

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

05. April 2011

Gliederung

Allgemeine Informationen

Einführung

Grundbegriffe

Roboterklassifikation

Koordinatensysteme

Koordinaten eines Manipulators

Warum Koordinaten-Transformation

Homogene Transformation

Verknüpfung der Drehmatrizen

Inverse Transformationen

Gleichung der Transformation

Zusammenfassung der homogenen Transformationen

Kinematik-Gleichungen

Gliederung (cont.)

Denavit-Hartenberg-Konvention
Parameter zur Beschreibung von zwei beliebigen Gelenken
Frame-Transformation zwischen zwei Gelenken
Beispiel mit PUMA 560

Kinematik-Gleichungen

Denavit-Hartenberg-Konvention
Parameter zur Beschreibung von zwei beliebigen Gelenken
Frame-Transformation zwischen zwei Gelenken
Beispiel mit PUMA 560

Inverse Kinematik von Manipulatoren

Analytische Lösbarkeit eines Manipulators
Beispiel 1: ein planarer dreigelenkiger Manipulator
Algebraische Lösung des PUMA 560

Gliederung (cont.)

Die Lösung für RPY-Winkel
Geometrische Lösung des PUMA 560
Eine Programmierumgebung für Roboter unter UNIX: RCCL

Differentielle Bewegungen mit homogenen Transformationen

Differentielle Translation und Rotation
Differentielle homogene Transformation
Differentielle Rotationen um x-, y-, z-Achse

Jacobi-Matrix eines Manipulators

Singuläre Konfigurationen

Aufgabenbeschreibung

Roboterprogrammierung auf drei Ebenen

Off-line Programmierung

Trajektoriegenerierung

Gliederung (cont.)

- Generierung von Trajektorien
- Trajektorien im multidimensionalen Raum
- Kubische Polynome zwischen zwei beliebigen Konfigurationen
- Lineare Funktion mit parabolischen Übergängen
- Bestimmung der Geschwindigkeiten bei den Zwischenpunkte
- Faktoren für zeitoptimale Bewegungen - Bogenlänge
- Faktoren für zeitoptimale Bewegungen - Krümmung
- Faktoren für zeitoptimale Bewegungen - Bewegungszeit
- Dynamische Constraints aller Gelenke
- Probleme der Trajektoriengenerierung im Kartesischen Raum
- Bewegung entlang einer geraden Linie

Trajektoriengenerierung

- Interpolationsverfahren

Gliederung (cont.)

- Bernstein-Polynome
- B-Splines
- Einführung in RCCL
- Umgebungsvariablen
- Compilieren von RCCL Programmen
- Der Simulator
- Bewegungstypen in RCCL
- Konfigurationen
- Trajektoriengenerierung in RCCL

Dynamik

- Probleme der Dynamik von Manipulatoren
- Beispiel für einen zweigelenkigen Manipulator
- Lagrange'sche Gleichungen

Gliederung (cont.)

Roboterregelung

- Klassifikation der Regelung von Roboterarmen
- Gelenkregler des PUMA-Roboters
- Interne Sensorik von Robotern
- Regelungssystem eines Roboters
- Lineare Regelung für Trajektorienverfolgung
- Modellbasierte Regelung für Trajektorienverfolgung
- Regelung im Kartesischen Raum
- Hybride Regelung der Kraft und Position

Programmierung auf Aufgabenebene und Bahnplanung

- Grundlage zur Programmierung auf Aufgabenebene
- Objekt-Darstellung
- Motivation der Bahnplanung

Gliederung (cont.)

- Bewegungsplanung
- Konfiguration eines Artefaktes
- Planung geometrischer Bahnen
- Sichtbarkeitsgraph
- Tangentengraph
- Voronoi-Diagramm
- Heuristische Suche

Programmierung auf Aufgabenebene und Bahnplanung

- Transformation vom Arbeitsraum zum Konfigurationsraum
- Berechnung der K-Hindernisse von Polygonen
- Berechnung der K-Hindernisse für Stangenkette
- Repräsentation des Konfigurationsraums durch Zerlegungsverfahren

Gliederung (cont.)

Programmierung auf Aufgabenebene und Bahnplanung

- Potentialfeldmethode
- Probabilistische Ansätze
- Anwendungsgebiete
- Erweiterungen des Basisproblems

Architekturen sensorbasierter intelligenter Systeme

- Architekturen sensorbasierter intelligenter Systeme
- Das Perzeption-Aktion-Modell mit Gedächtnis
- Das CMAC-Modell
- Die Subsumtions-Architektur
- Steuerungsarchitektur eines Fisches
- Verhaltensfusion
- Hierarchie

Gliederung (cont.)

Eine Architektur für lernende Roboter

Das AuRA-Modell - Arkin '86

Aus- und Rückblick

Gliederung

Allgemeine Informationen

Einführung

Koordinaten eines Manipulators

Kinematik-Gleichungen

Kinematik-Gleichungen

Inverse Kinematik von Manipulatoren

Differentielle Bewegungen mit homogenen Transformationen

Jacobi-Matrix eines Manipulators

Aufgabenbeschreibung

Robotergrammierung auf drei Ebenen

Trajektoriegenerierung

Trajektorien-generierung

Einführung in RCCL

Gliederung (cont.)

Dynamik

Roboterregelung

Programmierung auf Aufgabenebene und Bahnplanung

Programmierung auf Aufgabenebene und Bahnplanung

Programmierung auf Aufgabenebene und Bahnplanung

Architekturen sensorbasierter intelligenter Systeme

Aus- und Rückblick



Allgemeine Informationen (1)

Vorlesung:	Dienstag 10:15 s.t - 11:45 s.t.
Raum:	F334
Web:	http://tams-www.informatik.uni-hamburg.de/lehre/
Name:	Prof. Dr. Jianwei Zhang
Büro:	F308
E-mail:	zhang@informatik.uni-hamburg.de
Sprechstunde:	Donnerstag 15:00 - 16:00
Sekretariat:	Tatjana Tetsis
Büro:	F311
Tel.:	+49 40 - 42883-2430
E-mail:	tetsis@informatik.uni-hamburg.de



Allgemeine Informationen (2)

Übungen:	Dienstag 9:15 s.t - 10:00 s.t.
Raum:	F334
Web:	http://tams-www.informatik.uni-hamburg.de/lehre/
Name:	Denis Klimentjew
Büro:	F330
Tel.:	+49 40 - 42883-2508
E-mail:	klimentjew@informatik.uni-hamburg.de
Sprechstunde:	nach Vereinbarung

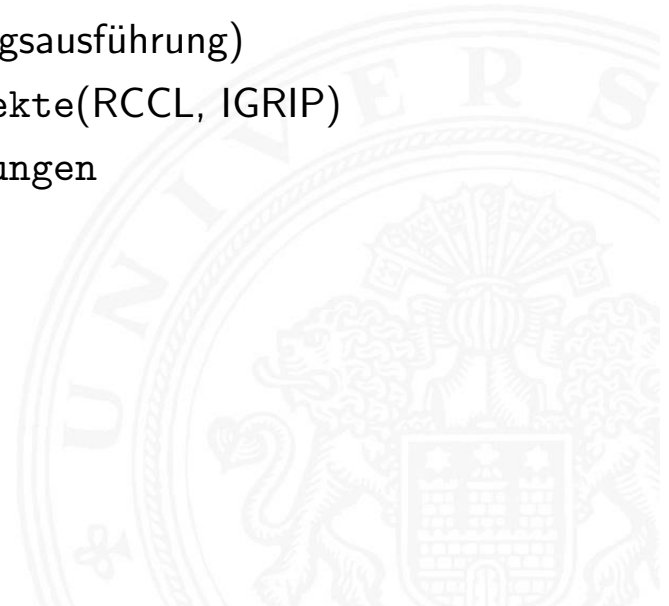
Vorkenntnisse

- ▶ Grundlagen der Physik
- ▶ (Grundlagen der Elektrotechnik)
- ▶ lineare Algebra
- ▶ elementare Matrizenalgebra
- ▶ Programmierkenntnisse



Inhalt

- ▶ mathematische Konzepte (Raumbeschreibung und Koordinaten-Transformationen, Kinematik, Dynamik)
- ▶ Regelungskonzepte (Bewegungsausführung)
- ▶ programmiertechnische Aspekte (RCCL, IGRIP)
- ▶ aufgabenorientierte Bewegungen



Gliederung

Allgemeine Informationen

Einführung

Grundbegriffe

Roboterklassifikation

Koordinatensysteme

Koordinaten eines Manipulators

Kinematik-Gleichungen

Kinematik-Gleichungen

Inverse Kinematik von Manipulatoren

Differentielle Bewegungen mit homogenen Transformationen

Jacobi-Matrix eines Manipulators

Aufgabenbeschreibung

Roboterprogrammierung auf drei Ebenen

Gliederung (cont.)

Trajektoriegenerierung

Trajektorienplanung

Einführung in RCCL

Dynamik

Roboterregelung

Programmierung auf Aufgabenebene und Bahnplanung

Programmierung auf Aufgabenebene und Bahnplanung

Programmierung auf Aufgabenebene und Bahnplanung

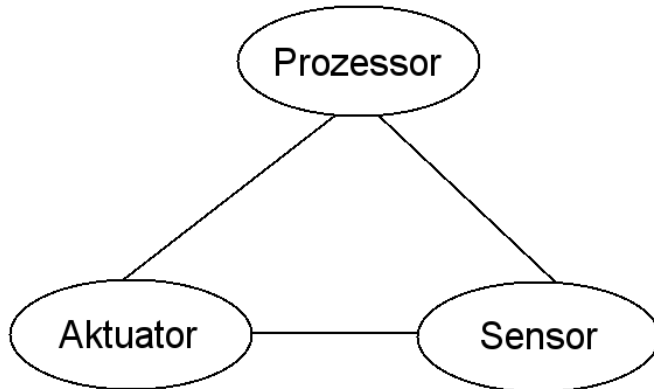
Architekturen sensorbasierter intelligenter Systeme

Aus- und Rückblick

Einführung

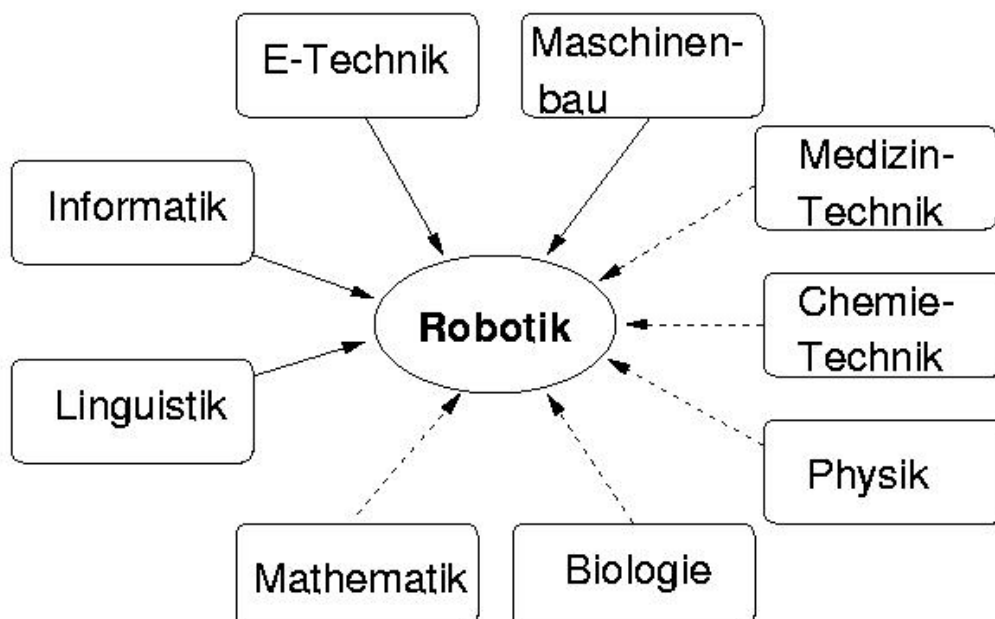
Grundbegriffe

Komponenten eines Roboters



Robotik: intelligente Verbindung von Rechnern, Sensorik und Aktuatoren.

Ein interdisziplinäres Gebiet



Definition von Industrierobotern

Ein Roboter ist laut RIA (*Robot Institute of America*):

...a reprogrammable and multifunctional manipulator, devised for the transport of materials, parts, tools or specialized systems, with varied and programmed movements, with the aim of carrying out varied tasks.

Hintergrund einiger Terminie

“**Robot**” wurde populär mit einem Theaterstück von Karel Capek 1923, war ein tüchtiger Diener.

“**Robotics**” wurde erfunden von Isaac Asimov 1942.

“**Autonomous**”: (wörtlich) (gr.) “nach eigenen Gesetzen lebend”
(*Auto*: Selbst; *nomos*: Gesetz)

“**Personal Robot**”: ein kleines mobiles Robotersystem mit einfachen Fähigkeiten vom Sichtsystem, Sprechen, Bewegung, usw. (ab 1980).

“**Service Robot**”: ein mobiles Handhabungssystem mit Sensoren für anspruchsvolle Operationen in Service-Bereichen (ab 1989).

Freiheitsgrade eines Roboters

Degrees of Freedom (DOF):

Die Anzahl der unabhängigen Koordinaten-Ebenen oder Orientierungen auf die sich ein Gelenk oder End-Punkt eines Roboters bewegen kann.

Der DOF wird von der Anzahl der unabhängigen Variablen des Steuerungssystems bestimmt.

- ▶ Auf einer Ebene: translatorische / rotatorische Bewegungen
- ▶ In einem Raum: translatorische / rotatorische Bewegungen - Standort + Orientierung (die maximale Anzahl des DOF eines Festkörpers?)
- ▶ Der DOF eines Manipulators: Anzahl der Gelenke, die unabhängig gesteuert werden.
Ein "Roboter" sollte mindestens zwei Freiheitsgrade besitzen.

Roboterklassifikation

nach Antriebsprinzip

- ▶ elektrisch
- ▶ hydraulisch
- ▶ pneumatisch

Roboterklassifikation

nach Arbeitsbereich

- ▶ stationär
 - ▶ Arme mit 2 DOF
 - ▶ Arme mit 3 DOF
 - ▶ ...
 - ▶ Arme mit 6 DOF
 - ▶ Redundante Arme (> 6 DOF)
 - ▶ Multifinger-Hand
- ▶ mobil
 - ▶ *Automated Guided Vehicles*
 - ▶ Portalroboter
 - ▶ mobile Plattform
 - ▶ Laufmaschinen und fliegende Roboter
 - ▶ Anthropomorphe Roboter (Humanoids)

Roboterklassifikation

nach Art der Gelenke

- ▶ translatorisch (“linear joint”, “translational”, “Cartesian”, “prismatic”)
- ▶ rotatorisch
- ▶ Kombinationen



Roboterklassifikation

nach Roboterkoordinaten-Systemen

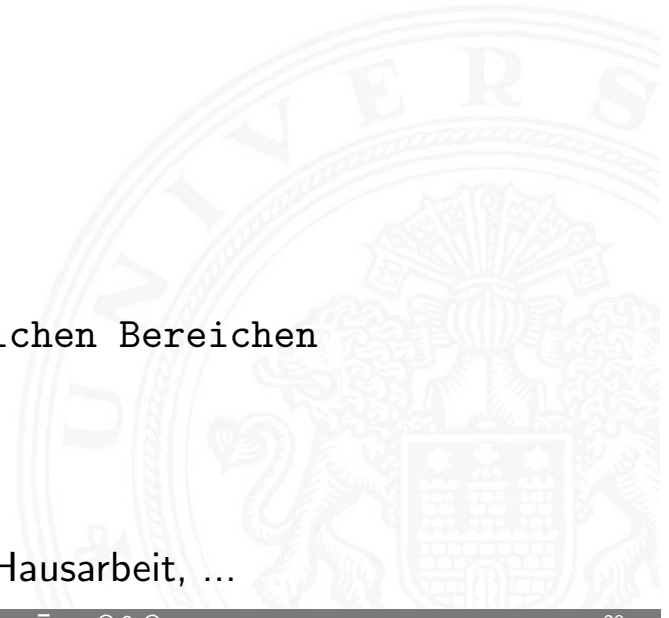
- ▶ Kartesische
- ▶ Zylindrische
- ▶ Kugelförmige



Roboterklassifikation

nach Anwendung

- ▶ Objekt-Manipulation
- ▶ Objekt-Modifikation
- ▶ Objekt-Bearbeitung
- ▶ Transport
- ▶ Montage
- ▶ Qualitätsprüfung
- ▶ Einsätze in nicht zugänglichen Bereichen
- ▶ Land- und Forstwirtschaft
- ▶ Unterwasser
- ▶ Bauwesen
- ▶ Service-Roboter in Medizin, Hausarbeit, ...



Roboterklassifikation

nach Intelligenz

- ▶ manuelle Steuerung
- ▶ programmierbar für wiederholte Bewegungen
- ▶ mit Wahrnehmungs- und Reaktionsfähigkeit
- ▶ lernfähig auf Aufgabenebene

Robotik macht Spass!

- ▶ Roboter bewegen sich - Rechner nicht
- ▶ Interdisziplinarität:
 - ▶ Soft- und Hardwaretechnik
 - ▶ Sensortechnik
 - ▶ Mechatronik
 - ▶ Regelungstechnik
 - ▶ Multimedia, ...
- ▶ Ein Traum der Menschheit:
"Computer sind das bis heute genialste Produkt menschlicher Faulheit."
Computer \Leftrightarrow Roboter

Literatur

Die offiziellen Folien (mit mehr Literaturhinweisen) liegen im TAMS unter "Lehrveranstaltungen"

Wichtige Sekundärliteratur:

- ▶ **K. S. Fu, R. C. Gonzales and C. S. G. Lee**, *Robotics: Control, Sensing, Vision and Intelligence*, McGraw-Hill, 1987
- ▶ **R. P. Paul**, *Robot Manipulators: Mathematics, Programming and Control*, MIT Press, 1981
- ▶ **J. J. Craig**, *Introduction to Robotics*, Addison-Wesley, 1989.

Koordinatensysteme

Die Lage von Gegenständen, also ihre **Position** und **Orientierung** im euklidischen Raum lässt sich beschreiben durch Angabe eines kartesischen Koordinatensystems (KS).

Beschreibung von Position und Orientierung

- ▶ **Position:**
 - ▶ gegeben durch $\vec{p} \in \mathcal{R}^3$
- ▶ **Orientierung:**
 - ▶ gegeben durch Projektion $\vec{n}, \vec{o}, \vec{a} \in \mathcal{R}^3$ der Achsen des KS ins Ursprungssystem
 - ▶ zusammengefasst zu Rotationsmatrix $R = \begin{bmatrix} \vec{n} & \vec{o} & \vec{a} \end{bmatrix} \in \mathcal{R}^{3 \times 3}$
 - ▶ redundant, da 9 Parameter für 3 Freiheitsgrade
 - ▶ andere Darstellungsformen möglich, z.B. *roll, pitch, yaw* Winkel

Homogene Transformation

- ▶ Kombination von \vec{p} und R zu $T = \begin{bmatrix} R & \vec{p} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in \mathcal{R}^{4 \times 4}$
- ▶ Verkettung mehrerer T über Matrixmultiplikation
- ▶ nicht kommutativ, d.h. $A \cdot B \neq B \cdot A$

Positionsgleichungen

- ▶ Beschreibung komplexer Situationen über Verkettung mehrerer T zu einer Positionsgleichung
- ▶ z.B. $BASE \cdot T_6 \cdot TOOL = OBJ \cdot GRASP$
- ▶ auflösen nach $T_6 = BASE^{-1} \cdot OBJ \cdot GRASP \cdot TOOL^{-1}$
- ▶ beschreibt Ziel**position**, nicht **Weg** dahin!

Roboterkinematik

Vielfach besteht nur Interesse an Position und Orientierung des Roboter**greifers**. Ein Roboter ist dann nur ein Objekt wie jedes andere, beschrieben über eine Transformation wie alle anderen.

Denavit Hartenberg Konvention

- ▶ Definition eines Koordinatensystems pro Segment $i = 1..n$
- ▶ Definition von 4 Parametern pro Segment $i = 1..n$
- ▶ Definition einer Transformation A_i pro Segment $i = 1..n$
- ▶ $T_6 = \prod_{i=1}^n A_i$

Position

T_6 definiert, wie die n Gelenkwinkel zu 12 nichtlinearen Formeln zusammenzufassen sind um 6 kartesische Freiheitsgrade zu beschreiben.

- ▶ Vorwärtskinematik K definiert als:
 - ▶ $K : \vec{\theta} \in \mathcal{R}^n \rightarrow \vec{x} \in \mathcal{R}^6$
 - ▶ Gelenkwinkel \rightarrow Position + Orientierung
- ▶ Inverse Kinematik K^{-1} definiert als:
 - ▶ $K^{-1} : \vec{x} \in \mathcal{R}^6 \rightarrow \vec{\theta} \in \mathcal{R}^n$
 - ▶ Position + Orientierung \rightarrow Gelenkwinkel
 - ▶ nichttrivial, weil K i.A. nicht eindeutig invertierbar

Differentielle Bewegung

Die nichtlineare Kinematik K kann linearisiert werden über die Taylorreihe $f(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{f^{(n)}(x_0)}{n!} (x - x_0)^n$.

- ▶ Die Jacobimatrix J als Faktor für $n = 1$ der mehrdimensionalen Taylorreihe ist definiert als:
 - ▶ $J(\vec{\theta}) : \dot{\vec{\theta}} \in \mathcal{R}^n \rightarrow \dot{\vec{x}} \in \mathcal{R}^6$
 - ▶ Gelenkgeschwindigkeit \rightarrow kartesische Geschwindigkeit
- ▶ Inverse Jacobimatrix J^{-1} definiert als:
 - ▶ $J^{-1}(\vec{\theta}) : \dot{\vec{x}} \in \mathcal{R}^6 \rightarrow \dot{\vec{\theta}} \in \mathcal{R}^n$
 - ▶ kartesische Geschwindigkeit \rightarrow Gelenkgeschwindigkeit
 - ▶ nichttrivial, weil J nicht zwangsweise invertierbar (z.B. nicht quadratisch)

Bahnplanung

Da T_6 nur die Ziel**position** beschreibt, ist explizite Generierung einer Trajektorie nötig, je nach *constraints* unterschiedlich für:

- ▶ Gelenkwinkelraum
- ▶ kartesischen Raum

Interpolation durch:

- ▶ stückweise Geraden
- ▶ stückweise Polynome
- ▶ B-Splines
- ▶ ...



Aufgaben

- 1.1 Lesen: J. F. Engelberger. *Robotics in Service*, The MIT Press, 1989. (vorhanden im Semesterapparat)
- 1.2 Machen Sie sich mit C-Programmierung vertraut.
- 1.3 Wiederholen Sie Ihre Kenntnisse in der linearen Algebra, insbesondere in der elementaren Matrizenalgebra.

