Einführung in die Robotik

Jianwei Zhang
zhang@informatik.uni-hamburg.de

Universität Hamburg
Fakultät für Mathematik, Informatik und Naturwissenschaften
Department Informatik
Technische Aspekte Multimodaler Systeme

09. Juni 2009

Gliederung

Gliederung (cont.)

Gliederung (cont.)

Probleme der Dynamik von Manipulatoren

- **Vorwärtsdynamik:**
  - *Vorgabe*: Gelenkkräfte/-momente;
  - *Gesuchte*: Bewegungsparameter;
  - *Anwendung*: Simulation eines Robotermodells.
- **Inverse Dynamik**:
  - *Vorgabe*: gewünschte Roboterbewegung;
  - *Gesuchte*: erforderliche Gelenkkräfte/-momente;
  - *Anwendung*: Modell-basierte Regelung eines Roboters.

$$\tau(t) \rightarrow \text{Direkte Dynamikgleichung} \rightarrow \mathbf{q}(t), (\dot{\mathbf{q}}(t), \ddot{\mathbf{q}}(t))$$
$$\mathbf{q}(t) \rightarrow \text{Inverse Dynamikgleichung} \rightarrow \tau(t)$$

NICHT parallel wie das Problem der Kinematik, ist die invserse Dynamik einfacher zu lösen als die direkte Dynamik.

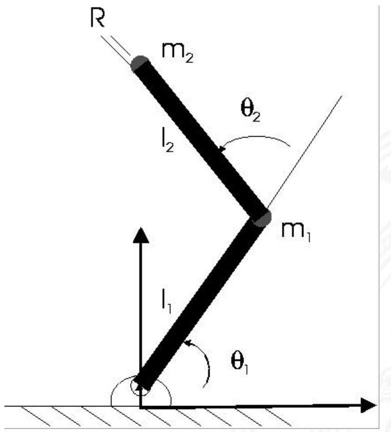
Probleme der Dynamik von Manipulatoren

Zwei Berechnungsverfahren:

- Analytische Methoden:
  aufgebaut auf Lagrange'schen Gleichungen
- Synthetische Methoden:
  Anwendung der Newton-Euler'schen Gleichungen

Ein Problem mit der Rechnezeit:
Komplexität zur Auswertung des Lagrange-Euler-Modells (siehe die kommenden Seiten): $O(n^4)$ wobei n die Anzahl der Gelenke ist.
$n = 6$: 66,271 Multiplikationen und 51,548 Additionen.

Beispiel für einen zweigelenkigen Manipulator



Newton-Euler'sche Gleichungen für das Beispiel - I

nach dem Newton's zweiten Gesetz sind die Kräfte an dem Schwerpunkt des Glieder 1 und 2 jeweils:

$$\mathbf{F}_1 = m_1 \ddot{\mathbf{r}}_1$$

$$\mathbf{F}_2 = m_2 \ddot{\mathbf{r}}_2$$

wobei

$$\mathbf{r}_1 = 1/2 l_1 (\cos\theta_1 \vec{i} + \sin\theta_1 \vec{j})$$
$$\mathbf{r}_2 = 2\mathbf{r}_1 + 1/2 l_2 [\cos(\theta_1+\theta_2)\vec{i} + \sin(\theta_1+\theta_2)\vec{j}]$$

Newton-Euler'sche Gleichungen für das Beispiel - I

Euler'sche Gleichungen:

$$\tau_1 = I_1\dot{\omega}_1 + \omega_1 \times I_1\dot{\omega}_1$$

$$\tau_2 = I_2\dot{\omega}_2 + \omega_2 \times I_2\dot{\omega}_2$$

wobei

$$I_1 = m_1 l_1^2/12 + m_1 R^2/4$$

$$I_2 = m_2 l_2^2/12 + m_2 R^2/4$$

Newton-Euler'sche Gleichungen für das Beispiel - II

Die Winkelgeschwindigkeiten und -Beschleunigungen sind:

$$\omega_1 = \dot{\theta}_1$$

$$\omega_2 = \dot{\theta}_1 + \dot{\theta}_2$$

$$\dot{\omega}_1 = \ddot{\theta}_1$$

$$\dot{\omega}_2 = \ddot{\theta}_1 + \ddot{\theta}_2$$

Da $\omega_i \times \mathbf{I}_i\omega_i = 0$, gilt es dann für die Kraftmomente an dem Schwerpunkt des Glieder 1 und 2:

$$\tau_1 = I_1\ddot{\theta}_1$$

$$\tau_2 = I_2(\ddot{\theta}_1 + \ddot{\theta}_2)$$

$\mathbf{F}_1, \mathbf{F}_2, \tau_1, \tau_2$ werden für die Kraft- und Kraftmoment-Balance verwendet. Dadurch werden die Kraftmomente direkt an Gelenk 1 und 2 gelöst.

Lagrange'sche Gleichungen

Die lagrange'sche Funktion L wird definiert als die Differenz zwischen der kinetischen Energie K und der potentiellen Energie P des Systems:

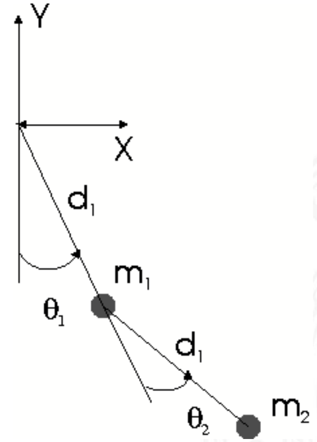
$$L = K - P$$

Satz: Die Bewegungsgleichungen für ein mechanisches System mit allgemeinen Koordinaten $\mathbf{q} \in \Theta^n$ und der lagrange'schen Funktion L sind gegeben über:

$$\frac{d}{dt}\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} - \frac{\partial L}{\partial q_i} = F_i, \quad i = 1, \ldots, n$$

wobei
q_i: die Koordinaten, mit den die kinetische und potentielle Energie dargestellt werden;
$\dot{q}_i$: die entsprechende Geschwindigkeit;
F_i: die entsprechende Kraft oder das entsprechende Kraftmoment, abhängig davon, ob q_i ein linearer oder Winkel-Geschwindigkeit ist.

Besipiel 2 für einen zweigelenkigen Manipulator



Langrage'sche Verfahren für das Beispiel - I

Die kinetische Energie des Masses m_1 ist:

$$K_1 = \frac{1}{2} m_1 {d_1}^2 {\dot{\theta}_1}^2$$

Die potentielle Energie ist:

$$P_1 = -m_1 g d_1 cos(\theta_1)$$

Die kartesischen Positionen sind:

$$x_2 = d_1 sin(\theta_1) + d_2 sin(\theta_1 + \theta_2)$$
$$y_2 = -d_1 cos(\theta_1) - d_2 cos(\theta_1 + \theta_2)$$

Langrage'sche Verfahren für das Beispiel - II

Die kartesischen Komponenten der Geschwindigkeiten sind:

$$\dot{x}_2 = d_1 cos(\theta_1)\dot{\theta}_1 + d_2 cos(\theta_1 + \theta_2)(\dot{\theta}_1 + \dot{\theta}_2)$$
$$\dot{y}_2 = d_1 sin(\theta_1)\dot{\theta}_1 + d_2 sin(\theta_1 + \theta_2)(\dot{\theta}_1 + \dot{\theta}_2)$$

Das Quadrat der Geschwindigkeitsgröße ist:

$${v_2}^2 = {\dot{x}_2}^2 + {\dot{y}_2}^2$$

Die kinetische Energie des 2. Gelenks ist:

$$K_2 = \frac{1}{2} m_2 {v_2}^2$$

Die potentielle Energie des 2. Gelenks ist:

$$P_2 = -m_2 g d_1 cos(\theta_1) - m_2 g d_2 cos(\theta_1 + \theta_2)$$

Langrage'sche Verfahren für das Beispiel - III

Die Langrange'sche Funktion ist:

$$L = (K_1 + K_2) - (P_1 + P_2)$$

Das Kraftmoment auf Gelenk 1 bzw. 2 ist jeweils:

$$\tau_1 = \frac{d}{dt}\frac{\partial L}{\partial \dot{\theta}_1} - \frac{\partial L}{\partial \theta_1}$$

$$\tau_2 = \frac{d}{dt}\frac{\partial L}{\partial \dot{\theta}_2} - \frac{\partial L}{\partial \theta_2}$$

Langrage'sche Verfahren für das Beispiel - III

τ_1 und τ_2 werden schließlich dargestellt als:

$$\begin{aligned}\tau_1 =& D_{11}\ddot{\theta}_1 + D_{12}\ddot{\theta}_2 + D_{111}\dot{\theta}_1^2 + D_{122}\dot{\theta}_2^2 \\ &+ D_{112}\dot{\theta}_1\dot{\theta}_2 + D_{121}\dot{\theta}_2\dot{\theta}_1 + D_1\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\tau_2 =& D_{21}\ddot{\theta}_1 + D_{22}\ddot{\theta}_2 + D_{211}\dot{\theta}_1^2 + D_{222}\dot{\theta}_2^2 \\ &+ D_{212}\dot{\theta}_1\dot{\theta}_2 + D_{221}\dot{\theta}_2\dot{\theta}_1 + D_2\end{aligned}$$

Langrage'sche Verfahren für das Beispiel - III

wobei
D_{ii}: die effektive Trägkeit (inertia) auf Gelenk i;
D_{ij}: die Kopplung-Trägkeit zwischen Gelenk i und j;
D_{ijj}: die Koeffizienten der zentripetalen Kraft auf Gelenk i wegen der Geschwindigkeit des Gelenk j;
$D_{iik}(D_{iki})$: die Koeffizienten der Coriolis-Kraft auf Gelenk i wegen der Geschwindigkeiten des Gelenk i und k;
D_i: die Schwerkraft auf Gelenk i.

Allgemeine dynamische Gleichungen eines allgemeinen Manipulators - I

$$\tau = M(\Theta)\ddot{\Theta} + V(\Theta, \dot{\Theta}) + G(\Theta)$$

$M(\Theta)$: die lageabhägige $n \times n$-Massenmatrix eines Manipulators
Für das obige Beispiel:

$$M(\Theta) = \begin{bmatrix} D_{11} & D_{12} \\ D_{21} & D_{22} \end{bmatrix}$$

$V(\Theta, \dot{\Theta})$: ein $n \times 1$-Vektor der Zentripetal- und Coriolis-Terme
Für das obige Beispiel:

$$V(\Theta, \dot{\Theta}) = \begin{bmatrix} D_{111}\dot{\theta}_1^2 + D_{122}\dot{\theta}_2^2 + D_{112}\dot{\theta}_1\dot{\theta}_2 + D_{121}\dot{\theta}_2\dot{\theta}_1 \\ D_{211}\dot{\theta}_1^2 + D_{222}\dot{\theta}_2^2 + D_{212}\dot{\theta}_1\dot{\theta}_2 + D_{221}\dot{\theta}_2\dot{\theta}_1 \end{bmatrix}$$

Allgemeine dynamische Gleichungen eines allgemeinen Manipulators - I

Ein Term wie $D_{111}\dot{\theta}_1^2$ wird von einer zentrifugalen Kraft verursacht;
Ein Term wie $D_{112}\dot{\theta}_1\dot{\theta}_2$ wird von einer Coriolis-Kraft verursacht und beinhaltet immer das Produkt der beiden Geschwindigkeiten.
$G(\Theta)$: der Schwerkraft-Term, hängt immer von Θ ab.
Für das obige Beispiel:

$$G(\Theta) = \begin{bmatrix} D_1 \\ D_2 \end{bmatrix}$$