

Univerza v Ljubljani

Fakulteta za elektrotehniko

Timotej Gašpar

**Vodenje industrijskega robota
Mitsubishi PA-10 preko
UDP-ARCNET strežnika**

Magistrsko delo

Mentor: prof. dr. Matjaž Mihelj

Somentor: znan. svet. dr. Leon Žlajpah

Ljubljana, 2015

Zahvala

Zahvalil se bi mentorju za podporo pri izvedbi naloge. Zahvalil bi se tudi so-mentorju Leonu Žlajpahu za pomoč z iskušnjami, znanjem ter dobrimi nasveti. Zahvalil se bi rad staršem za popolno podporo pri študiju, bratu, ker me je motiviral čeprav tega ni vedel ter partnerki, ker je vedela katere besede izreči v katerem trenutku.

Vsebina

1	Uvod	5
2	Robotski manipulator PA-10	7
2.1	Kinematični model robota PA-10	7
2.2	Dinamični model robota	12
2.3	Inverzna kinematika	14
3	ARCNET - UDP strežnik za komunikacijo s krmilnikom robota ter senzorjem sile	17
3.1	Krmilnik servo motorjev robota	19
3.2	ARCNET vmesnik	20
3.3	Senzor sile in navorov - JR3	23
3.4	Strežnik	25
3.4.1	Delovanje programa	26
3.4.2	Uporaba programa	28
3.4.3	Varnostni ukrepi	31
4	Vodenje robota PA-10	33
4.1	Kompenzacija mase prijemala ter merilnega odmika na senzorju sile JR3	33

4.2	Vodenje preko inverzne kinematike	37
4.2.1	Vodenje v notranjih koordinatah	37
4.2.2	Vodenje v zunanjih koordinatah	38
4.3	Vodenje z inverzno dinamiko	39
4.3.1	Vodenje v notranjih koordinatah	40
4.3.2	Vodenje v zunanjih koordinatah	42
4.4	Interakcija z okoljem	43
4.4.1	Admitančno vodenje	43
4.4.2	Impedančno vodenje	45
5	Implementacija	47
5.1	Hitrostno vodenje	49
5.1.1	Vodenje brez kontakta	49
5.1.2	Admitančno vodenje	52
5.2	Navorno vodenje	54
5.2.1	Kompenzacija trenja	55
5.2.2	Vodenje brez kontakta	57
5.2.3	Impedančno vodenje	60
5.3	Analiza rezultatov	62
6	Zaključek	65
A	Avtomatska identifikacija parametrov teže prijemala	73
B	SIMULINK®blok PA-10 CONTROL	75

Seznam slik

2.1	Skica robotskega mehanizma PA 10	8
2.2	Dva zaporedna člena kinematične verige, povzeto po [1]	9
2.3	Tehnična risba robota PA-10. Iz nje se definira D-H parametre. Povzeto po [2].	10
3.1	Osebni računalnik na katerem je bil razvit strežnik. Na sliki vidimo zadnji del računalnika, kjer so priključki za ARCNET omrežje ter JR3 senzor.	18
3.2	Tehnična risba ohišja krmilnika servo motorjev. Povzeto po [2]. . .	19
3.3	Vsebina ARCNET paketa	21
3.4	Diagram stanj ARCNET modula na krmilniku robota	21
3.5	Krmiljenje robota s pošiljanjem ARCNET paketov.	22
3.6	Podatkovni del ARCNET paketa za krmiljenje robota v odvisnosti od tipa paketa.	22
3.7	Senzor sil in navorov JR3.	23
3.8	Dostopanje do registrov na ISA kartici za digitalno obdelavo signalov iz senzorja senzorja JR3.	24
3.9	Strežnik kot posrednik med ARCNET ter Ethernet omrežjem. . .	26
3.10	Diagram poteka programa.	29

3.11 Nalaganje ARCNET modula v jedro Linux.	30
3.12 Zaganjanje strežnika na Linux operacijskem sistemu.	30
4.1 Koordinatni sistem senzorja sile ter koordinatni sistem težišča prijemala	34
4.2 Povratna zanka za vodenje kota v sklepu	38
4.3 Bločna shema vodenje referenčne lege vrha robota	39
4.4 Bločna shema vodenja po notranjih koordinatah preko inverzne dinamike.	42
4.5 Bločna shema vodenja po zunanjih koordinatah preko inverzne dinamike.	43
4.6 Bločna shema admitančnega vodenja.	45
4.7 Bločna shema impedančnega vodenja	46
5.1 SIMULINK®shemi za vodenje robota PA-10 po prostoru naloge. .	48
5.2 Odzivi tretjega sklepa na signal stopnice pri različnih ojačanjih in različnih vzorčnih frekvencah.	50
5.3 SIMULINK®shema za vodenje v notranjih koordinatah v hitrostnem načinu.	51
5.4 SIMULINK®shema regulatorja pozicije za vodenje robota v zunanjih koordinatah v hitrostnem načinu.	51
5.5 Odziv vrha robota po z osi na signal pozicije trapezne oblike pri dveh različnih končnih hitrostih za vzorčni frekvenci 100 Hz in 500 Hz pri hitrostnem vodenju.	52
5.6 Vrh robota PA-10 s pritrjenim senzorjem sil in navorov JR3 v kontaktu z okolico.	53

5.7	SIMULINK®shema regulatorja sile in pozicije za admitančno vodenje.	53
5.8	Odziv robota pri admitančnem vodenju na signal stopnice pri vzorčnih frekvencah 100 Hz in 500 Hz	54
5.9	Izmerjeni vplivi trenja ter aproksimiran model.	56
5.10	Odzivi tretjega sklepa na signal stopnice pri različnih ojačanjih in različnih vzorčnih frekvencah.	58
5.11	Koncept SIMULINK®sheme za vodenje v notranjih koordinatah v navornem načinu z dodanim regulatorjem po hitrosti za bolj natančno pozicioniranje pred poskusom.	59
5.12	Odziv vrha robota po z osi na signal pozicije trapezne oblike pri dveh različnih končnih hitrostih za vzorčno frekvenco pri navornem vodenju.	59
5.13	SIMULINK®shema regulatorja pozicije v navornem načinu.	60
5.14	SIMULINK®shema regulatorja sile in pozicije za impedančno vodenje.	61
5.15	Odziv na signal stopnice pri impedančnem vodenju.	61
5.16	Odziv sklepa na stopničasto referenco.	62
A.1	Uporabniški vmesnik v okolju MATLAB®za identifikacijo parametrov prijemala.	73
B.1	SIMULINK®blok PA-10 CONTROL za vodenje robota PA-10.	75
B.2	Vsebina SIMULINK®bloka PA-10 CONTROL za vodenje robota PA-10.	77

Seznam tabel

1	Veličine in simboli	xiv
2.1	D-H parametri	10
3.1	Opis UDP paketa, ki ga klient pošlje strežniku.	27
3.2	Opis ARCNET paketa.	28
3.3	Opis UDP paketa, ki ga strežnik pošlje klientu.	29
5.1	Mase segmentov	55
5.2	Identificirani parametri trenja	57

Seznam uporabljenih simbolov

V pričajočem zaključnem delu so uporabljeni naslednje veličine in simboli:

Pri čemer so vektorji in matrike napisani s poudarjeno pisavo. Natančnejši poimen simbolov in njihovih indeksov je razviden iz ustreznih slik ali pa je pojasnjen v spremljajočem besedilu, kjer je simbol uporabljen.

Veličina / oznaka		Enota	
Ime	Simbol	Ime	Simbol
čas	t	sekunda	s
frekvenca	f	Hertz	Hz
sila	F	Newton	N
masa telesa	m	kilogram	kg
kot v sklepu	q	radian na sekundo	rad/s
navor v sklepu	τ	Newton meter	Nm
lega vrha robota	x	metri	m
Jacobijeva matrika	\mathbf{J}	-	-
matrika homogenih transformacij	\mathbf{T}	-	-
rotacijska matrika	\mathbf{R}	-	-
matrika vztrajnosti	\mathbf{B}	-	-
matrika Coriolisovih in centripetalnih silah	\mathbf{C}	-	-
vektor gravitacijskih prispevkov	\mathbf{g}	-	$\frac{m}{s^2}$
vektor prispevkov trenja	\mathbf{F}_f	Newton meter	Nm
vektor sil in navorov	\mathbf{h}	-	-
proporcionalno ojačanje	K_P	-	-
diferencirno ojačanje	K_D	-	-
integrirno ojačanje	K_I	-	-
regulirni signal	u	-	-

Tabela 1: Veličine in simboli

Povzetek

V delu je predstavljen namensko razvit strežnik, ki omogoča krmiljenje robota Mitsubishi PA-10 preko Ethernet omrežja s posiljanjem UDP paketov. Strežnik deluje kot posrednik med UDP klientom ter ARCNET krmilnikom servo motorjev robota PA-10. Strežnik deluje v realnem času in s frekvenco cikla 500 Hz. Strežnik omogoča krmiljenje robota preko hitrostnega ali navornega internega regulatorja, kar daje uporabnikom možnost, da lahko implementirajo različne strategije vodenja.

V delu je predstavljena uporaba različnih strategij vodenja robotov. V hitrostnem ter navornem načinu smo opravili poskuse vodenja v zunanjih ter notranjih koordinatah. Dodatno se je še ugotovilo možnosti vodenja robota v kontaktu z okolico. Poskusi so pokazali, da hitrostno vodenje preko strežnika deluje dobro, saj ni tako odvisno od dinamičnih parametrov robota. Navorno vodenje pa je zasnovano na osnovi dinamičnega modela. Ker smo pri realizaciji različnih načinov vodenja po navorih uporabili verjetno nenatančne parametre dinamičnega modela, rezultati v primeru uporabe navornega vodenja niso najboljši.

Vodenje na višjem nivoju smo realizirali v okolju MATLAB® SIMULINK®. Razvili smo SIMULINK® blok za povezovanje z razvitim strežnikom, kar daje bodočim uporabnikom možnost enostavnega implementiranja algoritmov vodenja.

Ključne besede: PA-10, inverzna kinematika, inverzna dinamika, vodenje

robotov, redundantni mehanizem, impedančno vodenje, admitančno vodenje,
ARCNET-UDP strežnik

Abstract

The thesis presents a server developed for the purpose of controlling the robot Mitsubishi PA-10 via Ethernet by sending UDP packets. The server acts as middleware between the UDP client and the ARCNET robot controller of the servomotors of the PA-10 robot. It works in real time with a sample frequency of 500Hz. It also allows to control the robot through the internal speed or torque regulator, which gives the users freedom to implement various control strategies.

The thesis presents the use of various robot control strategies. Experiments with velocity and torque control modes have been made in joint and task space. Additional experiments also showed the possibility to control the robot in contact with the environment. The results of the experiments showed that the velocity control works better as it is not as dependent on the robot's dynamic parameters as the torque control mode which was implemented with the use of the dynamic model. But due to the probably imprecise dynamic model parameters used for the realization of the different torque mode controls the results of these are not as satisfactory.

Higher level control was developed in MATLAB® SIMULINK® programme. We developed a SIMULINK® block for communication with the developed server which gives future users easier ways to implement control algorithms.

Key words: PA-10, inverse kinematics, inverse dynamics, robot control, redundant mechanisms, impedance control, admittance control, ARCNET-UDP server

1 Uvod

Robot je po ISO 8373:2012 standardu definiran kot mehanizem programirljiv v dveh ali več oseh z neko stopnjo avtonomije, ki se premika znotraj njegovega okolja za izpolnjevanje zadanih nalog [3], robotika pa kot znanost in veda, ki preučuje načrtovanje, izgradnjo in aplikacijo robotov. Prodaja industrijskih robotov se je v zadnjih 15 letih povečala za kar 250% in statistika pravi, da so leta 2014 zabeležili rekordno prodajo robotov z 200.000 prodanimi enotami. Ker sta znanost in industrija tesno povezani lahko trdimo, da je tudi raziskovanje na področju robotike v porastu.

Vendar pa se je pri vsakem novem robotu potrebno vrniti na osnovno nalogu: vodenje vrha robota. Dandanes imajo robotski manipulatorji v sklepih elektromotorje, ki jih lahko vodimo na dva načina, hitrostno ter navorno. Prvi način predvideva poznavanje le kinematičnega modela, drugi pa veleva poznavanje tudi dinamičnega modela robota. Oba načina vodenja sta bila v preteklosti obsežno raziskana in opisana. V tem delu bomo predstavili vodenje robota po prostoru naloge preko hitrosti in navorov. Pregledali bomo tudi, kako voditi robota v stiku z okolico s senzorjem sil na vrhu robota.

Robotski manipulator PA-10 ima sedem sklepov zato ga uvrščamo med redundantne robote. Prenosnost, enostavno rokovanje ter odprtost krmilnika so razlogi, da je robot zelo razširjen v raziskovalnih institucijah. Ker pa je podjetje prenehalo s prodajo ter podporo tega robota, so raziskovalci prepričeni samostojnemu razvijanju programske opreme za vodenje robota.

Za krmiljenje robota PA-10 smo razvili novo programsko za komunikacijo s

krmilnikom servo motorjev robota. Pred izdelavo novega krmilnika smo definirali zahteve po delovanju v realnem času ter s hitrostjo 500 Hz. Razvili smo tudi višjenivojski krmilnik za implementacijo opisanih strategij vodenja robota. S poizkusi smo ovrednotili delovanje razvitega krmilnika ter analizirali različne strategije vodenja po prostoru naloge brez in v kontaktu z okolico.

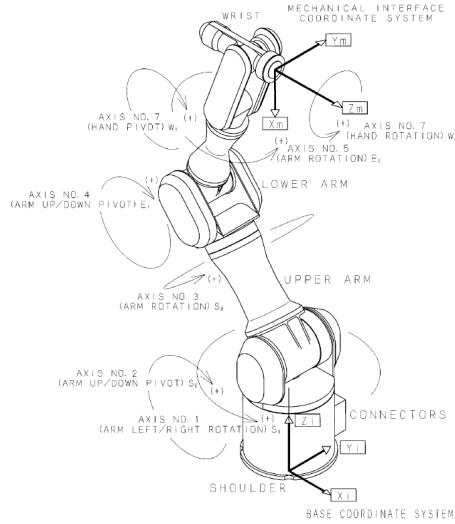
2 Robotski manipulator PA-10

Podjetje Mitsubishi Heavy Industries je leta 1992 izdelalo prvega katalogiranega industrijskega redundatnega robota [4]. Podjetje je robota poimenovalo Portable General-purpose Intelligent Arm PA-10, krajše PA-10. Gre za serijskega robota s sedmimi stopnjami prostosti (slika 2.1). Prvi trije sklepi so označeni kot ramenski sklepi (ang. *shoulder*), S1, S2, S3. Naslednja dva sta označena kot komolčni sklepi (ang. *elbow*), E1, E2. Zadnja dva sklepa pa sta označena kot zapestna (ang. *wrist*), W1, W2. Glede na zgradbo se ga uvrsti v tako imenovane antropomorfne robote [5]. Značilnost takih robotov je visoka stopnja spretnosti saj so vsi sklepi rotacijski [1].

Masa robotske roke PA-10 je 36 kg in ima nosilnost 10 kg. Servo motorji v sklepih se napajajo preko izmenične napetosti. Prenosi v sklepih so realizirani s harmoničnimi gonili. Baza robota se lahko pritrdi v katerokoli lego. To pomeni, da se ga lahko fiksira bodisi na tla, na steno ali na strop. Robota PA-10 odlikuje relativno lahka konstrukcija, enostavno rokovanje ter odprtost njegovega krmilnika. Prav ti razlogi so povod, da je mnogo institucij vzelo tega robota kot eksperimentalni sistem za razvijanje raznih algoritmov vodenja [6, 7, 8, 9].

2.1 Kinematični model robota PA-10

Robotski mehanizem obravnavamo kot kinematično verigo n med seboj povezanih togih teles, rečemo jim tudi kinematični pari. Ker je en konec kinematične verige, t.j. baza robota, togo pritrjen v bazo se premika le vrh kinematične verige. Z opi-



Slika 2.1: Skica robotskega mehanizma PA 10.

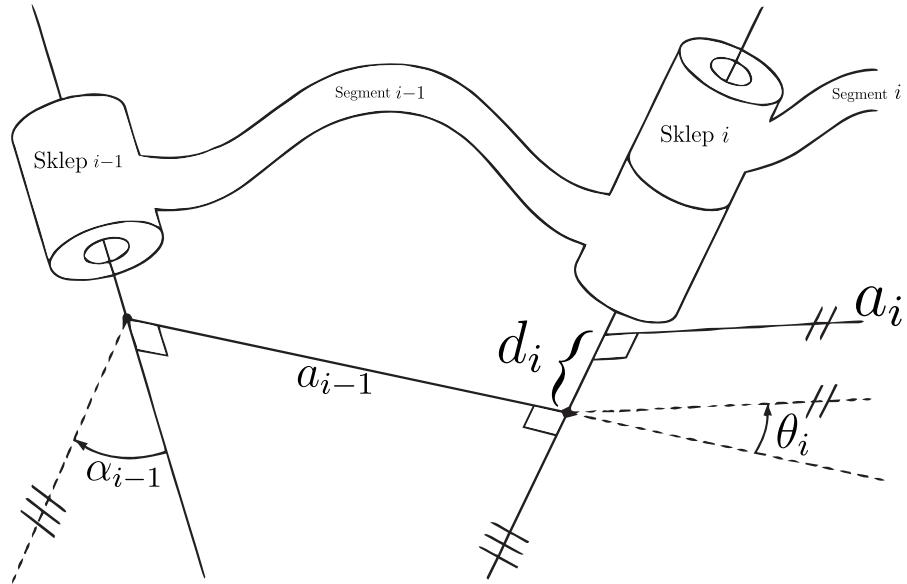
som kinematične relacije med dvema zaporednima segmentoma je mogoče definirati kinematično relacijo med bazo in vrhom robota. Homogena transformacijska matrika je operator, ki opisuje translacijo in rotacijo med dvema koordinatnima sistemoma. Definiramo jo kot [1]

$$\mathbf{T}_{i+1}^i = \begin{bmatrix} \cos(\Theta_i) & -\sin(\Theta_i) & 0 & a_i \\ \sin(\Theta_i) \cos(\alpha_i) & \cos(\Theta_i) \cos(\alpha_i) & -\sin(a_i) & -\sin(a_i)d_i \\ \sin(\Theta_i) \sin(\alpha_i) & \cos(\Theta_i) \sin(\alpha_i) & \cos(a_i) & \cos(a_i)d_i \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad (2.1)$$

kjer so a_i , α_i , d_i in Θ Denavit - Hartenberg (D-H) parametri in opisujejo relacijo med dvema koordinatnima sistemoma.

Sklicujoč na sliko 2.2 se D-H parametre parametre opiše kot:

- a_i razdalja med O_i in O_{i+1} v smeri x_i ,
- α_i kot med O_i in O_{i+1} glede na os x_i ,
- d_i razdalja med O_{i-1} in O_i glede na os z_i ,



Slika 2.2: Dva zaporedna člena kinematične verige, povzeto po [1]

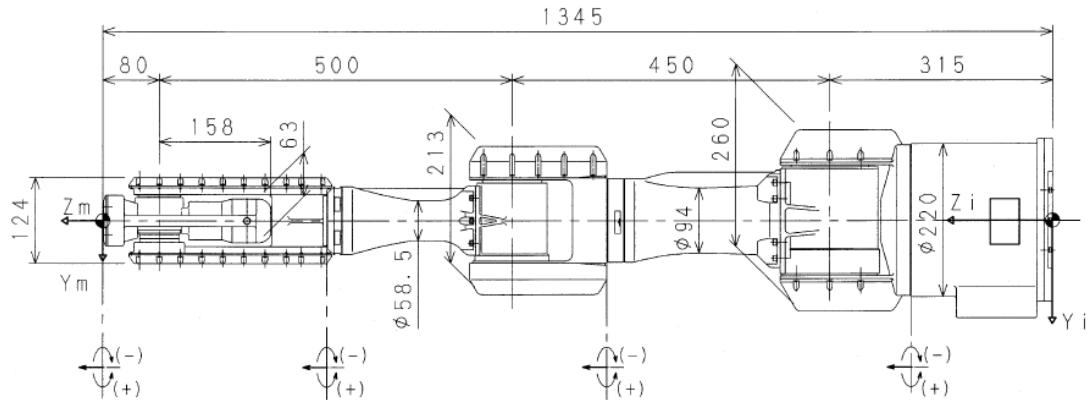
- \$\Theta\$ razdalja med \$O_{i-1}\$ in \$O_i\$ glede na os \$z_i\$,

Z množenjem homogenih transformacijskih matrik posameznih sklepov med seboj dobimo homogeno transformacijo med vrhom robota in njegovo bazo:

$$\mathbf{T}_7^0 = \mathbf{T}_1^0 \mathbf{T}_2^1 \dots \mathbf{T}_7^6. \quad (2.2)$$

D-H parametre za robota PA-10 definiramo na osnovi podatkov proizvajalca [2] in so podani na sliki 2.3. V tabeli 2.1 so zapisani D-H parametri za vse kinematične pare. Koti v sklepih robota so zapisani kot \$q_n\$ in jih imenujemo notranje koordinate. Glede na D-H sistem v našem primeru \$q_i\$ ustreza parametru \$\theta_i\$. Z upoštevanjem tega postane matrika \$\mathbf{T}_{i+1}^i\$ funkcija kotov v sklepih $\mathbf{q} = [q_1 \ q_2 \ \dots \ q_7]^T$.

Opis lege vrha robota se da skrajšati in zapisati z minimalnim številom koordinat. V matriki homogene transformacije lahko poiščemo vektor translacije \$\mathbf{p}\$ in rotacijsko matriko \$\mathbf{R}\$ (slika 2.3).



Slika 2.3: Tehnična risba robota PA-10. Iz nje se definira D-H parametre. Povzeto po [2].

i	α_{i-1}	a_{i-1}	d_i	θ_i
1	0	0	0.315	q_1
2	$-\frac{\pi}{2}$	0	0	q_2
3	$\frac{\pi}{2}$	0	0.45	q_3
4	$-\frac{\pi}{2}$	0	0	q_4
5	$\frac{\pi}{2}$	0	0.5	q_5
6	$-\frac{\pi}{2}$	0	0	q_6
7	$\frac{\pi}{2}$	0	0.08	q_7

Tabela 2.1: D-H parametri

$$\mathbf{T} = \begin{bmatrix} \mathbf{R}^{3 \times 3} & \mathbf{p}^{1 \times 3} \\ \mathbf{0}^{3 \times 1} & 1 \end{bmatrix} \quad (2.3)$$

Pozicija se enostavno izpiše iz prvih treh vrstic zadnjega stolpca, vektor \mathbf{p} . Za zapis orientacije pa se je potrebno sklicati na Eulerjeve kote, ki jih lahko izračunamo iz členov podmatrike \mathbf{R} . Če omenjeno podmatriko zapišemo kot

$$\mathbf{R} = \begin{bmatrix} r_{11} & r_{12} & r_{13} \\ r_{21} & r_{22} & r_{23} \\ r_{31} & r_{32} & r_{33} \end{bmatrix}, \quad (2.4)$$

lahko definiramo tri Eulerjeve kote na sledeč način

$$\varphi = \arctan 2(r_{21}, r_{11}), \vartheta = \arctan 2(-r_{31}, \sqrt{r_{32}^2 + r_{33}^2}), \psi = \arctan 2(-r_{32}, -r_{33}). \quad (2.5)$$

Z združitvijo treh koordinat za opis pozicije in treh koordinat za opis orientacije se lahko definira vektor, ki opisuje neko točko v prostoru baze robota:

$$\mathbf{x} = [x \ y \ z \ \varphi \ \vartheta \ \psi]^T. \quad (2.6)$$

Vektor x se imenuje tudi vektor zunanjih koordinat. Sedaj je mogoče opisati enačbo direktne kinematike kot funkcijo \mathbf{q} :

$$\mathbf{x} = \mathbf{k}(\mathbf{q}). \quad (2.7)$$

Funkcija $\mathbf{k}(\mathbf{q})$ je vektorska funkcija notranjih koordinat, v katerih so zajete kinematične enačbe pozicije in orientacije mehanizma. Problem direktne kinematike je pri serijskih mehanizmih enostavno rešljiv in ima eno rešitev [10].

Potrebno je še opisati, kakšna je hitrost vrha robota v odvisnosti od hitrosti v sklepih. Z odvajanjem enačbe (2.7) po \mathbf{q} dobimo

$$\dot{\mathbf{x}} = \frac{\partial \mathbf{k}(\mathbf{q})}{\partial \mathbf{q}} \mathbf{q} = \mathbf{J} \dot{\mathbf{q}}, \quad (2.8)$$

kjer je \mathbf{J} Jacobijeva matrika in predstavlja parcialne odvode zunanjih koordinat.

Z odvajanjem enačbe (2.8) je mogoče zapisati še relacijo med pospeški vrha robota ter pospeški sklepov

$$\ddot{\mathbf{x}} = \mathbf{J}\ddot{\mathbf{q}} + \dot{\mathbf{J}}\dot{\mathbf{q}}, \quad (2.9)$$

kjer je $\dot{\mathbf{J}}$ odvod Jacobijeve matrike.

2.2 Dinamični model robota

Vodenje robota z referenčnimi navori veleva poznavanje njegovega dinamičnega modela. S poznavanjem dinamičnega modela je mogoče opisati silo, s katero bo vrh robota deloval v kontaktu z okolico. Za razliko od kinematičnega modela je pri dinamičnem modelu število parametrov, ki vplivajo na vodenje, večje. V nadaljevanju bo predstavljen splošen dinamičen model in relacija med silami, ki delujejo na vrhu robota in navori v sklepih.

Enačbe gibanja kot posledica delovanja sil in navorov se lahko zapišejo z uporabo Lagrangevih formulacij

$$\begin{aligned} \mathcal{L}(q, \dot{q}) &= \mathcal{T}(q, \dot{q}) - \mathcal{U}(q), \\ \boldsymbol{\tau} &= \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}_i} \right) - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial q_i} \end{aligned} \quad (2.10)$$

kjer \mathcal{T} in \mathcal{U} opisujeta kinetično in potencialno energijo, $\boldsymbol{\tau}$ pa generalizirane sile.

Lagrangeve formulacije so orodje za sistematičen opis dinamike posameznih segmentov [1]. Z uporabo formulacije (2.10) se lahko zapiše enačbo navorov v sklepih v odvisnosti od kotov, hitrosti in pospeškov v sklepih na sledeč način:

$$\boldsymbol{\tau}(\ddot{\mathbf{q}}, \dot{\mathbf{q}}, \mathbf{q}) = \mathbf{B}(\mathbf{q})\ddot{\mathbf{q}} + \mathbf{C}(\mathbf{q}, \dot{\mathbf{q}})\dot{\mathbf{q}} + \mathbf{F}_f(\dot{\mathbf{q}}, \mathbf{q}) + \mathbf{g}(\mathbf{q}) + \mathbf{J}^T(\mathbf{q})\mathbf{h}_o. \quad (2.11)$$

Posamezni členi zgornje enačbe bodo opisani v nadaljevanju.

Matrika $\mathbf{B}(\mathbf{q})$ predstavlja zapis vztrajnosti posameznih segmentov. Odvisna je od trenutne konfiguracije robota. Posamezni členi pa so izračunani kot

$$b_{i,j} = \sum_{i=\max(j,k)}^n Tr[(\frac{\partial}{\partial q_k} \mathbf{T}_i^0)(\frac{\partial}{\partial q_j} \mathbf{T}_i^0)]. \quad (2.12)$$

Operator Tr je sled matrike, to je vsota diagonalnih členov matrike.

Matrika $\mathbf{C}(\mathbf{q}, \dot{\mathbf{q}})$ vključuje podatke o Coriolisovih in centripetalnih silah. Njeni členi so definirani kot

$$c_{i,j} = \sum_{k=1}^n c_{i,j,k} \dot{q}_k, \quad (2.13)$$

kjer so

$$c_{i,j,k} = \frac{1}{2} (\frac{\partial b_{ij}}{\partial q_k} + \frac{\partial b_{ik}}{\partial q_j} - \frac{\partial b_{jk}}{\partial q_i}), \quad (2.14)$$

Christoffelovi simboli in dodatno velja še $i, j, k = 1, \dots, n$.

Vektor $\mathbf{g}(\mathbf{q})$ predstavlja navor proizveden v sklepih manipulatorja zaradi vpliva gravitacije [1]. Posamezen člen vektorja $\mathbf{g}(\mathbf{q})$ je podan kot

$$g_i = \sum_{i=j}^n (-m_i \mathbf{g}_0 (\frac{\partial}{\partial q_j} \mathbf{T}_i^0)^T \mathbf{r}_i), \quad (2.15)$$

kjer je \mathbf{g}_0 vektor gravitacijskega pospeška $\mathbf{g}_0 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & -9,81 \end{bmatrix}^T$. Vektor \mathbf{r}_i opisuje mesto težišča v segmentu, m_i pa opisuje maso segmenta.

Vektor \mathbf{F}_f opisuje vplive trenja. Vektor zajema tako Coulombovo trenje kot tudi viskozno trenje. Posamezni členi vektorja f_i , so prispevki trenja v i -tem sklepu. Podrobnejše bo ta prispevek obravnavan v poglavju 4.3.

Vektor \mathbf{h}_o vsebuje sile in navore, ki delujejo na vrh robota, $\mathbf{h}_o = [f_x \ f_y \ f_z \ m_x \ m_y \ m_z]$, kjer prvi trije členi vektorja opisujejo sile, drugi trije pa navore.

2.3 Inverzna kinematika

Nalogo, ki jo opravlja robot tipično opišemo s časovnim potekom vektorja \mathbf{x} , kot je podan v enačbi (2.7). Da bi lahko izvedli želeno gibanje, je potrebno poiskati ustreerne vrednosti notranjih koordinat \mathbf{q} , kar predstavimo z enačbo

$$\mathbf{q} = \mathbf{k}^{-1}(\mathbf{x}), \quad (2.16)$$

kjer je \mathbf{k}^{-1} inverz funkcije \mathbf{k} . Ta funkcija predstavlja inverzno kinematiko. Čeprav je bila rešitev enačbe (2.7) enolična, pa enačba (2.16) nima vedno enolične rešitve. Še več, rešitev obstaja le, če \mathbf{x} leži v delovnem prostoru robota.

Pri vodenju robotov večinoma ne rešujemo inverzne kinematike direktno iz enačbe (2.16), ampak preko hitrosti, torej iz enačbe (2.8). Če predpostavimo, da je dimenzionalnost prostora naloge m in če velja, da je $m = n$, potem lahko določimo hitrost v sklepih iz relacije

$$\dot{\mathbf{q}} = \mathbf{J}^{-1}\dot{\mathbf{x}}, \quad (2.17)$$

kje je \mathbf{J}^{-1} inverz Jacobijeve matrike.

V primeru, da pa ima robot več stopenj prostosti, kot jih je potrebno za izvedbo naloge, torej če je $n > m$, potem inverz \mathbf{J}^{-1} ne obstaja in je potrebno poiskati rešitev inverzne kinematike drugače. Enačbo (2.8) lahko invertiramo z uporabo naslednje zvezze

$$\dot{\mathbf{q}} = \mathbf{J}^*\dot{\mathbf{p}} + \mathbf{N}\ddot{\mathbf{q}}, \quad (2.18)$$

kjer je \mathbf{J}^* generaliziran inverz matrike \mathbf{J} , matrika \mathbf{N} pa predstavlja projekcijo v ničelni prostor matrike \mathbf{J} ,

$$\mathbf{N} = (\mathbf{I} - \mathbf{J}^*\mathbf{J}). \quad (2.19)$$

Prvi člen enačbe (2.18) predstavlja partikularno rešitev in zadosti osnovni nalogi, zagotovi, da je vrh robota v \mathbf{x} . Drugi člen enačbe (2.18) pa predstavlja homogeno rešitev in omogoča rekonfiguracijo robotskega mehanizma brez, da se

spremeni pozicija vrha robota \mathbf{x} . Zaradi tega se hitrost \dot{q}_n lahko uporabi za realizacijo dodatnih nalog nižje prioritete.

Kot generaliziran inverz matrike \mathbf{J}^* se pogosto uporablja Moore-Penroseov pseudoinvez

$$\mathbf{J}^+ = \mathbf{J}^T (\mathbf{J} \mathbf{J}^T)^{-1}. \quad (2.20)$$

ali uteženi Moore-Penroseov pseudoinverz

$$\mathbf{J}^* = \mathbf{J}^\# = \mathbf{W}^{-1} \mathbf{J}^T (\mathbf{J} \mathbf{W}^{-1} \mathbf{J}^T)^{-1}, \quad (2.21)$$

kjer je \mathbf{W} utežnostna matrika.

Z odvajanjem enačbe (2.18) dobimo relacijo med pospeški v sklepih in pospeških na vrhu robota.

$$\ddot{\mathbf{q}} = \mathbf{J}^* (\ddot{\mathbf{p}} + \dot{\mathbf{J}} \dot{\mathbf{q}}) + \mathbf{N} \ddot{\mathbf{q}}_N, \quad (2.22)$$

kjer je $\ddot{\mathbf{p}}$ pospešek vrha robota, pospešek $\ddot{\mathbf{q}}_N$ pa poljubni pospešek v notranjih koordinatah, ki se uporabi za realizacijo dodatnih nalog in ne vpliva na pospešek gibanja vrha robota.

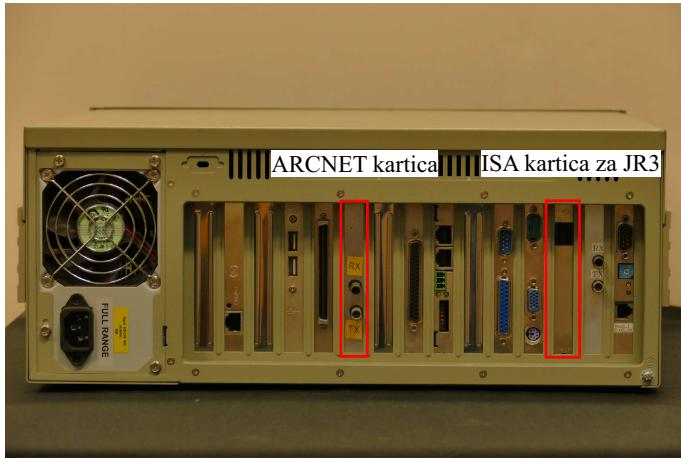
3 ARCNET - UDP strežnik za komunikacijo s krmilnikom robota ter senzorjem sile

V prejšnjem poglavju je bil opisan kinematični in dinamičen model robota PA-10. V tem poglavju pa bo predstavljen krmilnik motorjev v sklepih in program, ki je nastal za komunikacijo s krmilnikom.

V sklepih robota PA-10 so servo motorji, katerih vodenje se izvaja preko močnostnega krmilnika. Krmilnik omogoča vodenje servo motorjev po referenčnih hitrostih ali referenčnih navorov. Komunikacija s tem krmilnikom poteka z uporabo komunikacijskega vmesnika ARCNET, ki omogoča nastavitev močnostnih ojačevalnikov v krmilniku, izbiro načina krmiljenja in seveda pošiljanja želenih hitrosti ali navorov v sklepih. Po tej povezavi se pošiljajo nazaj tudi informacije o stanju robota in krmilnika (pozicija, navori, statusi, ...).

Za samo vodenja robota pa se uporablja dodaten vmesnik, t. i. MHI Controller, ki omogoča vodenje robota na različne načine. Na žalost pa ima ta vmesnik kar precej omejitve, ki onemogočajo napredno vodenje robota. Omejujoče so predvsem naslednje stvari: izvaja se lahko le vodenje po hitrosti, ki je navzgor dokaj strogo omejena in največja frekvenca vzorčenja je 100 Hz.

Te omejitve v MHI vmesniku omejujejo kvalitetno vodenje z upoštevanjem sil in kompenzacijo dinamičnih vplivov. Ker pa je zasnova krmilnika dokaj odprta in omogoča komunikacijo preko ARCNET omrežja dokaj dobro, smo razvili lasten

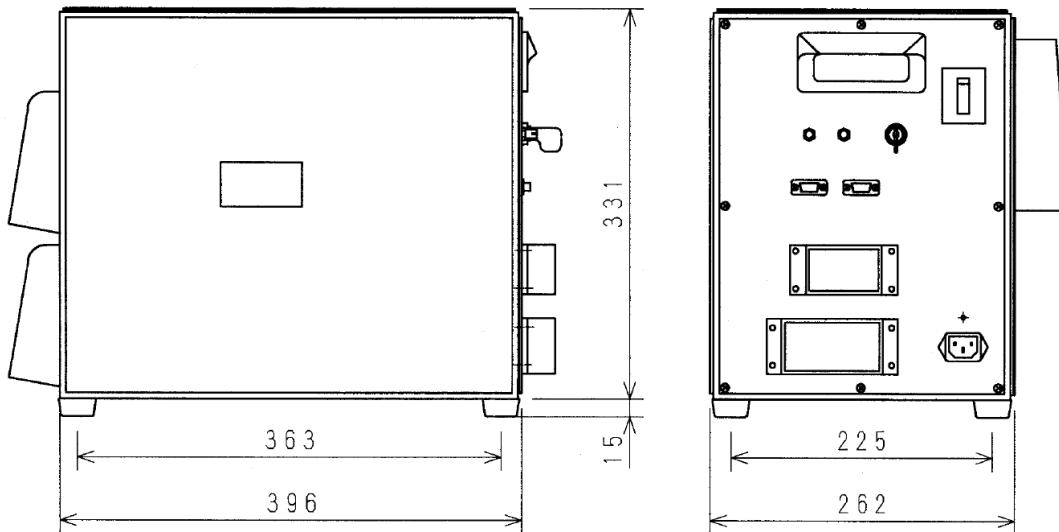


Slika 3.1: Osebni računalnik na katerem je bil razvit strežnik. Na sliki vidimo zadnji del računalnika, kjer so priključki za ARCNET omrežje ter JR3 senzor.

krmilni sistem na višjem nivoju, ki bo omogočal implementacijo sodobnih načinov vodenja, tako s hitrostnim kot z navornim načinom vodenja.

Pred začetkom izdelave lastnega strežnika se je definiralo dve zahtevi, ki jih mora program izpolnjevati. Prva je bila, da program deluje dovolj hitro, da se lahko izvaja v realnem času. To je pomembno za zagotovitev kvalitetnega in stabilnega vodenja. Avtor v [11] namreč navaja, da vzorčni čas močno vpliva na stabilnost vodenja robota v kontaktu z okolico. Večja kot je vzorčna frekvenca, večja je lahko togost okolice s katero je robot v kontaktu. Druga zahteva pa je bila enostavna uporaba. Krmilnik bi moral uporabniku omogočati razvijanje visokonivojskih algoritmov vodenja brez poznavanja detajlov delovanja ARCNET omrežja in krmilnika robota. Uporabnik mora imeti možnost proste izbire programskega okolja za realizacijo vodenja. Dodatno se je kasneje pojavila še želja, da bi krmilni sistem vključeval tudi vmesnik za senzor sil in navorov JR3.

Razvili smo strežnik, ki je zadostoval vsem navedenim kriterijem in hkrati tudi dopušča možnost nadgrajevanj. Nastali strežnik deluje kot ARCNET-Ethernet posrednik in deluje na osebnem računalniku, ki ima operacijski sistem Linux, slika 3.1.



Slika 3.2: Tehnična risba ohišja krmilnika servo motorjev. Povzeto po [2].

3.1 Krmilnik servo motorjev robota

V prvem poglavju je bilo zapisano, da robota PA-10 med drugim odlikuje dobra prenosnost. To velja tako za samo robotsko roko kot tudi za krmilnik servo motorjev. Krmilnik z ohišjem ima dimenzijs $262 \times 331 \times 396$ mm in maso 22 kg. Slika 3.2 prikazuje tehnično risbo krmilnika.

V ohišju servo krmilnika so vgrajeni štirje krmilniki servo motorjev. Trije vodijo po dva motorja, eden pa le enega. Krmilniki omogočajo vodenje motorjev na dva načina, navorno in hitrostno. Različni vodenji sta v krmilnikih drugače realizirani. Navorno vodenje je realizirano z analognim P regulatorjem toka. To izvira iz modela električnega motorja, ki pravi, da je navor na gredi proporcionalen toku s katerim motor napajamo [12]. Hitrostna regulacija pa je realizirana z digitalnim PI regulatorjem s frekvenco približno 1500 Hz. Kot povedano, so prenosi realizirani s harmoničnimi gonili. Prestavno razmerje je 1:50. Na strani reduktorja je 14 - bitni enkoder, kar pomeni, da je resolucija merjenja kota približno $0.4 \cdot 10^{-3}$ stopinj. Krmilnik ima tudi vgrajen varnostni sistem, ki preprečuje, da bi se sklepi preveč zasukali in ob morebitnem pretiranem zasuku vklopi zavoro in

tako prepreči, da bi šel do svojih mehanskih omejitvev.

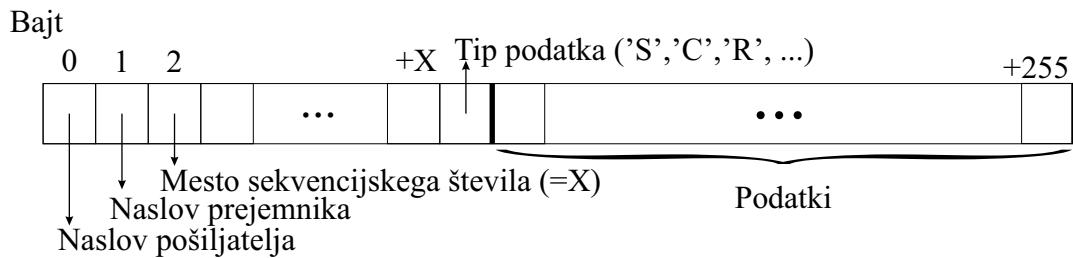
Krmilnik vsebuje dva pomnilnika. Delovni pomnilnik (RAM) in nastavitevni pomnilnik (EEPROM). V EEPROM tabeli so zapisani parametri za nastavitev in vodenje servo krmilnikov. Ob zagonu krmilnika se parametri naložijo iz EEPROM tabele v RAM. Med naloženimi parametri so tudi ojačanje proporcionalnega ter integracijskega dela regulatorja, omejitve posameznih stopenj, razmerje prenosa zobnikov, itd.

3.2 ARCNET vmesnik

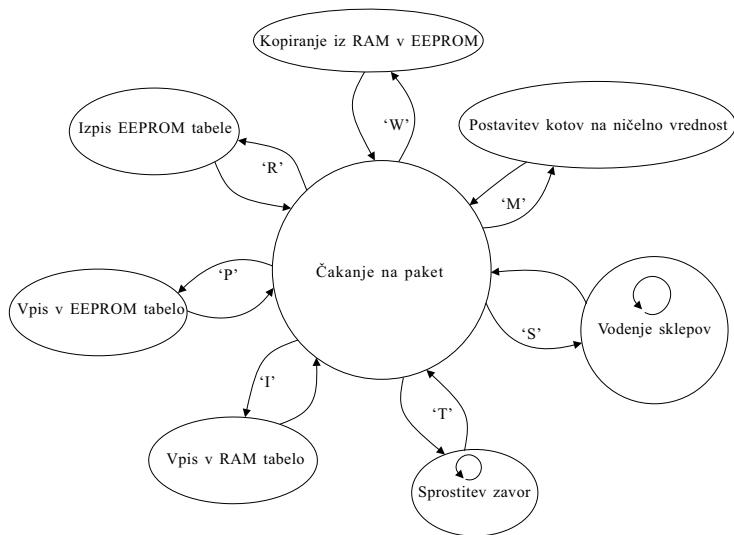
Referenčne navore in hitrosti se na krmilniku nastavlja preko zunanjega vmesnika, ki je povezan na enako ARCNET omrežje kot servo krmilnik. Priklučitev servo krmilnika na omrežje omogoča vgrajen ARCNET modul. ARCNET je omrežje, ki vključuje podatkovni in fizični nivo po OSI modelu, komunikacija pa je serijska in paketno zastavljena. Njegova prednost pred Ethernet omrežjem je velika stopnja determinističnosti [13]. Krmilnik robota ima dva priključka za optična vodila, vhod (Rx) ter izhod (Tx). Zgornja meja hitrosti komunikacije s krmilnikom robota je 5 Mb/s [2].

Pakete, ki jih pošiljamo na krmilnik servo motorjev robota, je potrebno sestaviti tako, kot je napisano v dokumentaciji [2]. Če želimo, da bo krmilnik paket prejel, je na prvi bajt potrebno vpisati naslov krmilnika. ARCNET modul vsebuje končni avtomat stanj, ki preklaplja med stanji glede na tip poslanih podatkov. Različni tipi podatkov so definirani z različnimi kodami znotraj poslanega paketa. Struktura ARCNET paketa je prikazana na sliki 3.3.

Preklapljanje med stanji in potrebne kode za prehod v ta stanja opisuje slika 3.4. Ikona  označuje stanja, v katerih se avtomat lahko zadrži dlje časa s ponavljajočim pošiljanjem paketov z enakim tipom podatkov. Iz teh stanj izstopi v primeru, da nov paket ne pride pravočasno, ali pa da pride paket tipa E. Ko višjenivojski vmesnik ne pošilja nobenih ukazov je ARCNET vmesnik v stanju



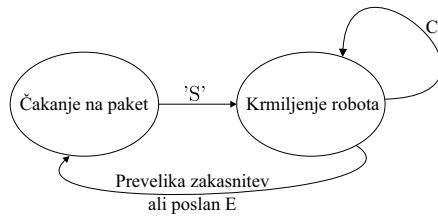
Slika 3.3: Vsebina ARCNET paketa



Slika 3.4: Diagram stanj ARCNET modula na krmilniku robota

čakanja, v katerem čaka na primerno sestavljen paket.

Za delo z robotom je pomemben predvsem način ”Vodenje sklepov”, v katerem se dejansko vodi gibanje robota. V tem načinu je potrebno upoštevati predpisano maksimalno zakasnitev med zaporednima paketoma, ki je definirana v EEPROM tabeli in je tovarniško nastavljena na 300 ms. V kolikor je ta zakasnitev prekoračena, se avtomat stanj vrne v začetno stanje in je vodenje prekinjeno. Ta način se izbere tako, da se ARCNET vmesniku najprej pošlje ukaz tipa S, nadaljuje pa se s pošiljanjem paketov tipa C ter zaključi s tem, da se pošlje paket tipa E (slika 3.5). Del paketa, ki je označen s ”podatki” nosi podatke, na podlagi katerih se vodi robota. Vsebina podatkovnega dela je odvisna od tipa paketa.

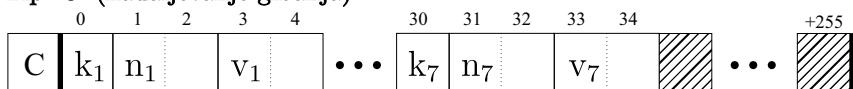


Slika 3.5: Krmiljenje robota s pošiljanjem ARCNET paketov.

Tip 'S' (začetek gibanja)



Tip 'C' (nadaljevanje gibanja)



Tip 'E' (konec gibanja)



Slika 3.6: Podatkovni del ARCNET paketa za krmiljenje robota v odvisnosti od tipa paketa.

Paketa tipa S in E imata podatkovni del prazen. Paket tipa C pa ima v podatkovnem delu prvih 35 bajtov zapolnjenih s podatki za vodenje robota. Slika 3.6 prikazuje vsebino podatkovnega dela omenjenih paketov. V sliki so krmilni podatki označeni s k_i , n_i in v_i . Njihov pomen pa je:

- k - kontrolni bajt (velikost podatka: byte),
 - bit 0: zavora (1 - vklop, 0 - izklop),
 - bit 1: servo motor (1 - vklop, 0 - izklop),
 - bit 2: način krmiljenja (1 - navor, 0 - hitrost),
 - biti 3 - 7: se en uporabljajo,
- n - referenčni navor (velikost podatka: word) = 0.001 Nm/digit,



Slika 3.7: Senzor sil in navorov JR3.

- v - referenčna hitrost (velikost podatka: word) = 0.0002 rad/s/digit.

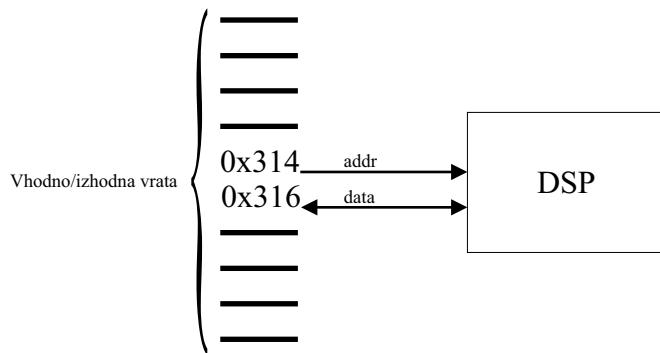
Poslani referenčni navori in hitrosti gredo od vrednosti 0x0000 do 0xFFFF. Krmilnik ima zaradi varnosti nastavljene omejitve obeh veličin, zato prevelike referenčne signale omeji in zagotovi varno gibanje do omejitev.

3.3 Senzor sile in navorov - JR3

Za realizacijo vodenja opisanega v poglavju 4.4.1 smo med vrhom robota ter prijemalom pritrdili senzor sil JR3 (slika 3.7). Senzor nam omogoča merjenje sil in navorov v x , y in z oseh. Senzor je narejen iz uporavnih lističev porazdeljenih po notranjosti senzorja, ki je v obliki križa. Iz specifikacij senzorja [14] je razvidno, da uporablja 6 uporavnih lističev. S tem, ko na senzor deluje zunanjša sila ali navor, pride do deformacije materjala na katerem so nameščeni uporavnni lističi in se upornost na uporavnih lističih spremeni proporcionalno s silo in togostjo senzorja. Sprememba upornosti se izmeri posredno preko spremembe napetosti na AD-pretvorniku, ki je vgrajen v sam senzor. Napetost se pretvori v silo preko množenja s kalibracijsko matriko \mathbf{K}_{calib} . Naj bo \mathbf{h}_{JR3} vektor sil, ki delujejo na senzor in naj bo \mathbf{u}_u vektor napetosti na AD-pretvorniku. Enačba za izračun sil je

$$\mathbf{h}_{JR3} = \mathbf{K}_{calib} \mathbf{u}_u \quad (3.1)$$

Senzor je priklopljen na računalnik preko 8 žilnega kabla s kontektorjem tipa RJ-45 v ISA kartico. Elektronika v samem senzorju serijsko pošilja podatke o izmerjenih silah na kartico. Kartica vsebuje vezje za digitalno obdelavo signalov (ang. *digital signal processor* - DSP). V dokumentaciji kartice [15] so opisani trije nizkoprepustni filtri z različnimi mejnimi frekvencami. Uporabili smo filter z mejno frekvenco 500 Hz.



Slika 3.8: Dostopanje do registrov na ISA kartici za digitalno obdelavo signala iz senzorja senzorja JR3.

DSP kartica na ISA vodilu zavzame dva 16-bitna naslova: osnovnega (*base address*) ter naslednjega. Osnovni se uporabi kot naslovni register, drugi pa kot podatkovni register. Preko vhodno/izhodnih vrat računalnika lahko nastavljamo vsebino teh registrov. Na ta način lahko dostopamo do internih registrov DSP kartice. Na kartici so stikala preko katerih nastavimo osnovni naslov (*base address*) kartice. Če je osnovni naslov 0x314, bo naslovni register dostopen na 0x314, podatkovni pa na 0x316. Podatke na registrih DSPja preberemo tako, da na naslovni del zapišemo naslov registra. DSP nato napiše vsebino registra na podatkovni register ISA vodila. Če želimo v register DSPja nekaj zapisati, pa moramo mi zapisati podatek na podatkovni del ISA registra (slika 3.8). Za branje ter pisanje po registrih DSP kartice uporabimo sledeči funkciji v sintaksi programskega jezika C:

```
#define baseAdde 0x314
```

```

int getData(int addr)
{
    outport(baseAddr, addr);
    return inport(baseAddr + 2);
}

int putData(int addr, int data)
{
    outport(baseAddr, addr);
    outport(baseAddr + 2, data);
}

```

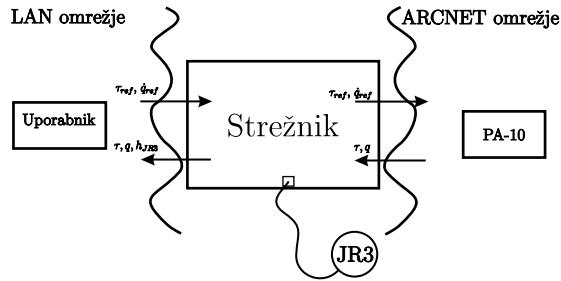
Dokumentacija navaja, da v kolikor želi uporabnik odčitati vrednost sile ali navora F , mora prebrati osnovno vrednost F_s na registru imenovanem (**full scale**), jo pomnožiti z vrednostjo F_f , ki je na registru izbranega filtra (**current force**). Nazadnje more to vrednost deliti s konstanto K_p , da pretvori podatke v ustrezne enote(N ali Nm).

$$F = \frac{F_s F_f}{K_p} \quad (3.2)$$

Ker senzor meri silo in navor v treh smereh, je potrebno opraviti izračun za vsako smer.

3.4 Strežnik

V uvodu v poglavje smo omenili, da je proizvajalec pripravil vmesnik za vodenje robota, MHI Controller, vendar smo se zaradi omejitev tega vmesnika, odločili za izgradnjo lastnega vmesnika. Definirane zahteve so bile visoka frekvenca, delovanje v realnem času ter enostavnost uporabe. Poleg tega pa smo želeli, da nov vmesnik vključuje tudi povezavo s senzorjem sil na vrhu robota.



Slika 3.9: Strežnik kot posrednik med ARCNET ter Ethernet omrežjem.

Ko smo se lotili izgradnje strežnika, smo se najprej morali odločiti, na kakšni platformi bo strežnik deloval. Zaradi enostavnosti razvijanja smo izbrali osebni računalnik, na katerega se lahko priklopi ISA kartico za senzor sil JR3 ter ARCNET mrežno kartico za komunikacijo s krmilnikom PA-10. Naslednja odločitev je bila izbira operacijskega sistema. Odločali med Windows, Linux ali XPCtarget sistemi. Na koncu smo se odločili za operacijski sistem Linux, saj ga odlikujejo naslednje lastnosti:

- prosto dostopen,
- podpora za ARCNET omrežje,
- dobra podpora za dostop do izhodno/vhodnih vrat,
- dobro časovne lastnosti [16].

Nov vmesnik deluje kot posrednik med dvema različnima omrežjema (slika 3.9), ARCNET in UDP. Osnovna funkcionalnost razvitega strežnika je, da posreduje podatke, ki jih uporabnik pošilja preko UDP paketov, krmilniku robota PA-10 v obliki ARCNET paketov in v drugi smeri stanje robota. V nadaljevanju bo opisana zgradba tega strežnika, njegovo delovanje ter uporaba.

3.4.1 Delovanje programa

Razviti program deluje kot strežnik, kar pomeni, da se odzove na klientovo zahtevo. Klient je kakršen koli program, ki lahko pošilja UDP pakete po Ethernet

omrežju. Za komunikacijo med klientom in strežnikom smo definirali strukture UDP paketa za pošiljanje in sprejem. Paket je velik 99 bajtov. Vsebina paketa pa je opisana v tabeli 3.1.

Zap. št.	Dolžina	Opis podatka	Tip podatka
0	7	Kontrolni bajt za posamezen motor	char
6	7	Referenčni navor za posamezen motor	signed short int
20	7	Referenčna hitrost za posamezen motor	signed short int
34	62	Rezervirani / neuporabljeni bajti	char
96	1	Štartna sekvenca	char
97	1	Trenuten čas na klientu	float

Tabela 3.1: Opis UDP paketa, ki ga klient pošlje strežniku.

Kontrolni bajt, referenčni navori ter hitrosti za posamezen motor se posredujejo naprej na krmilnik robota. Ostali bajti pa so namenjeni zagotavljanju varnosti med komunikacijo. Referenčni navori so v Nm, hitrosti pa v rad/s.

S prispelimi UDP paketom strežnik pretvori dane navore in hitrosti v format, ki je naveden v dokumentaciji in opisan v 3.2. Kontrolni bajti za posamezne motorje ostanejo nespremenjeni in se posredujejo enaki kot so prispeli. Strežnik prispele podatke zapakira v ARCNET paket naveden v tabeli 3.2. Paket pošlje po ARCNET omrežju

Strežnik nato počaka na odgovor servo krmilnika. Strežnik odgovor servo krmilnika najprej pretvori v želeno obliko. Hitrosti in navori v sklepih so ponovno zapisani v formatu navedenem v 3.2. Te podatke pa nato zapakira v UDP paket. Zraven doda še kontrolne bajte. UDP paket poslan klientu je opisan v tabeli 3.3.

Naloga strežnika je tudi zagotavljanje sinhronega delovanja. Strežnik daje takt komunikaciji. Za hitrost delovanja programa smo izbrali frekvenco pošiljanja paketov 500 Hz, ker je to malo manj kolikor je zgornja meja samega krmilnika. Med razvijanjem strežnika smo opravili analizo porabljenega časa med posameznimi deli programa in ugotovili, da v povprečju med poslanim ter prejetim ARCNET paketom poteče 0.9 ms. S tem, da smo vzeli malo nižjo frekvenco kot je

Zap. št.	Dolžina	Opis podatka
0	1	ID pošiljatelja
1	1	ID prejemnika
2	1	Prazen / neuporabljen bajt
3	1	Mesto sekvencijskega števila
4	1	Sekvencijsko število
5	1	Tip podatka
6	1	Statusni bajt za prvi servo
7	2	Referenčni navor za prvi servo
9	2	Referenčna hitrost za prvi servo
:	:	:
36	1	Statusni bajt za sedmi servo
37	2	Referenčni navor za sedmi servo
39	2	Referenčna hitrost za sedmi servo

Tabela 3.2: Opis ARCNET paketa.

maksimalna mogoča, smo omogočili nadaljnje razvijanje strežnika brez, da bi zgubil na frekvenci delovanja.

Strežnik, potem ko prejme in pošlje vse podatke, čaka, da mine od začetka cikla točno 2 ms. Ohranjanje frekvence časovnega cikla je kritičnega pomena. Zato strežnik prekine komunikacijo s servo krmilnikom, v kolikor nov UDP paket ne prispe pravočasno.

Diagram delovanja strežnika prikazuje slika 3.10.

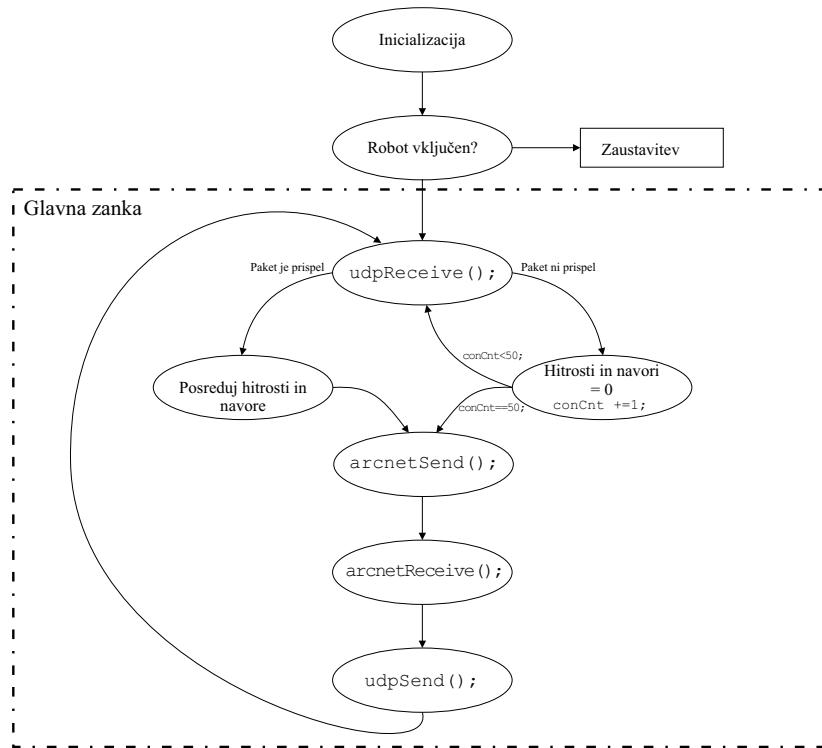
3.4.2 Uporaba programa

Kot povedano, je bil program narejen na Linux operacijskemu sistemu. Prednost tega sistema je tudi uporaba SSH (*Secure Shell*) protokola za oddaljen dostop. Uporabnik lahko na ta način zažene strežnik brez, da je fizično ob računalniku.

Pred zagonom strežnika je potrebno najprej naložiti ARCNET modul v Linux jedro. To napravi uporabnik z zagonom skripte `arcnet_ON`, ki smo jo pripravili (slika 3.11). Sledi zagon programa z ukazom `./udparcnet-server <port>`. Gre

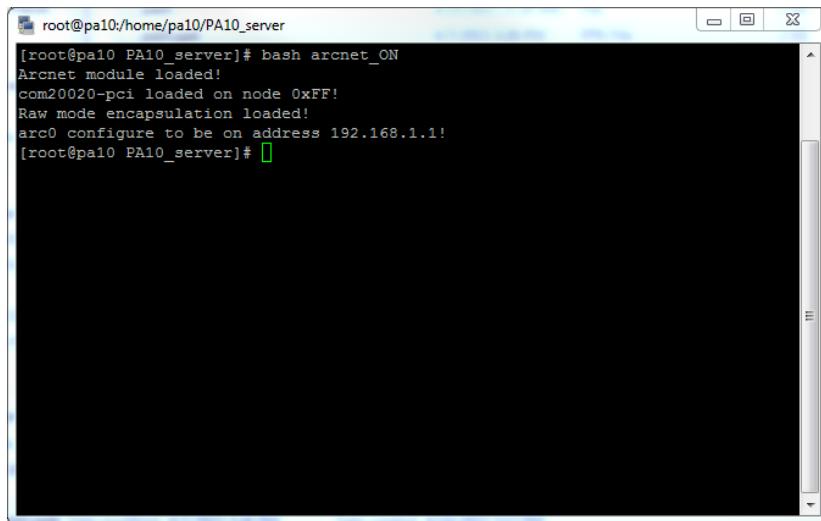
Zap. št.	Dolžina	Opis podatka	Tip podatka
0	7	Kontrolni bajt za posamezen motor	char
7	7	Trenutni kot v sklepu	float
35	7	Trenutni proizveden navor v sklepu	signed short int
63	6	Izmerjene sile in navori na JR3	float
73 - 111	38	Rezerviran prostor	float
112	1	Čas, ki je bil porabljen za programski cikel	float
116	1	Čas, ki ga je poslal klient na bajtu 60	float

Tabela 3.3: Opis UDP paketa, ki ga strežnik pošlje klientu.



Slika 3.10: Diagram poteka programa.

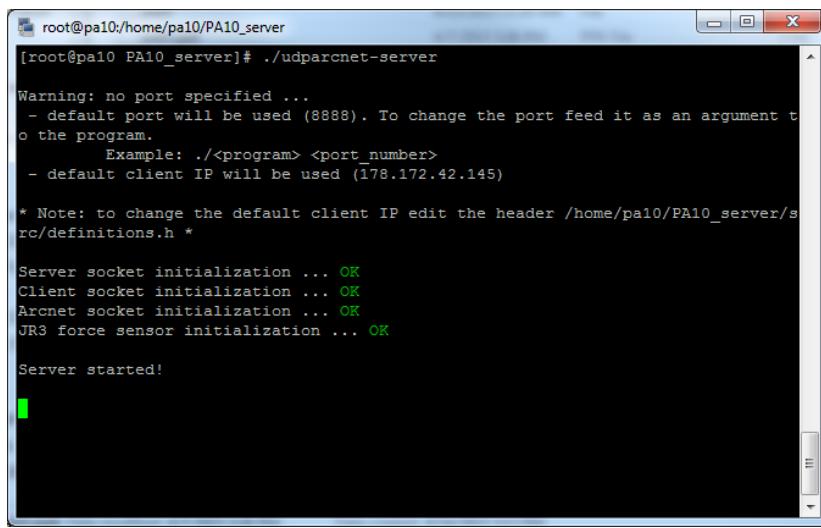
za standardno Linux sintakso za zagon programov pri čemer `./` pomeni zagon, `udparcnet-server` ime programa, `<port>` pa pomeni vrata na katerih bo strežnik poslušal po prispelih UDP paketih. Če uporabnik želi na primer izbrati vrata 1337 to naredi tako: `./udparcnet-server 1337`. Primer zaganjanja strežnika je na sliki 3.12.



```
root@pa10:/home/pa10/PA10_server]
[root@pa10 PA10_server]# bash arcnet_ON
Arcnet module loaded!
com20020-pci loaded on node 0xFF!
Raw mode encapsulation loaded!
arc0 configure to be on address 192.168.1.1!
[root@pa10 PA10_server]#
```

Slika 3.11: Nalaganje ARCNET modula v jedro Linux.

Iz slike 3.12 vidimo, da program javi, če so bile funkcije v inicializaciji uspešne in če je senzor sil JR3 povezan. V kolikor senzorja ni, strežnik še vedno deluje, vendar so vrednosti poslanih sil enake 0.



```
root@pa10:/home/pa10/PA10_server]
[root@pa10 PA10_server]# ./udparcnet-server
Warning: no port specified ...
- default port will be used (8888). To change the port feed it as an argument to the program.
      Example: ./<program> <port_number>
- default client IP will be used (178.172.42.145)

* Note: to change the default client IP edit the header /home/pa10/PA10_server/src/definitions.h *

Server socket initialization ... OK
Client socket initialization ... OK
Arcnet socket initialization ... OK
JR3 force sensor initialization ... OK

Server started!
```

Slika 3.12: Zaganjanje strežnika na Linux operacijskem sistemu.

3.4.3 Varnostni ukrepi

V tabelah, ki opisujejo poslane in prejete UDP pakete je mogoče razbrati, da so nekateri bajti namenjeni ohranjanju komunikacije oz. preverjanju ali le-ta sploh še poteka. Eden od takih ukrepov je, da v kolikor nov UDP ali ARCNET paket ne prispe v nekem vnaprej definiranem času (v našem primeru 1 s), program robota zaustavi nato pa gre v stanje čakanja novega paketa. Ta čas smo nastavili na eno sekundo.

Ko je program v čakanju, preverja prispele UDP pakete ali imajo pravilno štartno sekvenco. Na ta način poskrbimo, da se vodenje začne z prvim prejetim UDP paketom in da se v primeru prekinjene komunikacije vodenje ne bi ponovno začelo izvajati sredi delovanja višjenivojskega vodenja.

Naslednji varnostni ukrep preverja stanje varnostnega gumba (*Emergency stop*). V kolikor se ta pritisne, se na servo krmilniku že sam po sebi sproži ukaz za ustavitev motorjev ter vklop zavor. Na strežniku pa se to pozna tako, da se program zaustavi. V kolikor želimo nadaljevati z vodenjem, je potrebno program ponovno zagnati.

4 Vodenje robota PA-10

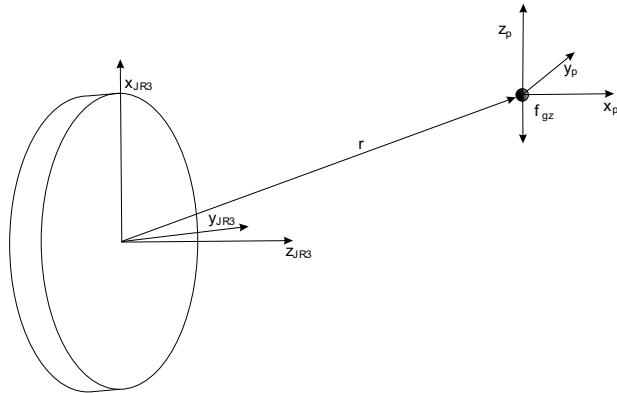
V prejšnjih poglavjih je bilo govora o pošiljanju referenčnih hitrosti in navorov na krmilnik servo motorjev robota PA-10. V poglavju, ki sledi, pa bo govora o določanju teh krmilnih veličin za vodenja robota. V tem poglavju bo natančneje opisano tudi vodenje robota v zunanjih koordinatah. Opisan bo postopek kompenzacije vpliva težnosti prijemala na senzor sile JR3. Na koncu pa bosta opisana dva načina za vodenje robota v stiku z okolico, admitančno vodenje ter vodenje preko inverzne dinamike.

4.1 Kompenzacija mase prijemala ter merilnega odmika na senzorju sile JR3

Delovanje senzorja sile JR3 je bilo opisano v prejšnjih poglavjih. Senzor je pritrjen na vrh robota in meri navore ter sile, ki delujejo nanj v njegovem koordinatnem sistemu. Sile in navore na vrhu robota lahko preslikamo v koordinatni sistem baze preko matrike homogene transformacije

$$\mathbf{h}_b = \mathbf{T}_7^0 \mathbf{h}_e \quad (4.1)$$

Robot brez prijemala v praksi ni pretirano uporaben saj lahko opravlja le malo uporabnih nalog, npr. premikanje objektov s porivanjem. V kolikor pa želimo, da bo robot lahko izvajal tudi druge naloge, je potrebno nanj pritrditi primerno prijemalo, ki ga pritrdimo na senzor. Ker ima prijemalo neko maso, bo na senzor



Slika 4.1: Koordinatni sistem senzorja sile ter koordinatni sistem težišča prijemala

delovala neka sila in navor kot posledica delovanja gravitacije. To pomeni, da bomo kljub temu, da senzor ni v kontaktu z okolico, izmerili neke sile. Izmerjene sile so napaka, ki so posledica kontakta prijemala z okolico. Pri izmerjenih silah je potrebno še upoštevati merilni odmik, ki se pojavi kot posledica lezenja uporovnih mostičkov.

Sile (\mathbf{f}_s) in navore ($\boldsymbol{\tau}_s$), ki jih meri senzor, lahko razdelimo na tri komponente

$$\begin{aligned}\mathbf{f}_s &= \mathbf{f}_{env} + \mathbf{f}_{grav} + \mathbf{f}_{off} \\ \boldsymbol{\tau}_s &= \boldsymbol{\tau}_{env} + \boldsymbol{\tau}_{grav} + \boldsymbol{\tau}_{off},\end{aligned}\tag{4.2}$$

kjer z $(.)_{env}$ označimo zunanje sile in navore, ki delujejo na senzor, z $(.)_{grav}$ vpliv mase prijemala, členi označeni z $(.)_{off}$ pa predstavljajo merilni odmik, ki je posledica lezenja senzorja. Da dobimo vrednosti sil, ki delujejo na vrh robota (\mathbf{f}_s in $\boldsymbol{\tau}_s$), je potrebno kompenzirati vplive gravitacijskih sil prijemala in lazenja senzorja. V ta namen je potrebno identificirati maso in težišče prijemala ter merilni odmik senzorja. Postopek, ki smo ga razvili, je sledeč.

Ko vrh robota ni v kontaktu z okolico, velja $\mathbf{f}_{env} = 0$ in $\boldsymbol{\tau}_{env} = 0$ oziroma:

$$\begin{aligned}\mathbf{f}_s &= \mathbf{f}_{grav} + \mathbf{f}_{off} \\ \boldsymbol{\tau}_s &= \boldsymbol{\tau}_{grav} + \boldsymbol{\tau}_{off}.\end{aligned}\tag{4.3}$$

Sila \mathbf{f}_{grav} je odvisna od mase prijemala (m), težišča ter orientacije vrha robota.

Predpostavimo lahko, da so koordinatni sistemi vrha robota, senzorja in prijemala enako orientirani. Orientacijo senzorja zapišemo s poznavanjem kinematičnega modela in bo v nadaljevanju označena z \mathbf{R} . Tako je mogoče določiti prispevek

$$\mathbf{f}_{grav} = \mathbf{R} \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ mg \end{bmatrix} = \mathbf{R}\mathbf{f}_{gz}. \quad (4.4)$$

Ker ima \mathbf{f}_{gz} le en člen različen od nič, lahko enačbo (4.4) poenostavimo in dobimo

$$\mathbf{f}_{grav} = \begin{bmatrix} r_{31} \\ r_{32} \\ r_{33} \end{bmatrix} mg = (\mathbf{R}_3 g)m, \quad (4.5)$$

kjer je \mathbf{R}_3 tretji stolpec matrike \mathbf{R} .

Avtorji v [17] pokažejo, da je mogoče izračunati \mathbf{f}_{grav} in \mathbf{f}_{off} na podlagi najmanj dveh meritev ($\mathbf{f}_{meas}^{(1)}$ in $\mathbf{f}_{meas}^{(2)}$). Zapišemo sistem enačb v matrični obliki

$$\begin{bmatrix} \mathbf{f}_{meas}^{(1)} \\ \mathbf{f}_{meas}^{(2)} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{R}^{(1)} & \mathbf{I} \\ \mathbf{R}^{(2)} & \mathbf{I} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{f}_{gz} \\ \mathbf{f}_{off} \end{bmatrix}. \quad (4.6)$$

Upoštevaje (4.5) se nam enačba (4.6) poenostavi na

$$\begin{bmatrix} \mathbf{f}_{meas}^{(1)} \\ \mathbf{f}_{meas}^{(2)} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{R}_3^{(1)}g & \mathbf{I} \\ \mathbf{R}_3^{(2)}g & \mathbf{I} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} m \\ \mathbf{f}_{off} \end{bmatrix} = \mathbf{A} \begin{bmatrix} m \\ \mathbf{f}_{off} \end{bmatrix}. \quad (4.7)$$

Izrazimo \mathbf{f}_{grav} in \mathbf{f}_{off}

$$\begin{bmatrix} \widehat{m} \\ \widehat{\mathbf{f}}_{off} \end{bmatrix} = (\mathbf{A}^T \mathbf{A})^{-1} \mathbf{A}^T \begin{bmatrix} \mathbf{f}_{meas}^{(1)} \\ \mathbf{f}_{meas}^{(2)} \end{bmatrix}. \quad (4.8)$$

Enačba bo veljala le, če bo matrika \mathbf{A} polnega ranga oziroma, če bosta meritvi linearno neodvisni.

Za navor pa je potrebno poznati tudi translacijski vektor od težišča do koordinatnega sistema senzorja, v nadaljevanju označen z \mathbf{r} . Prispevek navora zaradi

vpliva gravitacije je

$$\boldsymbol{\tau}_{grav} = \mathbf{r} \times \mathbf{f}_{grav}. \quad (4.9)$$

Vektorski produkt bomo nadomestili z uporabo matričnega zapisa vektorja \mathbf{f}_{grav} kot

$$S(\mathbf{f}_{grav}) = \begin{bmatrix} 0 & -\mathbf{f}_{grav_z} & \mathbf{f}_{grav_y} \\ \mathbf{f}_{grav_z} & 0 & -\mathbf{f}_{grav_x} \\ -\mathbf{f}_{grav_y} & \mathbf{f}_{grav_x} & 0 \end{bmatrix} \quad (4.10)$$

in enačbo 4.9 zapisalo kot

$$\boldsymbol{\tau}_{grav} = \mathbf{S}(\mathbf{f}_{grav})\mathbf{r}. \quad (4.11)$$

Iz treh različnih meritev navorov ($\boldsymbol{\tau}_{meas}^{(1)}$, $\boldsymbol{\tau}_{meas}^{(2)}$ in $\boldsymbol{\tau}_{meas}^{(3)}$) pri treh različnih orientacijah ($\mathbf{R}_{meas}^{(1)}$, $\mathbf{R}_{meas}^{(2)}$ in $\mathbf{R}_{meas}^{(3)}$) zapišemo sistem enačb

$$\begin{bmatrix} \boldsymbol{\tau}_{meas}^{(1)} \\ \boldsymbol{\tau}_{meas}^{(2)} \\ \boldsymbol{\tau}_{meas}^{(3)} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{S}(\mathbf{f}_{grav})^{(1)} & \mathbf{I} \\ \mathbf{S}(\mathbf{f}_{grav})^{(2)} & \mathbf{I} \\ \mathbf{S}(\mathbf{f}_{grav})^{(3)} & \mathbf{I} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{r} \\ \boldsymbol{\tau}_{off} \end{bmatrix} = \mathbf{B} \begin{bmatrix} \mathbf{r} \\ \boldsymbol{\tau}_{off} \end{bmatrix}. \quad (4.12)$$

Enačbo obrnemo in izrazimo \mathbf{r} ter $\boldsymbol{\tau}_{off}$

$$\begin{bmatrix} \mathbf{r} \\ \boldsymbol{\tau}_{off} \end{bmatrix} = (\mathbf{B}^T \mathbf{B})^{-1} \mathbf{B}^T \begin{bmatrix} \boldsymbol{\tau}_{meas}^{(1)} \\ \boldsymbol{\tau}_{meas}^{(2)} \\ \boldsymbol{\tau}_{meas}^{(3)} \end{bmatrix}. \quad (4.13)$$

Bistveni podatki, ki smo jih s temi izračuni dobili, so ocenjeni meritni odmiki, $\widehat{\mathbf{f}}_{off}$ in $\widehat{\boldsymbol{\tau}}_{off}$ ter vpliv gravitacije, $\widehat{\mathbf{f}}_{grav} = \mathbf{R} \begin{bmatrix} 0 & 0 & \widehat{m}g \end{bmatrix}^T$ in $\widehat{\boldsymbol{\tau}}_{grav} = \mathbf{S}(\widehat{\mathbf{f}}_{grav})\widehat{\mathbf{r}}$. Prednost tega postopka je, da imamo orientacijo senzorja v vseh meritnih pozicijah natančno določeno zaradi poznavanja kinematicnega modela robota. Hkrati pa lahko ta postopek popolnoma avtomatiziramo, kar smo tudi naredili. Postopek je opisan v dodatku A. Masa prijemala je časovno neodvisen parameter. Zaradi lezenja uporovnih lističev pa je meritni odmik časovno odvisen in ga je potrebno pogosteje izmeriti.

V nadaljevanju bo sila ter navor kot posledica interakcije z okolico zapisana v vektorju \mathbf{h}_e kot

$$\mathbf{h}_e = \begin{bmatrix} \mathbf{f}_s - \hat{\mathbf{f}}_{grav} - \hat{\mathbf{f}}_{off} \\ \boldsymbol{\tau}_s - \hat{\boldsymbol{\tau}}_{grav} - \hat{\boldsymbol{\tau}}_{off} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{f}_{env} \\ \boldsymbol{\tau}_{env} \end{bmatrix}, \quad (4.14)$$

kjer so z $(.)_s$ označeni odčitki senzorja.

4.2 Vodenje preko inverzne kinematike

Za vodenje robota preko hitrosti v sklepih krmilnik uporablja PI regulator, ki poskrbi, da se vsak sklep vrati s hitrostjo čim bolj podobno referenčni. Predpostavimo lahko, da ne glede na konfiguracijo ter obremenitev robota, regulator zagotovi konvergenco napake in stabilnost robota. V nadaljevanju bo opisano vodenje sklepov robota v želeno lego oziroma vodenje robota v notranjih koordinatah. Nato pa se bo iz tega še izpeljalo vodenje v zunanjih koordinatah.

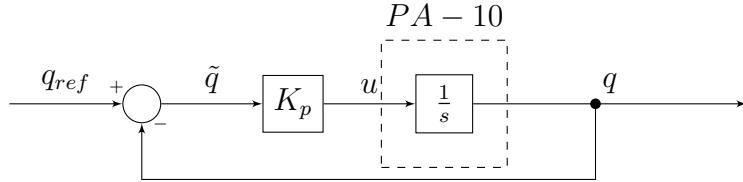
4.2.1 Vodenje v notranjih koordinatah

Krmilnik servo motorjev v vsakem danem trenutku vrača trenuten kot v sklepu. Lastnosti zaprtozančnega sistema so takšne, da lahko servo sistem ene stopnje robota aproksimiramo kot integrator. Naj bo referenčni kot v sklepih označen kot \mathbf{q}_{ref} in naj bo dejanski kot označen kot \mathbf{q} . Razlika med njima je napaka v kotu

$$\tilde{\mathbf{q}} = \mathbf{q}_{ref} - \mathbf{q}. \quad (4.15)$$

S preprostim P regulatorjem lahko kote v sklepu robota vodimo s povratno zanko tako, kot je prikazano na shemi 4.2

$$\mathbf{u} = \mathbf{K}_p \tilde{\mathbf{q}}. \quad (4.16)$$



Slika 4.2: Povratna zanka za vodenje kota v sklepu

Ojačanje regulatorja je označeno s \mathbf{K}_p in je diagonalna matrika saj ima vsak sklep svoje ojačanje neodvisno od ostalih. S povečevanjem ojačanja regulatorja \mathbf{K}_p vplivamo na dinamiko odziva [18].

Iz blokovnega diagrama lahko zapišemo prenosno funkcijo sistema $P(s)$ in analiziramo stabilnost:

$$P(s) = \frac{K_p \frac{1}{s}}{1 + K_p \frac{1}{s}} = \frac{K_p}{s + K_p} \quad (4.17)$$

Pogoj stabilnosti je, da vsi poli sistema ležijo na desni strani s ravnine. V tem primeru je tako pogoj $0 > K_p > \frac{2}{T_s}$, kjer je T_s vzorčni čas (v našem primeru 0.002).

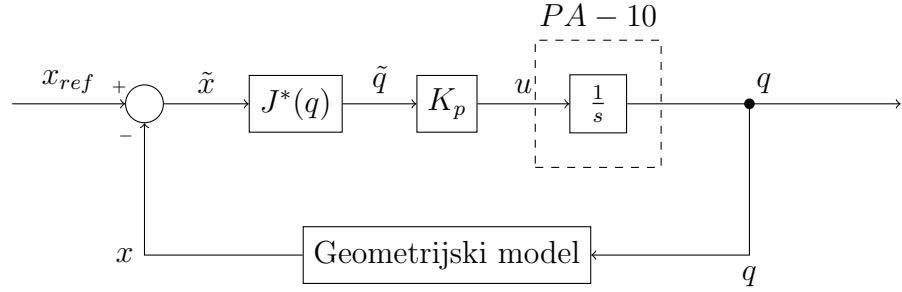
4.2.2 Vodenje v zunanjih koordinatah

Kinematični model robota in problem inverzne kinematike je bil opisan v 2.1. Predstavljen je bil problem inverzne kinematike za redundantni sistem ter pseudoinverz Jacobijeve matrike. Ker je robot PA-10 redundanten, bo v nadaljevanju uporabljen generaliziran pseudoinverz Jacobijeve matrike.

Naj bo \mathbf{x}_{ref} vektor referenčne lege vrha robota in naj bo \mathbf{x} trenutna lega vrha robota. Napaka je tako

$$\tilde{\mathbf{x}} = \mathbf{x}_{ref} - \mathbf{x} \quad (4.18)$$

Enačba direktne kinematike nam govori o odnosu med hitrostjo vrha robota



Slika 4.3: Bločna shema vodenje referenčne lege vrha robota

ter hitrostjo v sklepih robota

$$\dot{\mathbf{x}} = \mathbf{J}(\mathbf{q})\dot{\mathbf{q}}. \quad (4.19)$$

To enačbo je mogoče razumeti tudi kot zvezo med spremembami položaja vrha ter sklepov robota [19]. Zato je mogoče to enačbo uporabiti za zapis relacije med napako vrha ter potrebnim odmikom v sklepih preko enačbe za inverzno kinematiko

$$\tilde{\mathbf{q}} = \mathbf{J}^*(\mathbf{q})\tilde{\mathbf{x}}, \quad (4.20)$$

ki pa velja le za majhne napake.

Z vstavljivo enačbo (4.20) v (4.16) dobimo P regulator lege vrha robota.

$$\mathbf{u} = \mathbf{K}_p \mathbf{J}^*(\mathbf{q})(\mathbf{x}_{ref} - \mathbf{x}). \quad (4.21)$$

Avtor v [19] navaja, da se mehanski sistem, ki je voden na ta način, obnaša kot mehanski sistem z n - dimenzionalno vzmetjo v notranjih koordinatah. Togost omenjene vzmeti pa določa ojačanje \mathbf{K}_p .

4.3 Vodenje z inverzno dinamiko

Navor proizveden v motorjih robota je linearno odvisen od toka, ki gre v motor. Krmilnik servo motorjev robota PA-10 uporablja P regulator toka za vodenje

motorjev v navornem načinu. Problem vodenja robota v zunanjih koordinatah se tako prevede v problem določevanja primernega navora za opravljanje naloge. Navore lahko izračunamo s pomočjo inverznega dinamičnega modela, kar zahteva dobro poznavanje dinamičnih parametrov. Dinamični model je bil opisan v 2.2.

Vodenje robota v navornem načinu ima to prednost, da lahko podajnost celotnega mehanizma spremojamo. Tako robot ni nujno podajen le na vrhu ob uporabi senzorja sil, temveč po celotni konstrukciji. Tak način vodenja omogoča dobro interakcijo z okoljem ter s človekom.

V nadaljevanju bomo opisali vodenje po zunanjih in po notranjih koordinatah. Enačbo (2.11) zapišemo drugače in sicer brez upoštevanja zunanjih sil na vrh manipulatorja, $\mathbf{h}_o = 0$. Dodatno bomo vpeljali še novo veličino

$$\mathbf{n}(q, \dot{q}) = \mathbf{C}(\mathbf{q}, \dot{\mathbf{q}})\dot{\mathbf{q}} + \mathbf{F}_f(\dot{\mathbf{q}}, \mathbf{q}) + \mathbf{g}(\mathbf{q}), \quad (4.22)$$

ki združuje vse dinamične vplive razen vpliva vztrajnosti. Sedaj zapišemo dinamični model robota v skrajšani obliki

$$\boldsymbol{\tau}(\ddot{\mathbf{q}}, \dot{\mathbf{q}}, \mathbf{q}) = \mathbf{B}(\mathbf{q})\ddot{\mathbf{q}} + \mathbf{n}(\mathbf{q}, \dot{\mathbf{q}}) \quad (4.23)$$

4.3.1 Vodenje v notranjih koordinatah

Preden se lotimo vodenja v zunanjih koordinatah, je najprej potrebno definirati vodenje robota po notranjih koordinatah. Vhodna veličina je navor, zato bomo zapisali

$$\boldsymbol{\tau}(q, \dot{q}, \ddot{q}) = \mathbf{u}. \quad (4.24)$$

Predpostavimo, da poznamo približen dinamični model robota, t.j. ocenjeno matriko $\hat{\mathbf{B}}$ in vektor $\hat{\mathbf{n}}$. Navor za sledenje referenčnemu pospešku $\ddot{\mathbf{q}}_{ref}$ sedaj izračunamo z

$$\mathbf{u} = \hat{\mathbf{B}}(\mathbf{q})\ddot{\mathbf{q}}_{ref} + \hat{\mathbf{n}}(q, \dot{q}). \quad (4.25)$$

Vstavimo (4.25) in (4.23) v (4.24) in dobimo

$$\hat{\mathbf{B}}(\mathbf{q})\ddot{\mathbf{q}}_{ref} + \hat{\mathbf{n}}(q, \dot{q}) = \mathbf{B}(\mathbf{q})\ddot{\mathbf{q}} + \mathbf{n}(\mathbf{q}, \dot{q}). \quad (4.26)$$

Če predpostavimo, da poznamo natančen model, velja $\hat{\mathbf{B}} = \mathbf{B}$ in $\hat{\mathbf{n}} = \mathbf{n}$ in lahko zapišemo

$$\ddot{\mathbf{q}}_{ref} = \ddot{\mathbf{q}}. \quad (4.27)$$

Enačba nam pravi, da v kolikor poznamo natančen dinamični model, bo vodenje (4.25) zagotovilo želeno gibanje robota [19]. Ker pa dinamičnih parametrov robota v praksni nikoli ne poznamo dovolj natančno, (4.27) ne velja in se pojavi napaka v poziciji sklepov. Zato je smiselno krmilnemu signalu dodati še regulacijo hitrosti ter pozicije in definiramo krmilne pospeške $\ddot{\mathbf{q}}_u$ kot

$$\ddot{\mathbf{q}}_u = \ddot{\mathbf{q}}_{ref} + \mathbf{K}_p(\mathbf{q}_{ref} - \mathbf{q}) + \mathbf{K}_d(\dot{\mathbf{q}}_{ref} - \dot{\mathbf{q}}). \quad (4.28)$$

in vstavimo $\ddot{\mathbf{q}}_u$ v enačbo (4.25) namesto $\ddot{\mathbf{q}}_{ref}$. Končna enačba za vodenje preko inverzne dinamike je tako

$$\mathbf{u} = \hat{\mathbf{B}}(\mathbf{q})(\ddot{\mathbf{q}}_{ref} + \mathbf{K}_p(\mathbf{q}_{ref} - \mathbf{q}) + \mathbf{K}_d(\dot{\mathbf{q}}_{ref} - \dot{\mathbf{q}})) + \hat{\mathbf{n}}(q, \dot{q}). \quad (4.29)$$

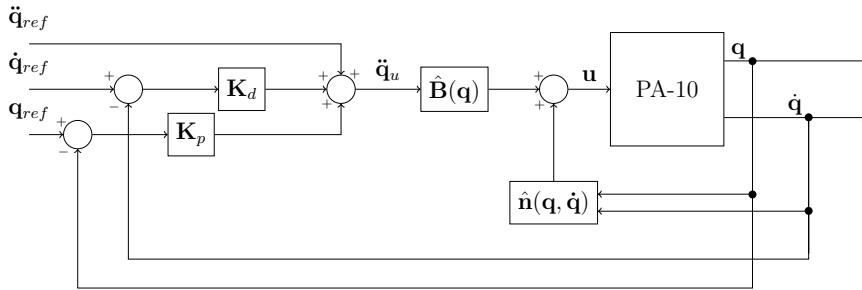
Če sedaj primerjamo $\ddot{\mathbf{q}}_u$ z dejanskim pospeškom v sklepih, lahko zapišemo dinamiko signala napake kot

$$\ddot{\tilde{\mathbf{q}}} + \mathbf{K}_d\dot{\tilde{\mathbf{q}}} + \mathbf{K}_p\tilde{\mathbf{q}} = 0. \quad (4.30)$$

Enačbo lahko prevedemo v Laplace-ov prostor

$$s^2 + \mathbf{K}_d s + \mathbf{K}_p = 0 \quad (4.31)$$

in opazimo, da je to prenosna funkcija drugega reda. Sistem bo asimptotično stabilen, če sta \mathbf{K}_p in \mathbf{K}_d pozitivno definitni. Nesklopljenost sistema dobimo tako, da sta matriki diagonalni. Diagonalne člene zapišemo v obliki $\mathbf{K}_{p_{ii}} = \omega^2 n_{ii}$ in $\mathbf{K}_{d_{ii}} = 2\xi_i \omega_{n_{ii}}$ [19], kjer je ω lastna frekvenca in ξ dušenje sistema drugega reda. Shema takega vodenja je prikazana na sliki 4.4.



Slika 4.4: Bločna shema vodenja po notranjih koordinatah preko inverzne dinamike.

4.3.2 Vodenje v zunanjih koordinatah

V 4.2.2 smo robota vodili po hitrostih v sklepih in je bilo zato potrebno definirati tudi hitrost vrha robota. Pri vodenju preko inverzne dinamike pa smo pokazali, da je potrebno definirati ustrezne pospeške. Tako je sedaj potrebno izpeljali takšen $\ddot{\mathbf{q}}_u$, da bo robot sledil referenčnim pospeškom v zunanjih koordinatah. Z upoštevanjem relacije med hitrostmi v sklepih in hitrostmi na vrhu robota

$$\dot{\mathbf{x}} = \mathbf{J}(\mathbf{q})\dot{\mathbf{q}}. \quad (4.32)$$

in njenega odvoda

$$\ddot{\mathbf{x}} = \mathbf{J}(\mathbf{q})\ddot{\mathbf{q}} + \dot{\mathbf{J}}(\mathbf{q})\dot{\mathbf{q}}. \quad (4.33)$$

lahko definiramo krmilni signal

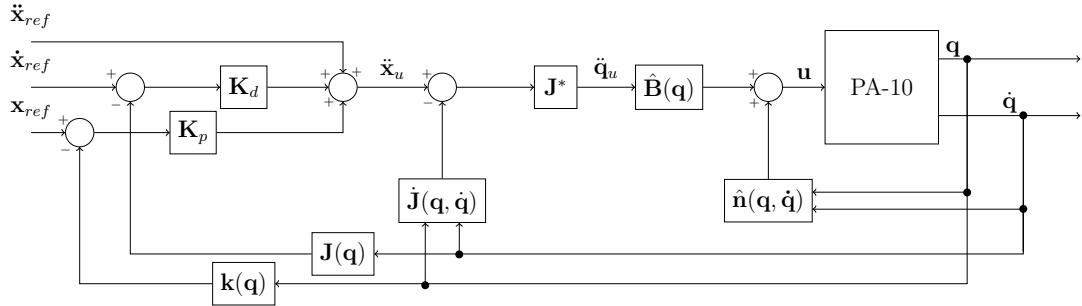
$$\ddot{\mathbf{q}}_u = \mathbf{J}^*(\mathbf{q})(\ddot{\mathbf{x}}_u - \dot{\mathbf{J}}(\mathbf{q}, \dot{\mathbf{q}})\dot{\mathbf{q}}) \quad (4.34)$$

Sedaj lahko definiramo regulator v zunanjih koordinatah $\ddot{\mathbf{x}}_u$, ki bo dajal take pospeške v sklepih, da bo vrh robota sledil referenčni legi. Avtor v [1] predлага sledeč regulator pospeškov

$$\ddot{\mathbf{x}}_u = \ddot{\mathbf{x}}_{ref} + \mathbf{K}_d \dot{\tilde{\mathbf{x}}} + \mathbf{K}_p \tilde{\mathbf{x}} \quad (4.35)$$

Z vstavitvijo (4.35) v (4.34) dobimo končno enačbo pospeškov v sklepih

$$\ddot{\mathbf{q}}_u = \mathbf{J}^*(\mathbf{q})(\ddot{\mathbf{x}}_{ref} + \mathbf{K}_d \dot{\tilde{\mathbf{x}}} + \mathbf{K}_p \tilde{\mathbf{x}} - \dot{\mathbf{J}}(\mathbf{q}, \dot{\mathbf{q}})\dot{\mathbf{q}}). \quad (4.36)$$



Slika 4.5: Bločna shema vodenja po zunanjih koordinatah preko inverzne dinamike.

Regulator zagotavlja konvergenco signala napake proti nič v stacionarnem stanju

$$\mathbf{K}_p \tilde{\mathbf{x}} = 0. \quad (4.37)$$

Shema takega vodenja je prikazana na sliki 4.5.

4.4 Interakcija z okoljem

Robotski mehanizmi so v večini primerov med opravljanjem nalog v kontaktu z okolico. Vendar pa obstaja veliko takih nalog, kjer nas sila med okolico in robotom ne zanima, npr. pobiranje in odlaganje. So pa primeri nalog, ko so interakcijske sile ključnega pomena. Primer take naloge je recimo brušenje površine ali pa interakcija s človekom. V nadaljevanju tega poglavja bomo opisali dva načina vodenja robota v kontaktu z okolico, admitančno ter impedančno.

4.4.1 Admitančno vodenje

Robotski mehanizem PA-10 je industrijski robot s segmenti iz pretežno litega železa. Segmenti imajo relativno veliko maso, sklepi pa relativno visoko trenje. Lahko predpostavimo, da ima manipulator veliko lastno impedanco. Pojem mehanske impedance izvira iz analogije električne impedance. Iz tega izraza izvira tudi izraz za admitančno vodenje robota. Tako vodenje je uporabno predvsem

ob interakciji s človekom, saj se celoten robot giblje v skladu z gibanjem človeške roke [11]. Predstavlja pa razmerje med silo (F) in hitrostjo (v).

$$Z(s) = \frac{F}{v} = ms + b + \frac{k}{s} \quad (4.38)$$

ozziroma razmerje med silo in pozicijo (x)

$$Z(s) = \frac{F}{x} = ms^2 + bs + k, \quad (4.39)$$

kjer je m masa, b viskozno dušenje, k togost [11].

Za admitančno vodenje je potrebno upoštevati še podatek o silah in navorih, ki delujejo na vrhu robota. Izmerjene sile in navori bodo označene s \mathbf{h}_e , referenčne sile in navori pa s \mathbf{h}_{ref} . Napaka sile je tako definirana kot:

$$\tilde{\mathbf{h}} = \mathbf{h}_{ref} - \mathbf{h}_e. \quad (4.40)$$

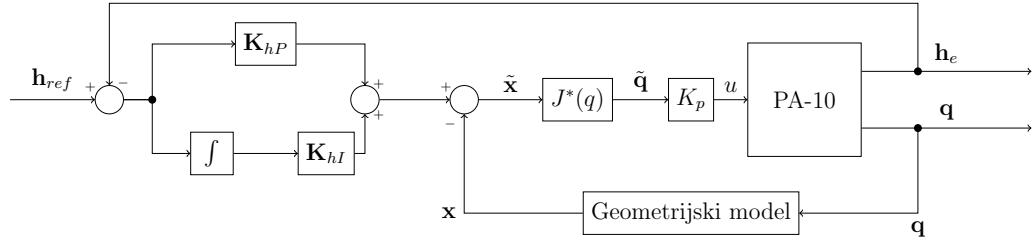
Sila kot rezultat delovanja robota na okolico je odvisna od hitrosti oz. pozicije vrha robota. Zato lahko napako sile dodamo v regulator lege (4.21) tako, da definiramo referenčno pozicijo v odvisnosti od sile

$$\mathbf{x}_{ref} = \mathbf{K}_{hP}\tilde{\mathbf{h}} + \mathbf{K}_{hI} \int_0^t \tilde{\mathbf{h}} d\xi. \quad (4.41)$$

Z vstavitvijo enačbe (4.41) v (4.21) je mogoče zapisati celotno regulacijsko enačbo za vodenje robota v zunanjih koordinatah z upoštevanjem delovanja zunanjih sil na vrh robota.

$$\mathbf{u} = \mathbf{K}_p \mathbf{J}^* (\mathbf{K}_{hP}\tilde{\mathbf{h}} + \mathbf{K}_{hI} \int_0^t \tilde{\mathbf{h}} d\xi - \mathbf{x}) \quad (4.42)$$

Dobili smo PI regulator sile interakcije. Čeprav je bilo pri definiciji mehanske impedance definirano, da je to razmerje med silo ter hitrostjo, se raje uporablja razmerje med silo ter pozicijo. Meritve sile so podvržene šumu, integrator pa deluje kot nizkopasovni filter. Shema vodenja je prikazana na sliki 4.6.



Slika 4.6: Bločna shema admitančnega vodenja.

Admitančno vodenje se uporablja takrat, ko lahko robota vodimo le hitrostno ali pozicijsko in želimo vplivati na okolico z neko silo. Silo interakcije pa določimo z modelom okolja. Kontakt si lahko predstavljamo kot interakcijo med togim robotom in podajnim okoljem.

4.4.2 Impedančno vodenje

Pri izpeljavi vodenja lege robota z inverzno dinamiko smo predpostavili, da so sile interakcije \mathbf{h}_o enake nič. Ker pa to v primeru, da je robot v kontaktu z okoljem ni res, je potrebno pogledati kaj se zgodi takrat, ko te sile delujejo na robota. Vrh robota bo z neko silo deloval na okolje, ki pa jo lahko s senzorjem na vrhu robota oz. med prijemalom in vrhom, izmerimo. Vzemimo spet dinamični model robota, ki ga vodimo preko reguliranega pospeška $\ddot{\mathbf{x}}_u$ in dodamo silo interakcije

$$\mathbf{u} = \hat{\mathbf{B}}(\mathbf{q})\ddot{\mathbf{q}}_u + \hat{\mathbf{n}}(q, \dot{q}) + \mathbf{J}^T \mathbf{h}_o. \quad (4.43)$$

Vidimo, da bodo sedaj navori v sklepi različni od izračunanih preko inverznega dinamičnega modela in posledično bo med želeno pozicijo vrha robota in dejansko pozicijo vrha robota nastala napaka.

Za izhodišče vzamemo enačbo (4.37) in (4.43) ter zapišemo dinamiko napake z upoštevanjem delovanja zunanjih sil

$$\ddot{\mathbf{x}}_{ref} + \mathbf{K}_d \dot{\tilde{\mathbf{x}}} + \mathbf{K}_p \tilde{\mathbf{x}} = \mathbf{B}_A^{-1} \mathbf{h}_o, \quad (4.44)$$

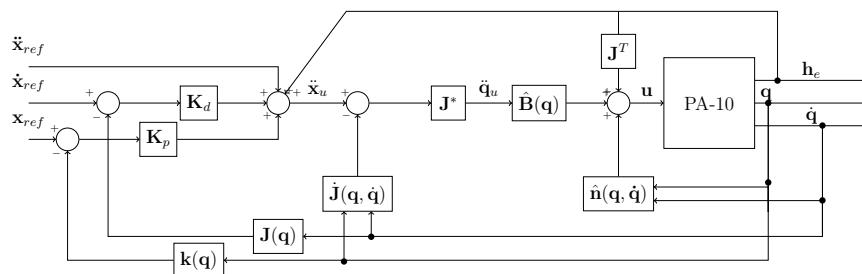
kjer je B_A analitična vztrajnostna matrika.

Če želimo napako kompenzirati je potrebno v regulator vključiti še podatek o izmerjenih silah na vrhu robota (\mathbf{h}_e). Na ta način dosežemo to, da se vrh robota obnaša kot neskončno tog sistem glede na vpliv zunanjih sil [1]. To pomeni, da će vodimo robota pozicijsko in pritisnemo na njegov vrh, bo kompenziral nastalo napako.

Zapišemo sedaj celotno enačbo, ki opisuje navore v sklepih pri impedančnem vodenju

$$\mathbf{u} = \hat{\mathbf{B}}(\mathbf{q})\mathbf{J}^*(\mathbf{q})(\ddot{\mathbf{x}}_{ref} + \mathbf{K}_d\dot{\tilde{\mathbf{x}}} + \mathbf{K}_p\tilde{\mathbf{x}} - \dot{\mathbf{J}}(\mathbf{q}, \dot{\mathbf{q}})\dot{\mathbf{q}} + \mathbf{h}_e) + \hat{\mathbf{n}}(q, \dot{q}) + \mathbf{J}^T \mathbf{h}_o. \quad (4.45)$$

Shema takega vodenja je prikazana na sliki 4.7.



Slika 4.7: Bločna shema impedančnega vodenja

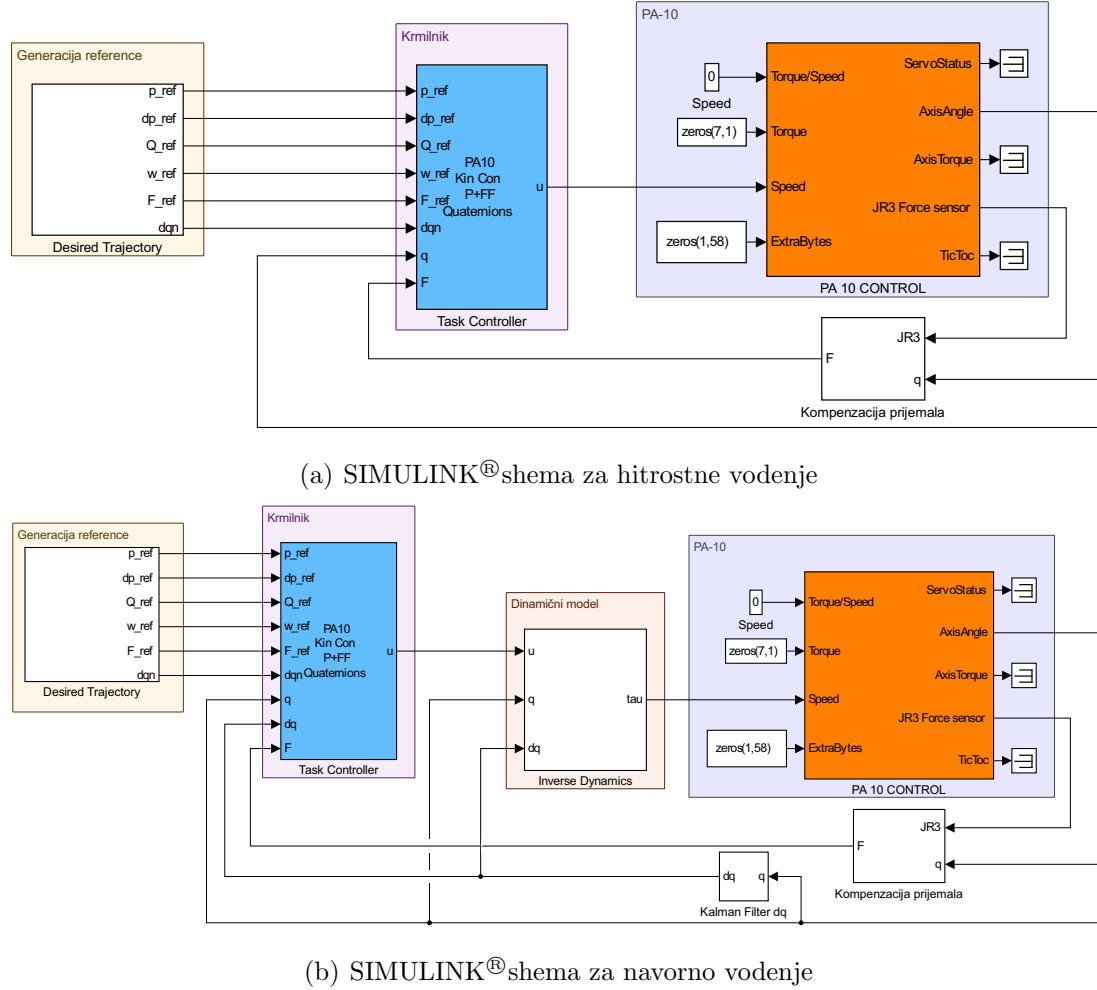
Impedančno vodenje se uporablja takrat, ko lahko robota vodimo preko vhoodnih navorov. Z razliko od admitančnega vodenja, si lahko kontakt predstavljamo kot interakcijo med zelo togo okolico in podajnim robotom. Podajnost robota pa je odvisna od parametrov vodenja (\mathbf{K}_p , \mathbf{K}_d) in kompenzacije sile.

5 Implementacija

Poznavanje teoretičnih osnov za vodenje robotov nam omogoča realizacijo vodenja na način, ki je najbolj primeren zadani nalogi. V prejšnjem poglavju so bile te osnove opisane in prikazane so bile blokovne sheme vodenja. Iz shem je videti, da je za implementacijo različnih vodenj potrebno poznati različno količino parametrov. Hitrostno vodenje je enostavnejše, saj je potrebno določiti le parametre ojačanj regulatorja. Pri navornem vodenju robota pa določitev parametrov še zdaleč ni enostaven problem, saj je potrebno poznati dinamične parametre samega robota.

V nadaljevanju tega poglavja bo opisana implementacija algoritmov vodenja, ki so bili opisani v poglavju 4. Implementacija vodenj je hkrati tudi preizkus s katerim se bo ovrednotilo razviti UDP-ARNCET strežnik, ki je bil opisan v poglavju 3. Za komunikacijo s strežnikom je bilo narejeno visokonivojsko vodenje v programskem paketu MATLAB® SIMULINK®. Razlogi za izbiro omenjenega programskega paketa so bile dobre predhodne izkušnje ter dobro poznavanje delovanja programa s strani avtorjev. SIMULINK® bloki, ki smo jih uporabili, bodo v nadaljevanju prikazani na slikah in podrobneje opisani v dodatku B. Programska paket ponuja tudi uporabo časovno kritičnega operacijskega sistema Simulink Real-Time™. Ta sistem smo uporabili kot klienta, na katerega smo naložili program za višjenivojsko vodenje robota. Slika 5.1 prikazuje SIMULINK® bločni shemi za vodenje po hitrostih in navorih v prostoru naloge. Blok imenovan *Task Controller* bo za različna vodenja posebej predstavljen.

Namen poskusov je bil ovrednotiti razviti strežnik. Pokazati smo želeli, kako



Slika 5.1: SIMULINK®shemi za vodenje robota PA-10 po prostoru naloge.

je višanje frekvence delovanja vplivalo na uspešnost vodenja. V ta namen, samo razvili še testni strežnik in klienta, ki delujeta s tako frekvenco kot je deloval MHI krmilnik, t.j. s frekvenco vzorčenja 100 Hz. Z obema strežnikoma smo izvedli enake poskuse vodenja robota in sicer:

1. odziv na stopničasti referenčni signal pozicije v notranjih koordinatah,
2. odziv na referenčni signal pozicije v obliki rampe v zunanjih koordinatah.

Vsi poskusi so bili izvedeni s hitrostnim in z navornim vodenjem.

Stopničasti signal je bil izbran zato, da smo določili najprimernejše ojačanje P regulatorja, ki zagotovi, da regulirani signal nima prenihaja. Dodatno smo s tem poskusom lahko opazovali tudi kakšna je zakasnitev v komunikaciji. Z višjimi vzorčnimi časi se lahko doseže večja ojačanja in posledično tudi hitrejše odzive.

Odziv na signal rampe v zunanjih koordinatah smo izbrali zato, da vidimo, kako dobro vrh robota sledi spreminjačoči se referenci. Predpostavili smo, da bo ob začetku ter zaključku rampe vrh imel nekaj pogreška, nato pa bo konvergiral proti referenci.

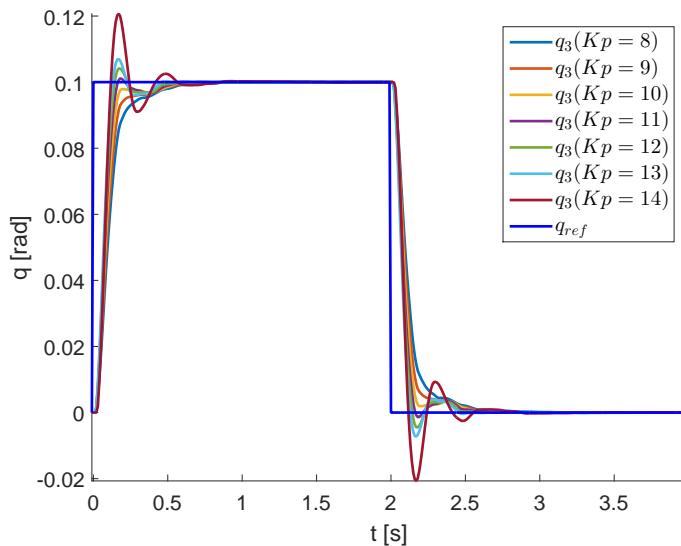
Ovrednotili smo tudi vodenje robota v kontaktu z okolico tako pri hitrostnem (admitančnem) kot tudi pri navornem (impedančnem) vodenju. V kontaktu z okolico je bil referenčni signal oblikovan tako, da je robot deloval z želeno silo na podlago. Pri poskusu je bil robot v kontaktu s togo podlago in želena kontaktna sila je bila hipna (stopničast signal).

5.1 Hitrostno vodenje

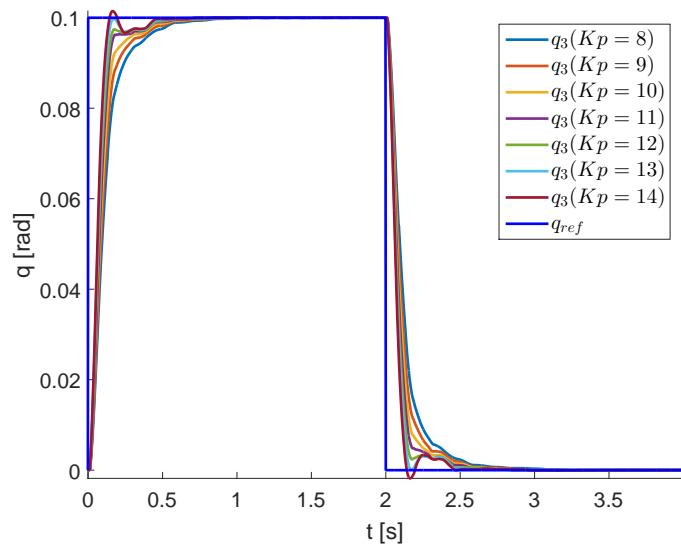
Implementacija hitrostnega vodenja robota je potekala postopoma. Najprej smo realizirali pozicijsko vodenje sklepov, sledilo je vodenje v zunanjih koordinatah, na koncu pa smo realizirali še admitančno vodenje z vhodno referenčno silo.

5.1.1 Vodenje brez kontakta

Za pozicijsko vodenje sklepov smo uporabili regulator (4.16). Bločna shema vodenja je podana na sliki 5.3. Odzivi na stopničasto spremembo referenčne pozicije sklepov so prikazani na sliki 5.2. Iz grafov lahko opazimo, da lahko z vzorčno frekvenco 500 Hz uporabimo večja ojačanja za doseganje želenih odzivov. Pri vodenju z vzorčno frekvenco 500 Hz je $K_p = 13$ in sklep doseže 98% referenčne vrednosti v 0,40 sekunde. Pri vodenju z vzorčno frekvenco 100 Hz pa je $K_p = 10$ in doseže 98% referenčne vrednosti v 0,47 sekunde.

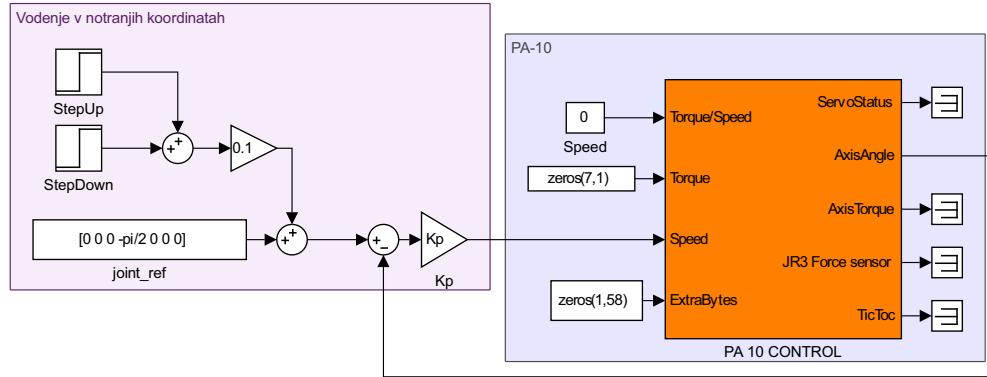


(a) Odziv na stopnico pri vzorčni frekvenci 100 Hz

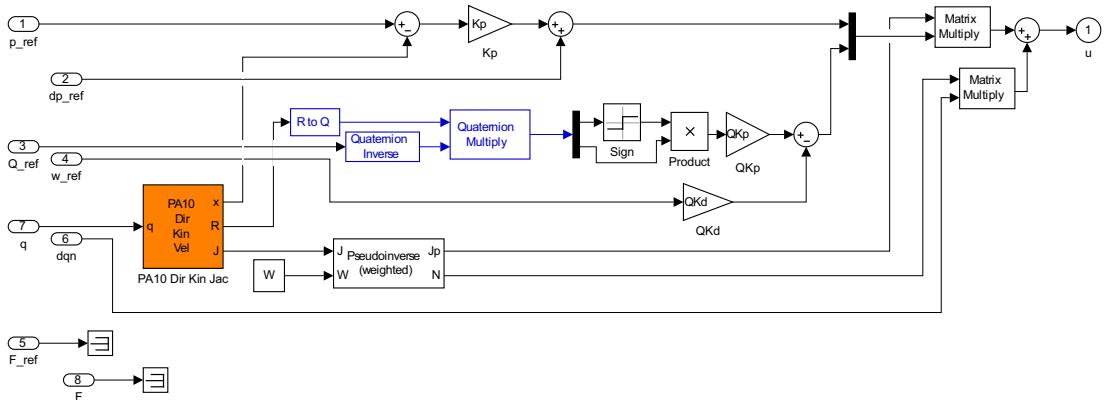


(b) Odziv na stopnico pri vzorčni frekvenci 500 Hz

Slika 5.2: Odzivi tretjega sklepa na signal stopnice pri različnih ojačanjih in različnih vzorčnih frekvencah.



Slika 5.3: SIMULINK®shema za vodenje v notranjih koordinatah v hitrostnem načinu.



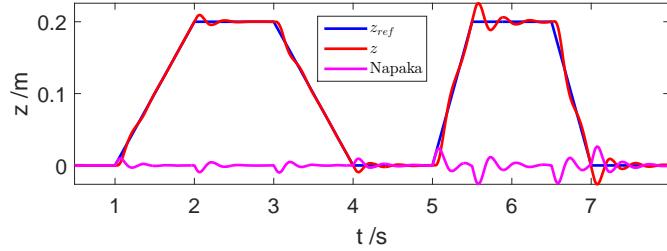
Slika 5.4: SIMULINK®shema regulatorja pozicije za vodenje robota v zunanjih koordinatah v hitrostnem načinu.

Za vodenje robota v zunanjih koordinatah po izbrani trajektoriji smo uporabili regulacijski zakon (4.21) z dodano referenčno hitrostjo pozicije

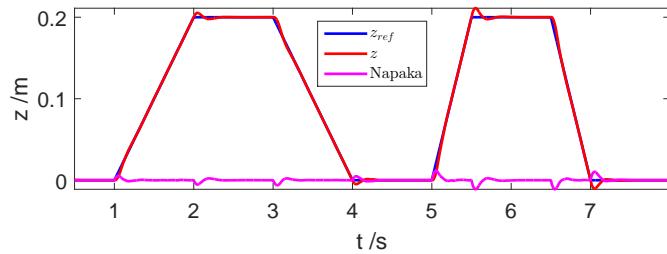
$$\mathbf{u} = \mathbf{J}^*(\mathbf{q})(\mathbf{K}_p \tilde{\mathbf{x}}_{ref} + \dot{\mathbf{x}}_{ref}), \quad (5.1)$$

ki zagotavlja boljše sledenje referenci. Bločna shema takega vodenja je podana na sliki 5.5.

Slika 5.5 prikazuje odzive vrha robota pri sledenju trapeznemu signalu želene pozicije v sklepu, kjer se želena hitrost v sklepu spremeni hipoma. Opaziti je



(a) Sledenje pozicijskemu signalu trapezne oblike pri vzorčni frekvenci 100 Hz.



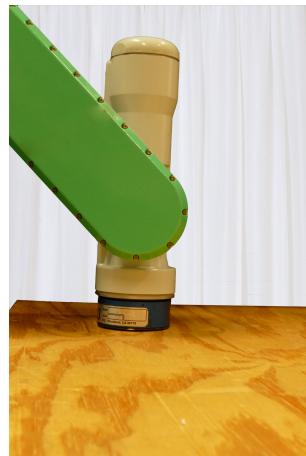
(b) Sledenje pozicijskemu signalu trapezne oblike pri vzorčni frekvenci 500 Hz.

Slika 5.5: Odziv vrha robota po z osi na signal pozicije trapezne oblike pri dveh različnih končnih hitrostih za vzorčni frekvenci 100 Hz in 500 Hz pri hitrostnem vodenju.

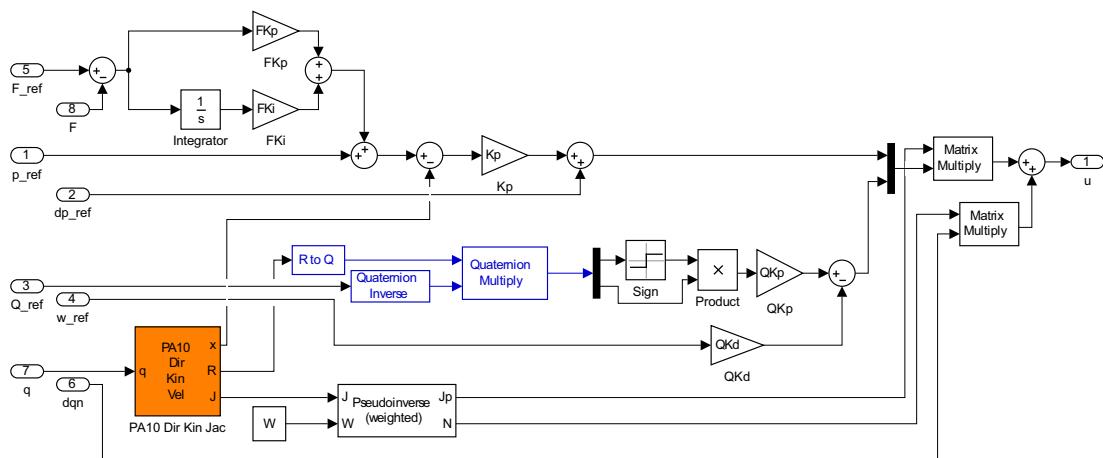
odstopanje od reference ob spremembi hitrosti. Amplituda napake je proporcionalna pospešku, saj robot ne mora v trenutku pospešiti na želeno hitrost zaradi dinamičnih lastnosti. Zato je tudi pri večji spremembi hitrosti napaka večja. Pri tem poskusu so bila ojačanja empirično nastavljena do zadovoljivih odzivov pri 500 Hz. Pri poskusu s 100 Hz smo uporabili enaka ojačanja kot pri 500 Hz. Videti je, da pri manjši vzorčni frekvenci vrh robota bolj zaniha.

5.1.2 Admitančno vodenje

Za admitančno vodenje robota smo uporabili regulacijski zakon (4.42). Bločna shema vodenja je prikazana na 5.7. Robot je pritiskal na leseno površino, ki je bila zaradi varnosti postavljena na tršo spužvo, kot je prikazano na sliki 5.6. Na ta način smo dosegli, da je robot pritiskal na objekt z relativno trdo površino. Ob



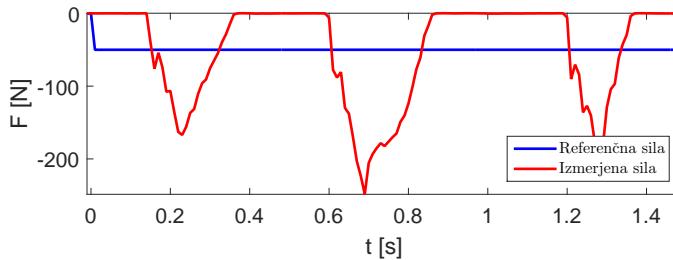
Slika 5.6: Vrh robota PA-10 s pritrjenim senzorjem sil in navorov JR3 v kontaktu z okolico.



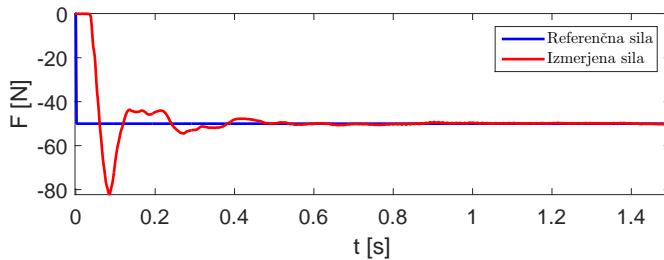
Slika 5.7: SIMULINK[®]shema regulatorja sile in pozicije za admitančno vodenje.

začetku vsakega poskusa je vrh robota bil blizu objekta, vendar se ga ni dotikal.

Rezultati poskusa za sledenje stopničasti referenci so prikazani na sliki 5.8. Najprej smo določili ojačanja regulatorja za vodenje z vzorčno frekvenco 500 Hz ter opravili poskus. Poskus smo z enakimi ojačanjami ponovili z vzorčno frekvenco 100 Hz. Na grafih je videti, da je vodenje pri frekvenci 500 Hz še stabilno, pri vodenju s 100 Hz pa več ne. S tem, da smo ojačanja pustili enaka, smo lahko pokazali kako močno je stabilnost vodenja v kontaktu z okolico odvisna od vzorčne



(a) Odziv na stopnico pri vzorčni frekvenci 100 Hz



(b) Odziv na stopnico pri vzorčni frekvenci 500 Hz

Slika 5.8: Odziv robota pri admitančnem vodenju na signal stopnice pri vzorčnih frekvencah 100 Hz in 500 Hz .

frekvence.

5.2 Navorno vodenje

Navorno vodenje zahteva poznavanje dinamičnega modela robota, zato je bilo potrebno najprej definirati dinamične parametre. Robot PA-10 je precej razširjen in nekateri raziskovalci so te parametre že identificirali [6, 7, 8, 9], zato smo uporabili njihove parametre, razen parametrov za model trenja, ki smo jih identificirali sami, saj se lahko z obrabljenostjo, gretjem ter časom spreminja.

Dinamični model, ki smo ga uporabljali za poskuse, je zgradil Tadej Petrič z uporabo orodja *SDFAST* [9]. Avtor je za dinamični model uporabil podatke o masah zapisani v tabeli 5.2. Matrike vztrajnosti za vsak sklep so aproksimirane z diagonalnimi matrikami, kjer so neničelni členi enaki 0,1. Za kompenzacijo trenja smo uporabili parametre, ki smo jih identificirali sami. Ker krmilnik robota

Sklep	1	2	3	4	5	6	7
Masa v kg	9,78	8,41	3,51	4,31	3,45	1,46	0,24

Tabela 5.1: Mase segmentov

PA-10 sprejema referenčne navore v motorjih, smo morali preračunane navore v sklepih iz dinamičnega modela pomnožiti s faktorjem prestave zobnikov. Pri kompenzaciji trenja to ni bilo potrebno, saj je identifikacija parametrov potekala z meritvijo navorov v motorjih.

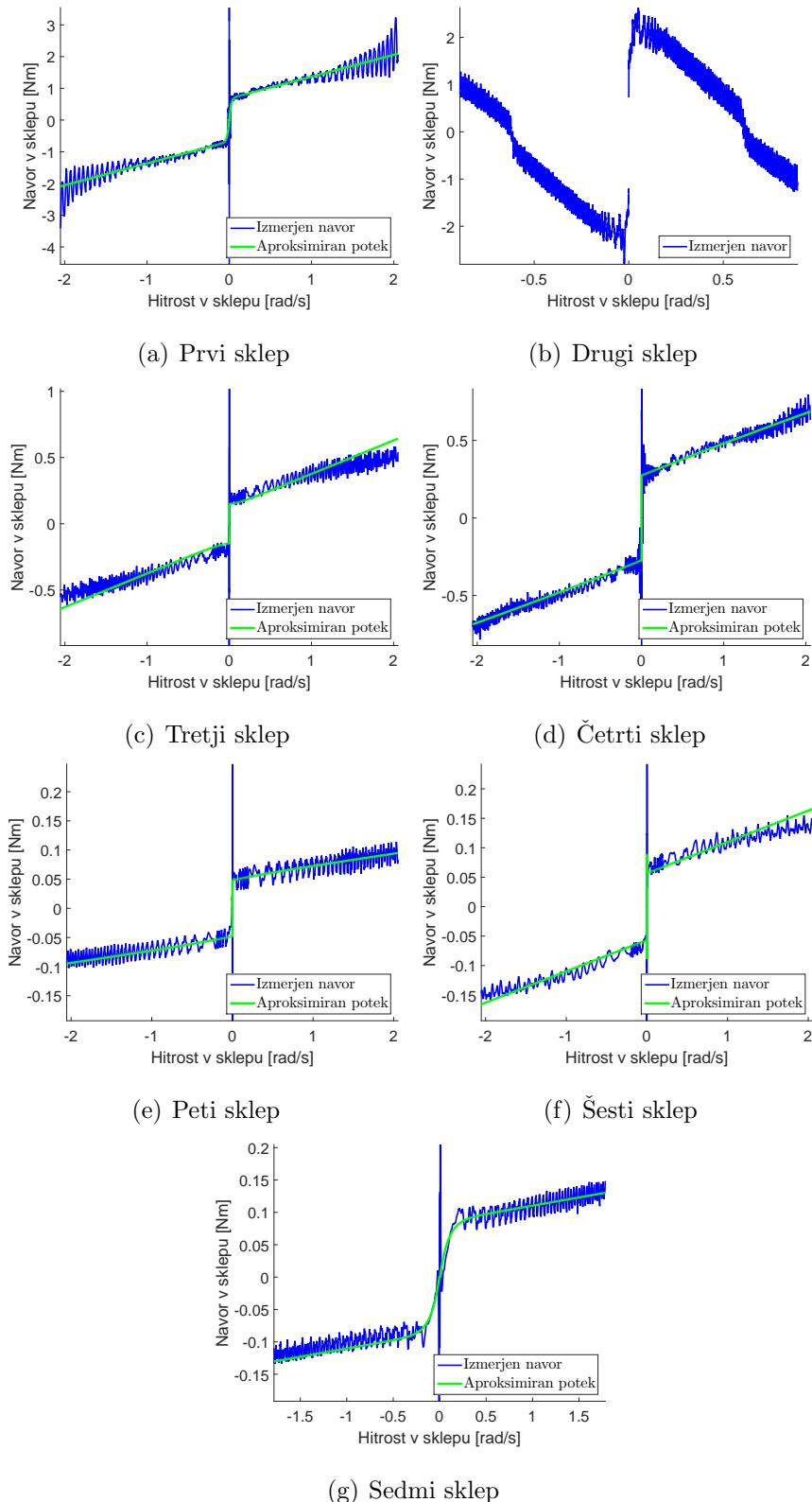
Izvedba vodenja je potekala postopoma. Tako kot pri hitrotnem vodenju smo najprej opravili poskus s stopničasto referenco v notranjih koordinatah, sledil je poskus na signal rampe v zunanjih koordinatah, na koncu pa smo še preverili delovanje impedančnega vodenja.

5.2.1 Kompenzacija trenja

Za dobro navorno vodenje je nujno potrebna kompenzacija trenja. Avtorji v [20] predlagajo izboljšan Stribeckov model. Navor kot posledica trenja je tako aproksimiran s funkcijo

$$\tau(\dot{q}) = f_1\dot{q} + f_2\text{sign}(\dot{q}) - f_3\text{sign}(\dot{q})e^{-\frac{|\dot{q}|}{f_4}} - f_5\text{sign}(\dot{q})e^{-\frac{1}{f_6}}. \quad (5.2)$$

Parametre $f_1 \dots f_6$ smo identificirali z eksperimentom. Ker krmilnik robota v vsakem trenutku vrača navor, ki ga daje na motorje, smo robota vodili hitrostno in opazovali, kakšen navor proizvaja v sklepih. Pri tem eksperimentu smo morali robota postaviti v tako konfiguracijo, da gravitacija ni imela vpliva na navor v sklepih. Slika 5.9 prikazuje navore v odvisnosti od hitrosti. Iz pridobljenih podatkov smo s pomočjo MATLAB® funkcije za optimizacijo identificirali parametre Stribeckovega modela za vsak sklep razen za drugega. Ker je bila baza robota pritrjena na tla nismo morali postaviti robota v tako konfiguracijo, da gravitacija ne bi imela vpliva na navor proizveden v drugem sklepu, kar je tudi vidno na grafu 5.9(b). Za ta sklep smo parametre določili empirično. Identificirani parametri so



Slika 5.9: Izmerjeni vplivi trenja ter aproksimiran model.

	f_1	f_2	f_3	f_4	f_5	f_6
Sklep 1	0,68	0,68	0,70	0,019	-0,056	0,018
Sklep 3	0,25	0,16	-0,026	0,14	0,70	0,34
Sklep 4	0,16	0,50	0,22	4,08	0,0018	0,012
Sklep 5	0,020	0,052	0,0044	0,52	0,072	0,0094
Sklep 6	0,053	0,064	-0,035	0,0024	0,15	0,33
Sklep 7	0,025	0,085	0,088	0,087	0,11	0,0048

Tabela 5.2: Identificirani parametri trenja

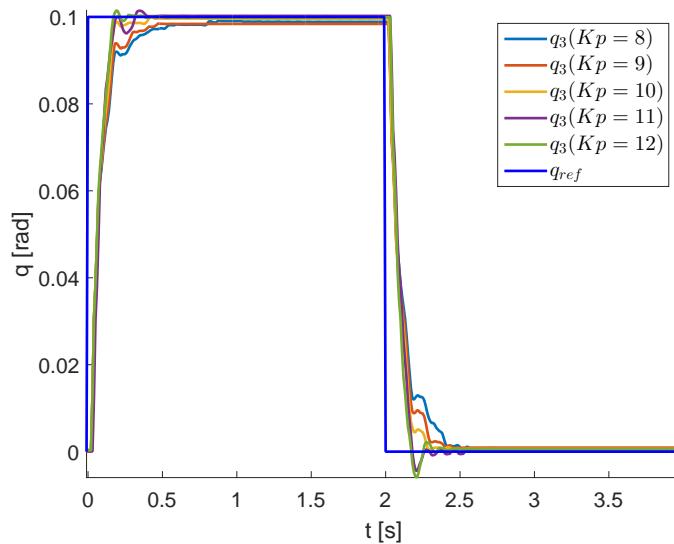
zapisani v tabeli 5.2.1.

5.2.2 Vodenje brez kontakta

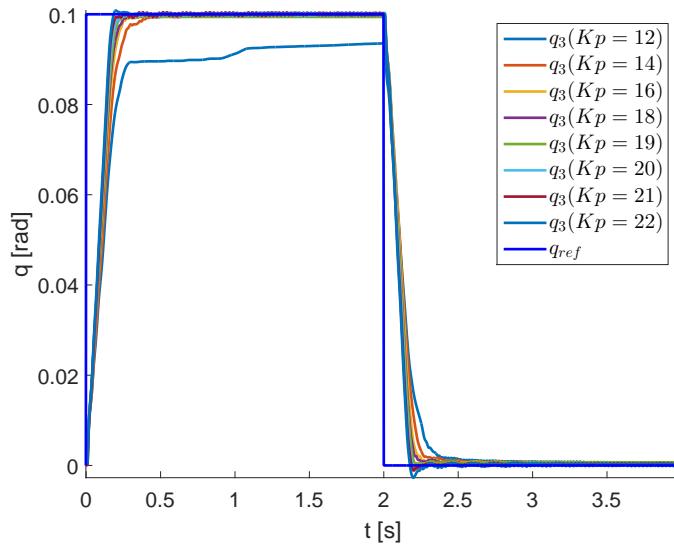
Za izvedbo poskusa za odziv na signal stopnice smo uporabili regulacijski zakon 4.29. Bločna shema vodenja je prikazana na sliki 5.11. Slika 5.10 prikazuje graf odziva tretjega sklepa na stopničasto referenco. Podobno kot pri hitrostnem vodenju smo pri višjih vzorčnih frekvencah lahko uporabili tudi večja ojačanja. Vendar pa je v primeru navornega vodenja razlika v ojačanjih večja. S frekvenco vzorčenja 100 Hz smo z ojačanjem $K_p = 10$ dosegli 98% referenčne vrednosti v 0.24 sekunde. S frekvenco vzorčenja 500 Hz pa je bilo izbrano ojačanje $K_p = 21$ in čas vzpona 0.184 sekunde.

Pri obeh frekvencah lahko opazimo, da pri premajhnih ojačanjih regulirana veličina sploh ne doseže referenčne vrednosti. Razlog je ne dovolj natančno kompenzirano trenje. Vhodni navor je manjši kot je potreben za premagati silo trenja.

Graf na sliki 5.12 prikazuje odziv vrha robota na sledenje signalu rampe pri dveh različnih hitrostih v navornem načinu. Za vodenje je bila uporabljenha bločna shema na sliki 5.13. Za poskus so bila ojačanja nastavljena pri vzorčni frekvenci 500 Hz, nato pa so bila enaka ojačanja uporabljenha pri vzorčni frekvenci 100 Hz. Na grafu odzivov pri 500 Hz ter 100 Hz se pojavi odstopanje od referenčne lege v ustaljenem stanju. Razlog za to je ne tako dobro kompenzirano trenje.

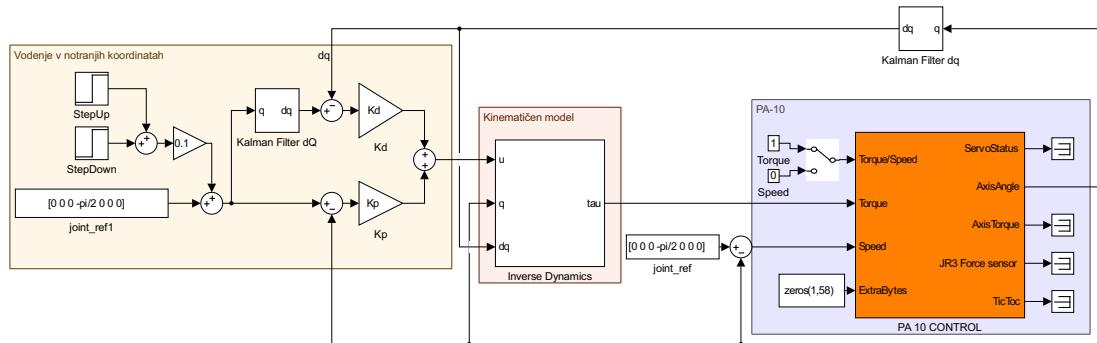


(a) Odziv na stopnico pri vzorčni frekvenci 100 Hz

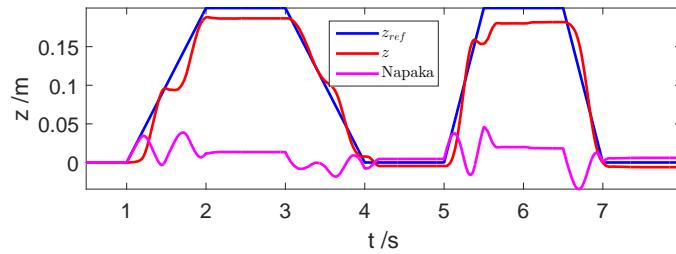


(b) Odziv na stopnico pri vzorčni frekvenci 500 Hz

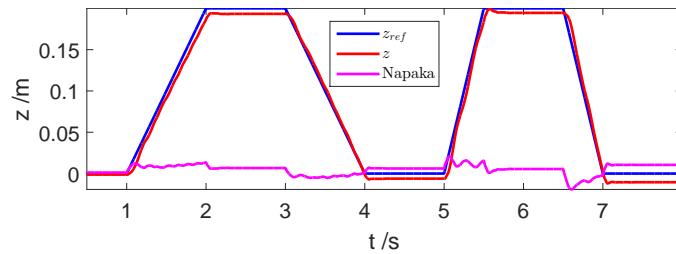
Slika 5.10: Odzivi tretjega sklepa na signal stopnice pri različnih ojačanjih in različnih vzorčnih frekvencah.



Slika 5.11: Koncept SIMULINK[®]sheme za vodenje v notranjih koordinatah v navornem načinu z dodanim regulatorjem po hitrosti za bolj natančno pozicioniranje pred poskusom.

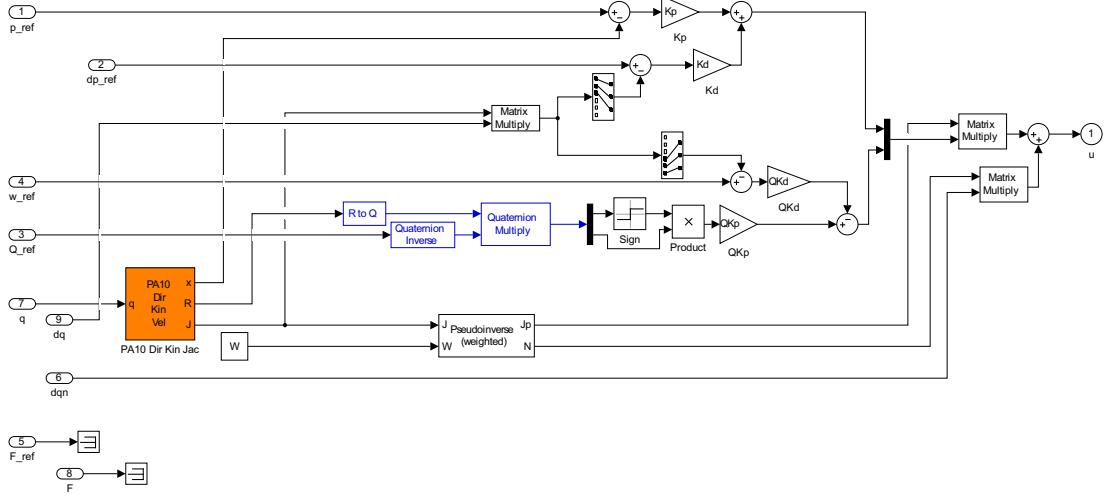


(a) Sledenje pozicijskemu signalu trapezne oblike pri vzorčni frekvenci 100 Hz.



(b) Sledenje pozicijskemu signalu trapezne oblike pri vzorčni frekvenci 500 Hz.

Slika 5.12: Odziv vrha robota po z osi na signal pozicije trapezne oblike pri dveh različnih končnih hitrostih za vzorčno frekvenco pri navornem vodenju.



Slika 5.13: SIMULINK® shema regulatorja pozicije v navornem načinu.

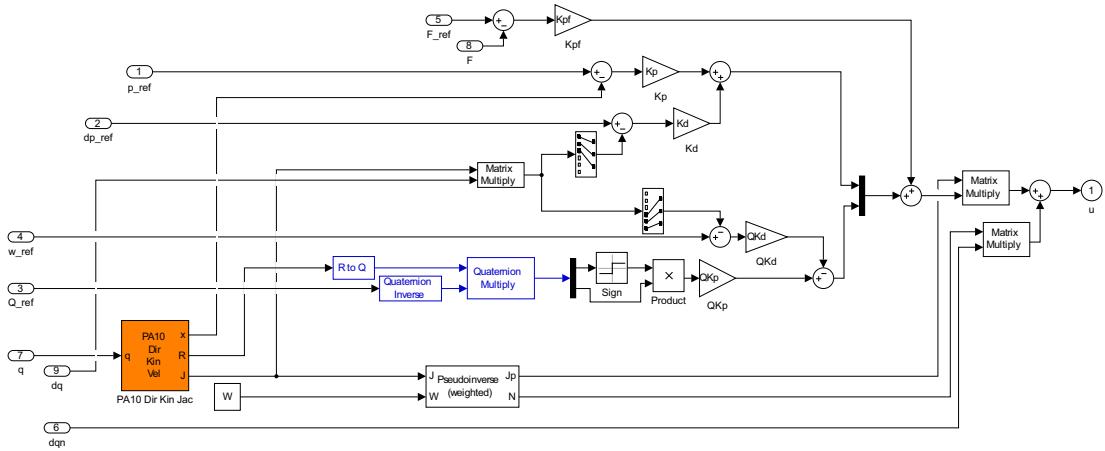
Kljub temu, da je v ustaljenem stanju napaka, je krmilni signal premajhen, da bi premagal trenje v sklepih. Dodatno lahko opazimo, da je pri nižji vzorčni frekvenci napaka v ustaljenem stanju večja ter vsebuje dodatne oscilacije.

Ker je kvaliteta navornega vodenja pogojena z dobim poznavanjem dinamičnega modela, se vsako odstopanje modela pokaže kot napaka v sledenju ter slabšanje stabilnosti. Dodatna težava, ki se nam je pojavila je bila, da krmilnik robota PA-10 sam po sebi ne vrača trenutnih hitrosti v sklepih in smo jih zato morali računati, uporabili smo Kalmanov filter [21]. Za boljše sledenje bi bilo potrebno uporabiti bolj natančen dinamični model in kvalitetnejši hitrostni signal.

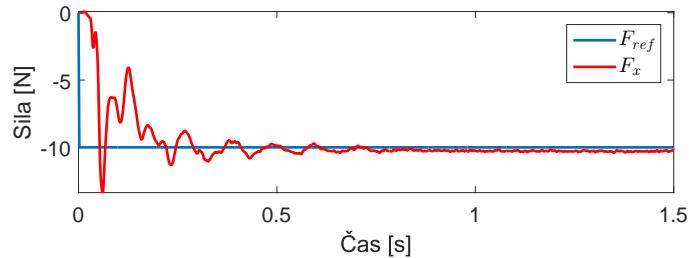
5.2.3 Impedančno vodenje

Za impedančno vodenje smo uporabili regulacijski zakon 4.45 s tem, da smo \mathbf{h}_e zamenjali s $\mathbf{K}_{hp}(\mathbf{h}_{ref} - \mathbf{h}_e)$ za vodenje po referenčni sili. Shema vodenja je prikazana na sliki 5.14.

Tako kot pri admitančnem vodenju smo tudi pri impedančnem vodenju nopravili poskus na signalu stopnice vendar je bila tokrat amplituda stopnice 10 N.

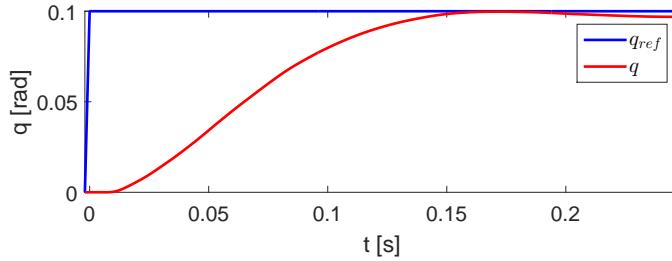


Slika 5.14: SIMULINK®shema regulatorja sile in pozicije za impedančno vodenje.



Slika 5.15: Odziv na signal stopnice pri impedančnem vodenju.

Odziv prikazuje graf na sliki 5.15. Odziv ima podobno kot pri admitančnem vodenju relativno velik prenihaj. Bistvena razlika pri tem vodenju pa je, da napaka nikoli ne konvergira proti nič. Razlog je podoben, kot smo ga navedli pri vodenju v zunanjih koordinatah z uporabo dinamičnega modela. Kljub temu, da je napaka različna od nič, je regulirni signal premajhen, da bi premagal silo trenja. Poskus smo opravili le pri vzorčni frekvenci 500 Hz, saj smo že pri admitančnem vodenju opazili nestabilnost pri manjšanju frekvence in bi pri admitančnem vodenju pričakovali podoben ali slabši odziv.



Slika 5.16: Odziv sklepa na stopničasto referenco.

5.3 Analiza rezultatov

Poskusi, ki so temeljili na različnih načinih vodenja so nam pokazali lastnosti razvitega strežnika, kvaliteto regulacijskih schem ter kvaliteto uporabljenega dinamičnega modela. Pomembna lastnost strežnika, ki deluje v korist vodenju, je visoka vzorčna frekvenca, kar omogoča večja ojačanja ter hitrejše odzive. Pomembno pa je tudi opozoriti na zakasnitev v komunikaciji med klientom ter strežnikom, ki pa slabša kvaliteto vodenja. Mrtvi čas je lahko viden na sliki 5.16. Zakasnitev v komunikaciji med klientom in strežnikom je 0.008 s kar predstavlja 4 vzorce. Razlog za zakasnitev je lahko uporabljeno stikalo (*ang. switch*) v mreži ali pa delovanje klienta. Pri hitrostnem vodenju brez kontakta okolice ta zakasnitev ne predstavlja večjih težav v stabilnosti. Pri vodenju z okolico ter na podlagi inverzne dinamike pa jo. Zakasnitev se bo v nadalnjem delu poskušalo odpraviti.

Pri vodenju z uporabo inverzne dinamike pa bo potrebno razviti oz. določiti dinamični model in njegove parametre bolj natančno. Največji poudarek bo na členih matrik vztrajnosti ter kompenzaciji trenja. Vztrajnost vpliva na kvaliteto vodenja, ko nastopijo večji pospeški, kompenzacija trenja pa takrat, ko želimo robota voditi z nizko hitrostjo. Hkrati pa je potrebno tudi opozoriti na problem signala hitrosti, ki ga krmilnik motorjev sam po sebi ne vrača in ga je zato potrebno izračunati. V delu smo uporabili Kalmanov filter, saj bi odvod kota bil preveč osumljen in bi to slabo vplivalo na vodenje. Z uporabo Kalmanovega filtra na klientovi strani smo uporabili že tako zakasnjen signal pozicije sklepov za

izračun kotne hitrosti, kar pomeni, da je bil signal hitrosti še dodatno zakasnjen, kar tudi slabo vpliva na kakovost vodenja. V nadalnjem delu bi bilo potrebno implementirati dober izračun hitrosti že na samem strežniku.

6 Zaključek

V delu smo predstavili na novo razviti krmilnik za robota PA-10, ki deluje kot strežnik ter ovrednotili njegovo delovanje. V ta namen smo z uporabo razvitega strežnika realizirali različne načine vodenja robota in z eksperimenti pokazali zadovoljivo delovanje strežnika in opozorili na njegove pomanjkljivosti.

Opazili smo, da vodenje robota preko vhodnih hitrostih dela pričakovano in zadovoljivo, dokler se referenca ne spreminja s preveliko hitrostjo, za kar smo tudi predstavili rešitev v obliki v naprej zaključene zanke. Tudi admitančno vodenje preko referenčne sile se je izkazalo kot dobro s hitrim odzivom in kratkim umiritvenim časom. Sicer je pri admitančnem vodenju bilo nekaj prenihaja, ki bi ga lahko z zmanjševanjem ojačanj zmanjšali, vendar bi izgubili hiter odziv.

Navorno vodenje robota se je z danim dinamičnim modelom izkazalo kot nezadovoljivo. Odziv na stopnico je bil sicer hitrejši vendar pa napaka ni konvergirala proti nič. Sledenje referenčni trajektoriji v zunanjih koordinatah je imelo večjo napako kot pri hitrotnem vodenju. Razlogi za to so ne dovolj natančni parametri v dinamičnem modelu.

S poskusi smo pokazali, da je razviti strežnik hitrejši in omogoča boljše vodenje v primerjavi s strežnikom, ki bi deloval z manjšo frekvenco. Integracija senzorja sil in navorov JR3 v strežnik omogoča implementacijo admitančnega in impedančnega vodenje, kar s prejšnjim krmilnikom ni bilo mogoče.

Nadaljnje delo predvideva razviti dinamičen model z izboljšanimi parametri za boljše vodenje v navornem načinu. Predvsem se bo izboljšalo parametre za

kompenzacijo trenja tako, da bo vodenje dobro delovalo tudi pri nizkih hitrostih. Na ta način se bo doseglo dobro konvergenco napake proti nič.

Literatura

- [1] B. Siciliano, L. Sciavicco, L. Villani in G. Oriolo, *Robotics, Modelling, Planning and Control*. London: Springer, 2009.
- [2] Mitsubishi Heavy Industries, *Portable General Purpose Intelligent Arm - Operating Manual*, rev. 1 izd.
- [3] “ISO 8373:2012.” Dosegljivo: <https://www.iso.org/obp/ui/#iso:std:iso:8373:ed-2:v1:en>. [Dostopano: 13. 8. 2015].
- [4] M. H. I. Ltd., “Mitsubishi clean room robot,” 2003.
- [5] J. J. Craig, *Introduction to Robotics*. Z.D.A.: Pearson Education International, 2005.
- [6] N. D. Vuong in M. H. J. Ang, “Dynamic model identification for industrial robots,” *Acta Polytechnica Hungarica*, 2009.
- [7] R. van der Aalst, M. H. J. Ang in H. Nijmeijer, “Dynamic identification of a mitsubishi pa-10 robotic manipulator,” *ICAR*, 1999.
- [8] R. Jamisola, M. J. Ang, T. M. Lim, O. Khatib in S. Y. Lim, “Dynamics identification and control of an industrial robot,” *ICAR*, 1999.
- [9] T. Petrič in M. Munih, “Kompenzacija trenja in gravitacije na robotu mitsubishi pa-10,” *Seminarska naloga*, 2010.
- [10] J. Lenarčič in T. Bajd, *Robotski mehanizmi*. Ljubljana: Univerza v Ljubljani, Založba FE in FRI, 2003.

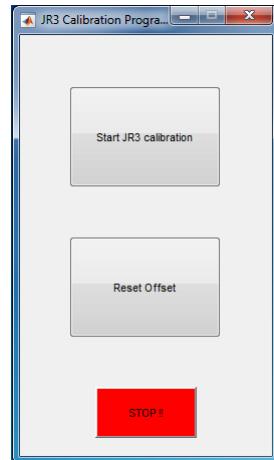
- [11] M. Mihelj, *Haptični roboti*. Ljubljana: Univerza v Ljubljani, Založba FE in FRI, 2007.
- [12] D. Miljavec in P. Jereb, *Električni stroji: temeljna znanja*. Ljubljana: Univerza v Ljubljani, Založba FE in FRI, 2008.
- [13] Contemporary Controls, *ARCNET Tutorial*.
- [14] I. JR3, “JR3, Installation manual for force - torque sensors with internal electronics.” Dosegljivo: <http://www.jr3.com/product-manuals.html>. [Dostopano: 13. 8. 2015].
- [15] I. JR3, “JR3, DPS-based force sensor receivers, software and installation manual.” Dosegljivo: <http://www.jr3.com/product-manuals.html>. [Dostopano: 13. 8. 2015].
- [16] R. V. Aroca in G. Cauri, “A real time operating systems (rtos) comparison,” *XXIX Congresso da Sociedade Brasileira de Computação*, 2009.
- [17] D. Omrčen in B. Nemeč, “Meritev gibanja kolena z industrijskim robotom - avtomatska kompenzacija gravitacije prijemala,” *Strojnički vestnik*, str. 87 – 97, 2002.
- [18] B. Zupančič, *Teorija regulacij*. Ljubljana: Univerza v Ljubljani, Založba FE in FRI.
- [19] M. Mihelj, T. Bajd in M. Munih, *Vodenje robotov*. Ljubljana: Univerza v Ljubljani, Založba FE in FRI, 2011.
- [20] N. A. Bompos, P. K. Artermiadis, A. S. Oikonomopoulos in K. J. Kyriakopoulos, “Modeling, full identification and control of the mitsubishi pa-10 robot arm,” *Proceedings of IEEE/ASME International conference on Advanced Intelligent Mechatronics*, 2007.

- [21] Y. Cao, “Learning the Kalman Filter in Simulink v2.1.” Dosegljivo: <http://www.mathworks.com/matlabcentral/fileexchange/18465-learning-the-kalman-filter-in-simulink-v2-1>. [Dostopano: 13. 8. 2015].

Dodatek

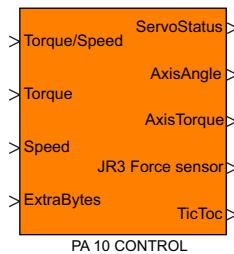
A Avtomatska identifikacija parametrov teže prijemala

Program za identifikacijo prijemala je nastal v okolju MATLAB® in se ga uporablja preko vmesnika, ki je na sliki A.1. Program deluje tako, da robota najprej spravi v izhodiščno konfiguracijo sklepov in nato začne obračati 5. in 6. sklep. Program postavi prijemalo v tri različne orientacije, ki so med seboj ortogonalne. Vsako lego drži vsaj toliko časa, dokler ne dobi zadostnega števila odčitkov iz senzorja. Ko opravi meritve v treh različnih legah, izračuna parametre prijemala za kompenzacijo njegove teže ter merilni odmik senzorja.



Slika A.1: Uporabniški vmesnik v okolju MATLAB® za identifikacijo parametrov prijemala.

B SIMULINK[®]blok PA-10 CONTROL



Slika B.1: SIMULINK[®]blok PA-10 CONTROL za vodenje robota PA-10.

Simulink knjižnica, ki je nastala za uporabljanje robota PA-10 v MATLAB[®] SIMULINK[®] je prikazana na sliki B.1. Blok ima 4 vhode ter 5 izhodov. Vhodi v blok so po vrsti:

- izbira med navornim ali hitrostnim načinom vodenja,
- referenčni navori v motorjih,
- referenčne hitrosti sklepov,
- dodatni/rezervirani bajti.

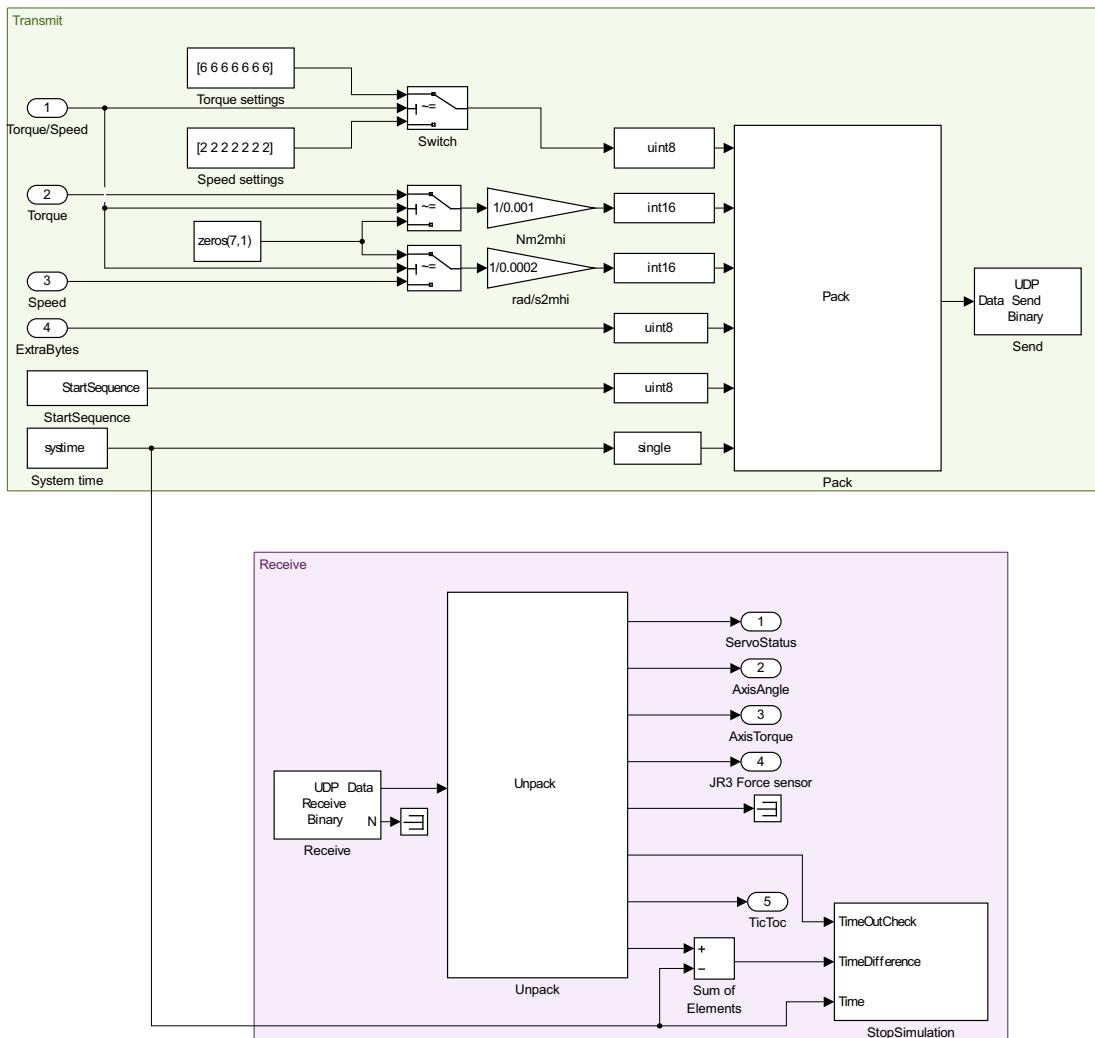
Za izbran hitrostni način vodenja moramo na prvi vhod dati vrednost 0, za navorni način pa vrednost 1. Ta signal se lahko spremeni sproti med delovanjem programa. Vhoda za referenčne navore ter hitrosti sprejmata podatke v obliki vektorja s sedmimi elementi, za vsak sklep posebej. Dodatni bajti zaenkrat še niso v uporabi, vendar se lahko strežnik po potrebi prilagodi.

Izhodi po vrsti pa so

- statusni bajti posameznih servo motorjev,
- trenutni koti v sklepi,
- trenutni navor na motorjih,
- odčitki senzorja sil in navorov JR3,
- ciklični čas strežnika.

Vsebina statusnih bajtov je bila opisana v 3.2. V SIMULINK® shemi lahko te podatke izkoristimo za spremjanje delovanja motorjev. Primer uporabe je, zaustavitev SIMULINK® programa v primeru pritiska varnostnega stikala robota.

Blok vsebuje še nekaj varnostnih mehanizmov, ki v primeru prekinitve komunikacije simulacijo vstavijo in so vidni na sliki B.2. Preverja tudi kakšen je cikel izvajanja programa na klientovi strani in v primeru, da preseže čas dveh vzorcev se izvajanje programa prekine.



Slika B.2: Vsebina SIMULINK®bloka PA-10 CONTROL za vodenje robota PA-10.