 statt 12 Werte bei homogener Matrix)
- **Nachteile:** Lage durch Angabe einer Dualquaternion zu beschreiben ist relativ schwierig, Komplexe Verarbeitungsvorschriften

## 2 Kinematik

**Kinematisches Modell:** Beschreibt Zusammenhänge zwischen **Gelenkwinkelraum** (Konfigurationsraum) und **Posenraum des Endeffektors** (Arbeitsraum)

### Direkte und Inverse Kinematik:

- **Direkte Kinematik:**
  - Eingabe: Gelenkwinkelstellungen des Roboters
  - Ausgabe: Pose des Endeffektors
  - z.B. Wo befindet sich meine Hand?
- **Indirekte Kinematik:**
  - Eingabe: Zielpose des Endeffektors
  - Ausgabe: Gelenkwinkelstellungen
  - z.B. Wie bewege ich meine Hand zum Ziel?



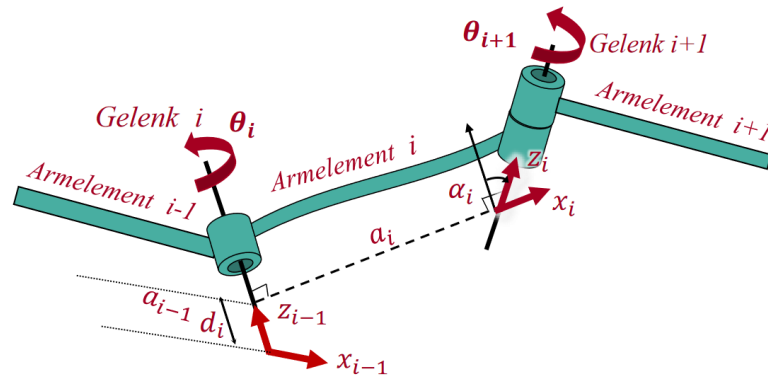
**Kinematische Kette** wird von mehreren Körpern gebildet, die durch Gelenke kinematisch verbunden sind (z.B. Roboterarm). Unterscheidung zwischen:

- **Offene** kinematische Kette: Nur ein Ende ist fest, anderes Ende frei bewegbar
- **Geschlossene** kinematische Kette: Beide Enden der Kette sind fest

Für jedes Glied müssen **6 Parameter** für die Transformation zwischen Gelenken bestimmt werden (3 Rotationsparameter, 3 Translationsparameter)

### Denavit-Hartenberg (DH) Konvention:

- Durch die geschickte Wahl der Koordinatensysteme lassen sich die Parameter zur Beschreibung eines Armelements auf 4 reduzieren
- **Regeln für Koordinatensysteme:**
  - $z_{i-1}$ -Achse liegt entlang der Bewegungsachse des  $i$ -ten Gelenks
  - $x_i$ -Achse verläuft entlang der gemeinsamen Normalen (Kreuzprodukt von  $z_{i-1}$  und  $z_i$ ) von  $z_{i-1}$  und  $z_i$
  - $y_i$ -Achse vervollständigt das Koordinatensystem entsprechend der Rechte-Hand-Regel
- **Parameter des Armelements (DH-Parameter):**
  - **Armelementlänge**  $a_i$  beschreibt den Abstand von  $z_{i-1}$  zu  $z_i$
  - **Armelementverdrehung**  $\alpha_i$  beschreibt den Winkel von  $z_{i-1}$  zu  $z_i$  um  $x_i$
  - **Gelenkabstand**  $d_i$  ist der Abstand zwischen der  $x_{i-1}$ -Achse und  $x_i$ -Achse entlang der  $z_{i-1}$ -Achse
  - **Gelenkwinkel**  $\theta_i$  ist der Winkel von  $x_{i-1}$  zu  $x_i$  um  $z_{i-1}$



- DH-Parameter beschreiben wie aufeinanderfolgende Gelenke ineinander transformiert werden
- **DH-Transformationsmatrizen:** Beschreibung mit homogenen Matrizen

1. Rotation  $\theta_i$ :  $R_{z_{i-1}}(\theta_i) = \begin{pmatrix} \cos \theta_i & -\sin \theta_i & 0 & 0 \\ \sin \theta_i & \cos \theta_i & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

$$2. \text{ Translation } d_i: T_{z_{i-1}}(d_i) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & d_i \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$3. \text{ Translation } a_i: T_{x_i}(a_i) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & a_i \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$4. \text{ Rotation } \alpha_i: R_{x_i}(\alpha_i) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \alpha_i & -\sin \alpha_i & 0 \\ 0 & \sin \alpha_i & \cos \alpha_i & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

- Zusammenführen zu einer Matrix:

$$\begin{aligned} A_{i-1,i} &= R_{z_{i-1}}(\theta_i) \cdot T_{z_{i-1}}(d_i) \cdot T_{x_i}(a_i) \cdot R_{x_i}(\alpha_i) \\ &= \begin{pmatrix} \cos \theta_i & -\sin \theta_i \cdot \cos \alpha_i & \sin \theta_i \cdot \sin \alpha_i & a_i \cdot \cos \theta_i \\ \sin \theta_i & \cos \theta_i \cdot \cos \alpha_i & -\cos \theta_i \cdot \sin \alpha_i & a_i \cdot \sin \theta_i \\ 0 & \sin \alpha_i & \cos \alpha_i & d_i \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

- Inverse DH-Transformation:

$$A_{i-1,i}^{-1} = A_{i,i-1} = \begin{pmatrix} \cos \theta_i & \sin \theta_i & 0 & -a_i \\ -\cos \alpha_i \cdot \sin \theta_i & \cos \theta_i \cdot \cos \alpha_i & \sin \alpha_i & -d_i \cdot \sin \alpha_i \\ \sin \theta_i \cdot \sin \alpha_i & -\sin \alpha_i \cdot \cos \theta_i & \cos \alpha_i & -d_i \cdot \cos \alpha_i \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

- Durch Multiplikation der DH-Matrizen lässt sich die Lage der einzelnen Koordinatensysteme bezüglich des Bezugskordinatensystems bestimmen

**Direktes kinematisches Problem:** Stellung des Endeffektors (EFF) in Bezug auf das BKS ist gegeben durch:

$$S_{\text{Basis, EFF}} = A_{0,1}(\theta_1) \cdot A_{1,2}(\theta_2) \cdot \dots \cdot A_{n-2,n-1}(\theta_{n-1}) \cdot A_{n-1,n}(\theta_n)$$

Lösung des Problems ergibt sich aus Einsetzen der Gelenkwinkel in obige Gleichung.

*Beispiele 2/38-48*

Oft interessiert man sich für verwandte Beziehungen wie z.B. Gelenkwinkelgeschwindigkeiten  $\rightarrow$  Endeffektor-Geschwindigkeit. Dafür muss man die Vorwärtskinematik ableiten  $\rightarrow$  **Jacobi-Matrix**

**Jacobi-Matrix:** Für eine differenzierbare Funktion  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ ,  $f(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} f_1(\mathbf{x}) \\ \vdots \\ f_m(\mathbf{x}) \end{pmatrix}$  und

$\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$  ist die Jacobi-Matrix für ein  $\mathbf{a} \in \mathbb{R}^n$  wie folgt:

$$J_f(\mathbf{a}) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1}(\mathbf{a}) & \cdots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n}(\mathbf{a}) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_m}{\partial x_1}(\mathbf{a}) & \cdots & \frac{\partial f_m}{\partial x_n}(\mathbf{a}) \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{m \times n}$$

**Problem:** Vorwärtskinematik ist matrixwertig  $\rightarrow$  Jacobi-Matrix nicht definiert

**Lösung:** Vektorwertige Repräsentation wählen, z.B. mit Eulerwinkel

**Geschwindigkeitsraum und Krafraum:**

- Annahme: Kinematische Kette bewege sich entlang einer Trajektorie  $\theta: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^n$ , wobei  $\theta$  die Gelenkwinkelstellungen zu einem Zeitpunkt  $t$  beschreibt
- Pose des End-Effektors  $\mathbf{x}(t) \in \mathbb{R}^6$  zum Zeitpunkt  $t$ :  $\mathbf{x}(t) = \mathbf{f}(\theta(t))$ , wobei  $f$  die Funktion für die Vorwärtskinematik ist
- **Beziehung zwischen Endeffektor- und Gelenkwinkelgeschwindigkeiten:**

$$\dot{\mathbf{x}}(t) = J_f(\theta(t)) \cdot \dot{\theta}(t)$$

- **Beziehung zwischen Kräfte und Momente am End-Effektor und Drehmomenten in den Gelenken:**

$$\boldsymbol{\tau}(t) = J_f^\top(\theta(t)) \cdot \mathbf{F}(t)$$

wobei  $\mathbf{F}: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^6$  der Kraft-Momenten-Vektor am End-Effektor und  $\boldsymbol{\tau}: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^n$  die Drehmomente in Gelenken ist

- Im Geschwindigkeits- und Krafraum lässt sich die Frage nach der Inversen Kinematik durch die Inverse der Jacobi-Matrix lösen, z.B. Welche Gelenkwinkelgeschwindigkeiten sind notwendig, um eine End-Effektor-Geschwindigkeit zu realisieren?  $\rightarrow$  Löse nach  $\dot{\theta}(t)$  auf