



Structure Design and Platform Development of Universal Template
for Humanoid Algorithm Interface (UTHAI)

การออกแบบโครงสร้างและพัฒนาระบบพื้นฐานสำหรับหุ่นยนต์ฮิวแมนอยด์
เพื่อการศึกษาและวิจัย

นายจิรภัฏฐ์ ศรีรัตนอาภรณ์
นายเจษฎากร ทาไชยวงศ์
นายวุฒิกัทร โชคอนันตทรัพย์

วิทยานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตร
ปริญญาวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต สาขาวิชาวิศวกรรมหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ
สถาบันวิทยาการหุ่นยนต์ภาคสนาม
มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี
ปีการศึกษา 2560



Structure Design and Platform Development of Universal Template
for Humanoid Algorithm Interface (UTHAI)

การออกแบบโครงสร้างและพัฒนาระบบพื้นฐานสำหรับหุ่นยนต์ฮิวแมนอยด์
เพื่อการศึกษาและวิจัย

นายจิรภัฏฐ์ ศรีรัตนอาภรณ์
นายเจษฎากร ทาไชยวงศ์
นายวุฒิกัทร โชคอนันตทรัพย์

วิทยานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตร
ปริญญาวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต สาขาวิชาวิศวกรรมหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ
สถาบันวิทยาการหุ่นยนต์ภาคสนาม
มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี
ปีการศึกษา 2560

การออกแบบโครงสร้างและพัฒนาระบบพื้นฐานสำหรับหุ่นยนต์ฮิวแมนอยด์
เพื่อการศึกษาและวิจัย

นายจิรภัฏฐ์ ศรีรัตนอารมณ์

นายเจษฎากร ทาไชยวงศ์

นายวุฒิกัทร โขคอนันตทรัพย์

วิทยานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตร

ปริญญาวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต สาขาวิชาวิศวกรรมหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ

สถาบันวิทยาการหุ่นยนต์ภาคสนาม

ปีการศึกษา 2560

อาจารย์ที่ปรึกษาวิทยานิพนธ์หลัก

คณะกรรมการสอบ

.....
(นายธัญชา ชูพจน์เจริญ)

.....ประธานกรรมการ
(ดร.อาบทิพย์ อีรวงศ์กิจ)

อาจารย์ที่ปรึกษาวิทยานิพนธ์ร่วม

.....กรรมการ
(ดร.ปิตุฒญ์ อีรภิตติกุล)

.....
(รศ.ดร.ชิต เหล่าวัฒนา)

.....กรรมการ
(ดร.สุภชัย วงศ์บุญยั้ง)

ลิขสิทธิ์ของมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี

ชื่อวิทยานิพนธ์	การออกแบบโครงสร้างและพัฒนาระบบพื้นฐานสำหรับหุ่นยนต์ฮิวแมนอยด์ เพื่อการศึกษาและวิจัย
หน่วยกิต	6
ผู้เขียน	นายจิรัฏฐ์ ศรีรัตนอารมณ์ นายเจษฎากร ทาไชยวงศ์ นายวุฒิภัทร โชคอนันตทรัพย์
อาจารย์ที่ปรึกษา	ที่ปรึกษาวิทยานิพนธ์หลัก นายธนัชชา ชูพจน์เจริญ ที่ปรึกษาวิทยานิพนธ์ร่วม รศ.ดร.ชิต เหล่าวัฒนา
หลักสูตร	วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต
สาขาวิชา	วิศวกรรมหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ
คณะ	สถาบันวิทยาการหุ่นยนต์ภาคสนาม
ปีการศึกษา	2560

บทคัดย่อ

สำหรับเขียนบทคัดย่อ

กิตติกรรมประกาศ

ขอขอบพระคุณอาจารย์ ธนัชชา ชูพจน์เจริณ อาจารย์ที่ปรึกษาวิทยานิพนธ์หลัก ที่ได้สละเวลามาให้คำปรึกษา ชี้แนะแนวทาง ให้ความรู้ในด้านต่างๆ ที่จำเป็นต่องานวิจัย รวมถึงการให้การสนับสนุนในเรื่องอุปกรณ์ในการทำวิจัย ตลอดจนช่วยตรวจและแก้ไขวิทยานิพนธ์ให้เป็นไปอย่างสมบูรณ์

ขอขอบพระคุณรองศาสตราจารย์ ดร.ชิต เหล่าวัฒนา อาจารย์ที่ปรึกษาวิทยานิพนธ์ร่วม ที่ได้ชี้แนะแนวทางให้คำแนะนำ และให้เกียรติเข้าร่วมการสอบวิทยานิพนธ์

ขอขอบพระคุณอาจารย์ ดร.ถวิดา มณีวรรณ และนายวิษณุ จูธาริ ที่ได้ให้คำแนะนำในการแก้ไขปัญหาต่าง ๆ ที่เกิดขึ้นระหว่างการทำกรวิจัย และได้ให้การสนับสนุนอุปกรณ์สำคัญที่ใช้ในการทำวิจัย

ขอขอบพระคุณอาจารย์ อาบทิพย์ ธีรวงศ์กิจ ที่กรุณาให้เกียรติเป็นประธานกรรมการสอบวิทยานิพนธ์ ให้คำแนะนำที่เป็นประโยชน์ต่อการจัดทำวิทยานิพนธ์ให้ดำเนินไปอย่างสมบูรณ์

ขอขอบพระคุณอาจารย์ ดร.ปิติวุฒย์ ธีรกิตติกุล ที่กรุณาให้เกียรติเป็นกรรมการสอบวิทยานิพนธ์ ให้คำแนะนำที่เป็นประโยชน์ต่อการวิจัย และการแก้ไขปรับปรุงงานวิจัย ตลอดจนตรวจแก้วิทยานิพนธ์ให้ดำเนินไปอย่างสมบูรณ์

ขอขอบพระคุณอาจารย์ ดร.สุภชัย วงศ์บุญย้ง ที่กรุณาให้เกียรติเป็นกรรมการสอบวิทยานิพนธ์ ให้คำแนะนำที่เป็นประโยชน์ต่อการวิจัย และการแก้ไขปรับปรุงงานวิจัย ตลอดจนตรวจแก้วิทยานิพนธ์ให้ดำเนินไปอย่างสมบูรณ์

ขอขอบพระคุณคณาจารย์ และบุคลากรในสถาบันวิทยาการหุ่นยนต์ภาคสนามทุกท่าน ที่ได้ให้คำปรึกษา และช่วยเหลือด้านสถานที่พร้อมทั้งสิ่งอำนวยความสะดวกต่างๆ ในระหว่างการทำวิทยานิพนธ์

ขอขอบคุณนักศึกษาปริญญาตรี สถาบันวิทยาการหุ่นยนต์ภาคสนามทุกท่าน ที่ได้ให้คำแนะนำ ถามเถ และเป็นกำลังใจมาโดยตลอด

และสุดท้ายนี้ ขอน้อมรำลึกถึงพระคุณบิดา มารดา และครอบครัว ที่ส่งเสริมให้กำลังใจ และให้การสนับสนุนในเรื่องต่างๆ จนกระทั่งข้าพเจ้าประสบความสำเร็จในการศึกษา

นายจิรัฏฐ์ ศรีรัตนอารมณ์
นายเจษฎากร ทาไชยวงศ์
นายวุฒิภัทร โชคอนันตทรัพย์

สารบัญ

เรื่อง	หน้า
บทคัดย่อภาษาไทย.....	๗
กิตติกรรมประกาศ	๘
สารบัญ	๘
รายการตาราง.....	๑๑
รายการรูปภาพ	๑๑
รายการสัญลักษณ์.....	๑๒
ประมวลศัพท์และตัวย่อ.....	๑๒
บทที่ 1 บทนำ.....	1
1.1 ที่มาและความสำคัญ.....	1
1.2 วัตถุประสงค์.....	2
1.3 ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ.....	2
1.4 ขอบเขตการดำเนินงาน.....	2
1.5 ภาพรวมของระบบและขั้นตอนการดำเนินงาน	2
1.5.1 ส่วนโครงสร้างของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์	3
1.5.2 ส่วนโปรแกรมของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์	4
1.5.3 ส่วนการออกแบบระบบพื้นฐานเพื่อการพัฒนาต่อยอด.....	4
1.6 นิยามศัพท์	4
บทที่ 2 ทฤษฎีและหลักการ	6
2.1 ทฤษฎีที่เกี่ยวข้อง	6
2.1.1 หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์	6
2.1.2 ทฤษฎีที่เกี่ยวข้องกับมนุษย์.....	9
2.1.2.1 การวิเคราะห์การเดินของมนุษย์.....	9
2.1.2.2 การวิเคราะห์ห้องศาสีสระของมนุษย์.....	9
2.1.2.3 กายวิภาคศาสตร์	10
2.1.3 ทฤษฎีที่เกี่ยวข้องกับหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์	10
2.1.3.1 ส่วนประกอบของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์.....	10
2.1.3.2 วัฏจักรการเดินของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์.....	10
2.1.3.3 การสร้างและการควบคุมการเดินแบบสมดุสติด.....	11
2.1.3.4 การสร้างและการควบคุมการเดินแบบสมดุพลวัต.....	12
2.1.3.5 จุดศูนย์กลางมวลของหุ่นยนต์.....	13
2.2 งานวิจัยที่เกี่ยวข้อง.....	14
2.2.1 ตัวอย่างหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์	14
2.2.2 งานวิจัยการออกแบบระบบหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์.....	19
2.3 การออกแบบโครงสร้างของหุ่นยนต์	20
2.3.1 ข้อแตกต่างระหว่างโครงสร้างของมนุษย์กับโครงสร้างของหุ่นยนต์	20
2.3.1.1 ความแตกต่างขององศาเสรี	20

สารบัญ (ต่อ)

เรื่อง	หน้า
2.3.1.2 ความแตกต่างของอัตราส่วน	20
2.3.1.3 กำลังและประสิทธิภาพของมอเตอร์	20
2.3.2 อุปกรณ์ที่ใช้ในหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์	21
2.3.2.1 เซนเซอร์ตรวจหน้าสัมผัสที่พื้น	21
2.3.2.2 เซนเซอร์วัดความเฉื่อย	22
2.3.3 แนวคิดการออกแบบกลไกการเดินของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์	22
2.4 การออกแบบโปรแกรมด้วย ROS.....	22
2.4.1 Robot Operating System	22
2.5 การออกแบบระบบพื้นฐาน	30
2.5.1 ข้อแตกต่างระหว่าง Open platform กับ Non-open platform	30
2.5.2 มาตรฐานหน่วยวัดและการบอกพิกัด	30
บทที่ 3 การดำเนินงานวิจัย	31
3.1 หน้าที่ความรับผิดชอบ	31
3.2 การออกแบบโครงสร้างของหุ่นยนต์	31
3.2.1 การเชื่อมต่อหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์	31
3.2.2 อุปกรณ์ที่ใช้ในหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์อุทัย	32
3.3 การออกแบบโปรแกรมด้วย ROS.....	32
3.4 การออกแบบระบบพื้นฐาน	32
บทที่ 4 ผลการวิจัย	34
4.1 การออกแบบโครงสร้างของหุ่นยนต์	34
4.1.1 การเชื่อมต่อหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์	34
4.1.2 อุปกรณ์ที่ใช้ในหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์อุทัย	34
4.2 การออกแบบโปรแกรมด้วย ROS.....	35
4.2.1 Simulation Gazebo	35
4.3 การออกแบบระบบพื้นฐาน	35
บทที่ 5 สรุปผลการทดลองและข้อเสนอแนะ	36
5.1 การออกแบบโครงสร้างของหุ่นยนต์	36
5.1.1 การเชื่อมต่อหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์	36
5.1.2 อุปกรณ์ที่ใช้ในหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์อุทัย	36
5.2 การออกแบบโปรแกรมด้วย ROS.....	37
5.3 การออกแบบระบบพื้นฐาน	37
5.4 สรุปภาพรวม	37
ภาคผนวก ก ผลงานตีพิมพ์เผยแพร่จากวิทยานิพนธ์.....	38
ก.1 บทความวิจัยเสนอในที่ประชุมวิชาการและมีการพิมพ์รวมเล่ม	38
ก.2 บทความวิชาการ.....	38

สารบัญ (ต่อ)

เรื่อง	หน้า
ภาคผนวก ข แหล่งข้อมูล Latex.....	39
ข.1 แหล่งข้อมูลออนไลน์.....	39
ประวัติผู้เขียน	40
ประวัติผู้เขียน	41
ประวัติผู้เขียน	42

รายการตาราง

ตาราง		หน้า
ตารางที่ 2.1	Max and min temps recorded in the first two weeks of July	24
ตารางที่ 2.2	ตารางแสดงหน่วยวัดมาตรฐาน.....	30

รายการรูปภาพ

รูป	หน้า
รูปที่ 2.1 แสดงความแตกต่างของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์แต่ละประเภท.....	6
รูปที่ 2.2 วัฏจักรการเดินของมนุษย์.....	9
รูปที่ 2.3 ส่วนประกอบของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์.....	10
รูปที่ 2.4 วัฏจักรการเดินของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์.....	11
รูปที่ 2.5 การควบคุมตำแหน่งของจุดรวมมวลให้อยู่ในพื้นที่ฐาน	11
รูปที่ 2.6 การควบคุมตำแหน่งของจุดโมเมนต์ศูนย์ให้ตรงกับแรงปฏิกิริยารวม.....	12
รูปที่ 2.7 หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ปีโปปี	14
รูปที่ 2.8 หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ไอคัพ	15
รูปที่ 2.9 หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ดาร์วิน.....	16
รูปที่ 2.10 หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์นาโอะ	17
รูปที่ 2.11 หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์วาบอท.....	18
รูปที่ 2.12 ตัวอย่างตำแหน่งและการหมุนของข้อต่อของหุ่นยนต์เพื่อการอ้างอิง	20
รูปที่ 2.13 ลักษณะโครงสร้างของตัวตรวจจับแรงกด FSR.....	21
รูปที่ 2.14 การทำงานของตัวตรวจจับแรงกด FSR	21
รูปที่ 2.15 เซนเซอร์วัดความเฉื่อย	22
รูปที่ 2.16 ตัวอย่างสถาปัตยกรรมของ ROS.....	23
รูปที่ 2.17 ตัวอย่างไฟล์ package.xml แต่ละ tags สามารถใช้ในการบอกข้อมูลของ package นี้ ใคร เป็นเจ้าของ ใครเป็นคนเขียน รวมไปถึง dependencies ที่จำเป็นต้องใช้ของ package นี้ด้วย	26
รูปที่ 2.18 ตัวอย่างการแสดงผลใน rqt ในรูปเป็นการนำ rqt มาเขียนเป็น GUI ให้ผู้ใช้สามารถใช้งานได้ ง่าย และสามารถที่จะปรับแต่ง parameters ต่างๆได้เรียลไทม์.....	28
รูปที่ 2.19 ตัวอย่างการแสดงผลใน RViz ในรูปนี้เป็นเคสของหุ่นยนต์เคลื่อนที่ด้วยล้อ และทำแผนที่ด้วย ข้อมูลความลึกที่ได้มาจาก Kinect.....	28
รูปที่ 2.20 การตั้งแกนตามกฎมือขวา.....	30
รูปที่ 3.1 การเชื่อมต่อระหว่าง Odroid กับ Dynamixel servos.....	31
รูปที่ 3.2 ภาพตัวอย่างการวาดออฟเจ็คต่างๆ.....	32
รูปที่ 3.3 ภาพตัวอย่างการวาดเฟรมของแขนกล.....	33
รูปที่ 3.4 ภาพตัวอย่างการวาดเฟรมของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์	33
รูปที่ 4.1 การเชื่อมต่อระหว่าง Odroid กับ Dynamixel servos.....	34
รูปที่ 5.1 การเชื่อมต่อระหว่าง Odroid กับ Dynamixel servos.....	36

รายการสัญลักษณ์

θ	เซตค่า
d	distance
kg	Kilogram
m ²	Square Metre

ประมวลศัพท์และตัวย่อ

UTHAI	Universal Template for Humanoid Algorithm Interface
ROS	Robot Operating System
IMU	Inertial Measurement Unit
DoF	Degree of Freedom
CoM	Center of Mass
ZMP	Zero Moment Point
PLA	Polylactic acid
ABS	Acrylonitrile butadiene styrene
KMUTT	King Mongkut's University of Technology Thonburi
Liews	วุฒิชัย ไรคอนันตทรัพย์
θ	เซต้า

บทที่ 1

บทนำ

1.1 ที่มาและความสำคัญ

หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์เป็นหุ่นยนต์ที่สร้างขึ้นเพื่อเลียนแบบสรีระร่างกายของมนุษย์ ซึ่งมีข้อจำนวนมากเพื่อให้มีการเคลื่อนไหวคล้ายมนุษย์ ลักษณะเด่นของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์คือ การเคลื่อนที่ด้วยขาสองข้าง ด้วยการเคลื่อนที่โดยการใช้นั้น ทำให้หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์สามารถเคลื่อนที่ได้ อย่างคล่องแคล่วในทุกสภาพพื้นผิว ทั้งทางเรียบ ทางขรุขระหรือพื้นต่างระดับ¹ ซึ่งนั่นทำให้หุ่นยนต์ที่เดินสองขาแตกต่างจากหุ่นยนต์ที่เคลื่อนที่ด้วยล้อ ด้วยโครงสร้างของหุ่นยนต์ที่คล้ายมนุษย์นั่นเอง จึงทำให้หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์สามารถทำงานได้หลากหลายและยืดหยุ่น สามารถที่จะใช้อุปกรณ์ทั่วไปที่ถูกออกแบบขึ้นมาเพื่อใช้กับมนุษย์ได้ ซึ่งหมายความว่าในอนาคตนั้นหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์สามารถที่จะทำงานทดแทนแรงงานของมนุษย์ได้² งานที่หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์จะเข้ามาทดแทนแรงงานของมนุษย์นั้น จะเป็นงานที่ต้องทำซ้ำๆ จนเกิดความเมื่อยล้า งานที่อยู่ในพื้นที่อันตรายหรือที่เสี่ยงต่อการเกิดอุบัติเหตุ

สถาบันวิจัยหลายแห่งทั่วโลกกำลังให้ความสนใจสนับสนุนด้านการศึกษาวิจัยและพัฒนาหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์เพื่อให้ทำภารกิจต่างๆ ยกตัวอย่างเช่น DARPA Robotics Challenge (DRC)³ เป็นรายการแข่งขันหุ่นยนต์ที่ใช้อัตโนมัติเพื่อทำภารกิจภายในสถานการณ์ภัยพิบัติที่อันตราย ซึ่งสถาบันวิจัยหุ่นยนต์ทั่วโลกได้ส่งหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ของตนเข้าร่วมการแข่งขัน ในปัจจุบันได้มีการพัฒนาหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ขึ้นมาหลากหลายตัวเช่น ASIMO, HRP-3, LOLA และ WATHLETE-1 การพัฒนาหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์นั้นได้ก่อให้เกิดงานศึกษาวิจัย และทฤษฎีต่อยอด ต่างๆ มากมาย เช่น การวางแผนการเดิน การเดินแบบสถิต การเดินแบบพลวัต การติดต่อสื่อสารของระบบ การมองเห็นและการประมวลผลภาพ การพูดคุยโต้ตอบกับมนุษย์ ปัญญาประดิษฐ์ ฯลฯ ซึ่งงานวิจัยเหล่านี้สามารถที่จะนำไปประยุกต์ใช้กับระบบหุ่นยนต์ระบบอื่นๆ ได้ แม้ว่าจะมีการพัฒนาหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์มากมายแล้ว แต่การเริ่มต้นทำงานวิจัยที่มีความเกี่ยวข้องกับหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์นั้น ต้องใช้ความรู้ความสามารถ เครื่องมือ ระยะเวลา งบประมาณ และ ความพยายามเป็นอย่างมาก การสร้างหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ขึ้นมาใหม่นั้นต้องใช้งบประมาณสูง ดังนั้นการสร้างระบบจำลองของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ขึ้นมาเป็นระบบพื้นฐาน ให้มีความพร้อมสำหรับการพัฒนาต่อยอดแก่นักศึกษาหรือนักวิจัย จะช่วยประหยัดเวลาและงบประมาณที่ต้องใช้ได้อย่างมาก ซึ่งนั่นหมายความว่านักวิจัยจะสามารถทำงานวิจัยได้อย่างมีประสิทธิภาพมากขึ้น

ในงานวิจัยนี้เป็นการออกแบบหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์และพัฒนาระบบพื้นฐานของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ สำหรับให้นักศึกษาหรือนักวิจัยสามารถพัฒนาต่อยอดได้ โดยหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ที่ออกแบบมานั้น สามารถที่จะปรับปรุง แก้ไข ดัดแปลงได้ง่าย ตัวโครงสร้างจะใช้เป็น พลาสติก PLA ที่สามารถขึ้นรูปได้ โดยการใช้เครื่องพิมพ์สามมิติ มีเซนเซอร์ตรวจการสัมผัสพื้นที่ฝ่าเท้าของหุ่นยนต์ มีเซนเซอร์สำหรับการวัดมุมเอียง ที่ลำตัวของหุ่นยนต์ และเพื่อที่จะทำให้ง่ายต่อการศึกษาทำความเข้าใจ บำรุงรักษา จึงได้มีการจัดทำคู่มือและเอกสารวิธีการใช้งานอย่างชัดเจน โดยจะเก็บในรูปแบบของเอกสารออนไลน์

¹การเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์รูปแบบต่างๆ ราชภัฏสวนดุสิต

²ณัฐพงษ์ วาริประเสริฐ และณรงค์ ลำดี (2552: 374)

³DARPA 2015 [<https://www.darpa.mil/about-us/about-darpa>]

1.2 วัตถุประสงค์

ออกแบบโครงสร้างของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ที่สามารถแก้ไขปรับเปลี่ยนได้ง่าย พัฒนาระบบพื้นฐาน ระบบจำลองสำหรับหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์เพื่อใช้ในการศึกษาวิจัย รวบรวมเครื่องมือที่เป็นประโยชน์ต่อการพัฒนาหุ่นยนต์ และจัดทำเอกสารออนไลน์ ให้บุคคลที่สนใจสามารถเข้ามาศึกษาได้

1.3 ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ

- 1.3.1 มีต้นแบบหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์สำหรับใช้ในงานวิจัยแขนงต่างๆ
- 1.3.2 มีระบบพื้นฐานสำหรับพัฒนาหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์รุ่นใหม่ในสถาบัน
- 1.3.3 มีระบบจำลองสำหรับจำลองการทำงานของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์
- 1.3.4 มีแหล่งรวบรวมเครื่องมือสำหรับการพัฒนาหุ่นยนต์
- 1.3.5 มีคู่มือ เอกสาร วิธีการใช้งาน และรายละเอียดของหุ่นยนต์สำหรับพัฒนาต่อยอด

1.4 ขอบเขตการดำเนินงาน

- 1.4.1 ใช้ ROS เป็นกรอบการทำงานสำหรับพัฒนาระบบพื้นฐาน
- 1.4.2 ออกแบบโครงสร้างให้มีความแข็งแรง สามารถรองรับน้ำหนักอุปกรณ์ที่ติดตั้งอยู่บนตัวหุ่นยนต์ได้
- 1.4.3 น้ำหนักของหุ่นยนต์รวมกันทั้งตัว ไม่เกิน 5 กิโลกรัม
- 1.4.4 ใช้ Solidworks 3D เป็นโปรแกรมสำหรับออกแบบโครงสร้าง และคำนวณ
- 1.4.5 หุ่นยนต์มีความสูงไม่ต่ำกว่า 100 เซนติเมตร และสูงไม่เกิน 120 เซนติเมตร
- 1.4.6 หุ่นยนต์มี 2 แขน 2 ขา มีองศาอิสระของขาข้างละ 6 และแขนข้างละ 2 องศาอิสระ
- 1.4.7 หุ่นยนต์สามารถทำงานได้ภายในสภาพแวดล้อมแบบปิด
- 1.4.8 หุ่นยนต์ใช้พลังงานจากแหล่งจ่ายพลังงานที่มีขนาดแรงดันไฟฟ้า 12 โวลต์
- 1.4.9 หุ่นยนต์ใช้ตัวขับเคลื่อนแบบดิจิทัลสำหรับแต่ละข้อต่อเป็น Dynamixel Digital Servo
- 1.4.10 ใช้ Gazebo สำหรับจำลองระบบของหุ่นยนต์
- 1.4.11 ติดตั้งเซนเซอร์วัดการกด (Ground contact) ที่ฝ่าเท้าของหุ่นยนต์
- 1.4.12 ติดตั้งเซนเซอร์วัดมุมเอียง (IMU) ที่บริเวณลำตัวของหุ่นยนต์
- 1.4.13 จัดทำคู่มือ เอกสารการใช้งาน และรายละเอียดส่วนประกอบของหุ่นยนต์

1.5 ภาพรวมของระบบและขั้นตอนการดำเนินงาน

งานวิจัยนี้การดำเนินงานวิจัยถูกแบ่งออกเป็นสามส่วน คือ ส่วนที่หนึ่งส่วนโครงสร้างของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ เป็นส่วนที่ทำในส่วนของการขึ้นรูปชิ้นงาน ออกแบบโมเดลสามมิติ รวมไปถึงระบบอิเล็กทรอนิกส์ ติดตั้งบอร์ดและเซนเซอร์ไว้ตามจุดต่างๆ เพื่อสร้างโครงสร้างของหุ่นยนต์ให้สามารถรองรับการเดินได้ ส่วนที่สองส่วนโปรแกรมของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ เป็นส่วนที่ทำในส่วนของการสั่งการตัวขับเคลื่อนต่างๆ อ่านค่าสถานะเซนเซอร์จากคอนโทรลเลอร์ รวมไปถึงระบบจำลองการทำงานของหุ่นยนต์ และส่วนที่สามส่วนการออกแบบระบบพื้นฐานเพื่อการพัฒนาต่อยอด ส่วนนี้จะเป็นส่วนที่ทำให้ผู้ที่มาวิจัยต่อยอดสามารถทำงานได้ง่ายขึ้น จัดการเอกสารคู่มือการใช้งานต่างๆให้เป็นระบบระเบียบ สามารถแยกขั้นตอนการทำงานของแต่ละส่วนออกเป็นข้อดังนี้

1.5.1 ส่วนโครงสร้างของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์

1 ศึกษาค้นคว้าเอกสารและงานวิจัยที่เกี่ยวข้อง

- ศึกษาเกี่ยวกับส่วนประกอบของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์
- ศึกษาลักษณะกายภาพของมนุษย์
- ศึกษาลักษณะกายภาพของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์
- ศึกษาการออกแบบฝ่าเท้าและเซนเซอร์ตรวจจับพื้น
- ศึกษาการเลือกใช้ตัวขับเคลื่อนและวิธีการไต่ร่วมอเตอร์
- ศึกษาการส่งกำลังไปยังแต่ละข้อต่อ
- ศึกษาการออกแบบระบบจ่ายพลังงาน
- ศึกษาการใช้งานเซนเซอร์วัดมุมเอียง IMU

2 ออกแบบโครงสร้างของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์

- ออกแบบขนาดของหุ่นยนต์
- ตรวจสอบความเป็นไปได้ทาง Kinematics
- เลือกขนาดของมอเตอร์
- ออกแบบการยึดมอเตอร์กับโครงสร้าง
- ออกแบบโครงสร้างของหุ่นยนต์
- สร้าง CAD Model ของหุ่นยนต์
- จำลองและทดสอบความแข็งแรง
- ปรับปรุงโครงสร้าง
- วางระบบไฟฟ้า
- การเลือกใช้แหล่งพลังงาน
- การเลือกใช้คอมพิวเตอร์
- การไต่ร่วมอเตอร์
- การเชื่อมต่อเซนเซอร์ชนิดต่างๆ

3 จัดสร้างโครงสร้างหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์

- สั่งซื้อส่วนประกอบทางกล
- สั่งซื้อส่วนประกอบทางไฟฟ้า
- จัดทำส่วนที่ต้องออกแบบเอง
- ประกอบโครงสร้างทางกล
- ประกอบโครงสร้างทางไฟฟ้า

4 ทดสอบการทำงานของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์

- ทดสอบการเคลื่อนไหวของหุ่นยนต์
- ตรวจสอบ Joint limit
- ตรวจสอบ Joint frames ทิศทางการหมุน
- ตรวจสอบ Kinematics

- ทดสอบการขับเคลื่อนของหุ่นยนต์
- ตรวจสอบ Power consumption
- ทดสอบหารับรู้ของหุ่นยนต์
- ตรวจสอบการอ่านค่าจากเซนเซอร์ IMU
- ตรวจสอบการอ่านค่าจากเซนเซอร์ Ground contact

1.5.2 ส่วนโปรแกรมของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์

- 1 ศึกษาค้นคว้าเอกสารและงานวิจัยที่เกี่ยวข้อง
 - ศึกษาระบบที่ใช้ในการพัฒนาหุ่นยนต์
 - ศึกษาระบบที่ใช้ในการจำลองการทำงานของหุ่นยนต์
- 2 ประยุกต์ระบบที่ใช้ในการพัฒนาหุ่นยนต์
- 3 ประยุกต์ระบบจำลองการทำงานของหุ่นยนต์

1.5.3 ส่วนการออกแบบระบบพื้นฐานเพื่อการพัฒนาต่อยอด

- 1 ติดตั้งระบบ
 - Setup Version Control [GitHub]
 - ติดตั้ง ROS ในคอมพิวเตอร์ที่อยู่ในหุ่นยนต์
 - ติดตั้ง ROS ในคอมพิวเตอร์ที่ควบคุมหุ่นยนต์
 - ตั้งค่า ROS Workspace
 - ตั้งค่าการติดต่อสื่อสารระหว่างระบบ
- 2 วางระบบพื้นฐาน
- 3 จัดทำคู่มือ
 - รายการของที่จำเป็นต้องใช้
 - คู่มือการประกอบของหุ่นยนต์
 - คู่มือรายละเอียดข้อมูลของหุ่นยนต์
 - คู่มือลิมิตของแต่ละข้อต่อของหุ่นยนต์
 - คู่มือการวางโครงสร้างของระบบ
- 4 สื่อการสอน
 - การติดตั้ง ROS
 - การใช้งาน ROS เบื้องต้น
 - การใช้งาน Simulation ของหุ่นยนต์
 - การใช้งาน ROS กับหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์
 - การใช้งาน ROS บน Mbed

1.6 นิยามศัพท์

Gait Pattern คือ รูปแบบการเดินของขาทั้งสองข้างให้เป็นรูปแบบการก้าวเดินเดียวกัน

Embedded System คือ ระบบสมองกลฝังตัว ใช้ในการควบคุมอุปกรณ์ต่างๆ สามารถนำไปใช้ในการควบคุมเฉพาะทาง การควบคุมแบบแยกส่วน โดยอาศัยตัวประมวลผล ที่ทำหน้าที่วิเคราะห์และประมวลผลข้อมูลตามโปรแกรมที่ได้ออกแบบไว้

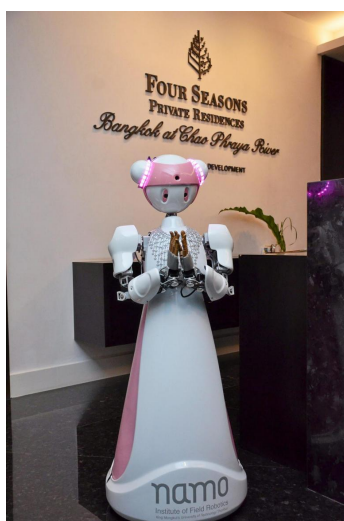
บทที่ 2

ทฤษฎีและหลักการ

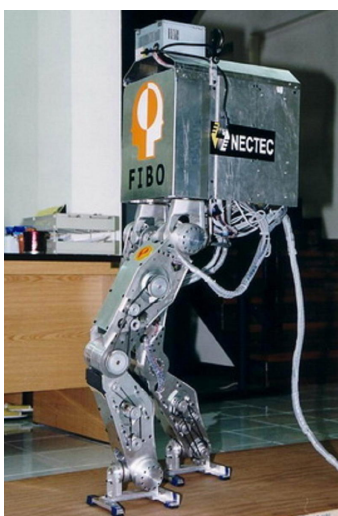
2.1 ทฤษฎีที่เกี่ยวข้อง

2.1.1 หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์

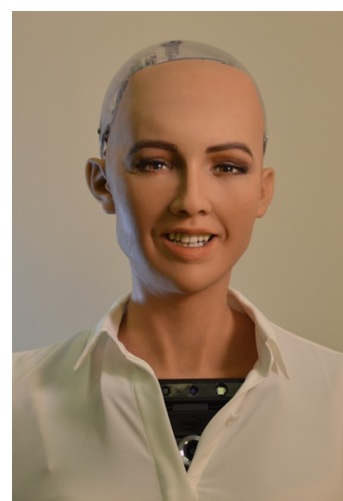
หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ คือ หุ่นยนต์ที่ถูกสร้างขึ้นมาให้มีรูปร่างคล้ายคลึงกับสรีระโครงสร้างของมนุษย์ มักถูกออกแบบขึ้นมาเพื่อจุดประสงค์เฉพาะอย่าง เช่น เพื่อให้ใช้เครื่องมือต่างๆของมนุษย์ เพื่อให้อยู่ในสภาพแวดล้อมของมนุษย์ เพื่อศึกษาการเคลื่อนไหวของร่างกายมนุษย์ เพื่อศึกษาการมองเห็นของมนุษย์ เพื่อทำงานในสิ่งที่มนุษย์ทำได้ยาก หรือเพื่อวัตถุประสงค์อื่นๆ โดยทั่วไปแล้ว หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์จะประกอบไปด้วย 4 ส่วนคือ ส่วนของหัว ส่วนของลำตัว ส่วนของแขน และส่วนของขา แต่การสร้างหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์นั้นก็ไม่จำเป็นที่จะต้องมีส่วนประกอบทุกส่วนดังที่กล่าวไป ในบางครั้งอาจมีเพียงแค่ส่วนบนเท่านั้น ดังรูปที่ 2.1ก หุ่นยนต์นะโมจากสถาบันวิทยาการหุ่นยนต์ภาคสนาม เป็นหุ่นยนต์ที่มีส่วนบนเหมือนมนุษย์ แต่มีส่วนล่างเป็นล้อ หรือหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ที่มีเพียงแค่ส่วนล่าง ดังรูปที่ 2.1ข หุ่นยนต์ส้มจุก เป็นหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ที่มีเพียงแค่ส่วนขาเท่านั้น หรือหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ที่มีเพียงใบหน้าเหมือนมนุษย์ ดังรูปที่ 2.1ค หุ่นยนต์ไซเฟีย เป็นแอนดรอยด์ที่มีหน้าตาคล้ายมนุษย์มาก มีตา มีปาก สามารถพูดปฏิสัมพันธ์กับมนุษย์ได้



(ก) หุ่นยนต์ประชาสัมพันธ์นะโม



(ข) หุ่นยนต์เดินสองขาส้มจุก



(ค) หุ่นยนต์แอนดรอยด์ไซเฟีย

รูปที่ 2.1: แสดงความแตกต่างของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์แต่ละประเภท

งานวิจัยทางด้านหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์จากอดีตจนถึงปัจจุบันส่วนใหญ่จะเป็นการพัฒนาความสามารถของการเดินของหุ่นยนต์ เช่น เริ่มต้นจากแรกสุดจะเป็นการพัฒนาให้หุ่นยนต์สามารถเดินหน้าได้ ต่อมาก็เพิ่มความสามารถให้หุ่นยนต์สามารถเดินบนพื้นเอียง พื้นขรุขระ เดินเลี้ยวซ้ายขวา เดินขึ้นลงบันได ฯลฯ เป็นต้น นอกจากนี้ยังมีการพัฒนาปรับปรุงสมดุลของการเดินแบบสองขาอีกด้วย สมดุลของการเดินสามารถแบ่งได้สองแบบหลัก คือ การเดินแบบสมดุลสถิต และการเดินแบบสมดุลพลวัต งานในยุคแรกนั้นจะพัฒนาให้เดินได้แบบสมดุลสถิต ต่อมาเป็นสมดุลกึ่งพลวัต และเป็นสมดุลพลวัต การพัฒนาตัวควบคุมการเดินของหุ่นยนต์ จำเป็นที่จะต้องใช้ความรู้ทางด้านกลศาสตร์ค่อนข้างมาก มีการใช้สมการที่มีความซับซ้อน

Zheng และคณะ (1988) พัฒนาหุ่นยนต์สองขาที่สามารถเดินบนพื้นราบได้ ให้สามารถเดินต่อเนื่องไปบนพื้นเอียงได้ด้วย พื้นเอียงที่ใช้มีลักษณะเป็นพื้นเอียงขึ้น หุ่นยนต์ที่ใช้ในงานนี้มีข้อต่อสะโพก (hip), ข้อเท้า (ankle) และลำตัว (torso) มีเซนเซอร์วัดแรงกด (force sensor) ติดตั้งอยู่ที่ปลายเท้าและสันเท้าแต่ละข้างเพื่อใช้วัดตำแหน่งของน้ำหนักโดยรวม (center of gravity) ของหุ่นยนต์ การเดินของงานวิจัยจะพิจารณาเฉพาะการเดินในแนวหน้าหลัง โดยมีหลักการคือ การเดินบนพื้นเอียงโดยที่หุ่นยนต์ยังเดินในท่าทางเหมือนกับตอนที่เดินบนพื้นราบจะทำให้น้ำหนักโดยรวมของหุ่นยนต์เลื่อนไปข้างหลัง ดังนั้นการที่หุ่นยนต์ขยับลำตัวไปด้านหน้าจะทำให้น้ำหนักโดยรวมของหุ่นยนต์กลับมาอยู่ตรงกลางของพื้นที่รับน้ำหนักเหมือนเดิม ซึ่งจะทำให้หุ่นยนต์มีความสมดุลได้ ดังนั้นข้อมูลที่ได้จากหน่วยวัดแรงกดที่เท้าจะถูกนำมาคำนวณตลอดการเดินเพื่อใช้ในการปรับเปลี่ยนมุมการขยับของลำตัว การเดินบนพื้นราบเป็นแบบสมดุลสถิตและการเดินบนพื้นเอียงก็ยังคงเป็นแบบสมดุลสถิตเช่นกัน

Inaba และคณะ (1995) สร้างหุ่นยนต์เลียนแบบลิง (ape-like biped) ประกอบด้วยสองมือและสองขา มีการเดินแบบสมดุลสถิต งานวิจัยนี้มีความคิดว่าการทำให้หุ่นยนต์สองขาเดินได้โดยไม่ล้มแล้ว ควรจะทำการหุ่นยนต์ที่สามารถลุกขึ้นเองได้หลังจากที่ล้มแล้วด้วย ดังนั้นในงานนี้ หุ่นยนต์ถูกพัฒนาให้สามารถเดิน เมื่อล้มแล้วก็สามารถพลิกตัวและลุกขึ้นมาเดินให้ได้

Kun และ Miller (1996) ได้นำโครงข่ายประสาทเทียม มาประยุกต์ใช้ในการปรับเปลี่ยนท่าทางการเดินโดยอัตโนมัติของหุ่นยนต์สองขา การที่หุ่นยนต์สามารถปรับเปลี่ยนท่าทางได้โดยอัตโนมัตินี้มีประโยชน์ทำให้หุ่นยนต์เดินได้บนพื้นผิวหลากหลายลักษณะมากขึ้น ในงานนี้พิจารณาทั้งสมดุลในแนวหน้าหลัง (sagittal plane) และแนวซ้ายขวา (frontal plane) และการเดินของหุ่นยนต์เป็นแบบสมดุลพลวัต หลักการทำงานประกอบด้วยตัวสร้างท่าทางการเดินหนึ่งตัว และตัวปรับท่าทางการเดินทั้งแนวหน้าหลังและซ้ายขวาอีกหนึ่งตัว โดยค่าการปรับเปลี่ยนนั้นจะได้อาจมาจาก แรงกดที่เท้า ความยาวการก้าวเท้า ความสูงของการยกเท้า เป็นต้น นอกจากนี้ ในปฏิกิริยาทั้งสัที่ได้ใช้หลักการที่ใช้ในงานนี้ไปใช้กับการเดินของหุ่นยนต์อีกตัว (Kun and Miller, 1997)

Hirai และคณะ (1998) พัฒนาหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ ซึ่งตัวหุ่นยนต์มีความคล้ายมนุษย์มาก สามารถเดินได้อย่างราบรื่นคล้ายมนุษย์มากที่สุด เช่น สามารถเดินได้ในพื้นผิวชนิดต่างๆ เดินได้บนพื้นเอียงขึ้นเอียงลง เดินขึ้นลงบันไดได้ เดินเข็นรถได้ เป็นต้น การเดินในทุกสถานการณ์เป็นการเดินแบบสมดุลพลวัต หุ่นยนต์สามารถเดินได้ด้วยความเร็วสูงสุด 4.7 กิโลเมตรต่อชั่วโมง หุ่นยนต์ประกอบไปด้วย แขนข้างละ 9 องศาอิสระ ขาข้างละ 6 องศาอิสระ ที่บริเวณหัวมีกล้องติดตั้งอยู่ 4 ตัว นอกจากนี้ยังมีอุปกรณ์ที่ใช้ในการรักษาสมดุลอื่นๆ อีกได้แก่ IMU ที่ติดตั้งบริเวณลำตัว และ Force sensor ที่ติดที่เท้าทั้งสองข้าง

ส่วนประกอบของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์สามารถจำแนกออกเป็นส่วนหลักๆได้สามส่วนคือ ส่วนการรับรู้ ส่วนการประมวลผล และส่วนการขับเคลื่อน

การรับรู้ของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์

การรับรู้ของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์นั้นมีความยากมากกว่าหุ่นยนต์ชนิดอื่นๆเพราะหุ่นยนต์จะมีการเคลื่อนที่และการเคลื่อนที่นั้นทำให้เซนเซอร์โดนรบกวนได้ ยกตัวอย่างเช่น ภาพที่ได้จากกล้องนั้นอาจจะเบลอลงได้ถ้าความเร็วของชุดเดือร์ช้าเกินไป หรือว่าภาพเปลี่ยนขณะที่กำลังกดชุดเดือร์ ข้อมูลตำแหน่งของตัวเองก็มีความแน่นอนที่น้อยกว่าหุ่นยนต์เคลื่อนที่ด้วยล้อ เพราะเซนเซอร์ที่วัดตำแหน่งเทียบกับเฟรมโลกไม่มีความเสถียร หุ่นยนต์ที่เคลื่อนที่ด้วยล้อปกติถ้าติดกล้อง ตัวกล้องจะมีความสูงจากพื้นคงที่ แต่หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ไม่ใช่ โดยหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์นั้นจะต้องมีการคำนวณ forward kinematics จากเท้าที่สัมผัสกับพื้นมายังกล้องเพื่อหาตำแหน่งและการหมุนของกล้อง ส่วนการวัดตำแหน่งของตัวหุ่นยนต์นั้น โดยทั่วไปแล้วจะใช้เซนเซอร์ inertia measurement unit (IMU) และเซนเซอร์ Encoders สำหรับหาตำแหน่งของข้อต่อต่างๆ ปกติจะติดเซนเซอร์ IMU ไว้ที่ลำตัวของหุ่นยนต์ใกล้ๆกับ center of mass ของหุ่นยนต์ ส่วน Encoder นั้นจะติดไว้ที่ข้อต่อของหุ่นยนต์

การประมวลผลของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์

ในปัจจุบันนี้หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์มีความสามารถในการคำนวณที่สูงมากเมื่อเทียบกับเมื่อก่อน บอร์ดที่เราสามารถเห็นได้โดยทั่วไปเช่น Raspberry Pi, Odroid, Intel NUCs ซึ่งตัวบอร์ดมีขนาดเล็กจึงทำให้เข้าไปอยู่ในตัวของหุ่นยนต์ได้ แล่บอร์ดพวกนี้ยังมี GPUs และ CPU หลายคอร์อีกด้วย บางครั้งก็มีคนที่เอาพวกบอร์ดพวกนี้มาทำงานร่วมกันหลายๆตัว ประมวลผลแบบ pararell เพื่อที่จะเพิ่มประสิทธิภาพในการประมวลผล โดยเชื่อมต่อระหว่างกันผ่าน Ethernet network

การขับเคลื่อนของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์

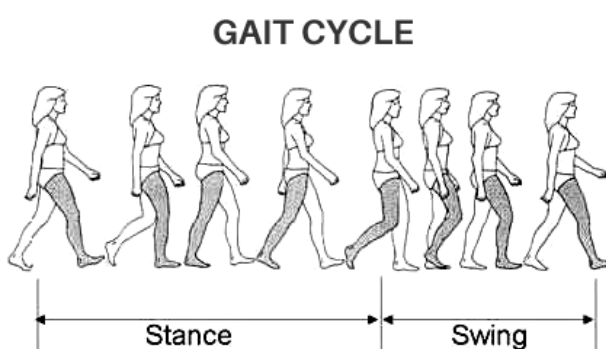
หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ส่วนใหญ่จะมีข้อต่ออยู่หลายๆจุด แต่ละข้อต่อจะมีตัวขับเคลื่อน ตัวขับเคลื่อนมีอยู่หลักๆสองแบบคือ แบบกล้ามเนื้อของมนุษย์ และแบบมอเตอร์ที่ติดตรงที่ข้อต่อเลย ที่นิยมใช้คือแบบมอเตอร์ที่ติดที่ข้อต่อเลย เพราะทำให้ตัวของหุ่นยนต์มีขนาดเล็ก ใช้พื้นที่น้อย การใช้เส้นเอ็นตึงนั้นจะการจะทำให้ข้อต่อไปยังตำแหน่งที่ต้องการได้ยากกว่า ตัวขับเคลื่อนนั้นต้องการแรงมากขึ้นอยู่กับ น้ำหนักของตัวหุ่นยนต์ เพื่อที่จะทำให้หุ่นยนต์นั้นยังยืนได้

2.1.2 ทฤษฎีที่เกี่ยวข้องกับมนุษย์

2.1.2.1 การวิเคราะห์การเดินของมนุษย์

การเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์ฮิวแมนอยด์นั้นจะเลียนแบบมาจากการเดินของมนุษย์ ดังนั้นการวิเคราะห์ลักษณะการเดินของมนุษย์ จะเป็นการศึกษาเพื่อทำความเข้าใจถึงธรรมชาติการเดิน ก่อนนำไปทำการออกแบบกลไกทางกลและระบบควบคุมของหุ่นยนต์ฮิวแมนอยด์ การก้าวเดินของมนุษย์โดยปกติแล้ว จะมีลักษณะเป็นวัฏจักรวนซ้ำไปเรื่อยๆ ในทิศทางที่ต้องการจนกว่าจะทำการหยุดเดิน การทรงตัวในระหว่างการยืนหรือการเดินนั้น เป็นไปตามสัญญาณซึ่งเกิดจากการรักษาความสมดุลของระดับน้ำในหู¹ ส่งสัญญาณผ่านเส้นประสาทไปยังกล้ามเนื้อส่วนต่างๆ ที่ทำหน้าที่ให้เกิดการเคลื่อนที่

การเคลื่อนที่ของมนุษย์ในการเดินไปข้างหน้าสามารถแบ่งออกเป็นช่วงต่างๆดังนี้



รูปที่ 2.2: วัฏจักรการเดินของมนุษย์

1. ช่วงเริ่มการวางเท้าเพื่อเข้าสู่ช่วงเริ่มต้นเหวี่ยงเท้า เป็นช่วงที่เท้าเกิดการกระแทกลงบนพื้นหลังจากทำการเหวี่ยงมาจากด้านหลัง โดยธรรมชาติมนุษย์จะทำการวางส้นเท้าลงเพื่อลดแรงกระแทกที่เกิดขึ้นในช่วงนี้ ดังนั้นทางกายภาพในส่วนของส้นเท้ามนุษย์จึงมีลักษณะอ่อนนุ่ม
2. ช่วงเริ่มต้นเหวี่ยงเท้าเพื่อเข้าสู่ช่วงเหวี่ยงเท้า หลังจากทำการวางส้นเท้าลงกับพื้นแล้ว ข้อเท้าจะปรับมุมเพื่อให้ฝ่าเท้าแนบพื้นสนิท ขณะเดียวกันขาอีกข้างจะยกสูงขึ้นเพื่อถ่ายน้ำหนักไปยังเท้าที่เพิ่งวางลง
3. ช่วงเหวี่ยงเท้า เป็นช่วงที่ขาหนึ่งยกลอยอยู่ในอากาศและขาที่ยาวแนบกับพื้นจะรองรับน้ำหนักทั้งหมดของร่างกาย
4. ช่วงเตรียมการวางเท้า เป็นช่วงที่ขาข้างที่ลอยอยู่เหวี่ยงไปข้างหน้าเพื่อเตรียมเข้าสู่ช่วงรองรับ ในขณะที่ขาที่รับน้ำหนักอยู่จะทำการผลักตัวเพื่อเริ่มทำการถ่ายน้ำหนักไปข้างหน้า

2.1.2.2 การวิเคราะห์องค์ประกอบของมนุษย์

การที่มนุษย์เราสามารถเคลื่อนที่ได้ นั้น เป็นผลเนื่องมาจากการเคลื่อนที่ของข้อต่อต่าง ๆ ที่อยู่ บนขา ซึ่งประกอบไปด้วย ข้อต่อส่วนสะโพก ข้อต่อส่วนหัวเข่า และข้อต่อส่วนข้อเท้า แรงบิดที่เกิดขึ้นของแต่ละข้อต่อมีความสัมพันธ์ต่อกัน ส่งผลให้เกิดเสถียรภาพในการเดินของมนุษย์ เมื่อวิเคราะห์ ลักษณะโครงสร้างในแต่ละส่วนพบว่าข้อต่อส่วนสะโพกมีลักษณะเป็นทรงกลม ทำให้ข้อต่อส่วน สะโพกสามารถหมุนได้ 3 องศาอิสระ ส่วนหัวเข่าของมนุษย์ มีจุดต่อของข้อที่มีลักษณะเป็นทรงกลม สองลูกประกอบเข้าด้วยกันทำให้การเคลื่อนที่ถูกลบบังคับ

¹text

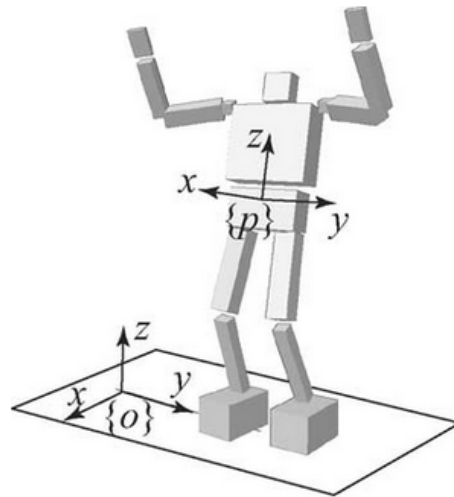
ให้สามารถเคลื่อนที่ได้เพียง 1 องศาอิสระ ใน ส่วนของข้อเท้ามีลักษณะการเคลื่อนที่เหมือนสะโพกคือสามารถเคลื่อนที่ได้ 3 องศาอิสระ

จากทั้งหมดที่ได้ทำการวิเคราะห์มาข้างต้นพบว่าในขาหนึ่งข้างของมนุษย์ประกอบด้วย 7 องศาอิสระ ซึ่งส่งผลให้การเคลื่อนที่ของมนุษย์มีความคล่องแคล่วสูง แต่ในทางออกแบบกลไกการเดินและการควบคุม ของหุ่นยนต์สองขาถือว่ามีจำนวนองศาอิสระเกินความจำเป็นในการเคลื่อนที่บนปริภูมิ(space) และยากต่อ การควบคุม(under actuated) ดังนั้นการกำหนดจำนวนองศาอิสระเพื่อให้หุ่นยนต์เดินได้เสมือนมนุษย์จึง มีผลในการออกแบบกลไกทางกลและการควบคุมของหุ่นยนต์สองขา

2.1.2.3 กายวิภาคศาสตร์

2.1.3 ทฤษฎีที่เกี่ยวข้องกับหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์

2.1.3.1 ส่วนประกอบของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์



รูปที่ 2.3: ส่วนประกอบของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์

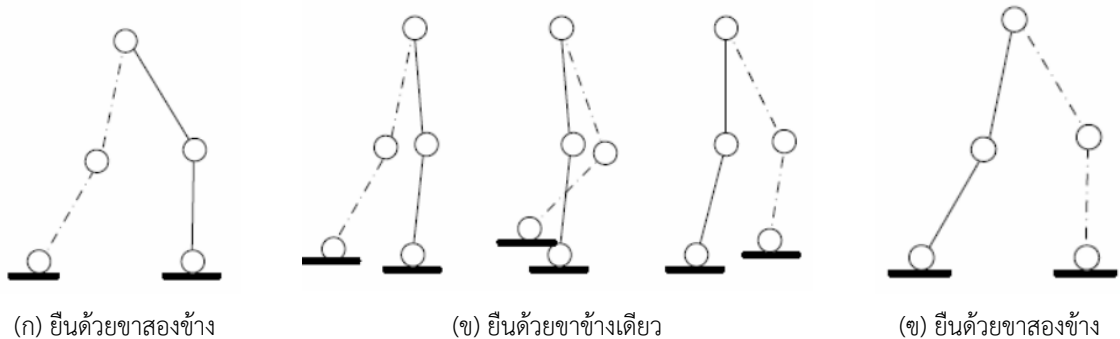
หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ประกอบด้วยก้านต่อหลายๆก้านที่นำมาต่อกัน ลักษณะโครงสร้างนั้นจะเป็นแบบแบบโซ่เปิด และแต่ละก้านต่อจะเชื่อมต่อกันด้วยข้อต่อ เราสามารถที่จะแบ่งง่ายๆออกเป็น 2 ส่วน ส่วนแรกคือ ส่วนก้านต่อของลำตัวหุ่นยนต์ (Torso) ซึ่งเราสามารถที่จะเหมารวมไปถึงส่วนแขนกับหัวด้วย และในส่วนที่สองคือ ส่วนก้านต่อของขาหุ่นยนต์ (Legs) ซึ่งเป็นส่วนขาของหุ่นยนต์ทั้งสองข้างที่สามารถนำไปที่สัมผัสกับพื้นได้ ทั้งสองก้านตอนนี้ถูกเชื่อมต่อกันด้วยส่วนของสะโพก (Hip) ที่อยู่ระหว่างส่วนลำตัวกับส่วนของขาหุ่นยนต์ ดังรูปที่ 2.3

2.1.3.2 วิถีการเดินของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์

วิถีการเดินของหุ่นยนต์ คือ การที่หุ่นยนต์จะต้องมีการถ่ายน้ำหนักไปมาระหว่างเท้าซ้ายและเท้าขวามีบางช่วงที่น้ำหนักตกลงบนเท้าข้างใดข้างหนึ่งหรือทั้งสองข้างพร้อมกัน สามารถแบ่งออกเป็นช่วงได้สองช่วง คือ ช่วงการยืนด้วยขาข้างเดียว และช่วงการยืนด้วยขาทั้งสองข้าง

1) การยืนด้วยขาข้างเดียว : เป็นช่วงที่มีเท้าของหุ่นยนต์สัมผัสพื้นเพียงข้างเดียว ส่วนเท้าอีกข้างของหุ่นยนต์จะถูกยกลอยจากพื้น โดยที่ไม่มีส่วนใด ๆ ของขาข้างนั้นสัมผัสกับพื้นเลย ช่วงนี้จะเกิดขึ้นเมื่อมีการแกว่งเท้าจากข้างหลังไปข้างหน้า ดังจากภาพที่ 2.4ข

2) การยืนด้วยขาสองข้าง : เป็นช่วงที่เท้าทั้งสองข้างของหุ่นยนต์สัมผัสกับพื้น ช่วงนี้จะเกิดตั้งแต่หุ่นยนต์วางเท้าขณะที่มันหันเท้าแต่ละกับพื้น ไปจนถึง ปลายเท้าของขาอีกข้างหลุดออกจากพื้น

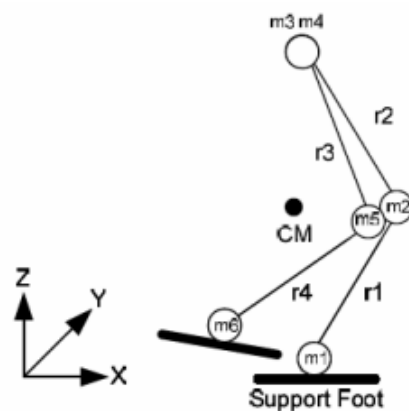


รูปที่ 2.4: วัฏจักรการเดินของหุ่นยนต์ฮิวแมนอยด์

การเดินได้โดยไม่ล้ม นั้น ตัวหุ่นยนต์จะต้องรักษาสมดุลของการเดินให้ได้ตลอดช่วงเวลาของการเดิน ซึ่งสมดุลของการเดินแบบสองขาสามารถแบ่งตามลักษณะการเดินและการถ่ายน้ำหนักได้เป็น 2 รูปแบบหลัก คือ การเดินแบบสมดุลสถิต (static balance walking) และ การเดินแบบสมดุลพลวัต (dynamic balance walking)

2.1.3.3 การสร้างและการควบคุมการเดินแบบสมดุลสถิต

การเดินของหุ่นยนต์ในลักษณะนี้ น้ำหนักตัวหุ่นยนต์จะไม่มีเคลื่อนไหวนอกบริเวณฐานรับน้ำหนัก (Supporting Area) ตลอดช่วงเวลาการเดิน ไม่ว่าจะเป็นช่วงเวลาที่ได้รับน้ำหนักด้วยเท้าข้างเดียวหรือทั้งสองข้างก็ตาม หมายความว่า โครงสร้างของหุ่นยนต์จะไม่ล้มแน่นอน เนื่องจากการสร้างรูปแบบการเดินด้วยวิธีนี้จะควบคุมให้ตำแหน่งของจุดรวมมวล (CoM) อยู่ภายในพื้นที่ฐานรับน้ำหนักของหุ่นยนต์ตลอดเวลา



รูปที่ 2.5: การควบคุมตำแหน่งของจุดรวมมวลให้อยู่ในพื้นที่ฐาน

ข้อดีของการสร้างและควบคุมการเดินของหุ่นยนต์ด้วยวิธีนี้คือ สามารถสร้างรูปแบบการเดินได้โดยที่มีความซับซ้อนไม่มากนัก สามารถสั่งให้หุ่นยนต์หยุดค้างในท่าทางใดๆก็ได้ตลอดเวลาโดยหุ่นยนต์ไม่ล้ม หุ่นยนต์ที่มีฝ่าเท้าใหญ่จะทำให้ง่ายต่อการก้าวเดินมากขึ้น นอกจากการควบคุมการก้าวขาแล้วอาจเพิ่มการควบคุมส่วนลำตัวเพิ่มเติม เพื่อเป็นการเพิ่มเสถียรภาพในการเดินและการถ่ายน้ำหนัก โดยที่อาจจะมีการเพิ่มเซนเซอร์วัดแรงที่ฝ่าเท้าเพื่อตรวจสอบการกระจายแรงกดที่ฝ่าเท้า เพื่อตรวจสอบว่าตำแหน่งของจุดรวมน้ำหนักอยู่บนพื้นที่ฝ่าเท้าหรือไม่ หรือเพื่อตรวจสอบเสถียรภาพของการเดินเพื่อแก้ไขท่าทางการเดินไม่ให้เกิดการล้ม

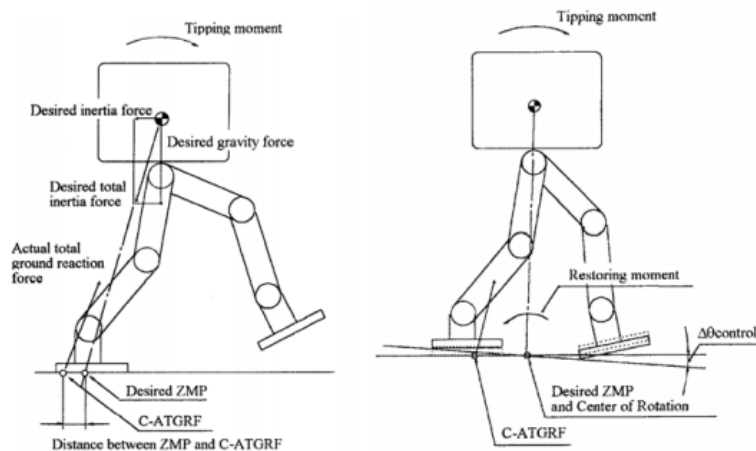
ข้อเสียของการควบคุมการเดินด้วยวิธีนี้คือ หุ่นยนต์จะใช้เวลาในการก้าวเดินมาก ใช้พลังงานในการเดินมากกว่าการเดินแบบสมดุลพลวัต และท่าทางที่ได้จะมีความแตกต่างจากท่าทางการเดินของมนุษย์

2.1.3.4 การสร้างและการควบคุมการเดินแบบสมดุลพลวัต

การสร้างรูปแบบการเดินและควบคุมการเดินในลักษณะนี้ท่าทางการเดินของหุ่นยนต์นั้นจะคล้ายกับการเดินของมนุษย์มากกว่าแบบสถิติ เนื่องจากมีหลักการในการสร้างท่าทางที่เหมือนกับการเดินของมนุษย์ซึ่งมีขั้นตอนดังนี้คือ เอียงตัวให้ล้มไปในทิศทางที่ต้องการเดิน เมื่อเริ่มเกิดการล้มขึ้นหุ่นยนต์จะเปลี่ยนตำแหน่งการวางเท้าไปยังตำแหน่งใหม่ เพื่อปรับให้โครงสร้างเข้าสู่สภาวะสมดุลอีกครั้ง

โดยธรรมชาติแล้วมนุษย์มีการถ่ายน้ำหนักในขณะที่ยืนหรือเคลื่อนที่เพื่อรักษาสมดุลของท่าทางนั้นไว้ แต่หากการถ่ายโอนน้ำหนักนั้นเกิดสภาวะไม่สมดุล ร่างกายจะปรับสภาพโดยการเคลื่อนตำแหน่งของเท้า ซึ่งเป็นพื้นที่ฐานออกจากเดิมไปยังตำแหน่งใหม่ เพื่อรักษาสมดุลไว้ หลักการดังกล่าวถูกนำมาใช้กับการควบคุมการเดินของหุ่นยนต์ฮิวแมนอยด์ ในขณะที่หุ่นยนต์กำลังเคลื่อนไหว ผลจากแรงเฉื่อยของการเคลื่อนที่และผลจากแรงดึงดูดของโลกมีผลต่อการเพิ่มและลดความเร่งให้การเดินของหุ่นยนต์ แรงเหล่านี้เรียกว่าแรงเฉื่อยรวมของการเคลื่อนที่ และเมื่อเท้าหุ่นยนต์สัมผัสกับพื้นจะได้รับผลกระทบของแรงนี้ เรียกว่า แรงปฏิกิริยาจากพื้น

การตัดกันระหว่างแรงปฏิกิริยาจากพื้นและแนวแรงเฉื่อยรวม ตำแหน่งนั้นหากทำให้โมเมนต์เท่ากับศูนย์ เรียกจุดตัดนี้ว่าจุดโมเมนต์ศูนย์ (ZMP_{robot}) และจุดที่แรงปฏิกิริยาตั้งอยู่ที่พื้นว่า จุดปฏิกิริยาพื้นฐาน ท่าทางการเดินของหุ่นยนต์จะถูกกำหนดและถูกส่งให้กับชุดควบคุมข้อต่อจุดต่างๆของหุ่นยนต์ โดยให้สอดคล้องกับแรงเฉื่อยรวมที่เกิดขึ้นจากการคำนวณ เรียกว่าแรงเฉื่อยรวมเป้าหมาย และจุดโมเมนต์ศูนย์ที่ได้จากการคำนวณเรียกว่าจุดโมเมนต์ศูนย์เป้าหมาย (ZMP_{target}) เมื่อหุ่นยนต์เกิดสมดุลในขณะที่ทำการเดินได้อย่างสมบูรณ์ แนวแกนของแรงเฉื่อยรวมเป้าหมายและแรงปฏิกิริยาที่พื้นจะเป็นตำแหน่งเดียวกัน แต่ในขณะที่หุ่นยนต์เดินผ่านพื้นผิวที่มีความขรุขระหรือไม่เรียบตำแหน่งสองจุดดังกล่าว จะไม่ใช่ตำแหน่งเดียวกันทำให้หุ่นยนต์เกิดการล้มได้ แรงที่ทำให้เกิดการล้มนี้เกิดจากตำแหน่งของจุดโมเมนต์ศูนย์และตำแหน่งแรงปฏิกิริยารวมที่พื้นไม่ตรงกัน ซึ่งเป็นสาเหตุหลักที่ทำให้เกิดความไม่สมดุลขึ้น และเมื่อหุ่นยนต์เสียสมดุลระบบที่จะสามารถป้องกันการล้มและทำให้หุ่นยนต์เดินต่อไปได้อย่างต่อเนื่องคือ ระบบควบคุมแรงปฏิกิริยา ระบบควบคุมจุดโมเมนต์ศูนย์ และระบบควบคุมการวางเท้า



รูปที่ 2.6: การควบคุมตำแหน่งของจุดโมเมนต์ศูนย์ให้ตรงกับแรงปฏิกิริยารวม

อย่างไรก็ตาม การสร้างท่าทางการเดินในลักษณะนี้ต้องใช้สมการในการคำนวณที่ซับซ้อนมาก เนื่องจากต้องหาความสัมพันธ์ระหว่างองค์ประกอบหลายส่วน เช่น น้ำหนักของโครงสร้างในแต่ละส่วน แรงบิดที่แต่ละข้อ

ต่อ และโมเมนต์โดยรวมของระบบ นอกจากนี้ยังต้องใช้อุปกรณ์การตรวจวัดต่างๆ เช่น เซนเซอร์วัดแรง เซนเซอร์วัดมุม เซนเซอร์วัดแรงบิด ติดตั้งตามจุดต่างๆของโครงสร้างเพื่อวัดค่าออกมา ก่อนที่จะทำการคำนวณตำแหน่ง และสร้างท่าทางการเดินของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ ท่าทางการเดินที่ได้จากการควบคุมด้วยวิธีนี้ จะมีความคล้ายคลึงกับท่าทางการเดินของมนุษย์มาก

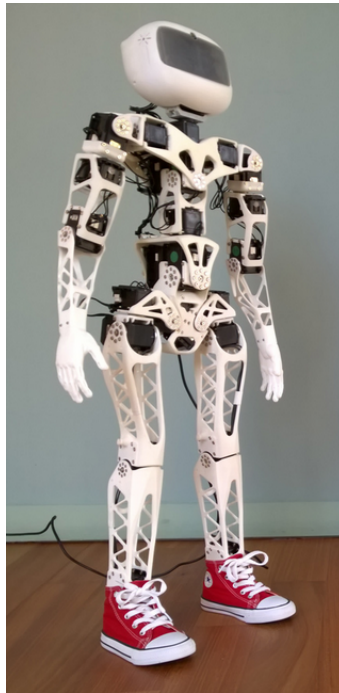
2.1.3.5 จุดศูนย์กลางมวลของหุ่นยนต์

หากต้องการให้หุ่นยนต์สามารถที่จะทรงตัวอยู่ได้โดยไม่ล้ม นั่นจึงต้องรู้ตำแหน่งจุดศูนย์กลางมวลของหุ่นยนต์ตลอดเวลา และต้องให้จุดศูนย์กลางมวลตกในบริเวณฐานรับน้ำหนักของหุ่นยนต์โดยหาจากพื้นที่ที่ฝ่าเท้าสัมผัสกับพื้น

2.2 งานวิจัยที่เกี่ยวข้อง

2.2.1 ตัวอย่างหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์

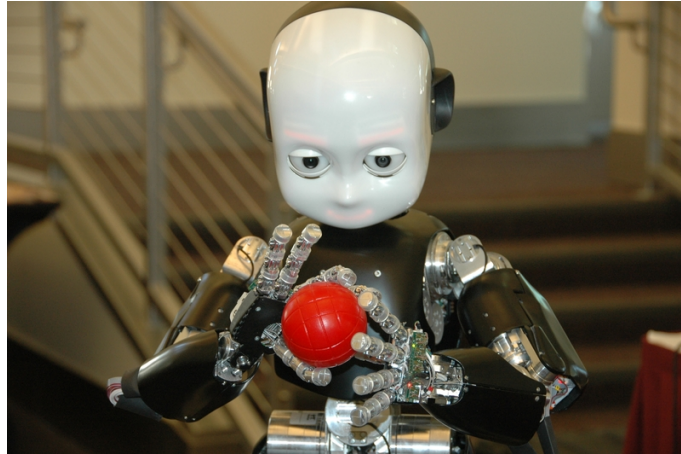
Poppy Humanoid



รูปที่ 2.7: หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ป๊อปปี

หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ป๊อปปี ถูกสร้างขึ้นมาเพื่อใช้ในการงานศิลปะ การวิจัยและการศึกษาโดยเฉพาะ หุ่นยนต์ป๊อปปีประกอบด้วยส่วนของฮาร์ดแวร์และซอฟต์แวร์ที่เปิดเป็นโอเพนซอร์ซให้ผู้ที่สนใจสามารถเข้ามาศึกษาได้ โปรแกรมของหุ่นยนต์ใช้โมดูลที่มีชื่อว่า Pypot ที่เป็นส่วนเสริมของภาษา Python ในการพัฒนาซอฟต์แวร์ ทุกคนสามารถเข้าถึงข้อมูลเชิงเทคนิคของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ป๊อปปีได้ เช่น ส่วนรายละเอียดการทำงาน คลิปวิดีโอสอนการประกอบ การใช้ระบบจำลอง และการพัฒนาต่างๆผ่านทางเว็บไซต์ <http://www.poppy-project.org> หุ่นยนต์ป๊อปปีมีส่วนของโครงสร้างที่ผลิตมาจากพลาสติก PLA และ ABS โดยใช้เทคนิคการขึ้นรูปด้วยเครื่องพิมพ์สามมิติ ตัวขับเคลื่อนข้อต่อต่างๆใช้เป็น Dynamixel Digital Servo และควบคุมคำสั่งของตัวขับเคลื่อนด้วย คอมพิวเตอร์ขนาดเล็ก Odroid UX4 ใช้ระบบปฏิบัติการ Ubuntu 14.04 ตัวของหุ่นยนต์มีความสูง 83 เซนติเมตร น้ำหนัก 3.5 กิโลกรัม ใช้เซนเซอร์วัดมุมเอียงเป็น IMU ที่มีองศาอิสระเท่ากับ 9 องศาอิสระ ในการควบคุมเสถียรภาพในการเดินของตัวเอง มีองศาอิสระหรือจำนวนตัวขับเคลื่อนทั้งหมด 25 องศา ประกอบไปด้วย ขาข้างละ 6 องศาอิสระ แขนข้างละ 4 องศาอิสระ ลำตัว 3 องศาอิสระ และ หัว 2 องศาอิสระ

iCub Humanoid



รูปที่ 2.8: หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ไอคัพ

หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ไอคัพ ถูกออกแบบโดยมหาวิทยาลัยหลายแห่งในยุโรปรวมกลุ่มกันขึ้นมาในชื่อ RobotCub และถูกสร้างขึ้นโดย Istituto Italiano di Tecnologia (IIT) ตัวหุ่นยนต์ไอคัพนั้นมีความสูงอยู่ที่ 1 เมตร น้ำหนักโดยรวมทั้งหมดประมาณ 22 กิโลกรัม วัสดุที่ใช้ในการสร้างแตกต่างกันไปในแต่ละส่วนของร่างกายโดยจะใช้ aluminum alloy Al6082 สำหรับส่วนที่ต้องรับภาระความเครียดน้อย ใช้ aluminum alloy 7075(Ergal) สำหรับส่วนที่ต้องรับภาระความเครียดปานกลางถึงสูง และใช้ Stainless Steel 17-4PH ในส่วนของเพลาคู่ต่อต่างๆเพื่อให้มีความแข็งแรงสูง ตัวหุ่นยนต์ถูกออกแบบให้มีลักษณะเหมือนเด็กอายุ 3-4 ขวบ ควบคุมโดยใช้บอร์ดไมโครคอนโทรลเลอร์เป็นรุ่น PC104 Controller ภาษาที่ใช้ในการพัฒนาใช้เป็นภาษา C++ ในการเขียนโปรแกรมการติดต่อสื่อสารกับตัวขับเคลื่อนหรือมอเตอร์ตามข้อต่อต่างๆ และเซนเซอร์ ผ่านทางโปรโตคอล CAN Bus เพื่อให้ใช้สายน้อยลง ใช้เส้นเอ็นในการส่งถ่ายแรงขับเคลื่อนไปยังส่วนของข้อต่อส่วนมือและไหล่ นิ้วของหุ่นยนต์ถูกร้อยด้วย สายเคเบิลเคลือบ Teflon อยู่ภายใน และคลายตัวกลับสู่สภาวะสมดุลได้ด้วยแรงของสปริง เซนเซอร์วัดมุมของข้อต่อแต่ละตัวใช้การออกแบบให้มี Hall-effect ติดอยู่ ช่วยในการอ่านค่าของตำแหน่งและความเร็วที่เกิดขึ้นที่ข้อต่อนั้น หุ่นยนต์ไอคัพมีองศาอิสระรวมกันทั้งหมด 53 องศาอิสระ ประกอบไปด้วย แขนข้างละ 7 องศาอิสระ มือข้างละ 9 องศาอิสระ หัว 6 องศาอิสระ ลำตัว 3 องศาอิสระ และขาข้างละ 6 องศาอิสระ ในส่วนของหัวจะประกอบไปด้วย กล้องสองตัวเพื่อทำสเตอริโอวิชั่น ไมโครโฟนสำหรับรับเสียงจากสภาพแวดล้อมภายนอก และไฟแสดงอารมณ์บริเวณปากและคิ้ว หุ่นยนต์นี้ไม่ได้ถูกออกแบบให้การทำงานเป็นแบบอัตโนมัติ ซึ่งก็คือตัวหุ่นยนต์นั้นไม่มีแบตเตอรี่ภายในตัว แต่ใช้แหล่งพลังงานจากภายนอกโดยการส่งเข้าไปผ่านสายเคเบิล และเชื่อมต่อกับอินเทอร์เน็ตผ่านสายแลน (LAN)

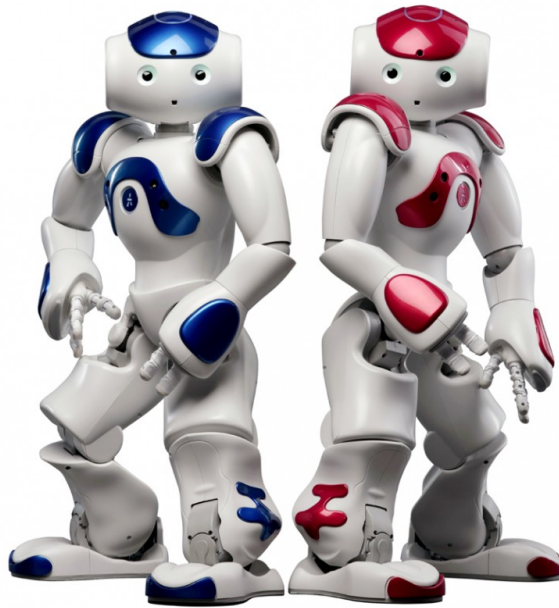
Darwin-OP Humanoid



รูปที่ 2.9: หุ่นยนต์ฮิวแมนอยด์ดาร์วิน

หุ่นยนต์ฮิวแมนอยด์ดาร์วิน (Darwin-OP) เป็นชื่อที่ย่อมาจากคำว่า Dynamic Anthropomorphic Robot with Intelligence–Open Platform เป็น OpenSource Platform ที่ถูกออกแบบและพัฒนาโดย Korean robot manufacturer Robotis โดยมีความร่วมมือกับ Virginia polytechnic institute and state university, Purdue university และ University of Pennsylvania หุ่นยนต์ฮิวแมนอยด์ดาร์วินมีความสามารถในการรับภาระโหลดได้สูง เนื่องจากมีการพัฒนามอเตอร์เป็นของตัวเอง อีกทั้งยังมีความสามารถในการเคลื่อนที่แบบ พลวัต (Dynamic) หุ่นยนต์ดาร์วิน มีองศาอิสระทั้งหมด 20 องศาอิสระ ซึ่งประกอบไปด้วย ขาข้างละ 6 องศาอิสระ แขนข้างละ 3 องศาอิสระ และหัว 2 องศาอิสระ ขับเคลื่อนข้อต่อต่างๆด้วยเซอร์โวมอเตอร์ Dynamixel MX-28T ที่มีการเชื่อมต่อแบบ RS485 ในการประหยัดสายที่ใช้ในการส่งการ มอเตอร์แต่ละตัวมีเซนเซอร์วัดตำแหน่งและความเร็วอยู่ภายใน ตัวหุ่นยนต์มีความสูงทั้งหมด 45 เซนติเมตร มีน้ำหนักโดยประมาณ 2.9 กิโลกรัม ระบบภายในใช้คอมพิวเตอร์ขนาดเล็กเป็น 1.6 GHz Intel Atom Z530 (32 bit) ใช้คอนโทรลเลอร์ ARM CortexM3 STM32F103RE 72 MHz และมีเซนเซอร์วัดมุมเอียงเป็น 3-axis gyro, 3-axis accelerometer เพื่อช่วยในการควบคุมเสถียรภาพในการเดิน

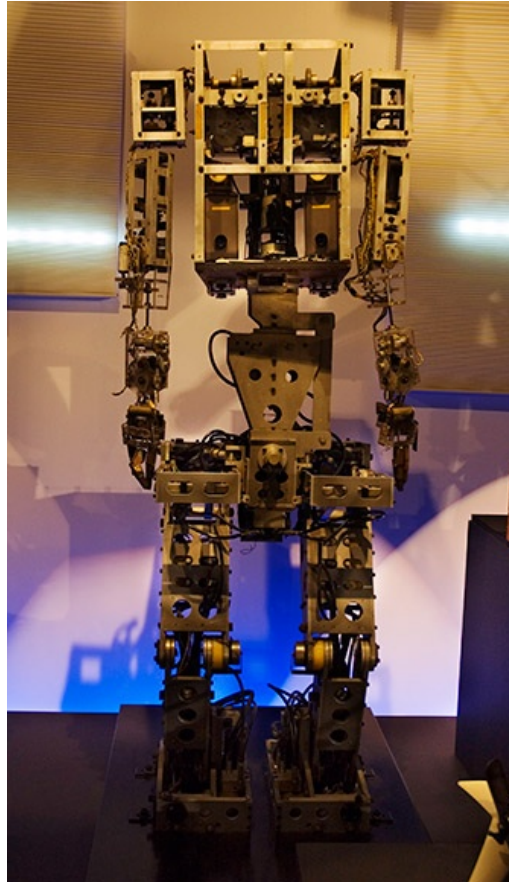
Nao Humanoid



รูปที่ 2.10: หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์นาโอ

หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์นาโอ เป็นหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ขนาดกลาง ถูกผลิตมาจากประเทศฝรั่งเศส พัฒนาโดย บริษัท Aldebaran Robotics เมื่อปี 2004 และในปี 2007 หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์นาโอได้นำไปแทนที่หุ่นยนต์สุนัขของ Sony ชื่อ Aibo ขณะถูกใช้ในรายการแข่งขัน RoboCup Standard Platform League (SPL) หุ่นยนต์นาโอได้ถูกนำไปใช้ใน Robocup 2008 และ 2009 หุ่นยนต์นาโอถูกพัฒนาออกมาหลายรุ่นมีองศาอิสระตั้งแต่ 14 องศาอิสระ 21 องศาอิสระ และ 25 องศาอิสระ สำหรับเพื่องานวิจัยนั้นมีถึง 25 องศาอิสระ โดยเพิ่มเติมมือสองข้างเอาเข้าไปเพื่อให้สามารถหยิบจับสิ่งของได้ ภายในหุ่นยนต์ถูกควบคุมด้วยระบบปฏิบัติการ NAO 2.0 (Linux-based) ตัวหุ่นยนต์มีความสูง 58 เซนติเมตร น้ำหนัก 4.3 กิโลกรัม ส่วนเซนเซอร์การรับรู้ต่างๆจะประกอบไปด้วย เซนเซอร์วัดมุมเอียง 3-axis gyro, 3-axis accelerometer, Ultrasound captors, ไมโครโฟน 4 ตัว ลำโพง 2 ตัว กล้อง 2 ตัว เพื่อใช้ประโยชน์ในการทำงานวิจัยต่างๆ ตอนนี้ความสามารถของหุ่นยนต์นาโอที่ทำได้คือ สามารถเทน้ำส้มได้ เดินขึ้นลงบันไดและทางลาดชันได้ ระหว่างการเดินนั้นสามารถวางแผนการวางเท้าได้อย่างรวดเร็ว อีกทั้งยังสามารถที่จะเดินหลบหลีกสิ่งกีดขวางได้ด้วย

Wabot



รูปที่ 2.11: หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ว่าบอท

หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์มีการพัฒนาในช่วงแรกเริ่มมาตั้งแต่ปี 1973 หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ ตัวแรกชื่อ Wabot-1 เริ่มสร้างโดยมหาวิทยาลัย Waseda ที่ประเทศญี่ปุ่น ตัวของหุ่นยนต์มีความสูง 180 เซนติเมตร น้ำหนัก 210 กิโลกรัม โดยหุ่นยนต์สามารถติดต่อสื่อสารกับมนุษย์ได้ด้วยภาษาญี่ปุ่น สามารถวัดระยะและทิศทางได้โดยใช้การรับรู้ผ่านทางตาและหูเทียม หุ่นยนต์ Wabot-1 นั้นสามารถเดินได้ด้วยขาของตนเองที่มีสองข้าง สามารถหยิบและเคลื่อนย้ายวัตถุด้วยมือ ต่อมาในปี 1984 มหาวิทยาลัย Waseda ได้พัฒนาหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ที่ชื่อ Wabot-2 โดยหุ่นยนต์สามารถสื่อสารกับมนุษย์ได้ สามารถอ่านโน้ตเพลงและเล่นดนตรีโดยใช้ electronic organ แบบง่ายๆ ได้ และในปี 1985 บริษัท Hitachi ได้สร้างหุ่นยนต์ WHL-11 ที่มีสองขาเหมือนมนุษย์ ซึ่งสามารถเดินแบบสมดุลสถิต (Static Walking) บนพื้นราบได้ด้วยความเร็ว 13 วินาทีต่อหนึ่งก้าว และสามารถเลี้ยวได้ซ้ายและขวาได้

2.2.2 งานวิจัยการออกแบบระบบหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์

2.3 การออกแบบโครงสร้างของหุ่นยนต์

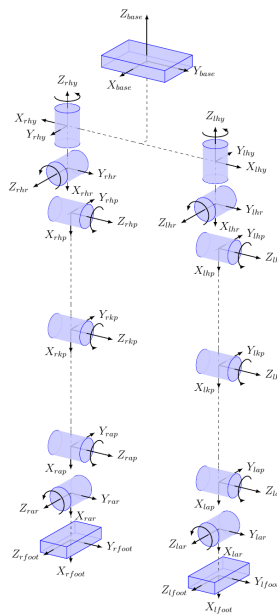
2.3.1 ข้อแตกต่างระหว่างโครงสร้างของมนุษย์กับโครงสร้างของหุ่นยนต์

2.3.1.1 ความแตกต่างขององศาเสรี

เนื่องจากลักษณะข้อต่อของมนุษย์มีความซับซ้อนมากกว่าโครงสร้างของหุ่นยนต์ ทำให้ข้อต่อแต่ละจุดของมนุษย์นั้นสามารถหมุนได้หลายทิศทาง รวมถึงขอบเขตของการหมุนของข้อต่อในแต่ละจุดก็มีความแตกต่างกัน ในการนำรูปแบบการเดินของมนุษย์ไปใช้กับหุ่นยนต์จึงต้องปรับค่ามุมที่ข้อต่อให้มีความเหมาะสมกับโครงสร้าง และข้อจำกัดเกี่ยวกับการหมุนของข้อต่อจุดต่างๆของหุ่นยนต์ที่จะใช้ทดสอบด้วย

2.3.1.2 ความแตกต่างของอัตราส่วน

นอกจากความแตกต่างขององศาเสรี (DoF) ระหว่างมนุษย์กับหุ่นยนต์แล้ว ความแตกต่างของอัตราส่วนระหว่างโครงสร้างแต่ละส่วนของมนุษย์กับหุ่นยนต์เป็นอีกสาเหตุหนึ่ง ที่ต้องทำการปรับแต่งใหม่มีความเหมาะสมเนื่องจากความยาวของโครงสร้างแต่ละส่วน รวมทั้งระยะห่างระหว่างจุดหมุนแต่ละจุดของมนุษย์กับหุ่นยนต์ที่มีความแตกต่างกัน ดังนั้นจึงต้องกำหนดระบบพิกัดเพื่อใช้อ้างอิงจุดหมุนและความยาวของโครงสร้าง



รูปที่ 2.12: ตัวอย่างตำแหน่งและการหมุนของข้อต่อของหุ่นยนต์เพื่อการอ้างอิง

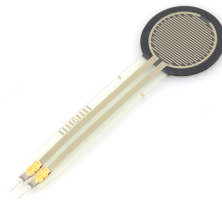
2.3.1.3 กำลังและประสิทธิภาพของมอเตอร์

ความสามารถในการรับน้ำหนักของข้อต่อแต่ละจุดมีความแตกต่างกัน การเคลื่อนไหวของมนุษย์นั้นจะมีกล้ามเนื้อ และเส้นเอ็นเป็นตัวออกแรงดึงส่วนต่างๆของร่างกายเพื่อให้เกิดการเคลื่อนไหวซึ่งจะมีความยืดหยุ่น และแรงดึงที่มีค่าสูง สำหรับการเคลื่อนไหวของหุ่นยนต์ จะใช้การบิดแกนของเซอร์โวมอเตอร์ (Servo Motor) หรือมอเตอร์ที่ติดอยู่ที่ข้อต่อจุดต่างๆ ทำให้ความสามารถในการรับน้ำหนัก แรงบิดและความยืดหยุ่นที่ข้อต่อขึ้นกับกำลังของมอเตอร์เป็นหลัก การสร้างท่าทางของหุ่นยนต์จึงต้องคำนึงถึงความสามารถในการรับน้ำหนักและกำลังของเซอร์โวมอเตอร์ที่ใช้ด้วยเช่นกัน

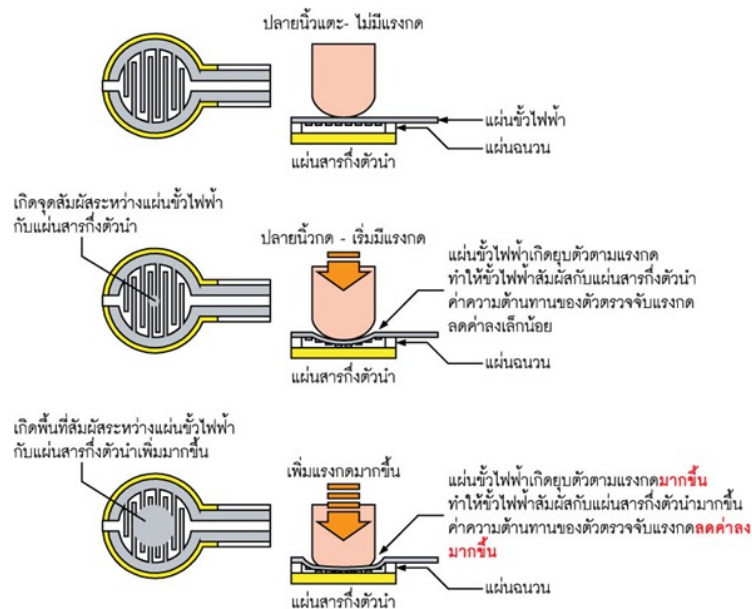
2.3.2 อุปกรณ์ที่ใช้ในหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์

2.3.2.1 เซนเซอร์ตรวจหน้าสัมผัสที่พื้น

เซนเซอร์ตรวจหน้าสัมผัสที่พื้นเป็นเซนเซอร์ที่ถูกติดตั้งบริเวณฝ่าเท้า เพื่อตรวจสอบการเดินของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ว่าขณะนี้มีการสัมผัสของฝ่าเท้าของหุ่นยนต์กับพื้นหรือไม่ ซึ่งในงานวิจัยนี้ได้ใช้หลักการตรวจจับแรงกดแบบค่าความต้านทานหรือ Force Sensing Resistor (FSR) ที่ใช้เทคโนโลยีฟิล์มโพลีเมอร์แบบหนาโดยที่เซนเซอร์สามารถเปลี่ยนแรงที่มากระทำให้อยู่ในรูปของการเปลี่ยนแปลงค่าความต้านทานไฟฟ้า ตัวเซนเซอร์มีลักษณะเป็นแผ่น มีโครงสร้าง 5 ชั้น โดยสองชั้นนอกสุดเป็นฟิล์มของโพลีเอสเตอร์ สองชั้นถัดเข้ามาเป็นฟิล์มของโลหะที่เป็นตัวนำไฟฟ้า และชั้นในสุดเป็นหมึกที่มีความไวในการตอบสนองต่อแรงภายนอกที่มากระทำ (Pressure sensitive ink) และโครงสร้างทั้ง 5 ชั้น ถูกรวมเข้าด้วยกันด้วยวิธีลามิเนต จึงทำให้เซนเซอร์วัดแรงนี้มีลักษณะแบนมีความยืดหยุ่นสูง ด้วยเหตุนี้จึงทำให้เซนเซอร์สามารถโค้งงอได้ง่าย แรงดันไฟฟ้าที่ตกคร่อมตัวตรวจจับจะลดลง เมื่อมีแรงกดมากกระทบบนแผ่นตรวจจับ มีโครงสร้างของตัวตรวจจับแสดงในรูปที่ 2.13

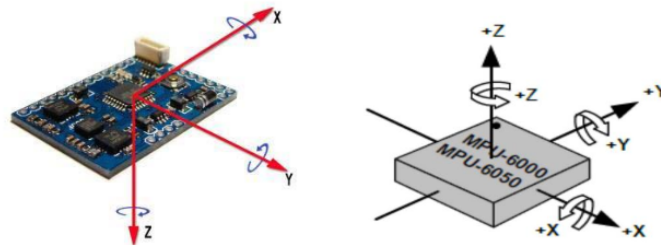


รูปที่ 2.13: ลักษณะโครงสร้างของตัวตรวจจับแรงกด FSR



รูปที่ 2.14: การทำงานของตัวตรวจจับแรงกด FSR

2.3.2.2 เซนเซอร์วัดความเฉื่อย



รูปที่ 2.15: เซนเซอร์วัดความเฉื่อย

Inertial Measurement Unit (IMU) เป็นส่วนประกอบหลักที่ใช้ในการนำร่องเครื่องบิน ยาน-อวกาศ ดาวเทียม เรือ ขีปนาวุธ ซึ่งในตัวของ IMU ประกอบไปด้วยสองส่วนหลักคือ Accelerometers 3 ทิศทาง ในการรับความเร่งเชิงเส้น และ Gyroscopes 3 ทิศทาง ในการบอกความเร็วเชิงมุม เซนเซอร์ตัวนี้สามารถนำมาใช้ในการหาทิศทางการหมุนของตัวหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ได้

เซนเซอร์วัดความเร็ว (Gyroscope) เป็นอุปกรณ์สำหรับการวัดความเร็ว หรือการรักษาการปรับทิศทาง ขึ้นอยู่กับหลักการของการอนุรักษ์โมเมนตัมเชิงมุม ถ้าไม่มีการเคลื่อนที่ อัตราการเปลี่ยนแปลงมุมจะมีค่าเท่ากับศูนย์

เซนเซอร์วัดความเร่ง (Accelerometer) เป็นอุปกรณ์ที่ใช้วัดความเร่งเชิงเส้น โดยอาศัยการวัดแรงที่กระทำต่อน้ำหนัก อ้างอิงที่เกิดจากแรงโน้มถ่วงโลก ซึ่งแรงโน้มถ่วงของโลกจะเป็นเวกเตอร์ชี้ไปที่แกนกลางโลกเสมอ ตามกฎของนิวตัน

2.3.3 แนวคิดการออกแบบกลไกการเดินของหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์

การออกแบบหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ให้สามารถเดินสองขาได้เสมือนมนุษย์โดยใช้จำนวนองศาอิสระให้เท่ากับมนุษย์นั้นพบว่า มีข้อจำกัดทางด้านการออกแบบอยู่มาก เนื่องมาจากอุปกรณ์ที่ใช้ในการขับเคลื่อนข้อต่อต่างๆ มีอยู่อย่างจำกัด รวมถึงข้อจำกัดทางด้านตัวรับรู้ตัวขับเคลื่อนของหุ่นยนต์ ดังนั้นผู้จัดทำจึงออกแบบหุ่นยนต์ให้มีองศาอิสระของข้อต่อ ในขาหนึ่งข้าง เท่ากับท่อนองศาอิสระ ทั้งนี้หุ่นยนต์ยังสามารถเคลื่อนที่ได้ในปริภูมิ และองศาอิสระเพียงพอต่อการใช้งาน

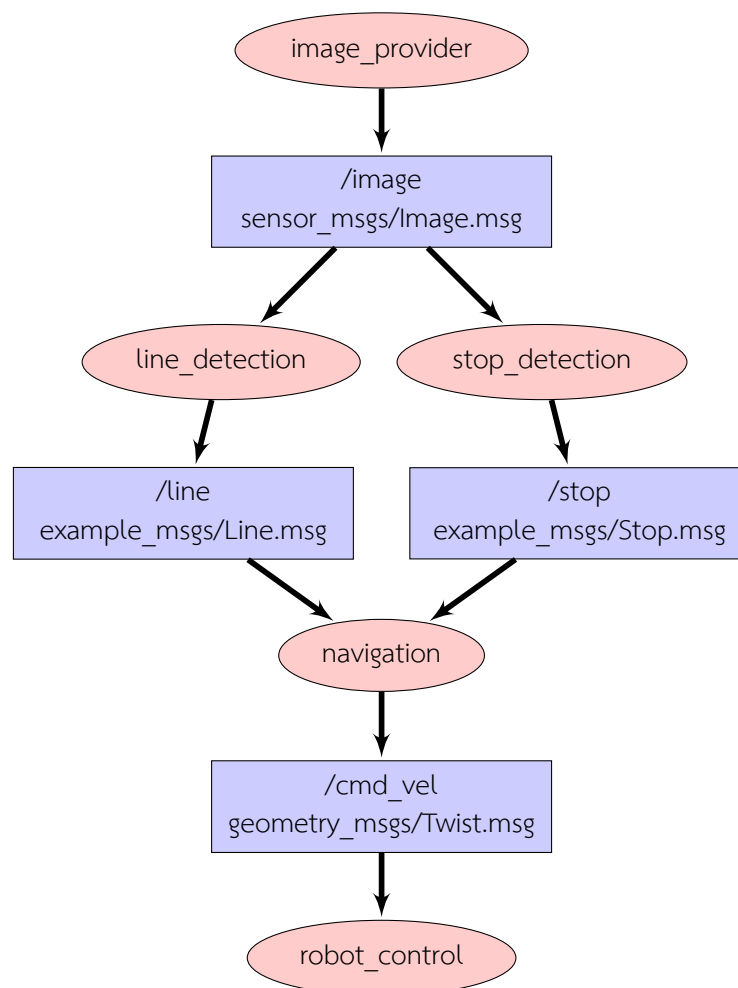
2.4 การออกแบบโปรแกรมด้วย ROS

2.4.1 Robot Operating System

The Robot Operating System (ROS) was developed by Willow Garage, originally for the PR2 robot in 2007 [Quigley et al., 2009]. It is an open source framework for developing software in robotics with a focus on the ability to run parallel on distributed computer systems. It can be run on different operating systems, but only Ubuntu and Debian are officially supported. Its main advantage is a big library of available software modules for common robotics tasks. These are developed, maintained and documented by the ROS community and adding further modules is easy. Using ROS decreases the time for developing software as most of the parts can be taken from the library. In the following section, a short overview of the concepts of ROS is provided. A deeper insight can be found in the online documentation [3].

Nodes

A node is a process in the ROS system. It can communicate with other ROS nodes via topics or services. In doing so, all nodes form a computational graph. Each node has typically a clearly defined subtask. For example one node gets the camera image, a second node detects balls on this image, and a third node computes the ball positions. Nodes can be easily reused in different tasks, for example the node which gets the camera image can be reused in a different task that detects goals. Open source implementations of nodes for most standard subtasks, especially hardware controlling, already exist. Thereby the effort in implementing a new task is drastically decreased. The most important packages used for this thesis are mentioned in section 2.3.7



รูปที่ 2.16: ตัวอย่างสถาปัตยกรรมของ ROS

Example ROS architecture for a simple wheeled robot with the task to follow a line until it finds a stop marker. The nodes are displayed as ellipses with a name and the topics are shown as rectangles with name and message type. First, an image is provided from the camera. Lines and stop markers are detected on this image. Based on this information, a navigation node computes the necessary movement of the robot and publishes it. The robot control node is

then controlling the motors of the robot accordingly

ตารางที่ 2.1: Max and min temps recorded in the first two weeks of July

Twist.msg	
geometry_msgs/Vector3	linear
geometry_msgs/Vector3	angular

(ก) First Week

Stop.msg	
uint8	RED = 0
uint8	GREEN = 1
uint8	color
float32	distance

(ข) First Week

two example messages. The Twist message (left) is already defined in ROS. The Stop message (right) is newly defined for the special application case of figure 2.4.

Topics and Messages

Messages are the main communication method between ROS nodes. Messages are always published on a topic, which is identified by a name and can only transmit one type of message. A node can subscribe to a topic and will get the messages other nodes publish to it. Each node can subscribe to and publish on any number of topics and will not know with whom it communicates. Communication can happen between nodes running on the same computer as well as nodes distributed over different computers, as long as they are connected with an TCP/IP network. This is not only useful for parallelization but also eases the visualization of the robots state on a separate desktop computer. Each message has a type which is either predefined in the ROS system or defined by a user package. The interface of a node is mainly defined by the types of the messages it subscribes and publishes. These types can be either predefined in ROS or be newly created by a developer, cp. figure 2.5.

roscore

The roscore is the most central part of a running ROS system. It consists of the rosmaster, the ROS parameter server and the rosout logging node. The ROS master is registering which topics are published by the nodes and on which topics nodes want to subscribe. If one node wants to subscribe to a topic which another node is publishing, a peer-to-peer connection is established from one node to the other. Thereby the master does not become a bottleneck since it only connects the nodes but does not need to handle the messages. To do this, a subscribing node asks the master for a list of nodes which publish on this named topic. The master holds a table of all publishers and sends their names to the subscribing nodes. It also remembers which nodes are subscribing to this topic, if a new publisher is started later. This process is shown in figure 2.6. The ROS parameter server is a global key-value store. It is mainly designed to be used for static configuration parameters. Transmission of data between nodes should be done via topics to prevent making the parameter server a bottleneck. All parameters are globally visible. If a parameter should be able to be changed during runtime, dynamic reconfigure can be used. It

provides the possibility to state on compile time which parameter values should be changeable and provides an rqt plug-in for it, see section 2.3.9. The rosout logging node subscribes to the /rosout topic which is the standard topic for logging. ROS has built in methods to send data to this topic which are displayed on runtime and written in a log file

Services

Services can be seen as remote procedure calls (RPC). In contrast to messages which are an unidirectional stream of data, service calls are blocking and waiting for a response. They have defined types which consist of a request and a response message. The node providing the service is called server and the node calling the service is called client. Services are useful for fast tasks, but should not be used when getting the result can take a long time, because the calling node is blocked until completion. For longer tasks, actions should be used (section 2.3.5). A possible service for the example described in figure 2.4 would be a manual stop service. It would be advertised by the navigation node and would stop the robot even without markers. As this would take not a lot of time, basically just alternating the state of the navigation node, this would be possible to do with a blocking service call.

Actions

Actions are used when a task which takes a long time should be called asynchronously, in contrast to the synchronous service calls. Each action has a specified type which consists of three messages: goal, feedback, and result. A node providing the action, the action server, is called by another node, the action client, by sending a goal. The action server will now try to achieve this goal, while the action client is not blocked and can perform other tasks. The server will constantly send feedback messages to the client to inform it about the status of the process towards the goal. The server will send a result message when the goal was reached or if the action was interrupted. Actions can be interrupted by sending new goals which the server considers more important or by request of the action client, for example, if the sent goal is not useful anymore. A possible action for the example described in 2.4 would be driving a certain distance on the line. This needs some time because the robot has to move. Therefore a blocking call is not feasible. The action runs asynchronously and can also be interrupted, for example, if the line ends before reaching the desired distance.

Code Organization

The smallest and main unit for organizing software for ROS is a package. A package has a package.xml 2.17 which describes different metadata of this package, e.g. the package name, the author, the license and dependencies on other packages. A package can build on its own if all dependencies are met. The content can, among other things, be ROS nodes, visualization plug ins, libraries or datasets. It can be distinguished between dependencies on build and runtime. Different packages can be grouped in meta-packages, which hold no content of their own but

only collect packages which belong together.

```

1 <package>
2   <name>example_package</name>
3   <version>1.0.0</version>
4   <description>Short example for a package.xml.</description>
5   <maintainer email="ex@example.org">Jane Doe</maintainer>
6   <license>BSD</license>
7   <buildtool_depend>catkin</buildtool_depend>
8   <build_depend>example_2</build_depend>
9   <run_depend>std_msgs</run_depend>
10 </package>

```

รูปที่ 2.17: ตัวอย่างไฟล์ package.xml แต่ละ tags สามารถใช้ในการบอกข้อมูลของ package นี้ ใครเป็นเจ้าของ ใครเป็นคนเขียน รวมไปถึง dependencies ที่จำเป็นต้องใช้ของ package นี้ด้วย

Code Distribution

การที่จะนำ Nodes กลับมาใช้ใหม่หรือเอาออกมาแชร์ได้นั้น จะต้องมีการทำเอกสารของ Packages นั้นๆ ด้วย โดยปกติแล้วจะถูกนำไปเก็บไว้ที่ GitHub และ package dependencies จะบอกไว้ในไฟล์ package.xml เรียบร้อยแล้ว เพื่อให้ง่ายต่อการนำไปติดตั้ง หากผู้ที่นำไปใช้พัฒนาต่อหรือแก้ไขข้อผิดพลาดก็สามารถที่จะช่วยกันได้ โดยการ Pull request หรือ Report issues ได้

ROS Packages ที่ใช้ในงานวิจัย

ในส่วนนี้จะอธิบายคร่าวๆถึง ROS standard packages ที่จะเอามาใช้ในงานวิจัยครั้งนี้

roscpp roscpp เป็นแพ็คเกจที่สามารถบันทึก message ที่ส่งหากันในระหว่างที่ ROS กำลังทำงานได้ ไฟล์ที่บันทึกจะเรียกว่า rosbag ประโยชน์ของมันคือเราสามารถเอาเข้ามาใช้ในการตรวจสอบ หรือนำมาเล่นซ้ำได้อีกทั้งยังง่ายต่อการค้นหาข้อผิดพลาดอีกด้วย

tf2 tf2 เป็นแพ็คเกจที่สามารถติดตามการเปลี่ยนแปลงของ Coordinate frame เราสามารถใช้ในการหาความสัมพันธ์ระหว่าง frame ได้ ยกตัวอย่างเช่นหากเราต้องการหาตำแหน่งของ foot เทียบกับ pelvis ก็สามารถใช้ tf2 หาได้

robot_state_publisher แพ็คเกจที่ subscribe JointState message เพื่อที่จะนำตำแหน่งของข้อต่อ และแปลงให้อยู่ในรูปข้อมูลของ tf2, tf2 สามารถเรียกจาก Node ใดๆก็ได้เพื่อที่จะหา Coordinate frame ที่ต้องการได้

URDF Unified Robot Description Format (URDF) เป็นไฟล์ XML ที่เอาไว้อธิบายลักษณะของหุ่นยนต์ ใน ROS มีแพ็คเกจที่ใช้สำหรับการอ่านไฟล์ คือ urdf_parser แต่ไฟล์นี้ก็มีการใช้งานโดย tf2 เช่นกัน

xacro xacro เป็นไฟล์ XML เช่นเดียวกับ URDF โดยไฟล์ xacro นี้มีประโยชน์มากในการใช้งานใน ROS เพราะจะทำให้การเขียนไฟล์ URDF ง่ายขึ้น เพราะสามารถทำเป็นมาโครได้ สามารถปรับแต่งค่าตัวแปรต่างๆได้ง่ายขึ้น

Visualization

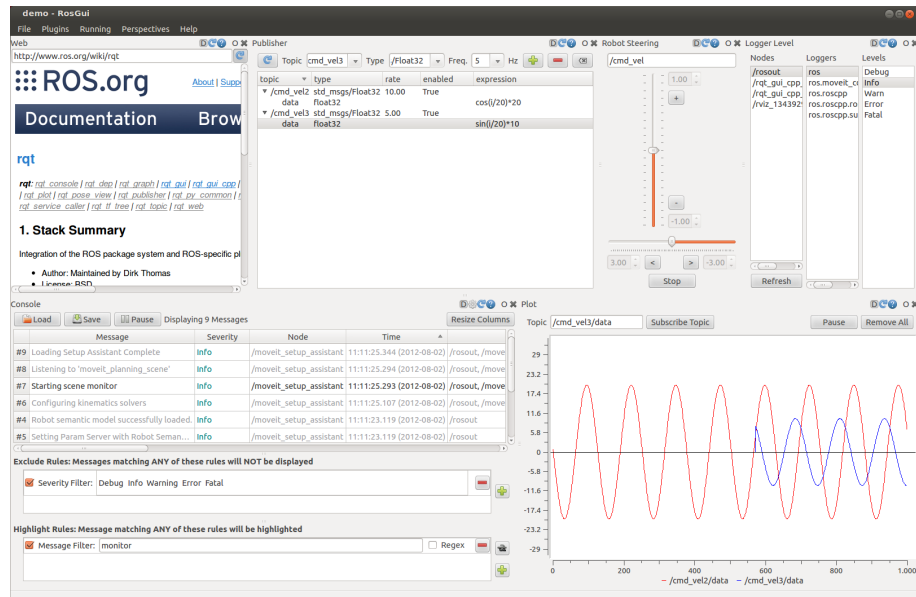
One of ROS' core strengths is providing different tools for visualization. Due to its publisher-subscriber architecture, it is very easy to establish a data stream from the program to the visualization. Either the visualization can subscribe on topics that are already being in use or additional topics can be provided from the software to deliver more information to the visualization. Messages in ROS are only published if there is a subscriber on the topic, therefore publishing additional topics for visualization reasons does not cost performance when the visualization is not running. ROS provides two main tools for visualization which can be extended by plug-ins. It is also possible to implement own tools which are independent from these.

rqt rqt is a QT based interface with ROS connection 2.18 Plug-ins can be launched and provide a QtWidget . Multiple widgets can be displayed at the same time. They can be resized and positioned by drag and drop. ROS provides a set of plug-ins but writing an own plug-in is possible too. These plug-ins can be used to visualize data in 2D but also to provide a controlling interface. In the following, some examples of important plug-ins are shown. The node graph plug-in shows all currently running nodes and topics. Published and subscribed topics are connected to their nodes and thereby it is easy to see the flow of data. This plug-in is especially helpful to get an overview of the running software and to find misconnected nodes. The topic monitor lists all current topics. It is possible to subscribe to them and to get the current transmitted values. Further on, statistics about the publishing rate and the used bandwidth can be shown for each topic. The rqt plot plug-in enables live plotting of data, using matplotlib . The dynamic reconfigure plug-in provides an interface to change parameter values previously defined to be reconfigurable. This is useful when tuning parameter values, because changing it is possible on the fly and does not require a restart of the software

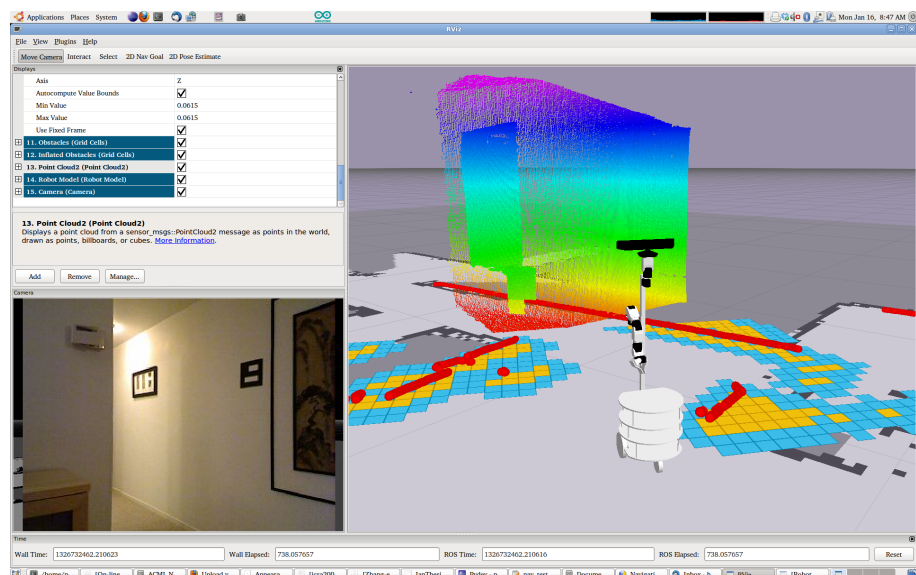
RViz RViz provides a 3D visualization of the robots state and its environment. The standardized URDF format is used to get a visual robot model, which is then used to show the current positions of the robots joints. Furthermore, sensor data can be displayed using marker messages. These messages can be published by any node and define three dimensional states which are displayed in RViz. This is for example helpful to get a visualization of recognized objects. Furthermore, a lot of different standard ROS messages can directly be visualized in RViz, e.g. camera images, depth clouds, laser scans and point clouds. Thereby RViz provides visualization without additional effort, if the standard messages are used. It is especially used for localization and mapping, because it is possible to see the current sensor inputs of the robot as well as its map in the same window 2.19

Simulation

Simulation is a crucial part when developing robot software, since it gives the developer the possibility to run his software without using hardware. This can prevent hardware damages because bugs can be found before running it on the robot and it can be used to



รูปที่ 2.18: ตัวอย่างการแสดงผลใน rqt ในรูปแบบการนำ rqt มาเขียนเป็น GUI ให้ผู้ใช้สามารถใช้งานได้ง่าย และสามารถที่จะปรับแต่ง parameters ต่างๆได้เรียลไทม์



รูปที่ 2.19: ตัวอย่างการแสดงผลใน RViz ในรูปแบบนี้เป็นเศษของหุ่นยนต์เคลื่อนที่ด้วยล้อ และทำแผนที่ด้วยข้อมูลความลึกที่ได้มาจาก Kinect

accelerate development, e.g. by testing in faster than real time. While ROS can generally use any simulator, Gazebo is normally preferred, since it has a good ROS integration and was also originally developed for ROS. In order to use Gazebo, an URDF of the robot is required. This URDF is used to display the robot in the simulator and to compute its collisions with itself and the environment. The simulator can provide sensor data in the corresponding standard messages. To actuate the servos of the robot, different controllers are available which work with the corresponding messages, e.g. JointTrajectory

2.5 การออกแบบระบบพื้นฐาน

2.5.1 ข้อแตกต่างระหว่าง Open platform กับ Non-open platform

หุ่นยนต์ Open platform คือ การออกแบบระบบพื้นฐานของหุ่นยนต์ที่เปิดให้ผู้ที่ต้องการศึกษาหรือผู้ใช้ทั่วไปสามารถเข้าถึงข้อมูลต่างๆที่เกี่ยวข้องกับหุ่นยนต์นั้นๆได้ ผู้ใช้สามารถที่จะนำข้อมูลเหล่านั้นมาแก้ไข ปรับปรุง แต่งเติม หรือเรียนรู้และพัฒนาตามได้ด้วยตนเอง ซึ่งข้อมูลที่กำลังมานั้นสามารถหาได้จากเว็บไซต์ของผู้พัฒนาหุ่นยนต์ ปัจจุบันมีหุ่นยนต์ฮิวมาโนยด์ที่เป็นเปิดให้เข้าถึงหลายรูปแบบแตกต่างกันไป

ส่วนหุ่นยนต์ Non-open source platform คือ หุ่นยนต์ที่สร้างมาเฉพาะเจาะจงสำหรับการวิจัย การสำรวจ หรือการแข่งขันโดยเฉพาะ ไม่เปิดให้บุคคลภายนอกเข้าศึกษาหรือแก้ไขปรับปรุง ซึ่งทำให้หุ่นยนต์ประเภทนี้ไม่เหมาะสำหรับผู้วิจัยที่จะเรียนรู้และศึกษาด้วยตนเอง เพราะมีขนาดใหญ่ ใช้ทรัพยากรมาก และการออกแบบมีความซับซ้อน เรียนรู้ยากกว่าหุ่นยนต์แบบ Open platform

2.5.2 มาตรฐานหน่วยวัดและการบอกพิกัด

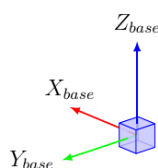
การใช้หน่วยวัดที่ไม่ตรงกันอาจจะทำให้เกิดปัญหาขึ้นได้ เนื่องจากเป็นแพลตฟอร์มนั้นจะมีบุคคลอื่นช่วยกันพัฒนาหลายคน จึงควรที่จะมีมาตรฐานในการวัดและการกำหนดพิกัดต่างๆที่ตรงกันเพื่อให้เกิดความชัดเจนในการทำความเข้าใจ

หน่วยวัด การวัดนั้นใช้มาตรฐานการวัดเป็น SI Units ซึ่งมาตรฐานนี้ใช้กันอย่างแพร่หลายและเป็นสากล โดยหน่วยการวัดนี้ได้รับการยืนยันจาก Bureau International des Poids et Mesures

ตารางที่ 2.2: ตารางแสดงหน่วยวัดมาตรฐาน

ปริมาณ(Quantity)	หน่วยวัด(Unit)	สัญลักษณ์(Symbol)
ความยาว(Length)	เมตร(metre)	m
มวล(Mass)	กิโลกรัม(kilogram)	kg
เวลา(Time)	วินาที(second)	s
กระแสไฟฟ้า(Electric Current)	แอมแปร์(ampere)	A
มุม(Angle)	เรเดียน(radian), องศา(degree)	rad, deg
ความถี่(Frequency)	เฮิรตซ์(Hertz)	Hz
แรง(Force)	นิวตัน(Newton)	N
กำลัง(Power)	วัตต์(Watt)	P
แรงดันไฟฟ้า(Voltage)	โวลต์(Volt)	V
อุณหภูมิ(Temperature)	เซลเซียส(Celsius)	C

พิกัดเฟรม การบอกทิศทางการหมุนนั้นใช้หลักตามกฎมือขวา โดยการตั้งแกนนั้นหากเทียบกับมือแล้ว X ไปข้างหน้า Y ไปทางซ้าย Z พุ่งขึ้น ตามภาพที่ 2.20



รูปที่ 2.20: การตั้งแกนตามกฎมือขวา

บทที่ 3

การดำเนินงานวิจัย

3.1 หน้าที่ความรับผิดชอบ

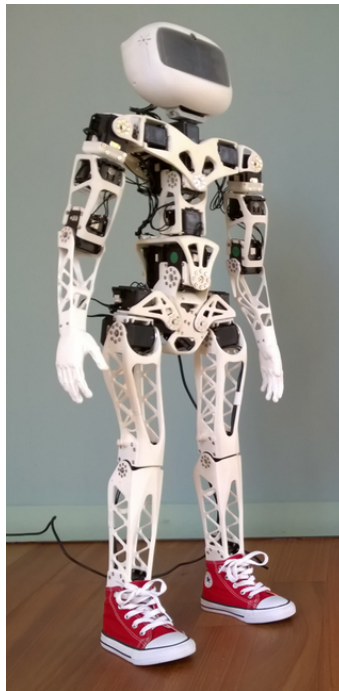
List are really easy to create

- One entry in the list
- Another entry in the list

3.2 การออกแบบโครงสร้างของหุ่นยนต์

3.2.1 การเชื่อมต่อหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์

โครงสร้างแพลตฟอร์มหุ่นยนต์อุท้ยจะประกอบไปด้วยสองขา เพื่อทำให้เกิดองศาอิสระเป็น 12 องศาอิสระ (DOFs) ใช้ Dynamixel servos 12 ตัว มอเตอร์ Dynamixel ทั้งหมดเชื่อมต่อกันแบบ daisy chain ข้างหนึ่งของมอเตอร์ตัวแรกเชื่อมต่อกับแบตเตอรี่ 12V และอีกข้างต่อกับ USB2Dynamixel ทั้งหมดนี้เป็นการเชื่อมต่อ Odroid เข้ากับหุ่นยนต์ ดังรูปที่ 5.1



รูปที่ 3.1: การเชื่อมต่อระหว่าง Odroid กับ Dynamixel servos

หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์อุท้ยใช้เซอร์โวมอเตอร์ 12 ตัว ทำให้เกิดเป็น 12 องศาอิสระ USB2Dynamixel ใช้เพื่อที่จะส่งการเซอร์โวมอเตอร์ Dynamixel ผ่าน Odroid ตำแหน่งของเซอร์โวมอเตอร์ Dynamixel EX-106+ นั้นมาจากเอนโคเดอร์ที่อยู่ภายใน เซนเซอร์ Gyro/Accelerometer ติดอยู่กับตัวของหุ่นยนต์ เพื่อช่วยในการทรงตัวของหุ่นยนต์ เซนเซอร์ Accelerometer จะอัปเดตค่าของตัวเองเรื่อยๆ ฟังก์ชันส่วนเสริมจะมาจาก ROS และ Odroid เชื่อมต่อกับคอมพิวเตอร์ภายนอกผ่าน Wi-Fi

3.2.2 อุปกรณ์ที่ใช้ในหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์อุทัย

Odroid

Dynamixel servo EX-106+

Dynamixel EX-106+ เป็นตัวขับเคลื่อนที่นิยมใช้ในปัจจุบัน โดยความสามารถของมันคือ สามารถที่จะอ่านค่าความเร็ว แรงดันไฟฟ้า กระแสไฟฟ้า อุณหภูมิ ตำแหน่ง และแรงบิด มอเตอร์แต่ละตัวจะมีบอร์ดควบคุมของตัวเอง

USB2Dynamixel connector

ตัวนี้เป็นอุปกรณ์สำหรับเชื่อมต่อ Odroid กับ Dynamixel โดยจะเชื่อมต่อผ่านพอร์ต USB ของ Odroid ไปยัง Dynamixel motor ผ่านสายทั้งหมด 4 เส้น เป็นการเชื่อมต่อแบบ RS-485

Accelerometer

Accelerometer ที่ใช้เป็น MPU-9250 Accelerometer+Gyro+Magnito เพื่อเอาไว้ใช้หามุมเอียงของหุ่นยนต์ เทียบกับโลก

Ground contact sensor

Wi-Fi Adapter

3.3 การออกแบบโปรแกรมด้วย ROS

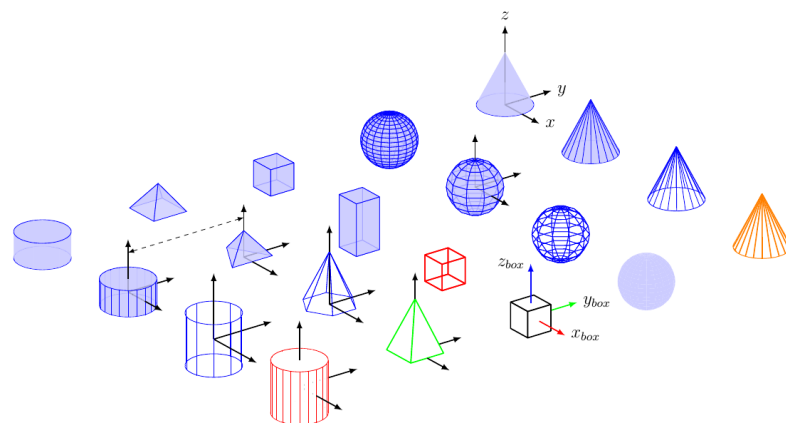
3.4 การออกแบบระบบพื้นฐาน

UTHAI-Tools

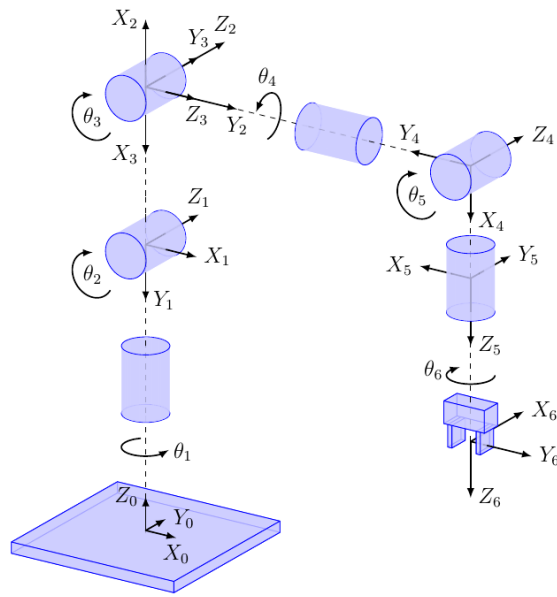
เครื่องมือสำหรับการทำงานในฮิวมานอยด์

sketch-lib

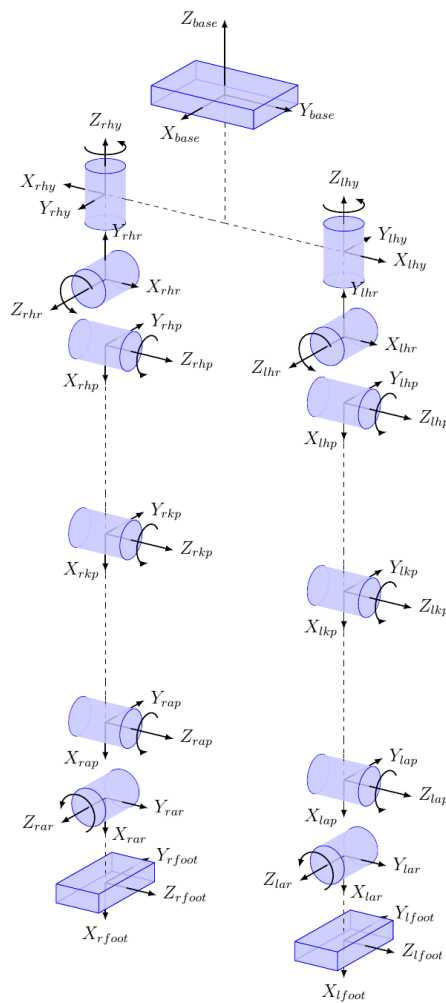
เป็นเครื่องมือที่ใช้สำหรับเอาไว้วาดรูปเฟรมของหุ่นยนต์



รูปที่ 3.2: ภาพตัวอย่างการวาดออฟเจ็คต่างๆ



รูปที่ 3.3: ภาพตัวอย่างการวาดเฟรมของแกนกล



รูปที่ 3.4: ภาพตัวอย่างการวาดเฟรมของหุ่นยนต์อิวิมานอยด์

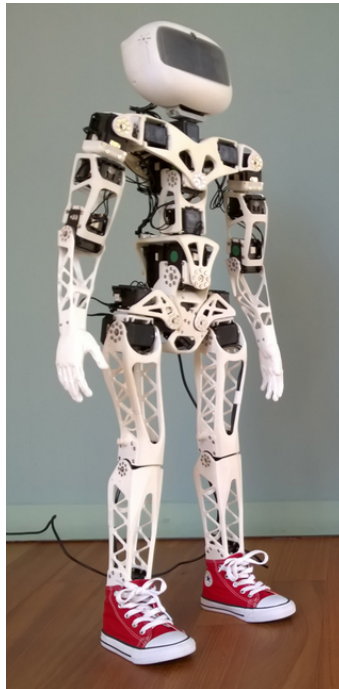
บทที่ 4

ผลการวิจัย

4.1 การออกแบบโครงสร้างของหุ่นยนต์

4.1.1 การเชื่อมต่อหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์

โครงสร้างแพลตฟอร์มหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์จะประกอบไปด้วยสองขา เพื่อทำให้เกิดองศาอิสระเป็น 12 องศาอิสระ (DOFs) ใช้ Dynamixel servos 12 ตัว มอเตอร์ Dynamixel ทั้งหมดเชื่อมต่อกันแบบ daisy chain ข้างหนึ่งของมอเตอร์ตัวแรกเชื่อมต่อกับแบตเตอรี่ 12V และอีกข้างต่อกับ USB2Dynamixel ทั้งหมดนี้เป็นการเชื่อมต่อ Odroid เข้ากับหุ่นยนต์ ดังรูปที่ 5.1



รูปที่ 4.1: การเชื่อมต่อระหว่าง Odroid กับ Dynamixel servos

หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ฮิวทอยใช้เซอร์โวมอเตอร์ 12 ตัว ทำให้เกิดเป็น 12 องศาอิสระ USB2Dynamixel ใช้เพื่อที่จะสั่งการเซอร์โวมอเตอร์ Dynamixel ผ่าน Odroid ตำแหน่งของเซอร์โวมอเตอร์ Dynamixel EX-106+ นั้นมาจากเอนโคเดอร์ที่อยู่ภายใน เซนเซอร์ Gyro/Accelerometer ติดอยู่กับตัวหุ่นยนต์ เพื่อช่วยในการทรงตัวของหุ่นยนต์ เซนเซอร์ Accelerometer จะอัปเดตค่าของตัวเองเรื่อยๆ ฟังก์ชันส่วนเสริมจะมาจาก ROS และ Odroid เชื่อมต่อกับคอมพิวเตอร์ภายนอกผ่าน Wi-Fi

4.1.2 อุปกรณ์ที่ใช้ในหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ฮิวทอย

Odroid

Dynamixel servo EX-106+

Dynamixel EX-106+ เป็นตัวขับเคลื่อนที่นิยมใช้ในปัจจุบัน โดยความสามารถของมันคือ สามารถที่จะอ่านค่าความเร็ว แรงดันไฟฟ้า กระแสไฟฟ้า อุณหภูมิ ตำแหน่ง และแรงบิด มอเตอร์แต่ละตัวจะมีบอร์ดควบคุม

ของตัวเอง

USB2Dynamixel connector

ตัวนี้เป็นอุปกรณ์สำหรับเชื่อมต่อ Odroid กับ Dynamixel โดยจะเชื่อมต่อผ่านพอร์ต USB ของ Odroid ไปยัง Dynamixel motor ผ่านสายทั้งหมด 4 เส้น เป็นการเชื่อมต่อแบบ RS-485

Accelerometer

Accelerometer ที่ใช้เป็น MPU-9250 Accelerometer+Gyro+Magnito เพื่อเอาไว้ใช้หามุมเอียงของหุ่นยนต์ เทียบกับโลก

Ground contact sensor

Wi-Fi Adapter

4.2 การออกแบบโปรแกรมด้วย ROS

4.2.1 Simulation Gazebo

ต้องติดตั้ง package ต่อไปนี้

- 1 joint_state_controller
- 2 effort_controller
- 3 controller_manager*
- 4 gazebo_ros_control*

4.3 การออกแบบระบบพื้นฐาน

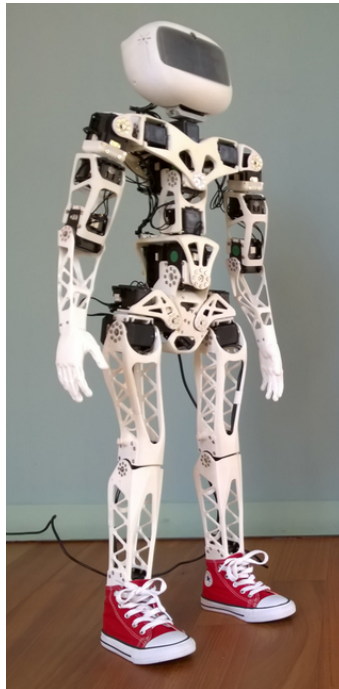
บทที่ 5

สรุปผลการทดลองและข้อเสนอแนะ

5.1 การออกแบบโครงสร้างของหุ่นยนต์

5.1.1 การเชื่อมต่อหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์

โครงสร้างแพลตฟอร์มหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์จะประกอบไปด้วยสองขา เพื่อทำให้เกิดองศาอิสระเป็น 12 องศาอิสระ (DOFs) ใช้ Dynamixel servos 12 ตัว มอเตอร์ Dynamixel ทั้งหมดเชื่อมต่อกันแบบ daisy chain ข้างหนึ่งของมอเตอร์ตัวแรกเชื่อมต่อกับแบตเตอรี่ 12V และอีกข้างต่อกับ USB2Dynamixel ทั้งหมดนี้เป็นการเชื่อมต่อ Odroid เข้ากับหุ่นยนต์ ดังรูปที่ 5.1



รูปที่ 5.1: การเชื่อมต่อระหว่าง Odroid กับ Dynamixel servos

หุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ฮิวทอยใช้เซอร์โวมอเตอร์ 12 ตัว ทำให้เกิดเป็น 12 องศาอิสระ USB2Dynamixel ใช้เพื่อที่จะสั่งการเซอร์โวมอเตอร์ Dynamixel ผ่าน Odroid ตำแหน่งของเซอร์โวมอเตอร์ Dynamixel EX-106+ นั้นมาจากเอนโคเดอร์ที่อยู่ภายใน เซนเซอร์ Gyro/Accelerometer ติดอยู่กับตัวของหุ่นยนต์ เพื่อช่วยในการทรงตัวของหุ่นยนต์ เซนเซอร์ Accelerometer จะอัปเดตค่าของตัวเองเรื่อยๆ ฟังก์ชันส่วนเสริมจะมาจาก ROS และ Odroid เชื่อมต่อกับคอมพิวเตอร์ภายนอกผ่าน Wi-Fi

5.1.2 อุปกรณ์ที่ใช้ในหุ่นยนต์ฮิวมานอยด์ฮิวทอย

Odroid

Dynamixel servo EX-106+

Dynamixel EX-106+ เป็นตัวขับเคลื่อนที่นิยมใช้ในปัจจุบัน โดยความสามารถของมันคือ สามารถที่จะอ่านค่าความเร็ว แรงดันไฟฟ้า กระแสไฟฟ้า อุณหภูมิ ตำแหน่ง และแรงบิด มอเตอร์แต่ละตัวจะมีบอร์ดควบคุม

ของตัวเอง

USB2Dynamixel connector

ตัวนี้เป็นอุปกรณ์สำหรับเชื่อมต่อ Odroid กับ Dynamixel โดยจะเชื่อมต่อผ่านพอร์ต USB ของ Odroid ไปยัง Dynamixel motor ผ่านสายทั้งหมด 4 เส้น เป็นการเชื่อมต่อแบบ RS-485

Accelerometer

Accelerometer ที่ใช้เป็น MPU-9250 Accelerometer+Gyro+Magnito เพื่อเอาไว้ใช้หามุมเอียงของหุ่นยนต์ เทียบกับโลก

Ground contact sensor

Wi-Fi Adapter

5.2 การออกแบบโปรแกรมด้วย ROS

5.3 การออกแบบระบบพื้นฐาน

5.4 สรุปภาพรวม

ทำได้ดึ้นะจ๊ะ

ภาคผนวก

ภาคผนวก ก

ผลงานตีพิมพ์เผยแพร่จากวิทยานิพนธ์

- ก.1 บทความวิจัยเสนอในที่ประชุมวิชาการและมีการพิมพ์รวมเล่ม
- ก.2 บทความวิชาการ

ภาคผนวก ข
แหล่งข้อมูล Latex

ข.1 แหล่งข้อมูลออนไลน์

ประวัติผู้เขียน

ชื่อ สกุล	นายจิรัฏฐ์ ศรีรัตนอารมณ์
รหัสนักศึกษา	57340500067
วุฒิการศึกษา	วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต(วิศวกรรมหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ)
ชื่อสถาบัน	มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี
ปีที่สำเร็จการศึกษา	2560
ทุนการศึกษา	กินกันตายเหค กิดาพนนนนหกดาา

ประวัติผู้เขียน

ชื่อ สกุล	นายเจษฎากร ทาไชยวงศ์
รหัสนักศึกษา	57340500067
วุฒิการศึกษา	วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต(วิศวกรรมหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ)
ชื่อสถาบัน	มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี
ปีที่สำเร็จการศึกษา	2560
ทุนการศึกษา	กินกันตายเทค กิดาพนนนนหกดา

ประวัติผู้เขียน

ชื่อ สกุล	นายวุฒิกัทร โชคอนันตทรัพย์
รหัสนักศึกษา	57340500067
วุฒิการศึกษา	วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต(วิศวกรรมหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ)
ชื่อสถาบัน	มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี
ปีที่สำเร็จการศึกษา	2560
ทุนการศึกษา	กินกันตายเทศ กิดาพนนนนหกดา

