|  |
| --- |
|  |
| دانشگاه آزاد اسلامی  واحد قزوین  دانشکده مهندسی برق، مکاترونیک و مهندسی پزشکی  پایان نامه برای دریافت درجه کارشناسی ارشد  مهندسی برق، گرایش سیستمهای الکترونیک دیجیتال  **عنوان:**  طراحي و پياده‌سازی ربات دوچرخ امدادگر دست‌پرتاب HSL  **نگارش:**  سعید بازرگان  **استاد راهنما:**  محمد نوروزی  **بهار 1404** |

|  |
| --- |
| ␂矸曰矷淀矵ح矨 |

|  |
| --- |
|  |

|  |
| --- |
|  |

تشكر و قدرداني:

با نهایت احترام و امتنان، بدینوسیله از استاد گرامي و محترم، جناب آقای دکتر نوروزی که با هدایت‌ها و راهنمایي‌های ارزشمند خود در طول انجام این پژوهش، اینجانب را یاری نمودند، تشكر و قدرداني مي‌نمایم.

از صبر و شكیبایي و همچنین توجهات بي‌دریغ ایشان که موجب پیشبرد پژوهش گردید، صمیمانه سپاسگزارم.

همچنین از تمامي اعضای خانواده و دوستان که در طول این مسیر پشتیبان من بودند، کمال تشكر را دارم.

# **چکیده:**

توسعه ربات‌های امداد و نجات مقرون‌به‌صرفه برای بهبود ایمنی و کارایی در محیط‌های خطرناک که دسترسی انسان‌ها محدود است، امری حیاتی است. اگر چه طرح‌ها و پیاده‌سازی‌های مختلفی در زمینه ربات‌های امداد و نجات ارائه شده است، اما تعبیه همه قابلیت‌های تحرک، مهارت و شناسایی در یک ربات واحد ، همچنان یک مشکل چالش برانگیز است. هدف این پایان‌نامه پاسخ به این تقاضا است، که به طراحی و اجرای ربات دست پرتاب امدادگر با قابلیت‌هایی همچون فشرده بودن و مقرون‌به‌صرفه بودن می‌پردازد و مجهز به حسگرهای متنوع برای حمل و نقل آسان و استقرار سریع است. این پلتفرم طراحی شده از ماموریت‌های نجات، تحقیقات و برنامه‌های آموزشی پشتیبانی می‌کند و از طریق قابلیت‌های پیشرفته تشخیص اشیا، کمک‌های نیمه‌خودمختار را ارائه می‌دهد. یکی از ویژگی‌های قابل توجه این طراحی، امکان ضبط و پخش تصاویر دوربین و صدای محیط خارجی از ربات به یک لپ‌تاپ خارجی است که توسط یک برد Raspberry Pi Zero 2W انجام می‌گیرد، جایی که تشخیص اشیا با استفاده از چارچوب YOLOdotnet با یک رابط کاربری گرافیکی انجام می‌شود. این رویکرد سرعت پردازش را افزایش داده و با به کارگیری وظایف محاسباتی فشرده، عمر باتری را حفظ می‌کند. با تمرکز بر عملکرد، دسترسی، مقرون‌به‌صرفه بودن، و طراحی منبع باز، این پلتفرم شامل یک SDK جامع است. از طرفی، سیستم الکترونیکی این ربات حول یک میکروکنترلر 32 بیتی ARM متمرکز شده است که توانایی تخصیص وظایف زمان‌بندی شده را به وسیله FreeRTOS انجام می‌دهد و شبیه‌سازی دقیق این ربات نیز در محیط نرم‌افزاری Gazebo صورت گرفته و در حال حاضر توسط آزمایشگاه تحقیقات مکاترونیک MRL در دست توسعه است.

کلمات کلیدی: ربات های متحرک، جستجو و امدادگر، دست پرتاب، YOLOdotnet، انتشار اطلاعات

**فهرست مطالب**

[**چکیده:** 6](#_Toc189920688)

[**فصل اول:** 1](#_Toc189920689)

[**مقدمه** 1](#_Toc189920690)

[**1-1-** **مقدمه‌ای بر ربات‌های متحرک:** 2](#_Toc189920691)

[**1-1-1-** **انواع ربات‌های متحرک:** 2](#_Toc189920692)

[**2-1-1-** **کاربرد ربات‌های متحرک:** 3](#_Toc189920693)

[**2-1-** **چالش‌های پیش روی ربات‌های متحرک:** 3](#_Toc189920694)

[**3-1-** **مطالعه انجام شده درباره ربات‌های چرخ‌دار متحرک:** 4](#_Toc189920695)

[**1-3-1-** **تاریخچه ساخت ربات‌های چرخ‌دار متحرک:** 5](#_Toc189920696)

[**4-1-** **مطالعه انجام شده درباره ربات‌های پادار متحرک:** 6](#_Toc189920697)

[**1-4-1-** **تاریخچه ساخت ربات‌های پادار متحرک:** 7](#_Toc189920698)

[**5-1-** **ربات‌های متحرک در امداد و نجات:** 8](#_Toc189920699)

[**6-1-** **موضوع پژوهش:** 9](#_Toc189920700)

[**1-6-1-** **شرح کلی صورت مسئله:** 9](#_Toc189920701)

[**2-6-1-** **اهداف پژوهش:** 11](#_Toc189920702)

[**3-6-1-** **ساختار پایان‌نامه:** 12](#_Toc189920703)

**فهرست اشکال**

[شکل (1- 1) نمونه‌ای از توصیف رفتار حرکتی در ربات 2 چرخ (کومان و لونسکو، 2014) 4](#_Toc189915344)

[شکل (1- 2) راست-ربات شی کی چپ-ربات متحرک هیلاری 5](#_Toc189915345)

[شکل (1- 3) نمایی از اولین ربات‌های ساخته شده در اروپا 6](#_Toc189915346)

[شکل (1- 4) صفحات سه گانه طولی، روبرویی و عرضی مورد بررسی در ربات‌های انسان‌نما و دوپا 7](#_Toc189915347)

[شکل (1- 5) راست-ربات طراحی شده توسط لئوناردو داوینچی چپ- انسان الکاریکی ساخته شده توسط فرانک رید 8](#_Toc189915348)

|  |
| --- |
| **فصل اول:****مقدمه** |

## **مقدمه‌ای بر ربات‌های متحرک:**

ربات‌های متحرک[[1]](#footnote-1) یکی از شاخه‌های جذاب و پرکاربرد در حوزه رباتیک هستند که به توانایی حرکت در محیط‌های مختلف مجهز شده‌اند. این ربات‌ها می‌توانند به صورت مستقل یا با هدایت از راه دور عمل کنند و در کاربردهای متنوعی از جمله صنعت، حمل و نقل، پزشکی، کاوش‌های فضایی و حتی خدمات روزمره مورد استفاده قرار گیرند. یکی از ویژگی‌های کلیدی ربات‌های متحرک، توانایی درک محیط اطراف و واکنش به آن است. این ربات‌ها با استفاده از حسگرهای گوناگون مانند دوربین‌ها، لیدار[[2]](#footnote-2) و حسگرهای اولتراسونیک[[3]](#footnote-3) اطلاعات لازم را از محیط دریافت کرده و از طریق الگوریتم‌های هوشمند تصمیم‌گیری می‌کنند. کنترل حرکت آن‌ها نیز بر اساس مدل‌های دینامیکی و الگوریتم‌های مسیریابی[[4]](#footnote-4) انجام می‌شود تا بتوانند به‌طور مؤثر در محیط حرکت کنند.

### **انواع ربات‌های متحرک:**

ربات‌های متحرک بسته به نوع حرکت و مکانیزم جابجایی که دارند به دسته‌های مختلفی تقسیم می‌شوند. برخی از مهم‌ترین آن‌ها ربات‌های چرخ‌دار و پادار هستند و دارای ویژگی‌ها، مزایا و محدودیت‌های خاص خود هستند که در جدول زیر به تعدادی از آن ها پرداخته شده است.

جدول (1- 1) مزایا و معایب حرکتی ربات‌های چرخ‌دار و پادار

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| نوع | مزایا | معایب |
| چرخ‌دار | حرکت آسان | نیاز به مسیر تکیه‌گاهی پیوسته |
| طراحی آسان | مشکلاتی در مانور دادن |
| مصرف انرژی کم | افزایش تعداد چرخ‌ها برای حرکت‌های چند وجهی |
| کنترل راحت‌تر به دلیل مکانیزم آسان آن‌ها |  |
| کمبود مشکلات پایداری در حرکت |  |
| پادار | حرکت چند وجهی | طراحی پیچیده |
| جداسازی مسیر حرکت بدن ربات از مسیر پاها | مصرف توان بالا |
| آسیب کمتر به محیط | کنترل بسیار پیچیده |
| طبیعی، مانند گونه‌های حیوانی | سرعت کم حرکت بر روی سطوح |
| تطبیق بهتر با محیط‌های انسانی |  |

### **کاربرد ربات‌های متحرک:**

ربات‌های متحرک در صنایع و حوزه‌های مختلفی کاربرد دارند که برخی از مهم‌ترین آن‌ها عبارت‌اند از:

* صنعت و تولید: استفاده در خطوط تولید، انبارداری هوشمند و حمل مواد اولیه.
* حمل و نقل و لجستیک[[5]](#footnote-5): خودروهای خودران و ربات‌های تحویل کالا.
* پزشکی و مراقبت‌های بهداشتی: ربات‌های جراحی، حمل دارو و کمک به بیماران.
* کاوش‌های فضایی: مریخ‌نوردهای بدون سرنشین.
* امداد و نجات: جستجوی نجات در بلایای طبیعی و مناطق خطرناک.

همچنین در آینده نیز، پیشرفت‌های بیشتری در زمینه طراحی، الگوریتم‌های هوش مصنوعی و بهینه‌سازی مصرف انرژی باعث خواهد شد که ربات‌های متحرک به شکل گسترده‌تری در زندگی روزمره و صنایع مختلف مورد استفاده قرار گیرند. علاوه بر این، توسعه شبکه‌های ارتباطی پیشرفته مانند 5-جی[[6]](#footnote-6) می‌تواند امکان کنترل بهتر و دقیق‌تر این ربات‌ها را فراهم سازد. از سویی دیگر، ربات‌های متحرک با بهره‌گیری از یادگیری عمیق و سیستم‌های تصمیم‌گیری پیشرفته، توانایی‌های بیشتری در تطبیق با محیط‌های پویا و ناشناخته پیدا خواهند کرد.

## **چالش‌های پیش روی ربات‌های متحرک:**

با پیشرفت فناوری و ترکیب رباتیک با هوش مصنوعی، ربات‌های متحرک روزبه‌روز هوشمندتر شده و قابلیت‌های بیشتری پیدا می‌کنند. از خودروهای خودران گرفته تا پهپادهای هوشمند و ربات‌های امدادگر، که این فناوری‌ها نقش مهمی در آینده خواهند داشت. با این حال، چالش‌هایی نیز در مسیر توسعه این فناوری‌ها وجود دارد و برخی از آن‌ها عبارت اند از:

* پردازش داده حسگرها: تحلیل داده‌های حجیم و استخراج اطلاعات مفید از آن‌ها همچنان یک چالش مهم محسوب می‌شود.
* مسیریابی و ناوبری: ربات‌های متحرک باید بتوانند مسیرهای بهینه را پیدا کرده و با کمترین میزان خطا حرکت کنند.
* پایداری و تعادل: حفظ تعادل به ویژه در ربات‌های پادار یکی از چالش‌های مهم در طراحی این ربات‌ها است.
* مدیریت انرژی: تأمین انرژی برای عملکرد طولانی مدت یکی از مشکلات اساسی در ربات‌های متحرک است.
* تعامل با محیط: ربات‌ها باید توانایی تشخیص و تعامل مناسب با انسان‌ها و سایر موجودات را داشته باشند.

## **مطالعه انجام شده درباره ربات‌های چرخ‌دار متحرک:**

مطالعه‌های پیشین انجام شده در حوزه ربات‌های متحرک و چرخ‌دار بر توسعه مدل‌های حرکتی، کنترل ناوبری، بهینه‌سازی مصرف انرژی و بهبود تعامل با محیط تمرکز داشته‌اند. بسیاری از مقالات و پژوهش‌ها به بررسی راهکارهای افزایش پایداری و دقت حرکت ربات‌های چرخ‌دار در شرایط مختلف پرداخته‌اند. یکی از حوزه‌های کلیدی مطالعه، مدل‌سازی دینامیکی ربات‌های چرخ‌دار است که تلاش دارد تا تأثیر اصطکاک، وزن، و نیروی گرانش بر حرکت را بررسی کند و از مدل‌های کلاسیکی مانند مدل درایو دیفرانسیلی[[7]](#footnote-7) برای توصیف رفتار حرکتی اینگونه ربات‌ها به کار گرفته‌اند (الن, 2013)[[8]](#footnote-8). در مطالعات اخیر، روش‌های مبتنی بر هوش مصنوعی و یادگیری عمیق برای پیش‌بینی و کنترل حرکت ربات‌های چرخ‌دار مورد استفاده قرار گرفته است.

|  |
| --- |
|  |

شکل (1- 1) نمونه‌ای از توصیف رفتار حرکتی در ربات 2 چرخ (کومان و لونسکو، 2014)[[9]](#footnote-9)

یکی دیگر از چالش‌های مطرح شده در پژوهش‌های گذشته، کنترل پایدار و حرکت روی سطوح ناهموار است. تحقیقات مختلف نشان داده‌اند که ترکیب حسگرهایی همچون لیدار، بینایی ماشین، و واحدهای اندازه‌گیری اینرسی[[10]](#footnote-10) می‌توانند به بهبود حرکت ربات‌های چرخ‌دار در محیط‌های پیچیده کمک کنند. مطالعاتی در زمینه ناوبری اجتماعی نیز صورت گرفته است که هدف آن‌ها ایجاد رفتارهای طبیعی‌تر برای ربات‌های چرخ‌دار در محیط‌های انسانی است. در نتیجه، الگوریتم‌های یادگیری تقویتی[[11]](#footnote-11) و پردازش تصویر به این ربات‌ها امکان داده است تا در محیط‌های شلوغ به‌گونه‌ای حرکت و عمل کنند که با کمترین مزاحمت برای افراد همراه باشد. لذا یکی از حوزه‌های پررنگ تحقیقاتی، بررسی تعاملات میان انسان و ربات‌ها بوده است و توسعه رابط‌های گرافیکی بهینه و الگوریتم‌های هوشمند باعث می‌شود تا ربات‌ها بتوانند به طور مؤثرتری با انسان‌ها ارتباط برقرار کنند.

### **تاریخچه ساخت ربات‌های چرخ‌دار متحرک:**

تاریخچه ربات چرخ‌دار در دهه 60 میلادی آغاز می شود. در سال 1960 در مؤسسه تحقیقاتی استنفورد، ساخت ربات شی کی[[12]](#footnote-12) به پایان رسید. این اولین و تنها رباتی بود که با استفاده از یک برنامه کنترل می‌شد. سپس هیلاری[[13]](#footnote-13) مطابق با شکل زیر ساخته شد و یک نمونه عالی از سیستمی است که از یک روش کنترل کلاسیک استفاده می‌کند. این ربات مجهز به حلقه‌ای متشکل از 14 حسگر اولتراسونیک، یک سیستم مادون قرمز و یک دوربین بود. این سیستم سعی کرد یک مدل جهانی دقیق به دست آورد تا ربات بتواند خود را در داخل آن قرار دهد (گولتیرز و باربر، 2005).

|  |  |
| --- | --- |
|  |  |

شکل (1- 2) راست-ربات شی کی چپ-ربات متحرک هیلاری

از طرفی در ربات‌های چرخ‌دار، ربات‌هایی که در محیط های بیرونی[[14]](#footnote-14) کار می کنند را نمی توان فراموش کرد. هدف آن‌ها بر بهبود استقلال اینگونه ربات‌ها در یک محیط باز بوده و است. برای رسیدن به این هدف، توسعه تصمیم‌گیری و استفاده از سیستم‌های بر پایه سنسور[[15]](#footnote-15) امری ضروری است که در این جهت طراحی های مختلف مکانیکی با توجه به کاربردهایی که برای آن توسعه داده شده، صورت گرفته است و این کاربردها می‌توانند متناسب با محیط متفاوت باشند.

در اروپا نیز، اولین ربات متحرک در محیط‌های باز در سال 1987 با پروژه یوریکا[[16]](#footnote-16) آغاز شد. در این پروژه ربات آدام[[17]](#footnote-17) توسط فراماتوم و ماترا مارکنی[[18]](#footnote-18) ساخته شد. این پروژه در نهایت در سال 1992 به لاس[[19]](#footnote-19) اهدا شد و یک پروژه داخلی به نام ادن[[20]](#footnote-20) آغاز شد. هدف این پروژه ادغام ظرفیت های ناوبری[[21]](#footnote-21) در محیط های باز و طبیعی بود. در سال 2000 نیز گروه تحقیقاتی لاس ربات لاما[[22]](#footnote-22) را توسعه دادند که از خصوصیات شاخص این ربات می‌توان به شاسی آن اشاره کرد که از 3 جفت چرخ محرک با 3 محور تشکیل شده بود و توسط چندین مفصل به هم متصل می‌شدند. شکل زیر نمایی از ربات لاما را نمایش می‌دهد.

|  |
| --- |
|  |

شکل (1- 3) نمایی از اولین ربات‌های ساخته شده در اروپا

## **مطالعه انجام شده درباره ربات‌های پادار متحرک:**

در طراحی ربات‌های انسان‌نما و به طور ویژه ربات‌های دوپا از ویژگی‌های طبیعی بدن انسان الهام گرفته شده است. به هر حال پیچیدگی‌های ساختمان بدن انسان از جمله دستگاه ماهیچه‌ای آن قابل باز تولید در ربات‌ها نمی‌باشد. بنابراین تعداد درجات آزادی به موارد ضروری کاهش می‌یابد و سیستم محرک باید ساده شود. از طرفی یک ربات انسان‌نما یا یک ربات دوپا نسبت به بدن انسان از ساختاری ساده تر و تعداد درجات آزادی کمتری برخوردار است. انتخاب تعداد درجات آزادی برای هر مفصل بسیار مهم می‌باشد. به طور کلی حرکت ربات دوپا در سه محور و یا سه صفحه صورت می‌گیرد. صفحه طولی، صفحه روبرویی و صفحه عرضی. حرکت عموماً در صفحه طولی صورت می گیرد و بیشتر مفاصل مهم در یک ربات دوپا در این صفحه قرار دارند. مطالعات و بررسی حرکت مفاصل در صفحه روبرو اهمیت آن را برای پایداری جانبی ربات آشکار می‌سازد و موجب حرکت ربات به سمت جلو یا عقب می‌گردد. به کمک دو مفصل قرار گرفته شده در لگن نیز، ربات قادر است تا در جهت چپ و راست صفحه روبرویی حرکت نماید.

|  |
| --- |
|  |

شکل (1- 4) صفحات سه گانه طولی، روبرویی و عرضی مورد بررسی در ربات‌های انسان‌نما و دوپا

### **تاریخچه ساخت ربات‌های پادار متحرک:**

انسان در طول تاریخ همواره به ساخت موجودی شبیه به خود علاقه‌مند بوده است. شاید لئوناردو داوینچی اولین فردی بوده است که یک مکانیزم ربات انسان‌نما را طراحی و احتمالا ساخته است. در نتیجه، قرن هفده را شاید بتوان به عنوان دوره‌ای پربار در زمینه ربات‌های انسان‌نما به شمار آورد. در این قرن ربات‌های بسیاری با قابلیت انجام کارهای شبیه به انسان مانند نواختن موسیقی یا نوشتن ساخته شد. در قرن نوزده با ساخت ربات‌های انسان بخاری (که با استفاده از نیروی بخار حرکت می کرد) توسط جان برینارد[[23]](#footnote-23) و انسان الکتریکی توسط فرانک رید جونیور[[24]](#footnote-24) گام مهمی در پیشرفت ربات های انسان نما انجام گرفت. با وجود تمامی موارد ذکر شده، ربات‌های راه رونده به طور جدی در دهه‌های 1960 و 1970 شروع به گسترش نمودند. عمده این ربات‌ها در کشور ژاپن ساخته شدند (گوسوامی و واداکپات، 2018)[[25]](#footnote-25).

|  |
| --- |
|  |

شکل (1- 5) راست-ربات طراحی شده توسط لئوناردو داوینچی چپ- انسان الکاریکی ساخته شده توسط فرانک رید

## **ربات‌های متحرک در امداد و نجات:**

همانطور که در بخش‌های قبلی اشاره شد، یکی از کاربردهای ربات‌های متحرک در امر امداد و نجات است. ربات‌های امداد و نجات به دلیل توانایی حرکتی آن‌ها در محیط‌های پرخطر، مانند مناطق زلزله‌زده، ساختمان‌های تخریب شده و مناطق آلوده، ارزش فزاینده‌ای در عملیات جستجو و نجات پیدا کرده‌اند. برخلاف انسان‌ها یا سگ‌های نجات، این ربات‌ها در صورت از بین رفتن، تلفات جانی ایجاد نمی‌کنند و می‌توانند به عنوان اولین کاوشگران برای ارزیابی اولیه محیط‌های خطرناک استفاده شوند. یکی از چالش‌های اصلی در عملیات جستجو و نجات شهری، غیرقابل پیش‌بینی بودن و تنوع زیاد محیط‌های فاجعه است. محیط‌های پر از آوار، معابر باریک و خطرات احتمالی باعث می‌شوند که استفاده از ربات‌ها به عنوان ابزار اصلی امداد و نجات دشوار باشد. با وجود تلاش‌های فراوان، هنوز هیچ یک از راه حل‌های موجود به طور کامل مقرون‌به‌صرفه و قابل اعتماد برای استفاده گسترده در تمام سناریوهای نجات نیستند (مسینا و جکاف، 2007)[[26]](#footnote-26).

در سال‌های اخیر، پیشرفت‌های قابل توجهی در زمینه پردازش تصاویر و تشخیص اشیا به وقوع پیوسته است که نقش مهمی در بهبود عملکرد ربات‌های امدادگر ایفا کرده است. به ویژه، شبکه‌های عصبی کانولوشنال[[27]](#footnote-27) و الگوریتم‌های یادگیری عمیق[[28]](#footnote-28) منجر به افزایش دقت در شناسایی و مکان‌یابی افراد گرفتار در میان آوار شده‌اند. یکی از فناوری‌های برجسته در این زمینه، چارچوب یولو[[29]](#footnote-29) است که به دلیل توانایی پردازش بلادرنگ[[30]](#footnote-30) و تشخیص سریع اشیا، برای عملیات نجات بسیار مناسب است (یاو و همکاران، 2022)[[31]](#footnote-31). علاوه بر بینایی ماشین[[32]](#footnote-32)، استفاده از فناوری‌های دیگری مانند لیدار برای نقشه‌برداری سه‌بعدی، حسگرهای حرارتی[[33]](#footnote-33) برای شناسایی افراد زنده و سیستم‌های ارتباطی خودکار برای ارسال داده‌های حیاتی از محل حادثه، باعث شده است که ربات‌های امداد و نجات کارایی بیشتری پیدا کنند. آینده این حوزه وابسته به پیشرفت در هوش مصنوعی، سخت‌افزارهای کم‌مصرف و توسعه سیستم‌های خودمختار است که بتوانند در شرایط بحرانی به طور مؤثر عمل کنند.

## **موضوع پژوهش:**

در سال‌های اخیر، توسعه ربات‌های متحرک چرخ‌دار، به خصوص ربات‌های امدادگر به دلیل کاربردهای وسیع در صنایع مختلف و تعاملات انسانی، توجه بسیاری از پژوهشگران را به خود جلب کرده است و با توجه به اینکه در چند دهه گذشته، بلایای طبیعی و انسانی تلفات سنگین و خسارات اقتصادی قابل توجهی به همراه داشته‌اند. با افزایش این تلفات، نیاز به راه حل‌هایی برای کاهش آن‌ها در تمام مراحل یک فاجعه بیشتر شده و به همین دلیل، استفاده از ربات‌های امداد و نجات افزایش یافته است. در این میان، ربات‌های دست‌پرتاب به دلیل ویژگی‌های منحصر به فرد خود، عنوان یک دسته خاص از ربات‌های امدادگر معرفی شده‌اند که توجه زیادی را به خود جلب کرده‌اند. این ربات‌ها برای مواجهه با شرایط دشوار و محیط‌های غیرقابل دسترس طراحی شده‌اند و قابلیت پرتاب شدن به مکان‌های دشوار و به دور از دسترس انسان‌ها را دارند. که به وسیله آن‌ها، نیروهای امداد و نجات می‌توانند به سرعت به بررسی و شناسایی وضعیت در محیط‌های خطرناک مانند ساختمان‌های ویران شده، مناطق زلزله زده و فضاهای تنگ و محدود بپردازند.

از طرفی لازم به ذکر است که تنها کاربرد این ربات‌ها در عملیات امداد و نجات نبوده، بلکه می‌توان از قابلیت‌هایی همچون کوچک بودن، سبک و قابل حمل بودن آن‌ها نیز در بخش‌های مختلفی همچون نظامی، آموزشی و سرگرمی نیز استفاده نمود (کریمی، 2016).

### **شرح کلی صورت مسئله:**

کنترل یک بحران طبیعی و یا غیر طبیعی امری بسیار مهم و ضروری است. یک اشتباه کوچک در کنترل که ناشی از دریافت اطلاعات نادرست باشد، می‌تواند هزینه بسیاری را به قیمت از دست دادن جان انسان‌ها در پی داشته باشد. به همین جهت همواره به دنبال راهی برای دریافت اطلاعات صحیح در مورد موقعیت اشیاء و یا انسان‌ها هستیم که در این راه چالش‌های گوناگونی را شاهد هستیم. به همین دلیل روش‌های مختلفی برای از بین بردن این چالش‌ها به کار گرفته می‌شود که یکی از آن‌ها استفاده از ربات‌ها است. این روش‌ها با توجه به کاربرد ربات و مشخصات ساختاری آن می‌تواند متفاوت باشد.

یکی از روش‌های پر کاربرد در امر امداد و نجات توسط ربات، استفاده از سنسورهای مخصوص می‌باشد. این سنسورها می‌توانند شامل دوربین، قطب‌نما و شتاب‌سنج و غیره باشند. اما مسئله اصلی در به کارگیری سنسور برای یک ربات امدادگر، این است که به دلیل عوامل مختلف محیطی و جانبی، امکان ایجاد اعوجاج و خطا در دریافت داده‌ها وجود دارد. درنتیجه ما به دنبال روشی هستیم که بتوانیم خطای داده‌های دریافتی را به حداقل برسانیم.

برای دستیابی به یک راه حل مناسب، روش‌های گوناگونی مورد بررسی قرار گرفته و با توجه به نوع عملکرد هر روش یک الگوی منطقی و پایدار را انتخاب نموده‌ایم. در روش انجام پروژه، ما از تعدادی سنسور که متشکل از دوربین، میکروفن، قطب‌نما، شتاب‌سنج و ژیروسکوپ[[34]](#footnote-34) استفاده نموده‌ایم. هدف اصلی این است تا بتوانیم با استفاده از یک تکنیک مناسب که برگرفته از پردازش تصویر، شبکه‌های عصبی و سیستم‌های توسعه یافته است ربات مورد نظر را هوشمند و یا نیمه هوشمند کرده تا اختلالات پیش آمده را از بین برده و اطلاعات درست و مناسبی را از محیط ربات دریابیم. لازم به ذکر است که در حالت کلی باید قادر به استفاده از این ربات در محیط‌های مختلف با شرایط گوناگون بود. به طور مثال اگر ربات در یک لوله آب با عمق کم مورد استفاده قرار گیرد باید قادر به حرکت باشد و اجرای دستورات را انجام دهد. همچنین، در توضیح صورت مسئله باید به این نکته اشاره کنیم که بدنبال روشی هستیم که دقت قابل قبولی را در اختیار ما گذاشته و در عین حال از نظر اقتصادی نیز به صرفه بوده و انتظارات اقتصادی ما را نیز برآورده سازد. به طور مثال بجای استفاده از روش‌های پرهزینه و گاها مخاطره آمیز برای انسان در انجام بعضی از ماموریت‌ها می‌توان از ربات‌ها و به طور خاص از ربات‌های امدادگر دست‌پرتاب استفاده نمود.

مسئله بعدی در شرح صورت مسئله این است که ربات‌های دست‌پرتاب باید مقاوم در برابر ضربه‌های شدید، رطوبت و یا آب، مسیرهای شیب‌دار خاکی و یا سنگلاخ باشند. در نتیجه دقت داده‌های ارسالی از ربات‌های دست‌پرتاب برای ما دارای اهمیت بسیاری است. به طور مثال، هنگام بررسی مناطق آسیب دیده در یک فاجعه، برای ما بسیار مهم است که موقعیت دقیق قربانیان و نقاط بحرانی را به طور دقیق به دست آورده باشیم. به همین خاطر، ابزارهای سنجش موقعیت این ربات‌ها باید دقت کافی را داشته باشند تا کارایی عملیات امداد و نجات تحت تأثیر قرار نگیرد. در پیشبرد این فرایند و تعیین موقعیت ربات‌های دست‌پرتاب و از همه مهم تر جهت‌گیری خود ربات در فضا، چالش‌هایی در برابر ما قرار دارند. این چالش‌ها به علت عوامل گوناگون محیطی ایجاد می‌شوند. اختلالاتی که در جهت‌یابی ربات‌های دست‌پرتاب ایجاد می‌شوند، ممکن است به عوامل مختلفی برگردند. در زیر، برخی از این اختلالات را شرح خواهیم داد:

* تداخل الکترومغناطیسی: امواج الکترومغناطیسی از منابع مختلف مانند تجهیزات بی‌سیم، رادیوها، سیستم‌های ارتباطی و سایر دستگاه‌های الکترونیکی می‌توانند تداخلی در سیستم جهت‌یابی ربات ایجاد کنند و موجب از دست رفتن یا تغییر موقعیت مکانی ربات شوند.
* مشکلات سنسورها: سنسورهای استفاده شده برای تعادل و موقعیت‌یابی ربات‌های دست‌پرتاب ممکن است با خطاهایی مواجه شوند. به عنوان مثال، سنسورهای اینرسیال[[35]](#footnote-35) (مانند ژیروسکوپ و شتاب‌سنج) ممکن است دچار نویز شوند یا در طول زمان دقت خود را از دست دهند.
* مشکلات ناشی از شرایط محیطی: شرایط محیطی مثل باد قوی، بارش باران یا برف، و موانع فیزیکی می‌توانند تداخلی در عملکرد ربات‌های دست‌پرتاب ایجاد کنند. این شرایط ممکن است منجر به دست زدن ربات به عوارضی ناخواسته شود یا باعث عدم دقت در تعیین موقعیت شود.
* خرابی سخت افزاری: خرابی‌ها و نقص‌های سخت‌افزاری مانند خرابی در سنسورها یا سیستم‌های الکترونیکی می‌توانند تداخلی در عملکرد ربات ایجاد کنند.

برای مقابله با این اختلالات، معمولا روش‌هایی همانند استفاده از سیستم‌های قدرتمند، سنسورهای دقیق‌تر، بهبود الگوریتم‌های موقعیت‌یابی، سیستم‌های فیلترینگ سیگنال و روش‌های پیشرفته‌تر برای محافظت در برابر تداخلات الکترومغناطیسی مورد استفاده قرار می‌گیرند. یکی از آن سنسورها، سنسور اینرسی است که در حقیقت از تجمیع 3 سنسور مخلتف ایجاد شده است که شامل ژیروسکوپ، شتاب‌سنج و قطب‌نما می‌باشد. هر یک از این سنسورها به ترتیب سرعت زاویه‌ای، شتاب خطی و قدرت میدان مغناطیسی را در 3 محور اصلی در اختیار سیستم قرار می‌دهد و همچنین هزینه پردازشی استفاده از این سنسور بسیار پایین است. (خطیب و همکاران, 2020)[[36]](#footnote-36).

### **اهداف پژوهش:**

* ارائه یک پلتفرم کامل و کارآمد درعین حال مقرون‌به‌صرفه از ربات‌های امدادگر که بتواند در شرایط بحرانی مانند زلزله، سیل و حوادث طبیعی، عملیات شناسایی و امداد را با دقت بالا انجام دهد.
* بهبود سیستم تشخیص موانع با استفاده از پردازش تصویر و شبکه‌های عصبی کانولوشنی به‌منظور افزایش دقت در تشخیص موانع و مسیرهای مناسب.
* افزایش پایداری و تعادل ربات با توسعه الگوریتم‌های کنترلی مبتنی بر داده‌های سنسوری.
* ایجاد یک ارتباط پایدار و بلادرنگ بین ربات و مرکز کنترل از طریق اینترنت اشیا[[37]](#footnote-37) برای ارسال داده‌های صوتی و تصویری از محیط.
* بهینه‌سازی مصرف انرژی و طراحی ماژولار[[38]](#footnote-38) جهت افزایش زمان عملکرد ربات و کاهش هزینه‌های ساخت و نگهداری.

### **ساختار پایان‌نامه:**

این پایان نامه شامل پنج فصل است. در فصل اول، مقدمه و تاریخچه‌ای کوتاه از پیدایش علم رباتیک، معرفی ربات‌های متحرک، اهمیت آنها و نمونه‌های موفق ساخته شده تا به امروز ارائه شده است. در فصل دوم، اصول و مفاهیم پایه‌ای در زمینه ربات‌های دست‌پرتاب بررسی می‌شود. در این فصل، طراحی مدل‌های مختلف از ربات‌های دست‌پرتاب و نوآوری‌های اخیر مورد بررسی قرار گرفته است. در فصل سوم، طراحی یک ربات دست‌پرتاب انجام گرفته است. بنابراین، ابتدا ویژگی‌ها و پارامترهای یک فضای آسیب دیده مورد بررسی قرار گرفته و پارامترهای ربات بر اساس آن‌ها تعیین شده‌اند که به صورت کلی عبارتند از سیستم‌های توسعه یافته[[39]](#footnote-39)، استفاده از الگوریتم‌های شبکه عصبی می باشند. این ربات برای کاربردهای امدادی، پژوهشی و آموزشی طراحی شده است. فصل چهارم مرتبط با شبیه‌سازی‌های صورت گرفته توسط محیط‌های گرافیکی همچون گزبو[[40]](#footnote-40) است.

در فصل آخر نیز، نتایج و دستاوردهای این پژوهش مرور شده و پیشنهاداتی برای پژوهش‌های آتی در راستای تکمیل این دستاوردها ارائه شده است.

|  |
| --- |
| **فصل دوم:****پیشرفت‌های پیشین در زمینه ربات‌های امدادگر دست‌پرتاب** |

Al Khatib, E. I., Jaradat, M. A. K., & Abdel-Hafez, M. F. (2020). Low-Cost Reduced Navigation System for Mobile Robot in Indoor/Outdoor Environments. *IEEE Access*, *8*, 25014–25026. https://doi.org/10.1109/ACCESS.2020.2971169

Allen, P. (2013). CS W4733 NOTES-Differential Drive Robots. *Columbia University: Department of Computer Science. Evido váno*, *9*, 16.

Coman, D., & Ionescu, A. (2014). Mobile Robot Trajectory Analysis Using Computational Methods. *Advanced Materials Research*, *837*, 549–554.

Goswami, A., & Vadakkepat, P. (2018). *Humanoid robotics: a reference*. Springer Publishing Company, Incorporated.

Gutierrez, A., & Barber, R. (2005, فوریه). *Mobile robots history*.

Messina, E. R., & Jacoff, A. S. (2007). Measuring the performance of urban search and rescue robots. *2007 IEEE Conference on Technologies for Homeland Security: Enhancing Critical Infrastructure Dependability*, 28–33. https://doi.org/10.1109/THS.2007.370015

Mojtaba Karimi, A. A. P. K. S. S. G. (2016). WeeMiK\_A low-cost omnidirectional swarm platform for outreach, research and education. *The 4th International Conference on Robotics and Mechatronics*. https://doi.org/http://dx.doi.org/10.1109/ICRoM.2016.7886789

Yao, Z. B., Douglas, W., O’Keeffe, S., & Villing, R. (2022). Faster YOLO-LITE: Faster Object Detection on Robot and Edge Devices. *Lecture Notes in Computer Science (including subseries Lecture Notes in Artificial Intelligence and Lecture Notes in Bioinformatics)*, *13132 LNAI*, 226–237. https://doi.org/10.1007/978-3-030-98682-7\_19

|  |
| --- |
|  |
| **Islamic Azad University**  **Qazvin Branch**  Faculty of Electronic, Mechatronics and Biomedical Engineering  M.Sc. Thesis on Electrical Engineering  Digital Electronic Systems  **Subject:**  Design and Implementation of the HSL Hand-Launchable Two-Wheeled Rescue Robot  **By:**  Saeed Bazargan  **Supervisor:**  Mohammad Norouzi  **Spring 2025** |

1. Mobile-Robots [↑](#footnote-ref-1)
2. Lidar [↑](#footnote-ref-2)
3. Ultrasonic [↑](#footnote-ref-3)
4. Path-Planning [↑](#footnote-ref-4)
5. Logistics [↑](#footnote-ref-5)
6. 5G [↑](#footnote-ref-6)
7. Differential Drive Kinematics [↑](#footnote-ref-7)
8. Allen P [↑](#footnote-ref-8)
9. Coman D, Lonescu A [↑](#footnote-ref-9)
10. Inertial Measurement Unit (IMU) [↑](#footnote-ref-10)
11. Reinforcement learning [↑](#footnote-ref-11)
12. Shakey [↑](#footnote-ref-12)
13. Hilare [↑](#footnote-ref-13)
14. Outdoor [↑](#footnote-ref-14)
15. Sensor [↑](#footnote-ref-15)
16. Eureka AMR [↑](#footnote-ref-16)
17. ADAM (Advanced Demonstrator for Autonomy and Mobility) [↑](#footnote-ref-17)
18. Framatome and Matra Marconi [↑](#footnote-ref-18)
19. LAAS [↑](#footnote-ref-19)
20. EDEN (Expérimentation de Déplacement en Environnement Naturel) [↑](#footnote-ref-20)
21. Navigation [↑](#footnote-ref-21)
22. LAMA [↑](#footnote-ref-22)
23. John Brainerd [↑](#footnote-ref-23)
24. Frank Reade Junior [↑](#footnote-ref-24)
25. Goswami A, Vadakkepat P [↑](#footnote-ref-25)
26. Messina E, Jacoff A [↑](#footnote-ref-26)
27. Convolutional Neural Network (CNN) [↑](#footnote-ref-27)
28. Deep-Learning [↑](#footnote-ref-28)
29. YOLO (You Only Look Once) [↑](#footnote-ref-29)
30. Real-Time [↑](#footnote-ref-30)
31. Yao et al. [↑](#footnote-ref-31)
32. Image Processing [↑](#footnote-ref-32)
33. Thermal Infrared Images [↑](#footnote-ref-33)
34. Gyroscope [↑](#footnote-ref-34)
35. IMU (inertial measurement unit) [↑](#footnote-ref-35)
36. Al Khatib, et al. [↑](#footnote-ref-36)
37. IoT (Internet of Things) [↑](#footnote-ref-37)
38. Modular [↑](#footnote-ref-38)
39. Embedded Systems [↑](#footnote-ref-39)
40. Gazebo [↑](#footnote-ref-40)