

Seminarium dyplomowe magisterskie

Jakub Postępski

29 listopada 2018

Sterowanie ramieniem robota w obliczu chwytania przedmiotów

- Dr inż. Tomasz Winiarski
- Sterowanie siłowe
- Odczyty wartości z efektorów i receptorów
- Nieznany model chwytanego obiektu

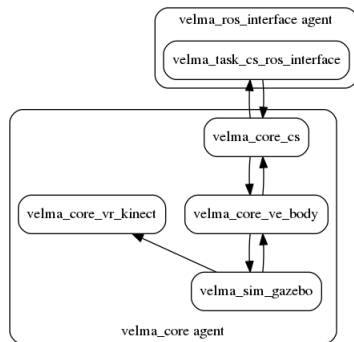
Robot usługowy Velma I

- Dwa manipulatory LWR (sterowanie impedancyjne)
- Chwytaiki Barretta (sztuczna skóra, czujniki siły)
- Nadgarstkowe czujniki siły i momentu
- Kinect
- Stereopara
- Komputer sterujący

Robot usługowy Velma II



Struktura oprogramowania I



Struktura oprogramowania II

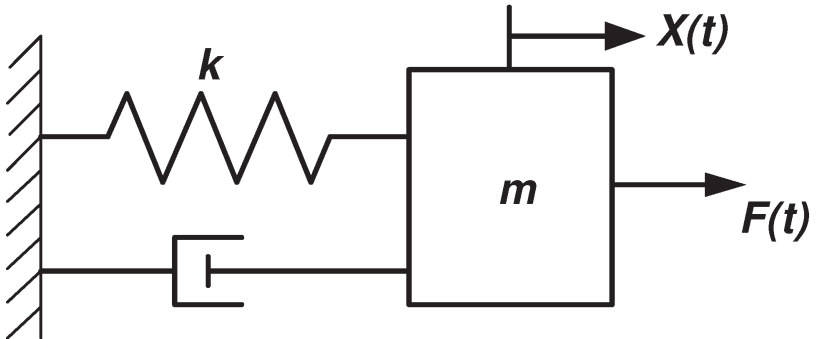
Częstotliwość pętli sterowania to 500 Hz.

- ROS
- Orocos

Symulator działania z modelem fizyki i symulacją czasu.

- Gazebo
- Dart

Sterowanie impedancyjne I



Sterowanie impedancyjne II

Uprozczone prawo sterowania:

$$F = kx + d\dot{x} \quad (1)$$

Prawo sterowania w przestrzeni stawów:

$$\tau = K[q_d - q] + D[\dot{q}] + \hat{M}(q)\ddot{q}_d + \hat{c}(q, \dot{q}) + \hat{g}(q) + \hat{h}(q, \dot{q}) \quad (2)$$

- τ Moment
- K Sprężystość
- D Tłumienie
- M Macierz inercji
- c Siła Coriolisa
- g Grawitacja
- h Pozostałe siły

Model robota

Dla członu i -tego mamy:

- Masa m_i
- Tensor bezwładności $I_{3 \times 3}$ (macierz semisymetryczna)
- Macierz inercji $M_{xi6 \times 6}$

$$M_{xi} = \begin{bmatrix} m_i & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & m_i & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & m_i & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & I_{xx} & I_{xy} & I_{xz} \\ 0 & 0 & 0 & I_{yx} & I_{yy} & I_{yz} \\ 0 & 0 & 0 & I_{zx} & I_{zy} & I_{zz} \end{bmatrix} \quad (3)$$

Dla wszystkich członów razem mamy macierz $M(q)$ opisującą inercję w przestrzeni stawów.

Wniosek: Model chwytanego przedmiotu możemy opisać w ten sam sposób co kolejne człony robota.

Algorytm kompensacji

- Wykrycie parametrów modelu
- Dopisanie odpowiednich momentów do prawa sterowania

Estymacja parametrów

Można zastosować optymalizację minimalizującą sumę błędów kolejnych odczytów:

$$e(t) = \begin{bmatrix} F(t) - \hat{F}(t) \\ \tau(t) - \hat{\tau}(t) \end{bmatrix} \quad (4)$$

$$\min_{m, M(q)} \sum_{t=1}^T \|e(t)\| \quad (5)$$

Narzędzia I

Przestrzenie:

- Stawów
- Operacyjna

$$\dot{x} = J(q)\dot{q} \quad (6)$$

- x Współrzędne przestrzeni operacyjnej
- q Współrzędne przestrzeni stawów
- J Jakobian

Narzędzia II

$$\tau_i = M_{xi}(q)\ddot{q} + \dot{q} \times M_{xi}(q)\dot{q} \quad (7)$$

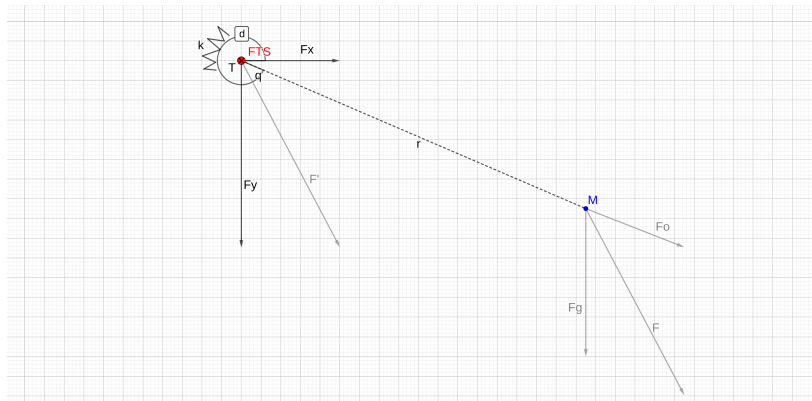
$$M(q) = \sum_{i=0}^n J_i^T(q) M_{xi}(q) J_i(q) \quad (8)$$

- τ_i Moment w i-tym stawie
- M_{xi} Macierz inercji i-tego stawu
- J_i Jakobian i-tego stawu

Narzędzia III

$$\tau = M(\ddot{q}) + b(q, \dot{q}) + g(q) \xrightarrow{J^T} f = \Lambda \ddot{x} + \mu(q, \dot{q}) + p(q) \quad (9)$$

Układ I



Układ II

$$\tau = I\ddot{q} = mr^2\ddot{q} = kq + d\dot{q} + mgr \cos(q) + lu \quad (10)$$

$$\begin{bmatrix} \dot{q} \\ \ddot{q} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ \frac{k}{I} & \frac{d}{I} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} q \\ \dot{q} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ \frac{1}{I} \end{bmatrix} (mgr \cos(q) + \tau_u) \quad (11)$$

W podejściu macierzowym mamy:

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ \frac{k}{I} & \frac{d}{I} \end{bmatrix} \quad (12)$$

$$\mathbf{B} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \quad (13)$$

$$F_y(t) = m(g + \dot{q}(t)^2 r \sin(q(t))) \quad (14)$$

Symulacja

Po zdyskretyzowaniu metodami ZOH:

$$q(t+1) = \mathbf{A}_d q(t) + \mathbf{B}_d u(t) \quad (15)$$

Po zdyskretyzowaniu metodą Eulera:

$$F_y(t) = mg + \sin(q)m\left(\frac{q(t) - q(t-1)}{T}\right)^2 r \quad (16)$$

$$\tau(t) = kq(t) + d\frac{q(t) - q(t-1)}{T} + I\tau_u(t) + \cos(q(t))mg \quad (17)$$

Zadanie optymalizacji

$$\min_{m,r,l} \sum_{k=1}^n \|e(t)\| = \sum_{k=1}^n \left\| \begin{matrix} F_y \hat{(t)} - F_y(t) \\ \tau \hat{(t)} - \tau(t) \end{matrix} \right\|$$

przy ograniczeniach: (18)

$$F_y(t) = m(g + \dot{q}(t)^2 r \sin(q(t)))$$
$$\tau(t) = I \ddot{q}(t)^2$$

Zadanie jest rozwiązywane algorytmem Levenberga-Marquardta.

Algorytm kompensacji

Chcemy wyeliminować ten człon systemu:

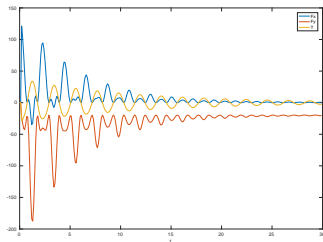
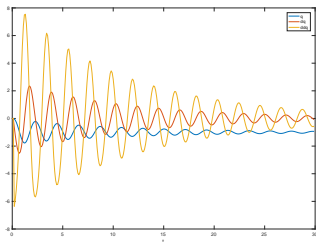
$$\begin{bmatrix} 0 \\ \frac{1}{I} \end{bmatrix} (mgr \cos(q(t)) + \tau_u(t)) = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad (19)$$

Możemy przyjąć sterowanie:

$$\tau_u(t) = -\frac{mgr \cos(q(t))}{I} \quad (20)$$

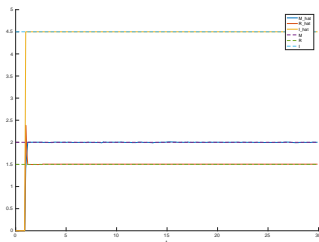
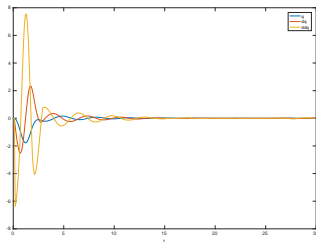
W celu zapobiegania gwałtownych zmian systemu algorytm załączamy z funkcją aktywacji.

Wynik eksperymentu I

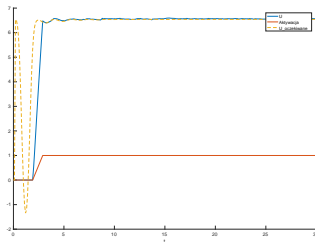


Rysunek: Symulacja układu z parametrami $T = 0.01$, $m = 2$, $r = 1.5$, $k = 16$, $b = 2$. Brak kompensacji grawitacji.

Wynik eksperymentu II



Wynik eksperymentu III



Rysunek: Symulacja układu z parametrami $T = 0.01$, $m = 2$, $r = 1.5$, $k = 16$, $b = 2$. Załączona kompensacja grawitacji.

Bibliografia

- Task-level approaches for the control of constrained multibody systems. *Vincent De Sapió, Oussama Khatib, Scott Delp.*
- System identification: Theory for the User. *Lennart Ljung*
- <https://studywolf.wordpress.com/2013/09/07/robot-control-3-accounting-for-mass-and-gravity/>
- Modelling and Control of Robot Manipulators. *L. Sciavicco, B. Siciliano*
- Część wiedzy pochodzi z artykułów zespołu np.: Two Mode Impedance Control of Velma Service Robot Redundant Arm. *Tomasz Winiarski, Konrad Banachowicz, Dawid Serebyński.*
- Niektóre zdjęcia pochodzą ze strony <https://robotyka.ia.pw.edu.pl>

Dziękuję za uwagę