

インタラクティブシステム論 第11回

梶本裕之



日程

講義番号	講義日	講義内容
-	5/8	休講（全学のオンライン講義説明会）
1	5/15	イントロダクション
		Scilab課題
		上記資料のPython版
2	5/22	フーリエ変換
3	5/29	フーリエ変換と線形システム
4	6/5	信号処理の基礎
5	6/12	信号処理の応用1(相関)
6	6/19	信号処理の応用2(画像処理)
-	6/26	中間確認テスト（現在のところ大学を予定） 自習に変更
7	7/3	ラプラス変換
8	7/10	古典制御の基礎
9	7/17	行列
10	7/24	行列と最小二乗法
11	7/31	ロボティクス
-	8/7	期末テスト準備（自習）
-	8/14	期末確認テスト（ 現在のところ大学を予定 ）



期末テストはオンラインで行います。方法については8月に入ってからwebでアナウンスします



ロボティクスの基礎 の基礎:

ロボットの姿勢・力・速度

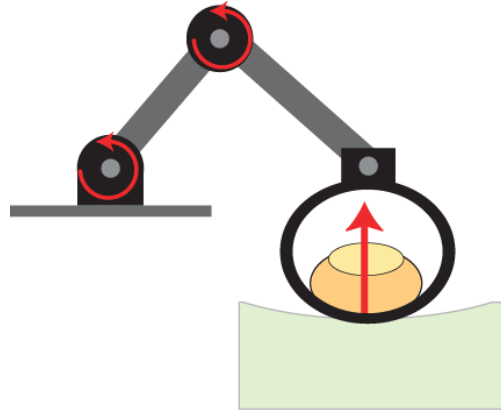


ロボット




Courtesy of Masahiro Takeuchi

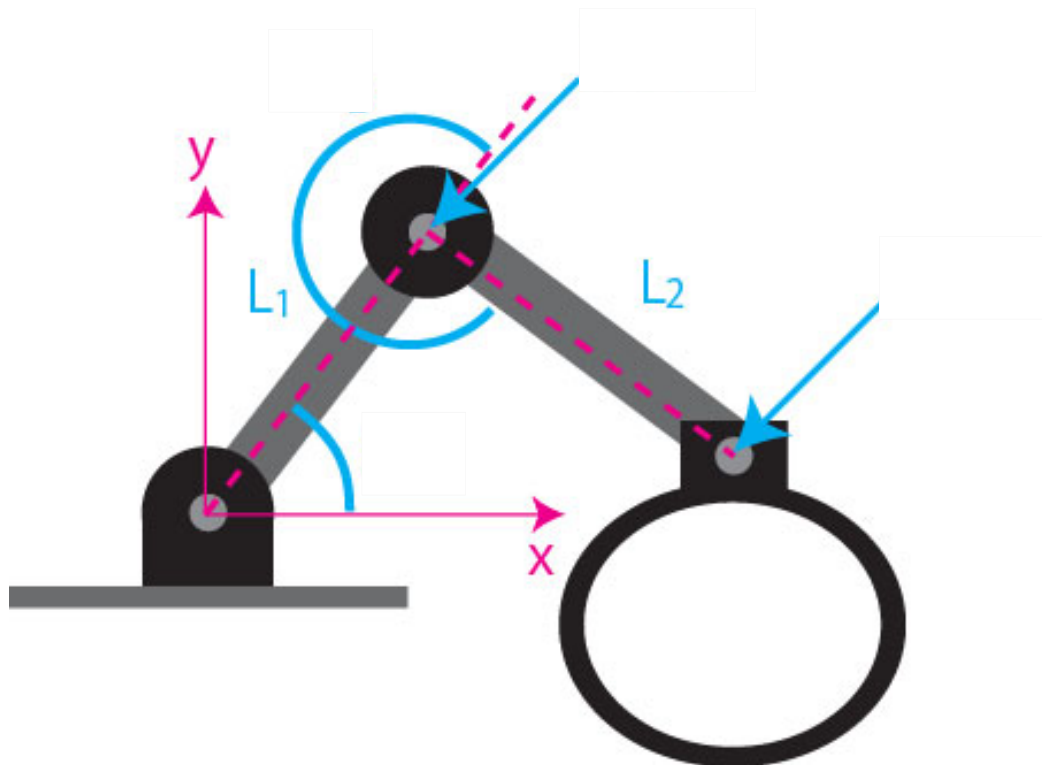
座標変換の必要性



- 関節の**角度**から、ロボット**末端の位置**を知りたい.
- ロボット**末端の位置**から、関節の**角度**を知りたい.

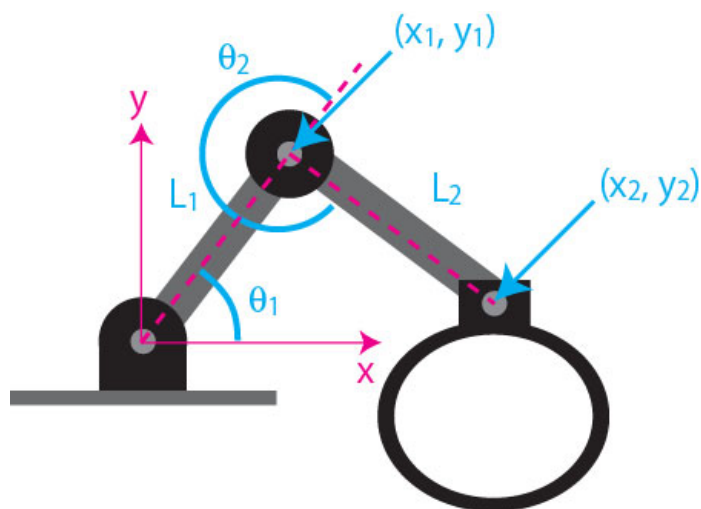
- ロボット末端をある**速度**で動かすための関節の**速度**は？
- ロボット末端にある**力**を出すための、関節の**トルク**は？ 

座標の定義



順キネマティクス

関節の角度(θ_1, θ_2)から,
ロボット末端の位置(x_2, y_2)を知りたい。



$x_1 =$

$y_1 =$

$x_2 =$

$=$

$y_2 =$

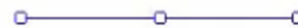
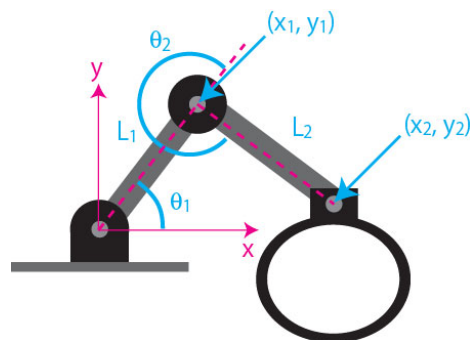
$=$



順キネマティクスのシミュレーション

Scilabコード

```
L1 = 1.0;  
L2 = 1.0;  
  
for t=0:0.1:%pi,  
  theta1 = t; //関節1の角度  
  theta2 = t*2; //関節2の角度  
  //関節座標  
  x1 = L1 * cos(theta1);  
  y1 = L1 * sin(theta1);  
  x2 = x1 + L2 * cos(theta1+theta2);  
  y2 = y1 + L2 * sin(theta1+theta2);  
  
  armX = [0,x1,x2]; //関節のx座標  
  armY = [0,y1,y2]; //関節のy座標  
  
  plot(armX,armY,'O-'); //描画  
  sleep(100); //100ms休む  
end
```

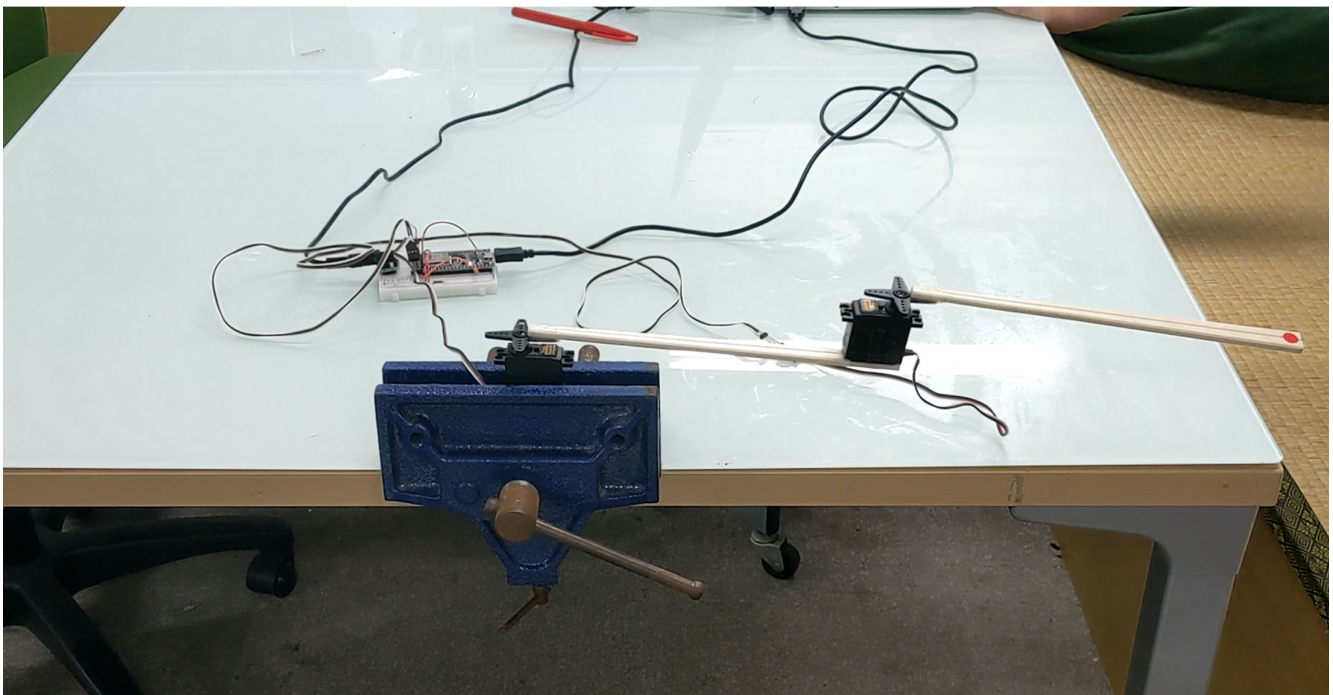


(参考)pythonコード

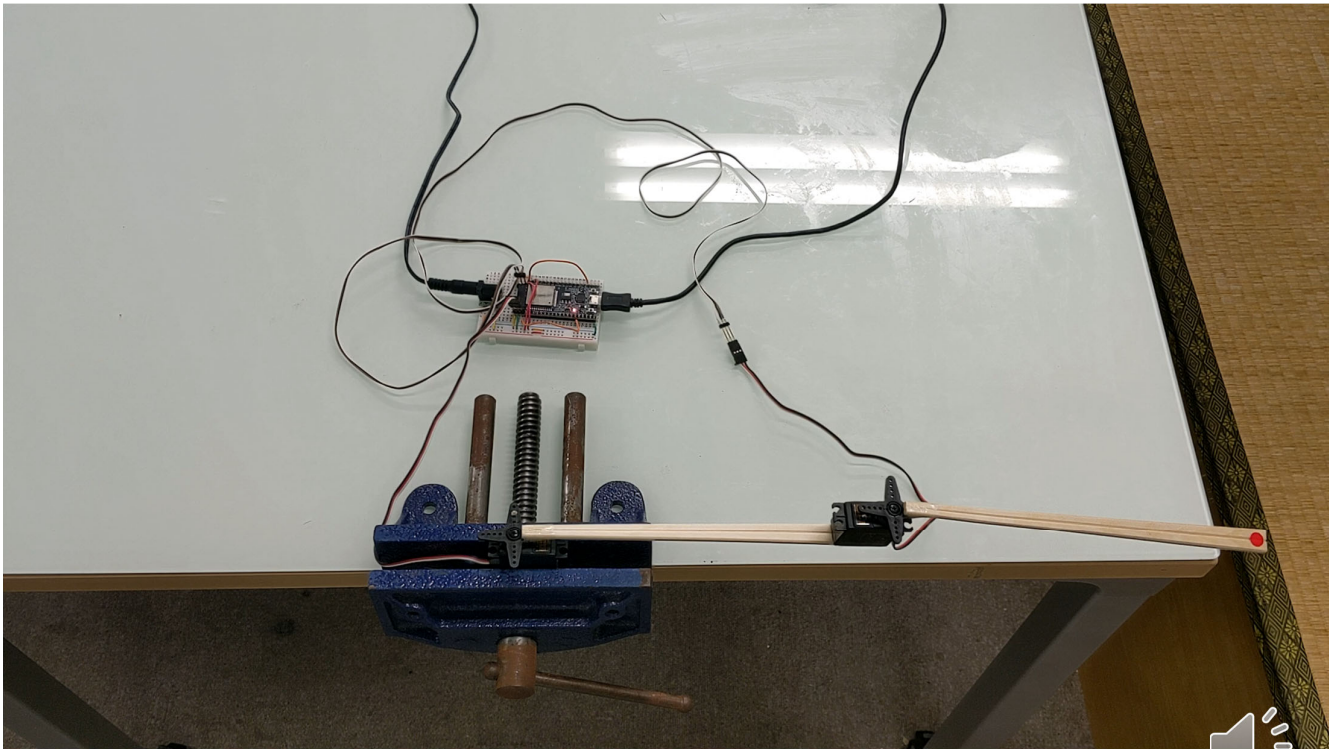
```
import matplotlib.pyplot as plt
import numpy as np
import matplotlib.animation as animation
fig = plt.figure()
ims = []
L1 = 1.0
L2 = 1.0
time = np.arange(0,np.pi,0.1)
record = list()
for t in time:
    theta1 = t
    theta2 = t * 2
    x1 = L1 * np.cos(theta1)
    y1 = L1 * np.sin(theta1)
    x2 = x1 + L2 * np.cos(theta1 + theta2)
    y2 = y1 + L2 * np.sin(theta1 + theta2)
    armX = [0,x1,x2]
    armY = [0,y1,y2]
    im = plt.plot(armX,armY,marker='o')
    ims.append(im)
ani = animation.ArtistAnimation(fig,ims,interval=100)
plt.axes().set_aspect('equal','datalim')
plt.show()
```



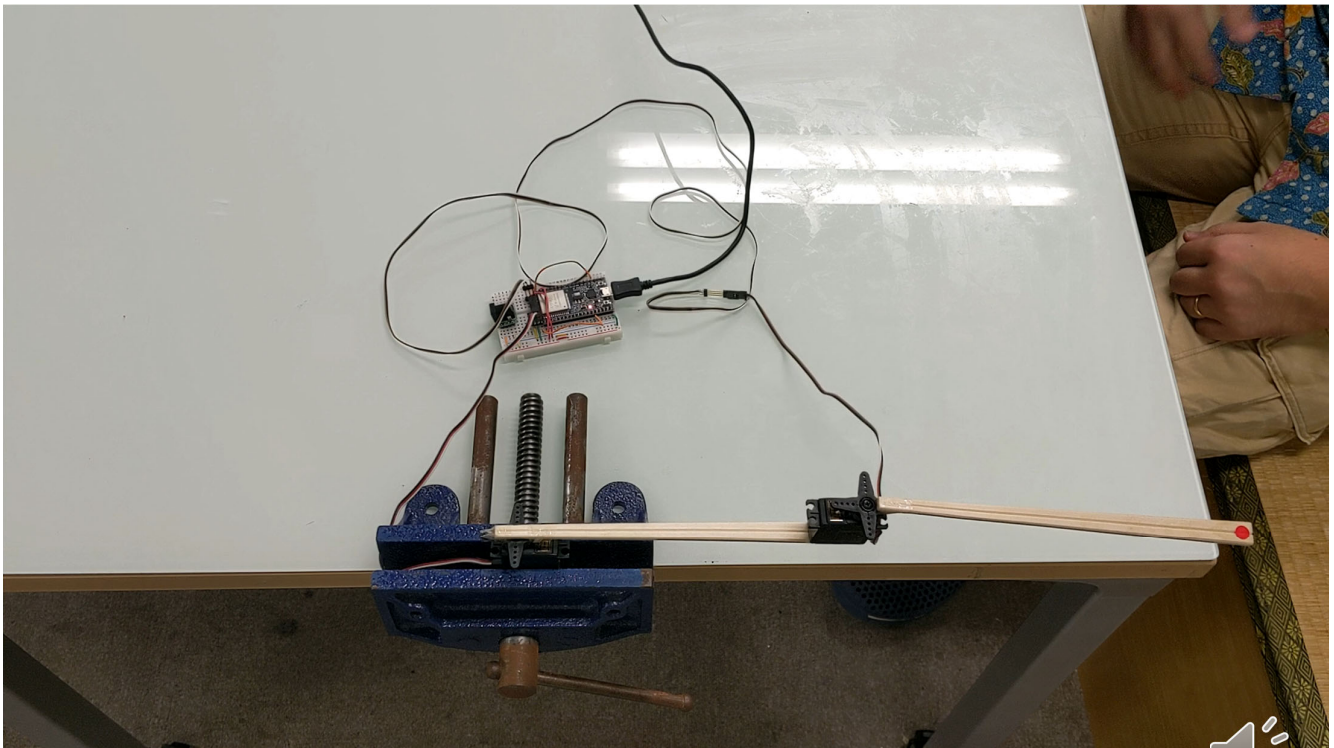
2軸ロボット(ラジコンサーボ+割り箸)



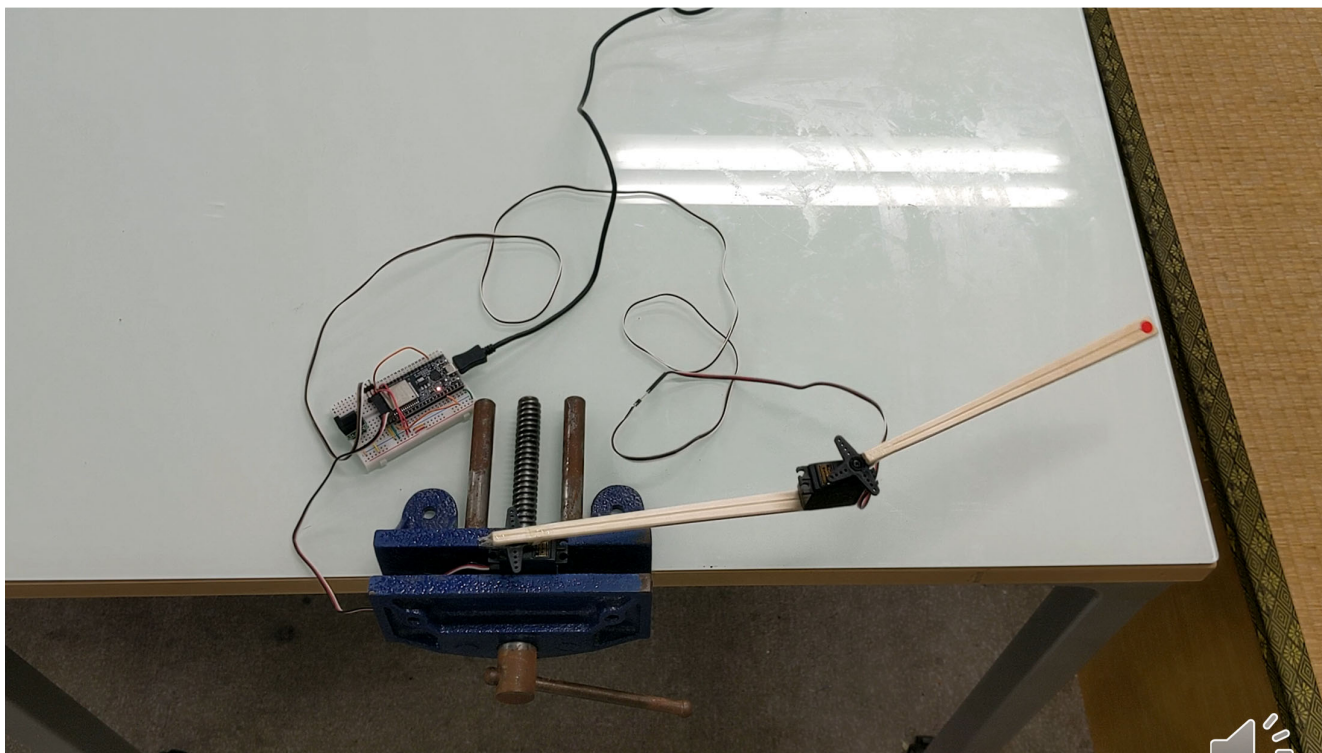
$$\theta_1 = \theta_2$$



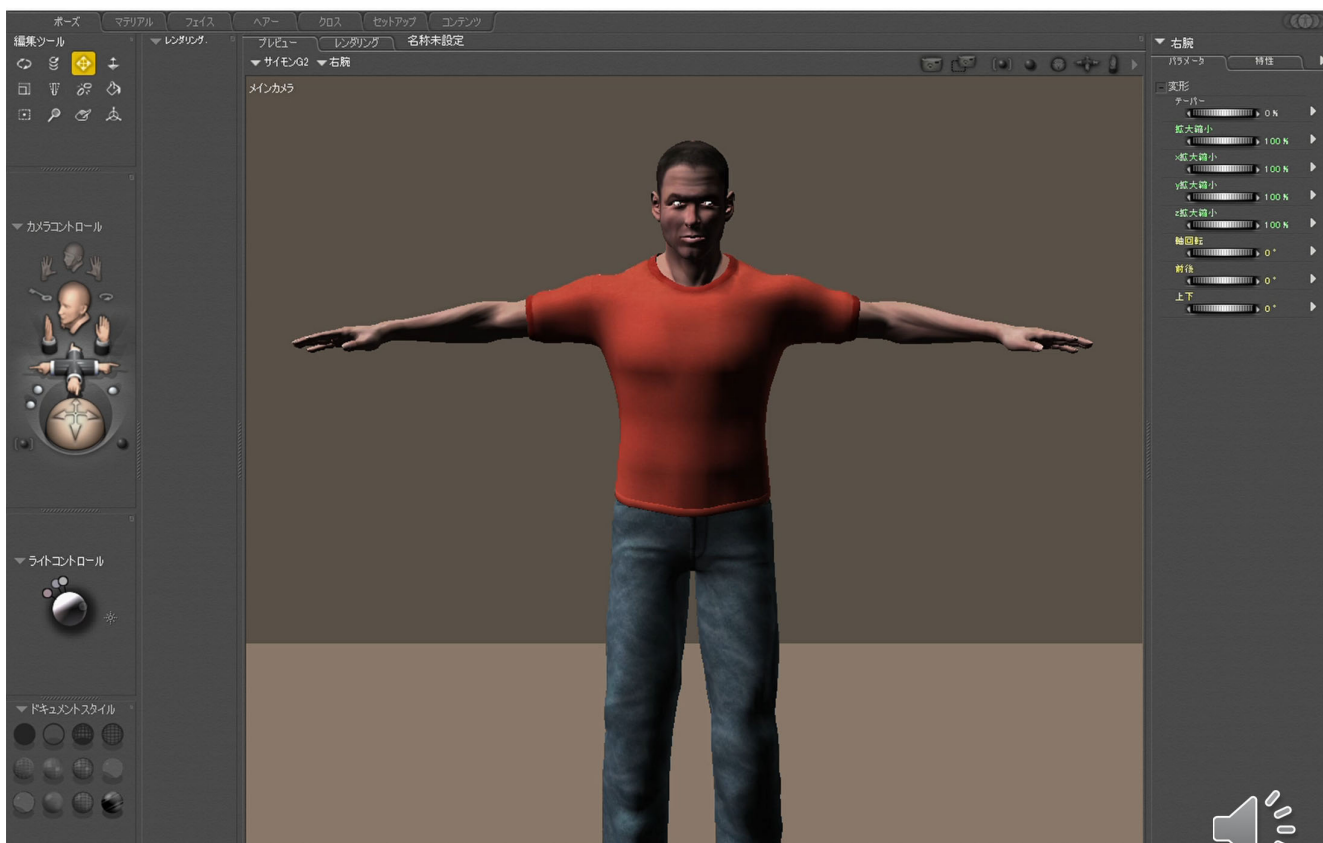
$$\omega_1 : \omega_2 = 1 : 1$$



$$\omega_1:\omega_2=1:2$$



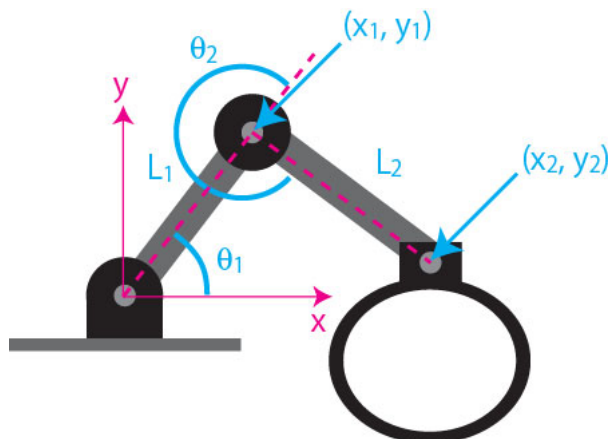
POSER(モデリングソフトの一つ)中の順キネマティクス



ロボティクスの知識はCGアニメーションに必須。(基礎的な知識は共通)

逆キネマティクス

ロボット末端の位置を (x_2, y_2) に移動したい。
関節の角度 (θ_1, θ_2) は何度回せば良いか？



$$x_2 = L_1 \cos \theta_1 + L_2 \cos(\theta_1 + \theta_2)$$

$$y_2 = L_1 \sin \theta_1 + L_2 \sin(\theta_1 + \theta_2)$$



逆キネマティクス

$\theta_1 + \theta_2$ を θ_{12} と書いて

$$x_2 = L_1 \cos \theta_1 + L_2 \cos \theta_{12}$$

$$y_2 = L_1 \sin \theta_1 + L_2 \sin \theta_{12}$$

$$x_2^2 + y_2^2 =$$

=

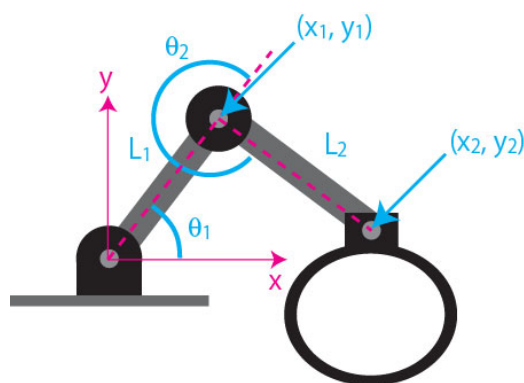
=

余弦定理

$$\cos(\theta_2) =$$

$$\theta_2 =$$

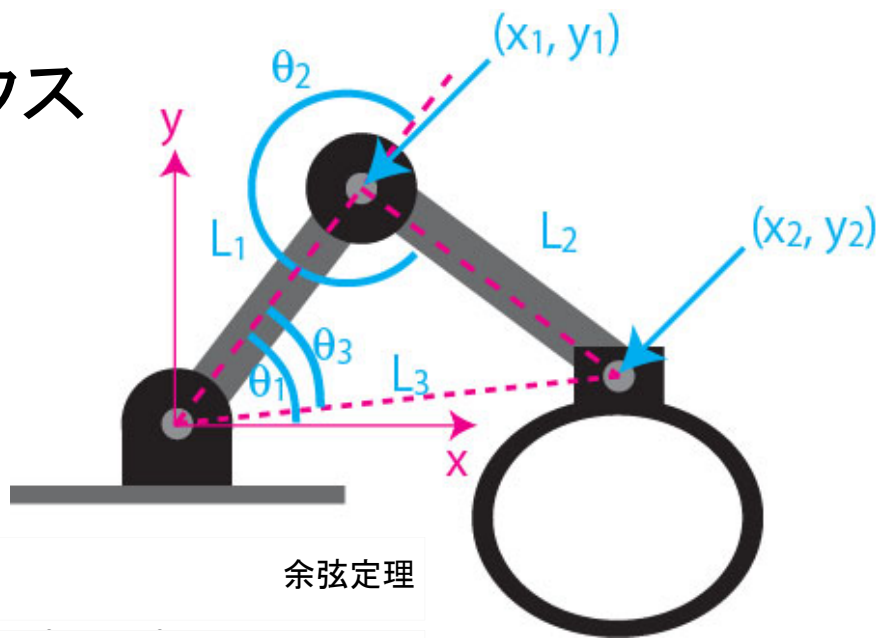
任意性あり



逆キネマティクス

L_3, θ_3 を定義

$$L_3 = \sqrt{x_2^2 + y_2^2}$$



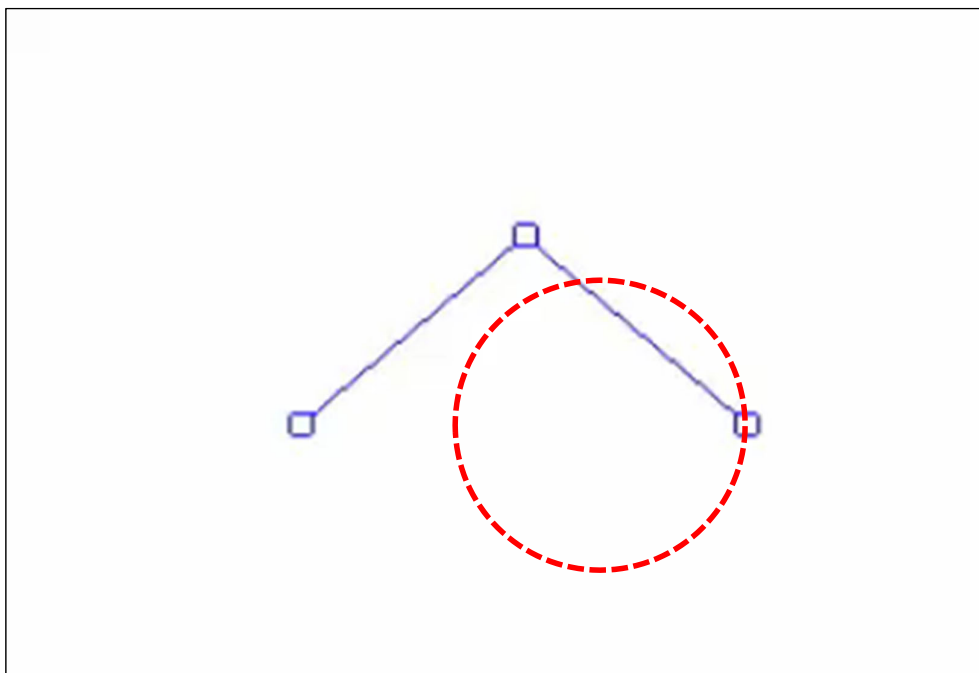
$L_2^2 =$ 余弦定理

$\theta_3 =$

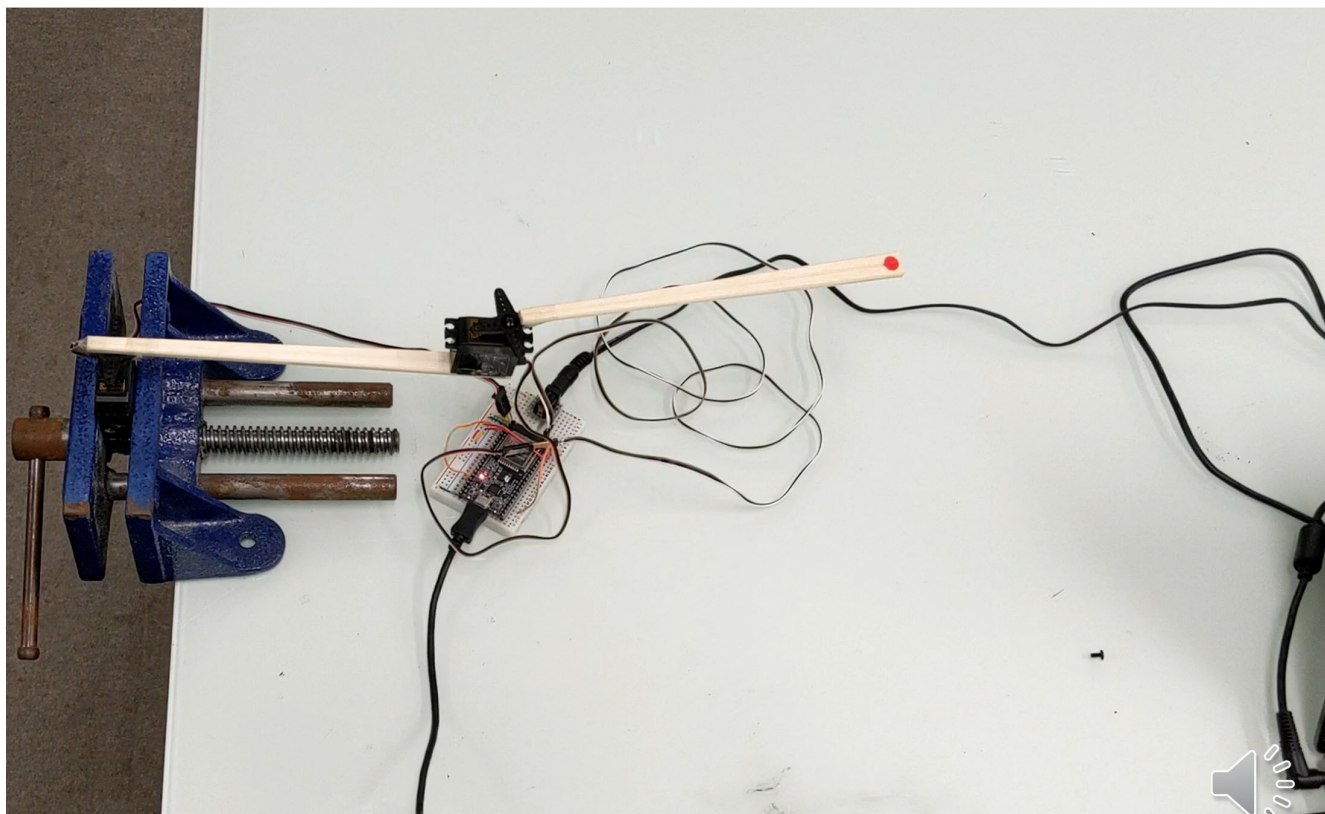
$\theta_1 =$



逆キネマティクス:
先端に円を描かせるシミュレーション結果



2軸ロボットでの逆キネマティクス



POSER中の逆キネマティクス



ロボティクスの知識はCGアニメーションに必須。(基礎的な知識は共通)

レポート課題

以下は逆キネマティクスの式を用いてロボット先端に円を描かせたプログラムである。完成させよ。

※acosには正負の任意性がある事に注意。上手くいくよう調節

```
L1 = 1.0;
L2 = 1.0;

for t=0:0.1:2*%pi,
//目標の先端位置. 円を描かせる
x2 = 1+0.5*cos(t);
y2 = 0.5*sin(t);

L3 = 
theta2 = 
theta3 = 

theta1 =
```

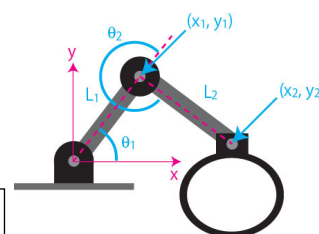
```
//以下は順キネティクス
x1 = L1 * cos(theta1);
y1 = L1 * sin(theta1);
x2 = x1 + L2 * cos(theta1+theta2);
y2 = y1 + L2 * sin(theta1+theta2);

//以下は描画用
armX = [0,x1,x2]; //関節のx座標
armY = [0,y1,y2]; //関節のy座標
square(-2.5,-2.5,2.5,2.5);
plot(armX,armY,'O-'); //描画
sleep(100); //100ms休む
end
```

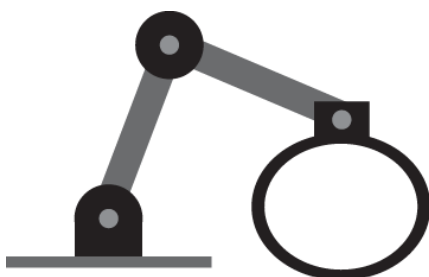


逆キネマティクスまとめ

ロボット末端の位置を (x_2, y_2) に移動したい。
関節の角度 (θ_1, θ_2) は何度回せば良いか？



頑張って式変形し、 θ_1, θ_2 を x_2, y_2 で表す。
一般的な解法は無い。とても大変。
解が複数個あることも。



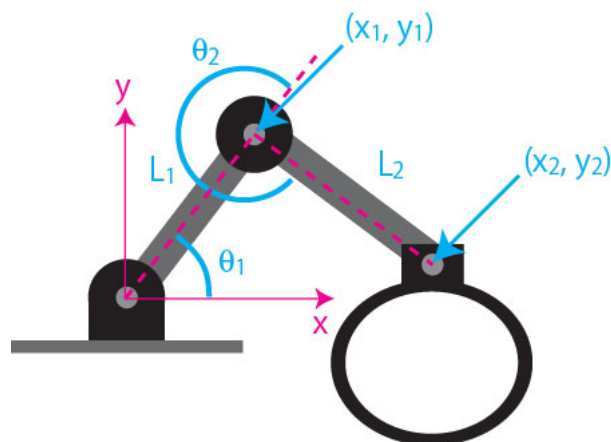
先端速度の計算

関節の**速度** $\dot{\theta}_1, \dot{\theta}_2$ からロボット末端の**速度**を計算.

$$x_2 = L_1 \cos \theta_1 + L_2 \cos(\theta_1 + \theta_2)$$

$$y_2 = L_1 \sin \theta_1 + L_2 \sin(\theta_1 + \theta_2)$$

例えば $\frac{d \cos \theta_1}{dt} = -\dot{\theta}_1 \sin \theta_1$ から



$$\dot{x}_2 =$$

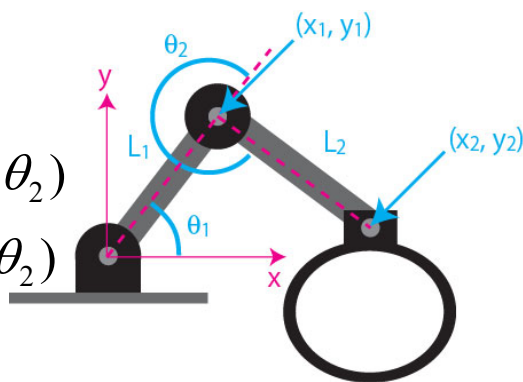
$$\dot{y}_2 =$$



先端速度の計算

$$\dot{x}_2 = -L_1 \dot{\theta}_1 \sin \theta_1 - L_2 (\dot{\theta}_1 + \dot{\theta}_2) \sin(\theta_1 + \theta_2)$$

$$\dot{y}_2 = L_1 \dot{\theta}_1 \cos \theta_1 + L_2 (\dot{\theta}_1 + \dot{\theta}_2) \cos(\theta_1 + \theta_2)$$



$$\begin{bmatrix} \dot{x}_2 \\ \dot{y}_2 \end{bmatrix} =$$

$$\begin{bmatrix} \dot{\theta}_1 \\ \dot{\theta}_2 \end{bmatrix}$$

これを $\begin{bmatrix} \dot{x}_2 \\ \dot{y}_2 \end{bmatrix} = \mathbf{J} \begin{bmatrix} \dot{\theta}_1 \\ \dot{\theta}_2 \end{bmatrix}$ と書き, \mathbf{J} を**ヤコビアン**と呼ぶ.

ヤコビアンは時々刻々と変化する. 毎サイクル計算



ヤコビアン

•元の式 $x_2 = L_1 \cos \theta_1 + L_2 \cos(\theta_1 + \theta_2)$
 $y_2 = L_1 \sin \theta_1 + L_2 \sin(\theta_1 + \theta_2)$

•一般的に $x_2 = f(\theta_1, \theta_2)$
 $y_2 = g(\theta_1, \theta_2)$

•偏微分で $\dot{x}_2 = \frac{\partial f}{\partial \theta_1} \dot{\theta}_1 + \frac{\partial f}{\partial \theta_2} \dot{\theta}_2$

$$\dot{y}_2 = \frac{\partial g}{\partial \theta_1} \dot{\theta}_1 + \frac{\partial g}{\partial \theta_2} \dot{\theta}_2$$

•まとめると

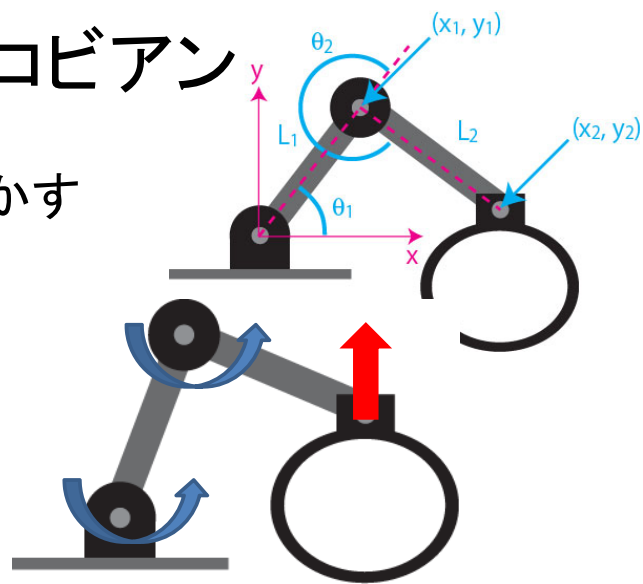
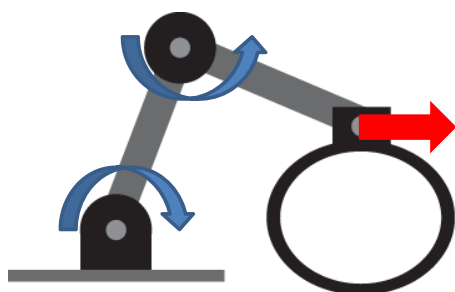
$$\begin{bmatrix} \dot{x}_2 \\ \dot{y}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f}{\partial \theta_1} & \frac{\partial f}{\partial \theta_2} \\ \frac{\partial g}{\partial \theta_1} & \frac{\partial g}{\partial \theta_2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \dot{\theta}_1 \\ \dot{\theta}_2 \end{bmatrix}$$

ヤコビアン



先端速度の実現とヤコビアン

ロボット末端をある**速度**で動かすための関節の**角速度**は？



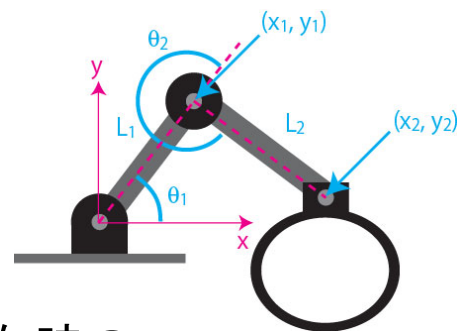
$$\begin{bmatrix} \dot{x}_2 \\ \dot{y}_2 \end{bmatrix} = \mathbf{J} \begin{bmatrix} \dot{\theta}_1 \\ \dot{\theta}_2 \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} \dot{\theta}_1 \\ \dot{\theta}_2 \end{bmatrix} = \mathbf{J}^{-1} \begin{bmatrix} \dot{x}_2 \\ \dot{y}_2 \end{bmatrix}$$

- ヤコビアン of 逆行列で求めることができる！
- 逆行列がない場合は？



特異点

$$\mathbf{J} = \begin{bmatrix} -L_1 \sin \theta_1 - L_2 \sin(\theta_1 + \theta_2) & -L_2 \sin(\theta_1 + \theta_2) \\ L_1 \cos \theta_1 + L_2 \cos(\theta_1 + \theta_2) & L_2 \cos(\theta_1 + \theta_2) \end{bmatrix}$$

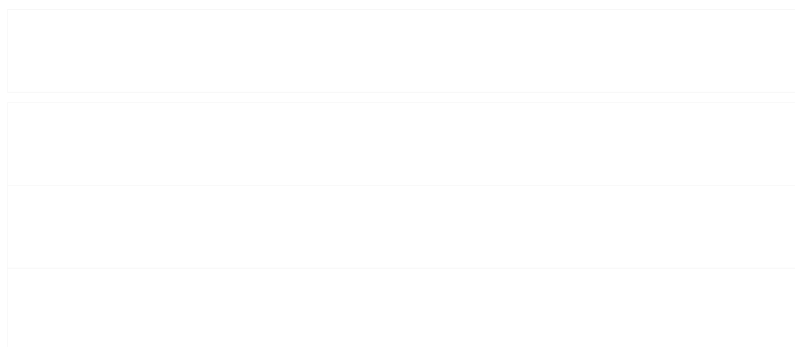


ヤコビアンが逆行列がないのはどんな時？

ad - bc = 0より

$$(-L_1 \sin \theta_1 - L_2 \sin \theta_{12})L_2 \cos \theta_{12} + (L_1 \cos \theta_1 + L_2 \cos \theta_{12})L_2 \sin \theta_{12} = 0$$

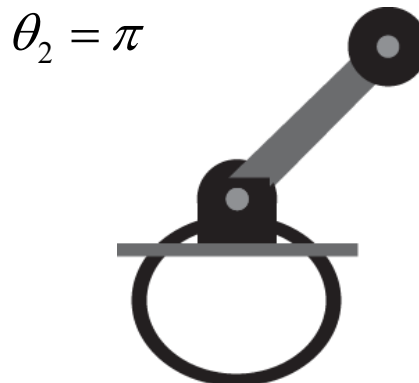
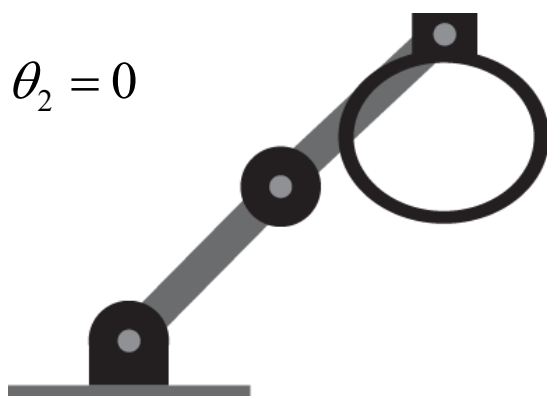
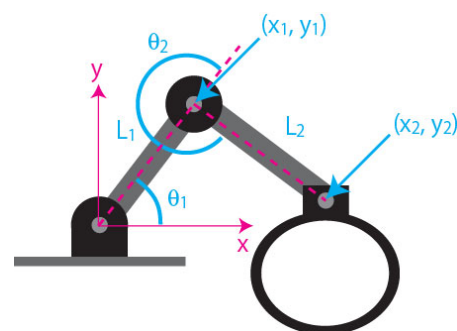
$$\text{ただし } \theta_{12} = \theta_1 + \theta_2$$



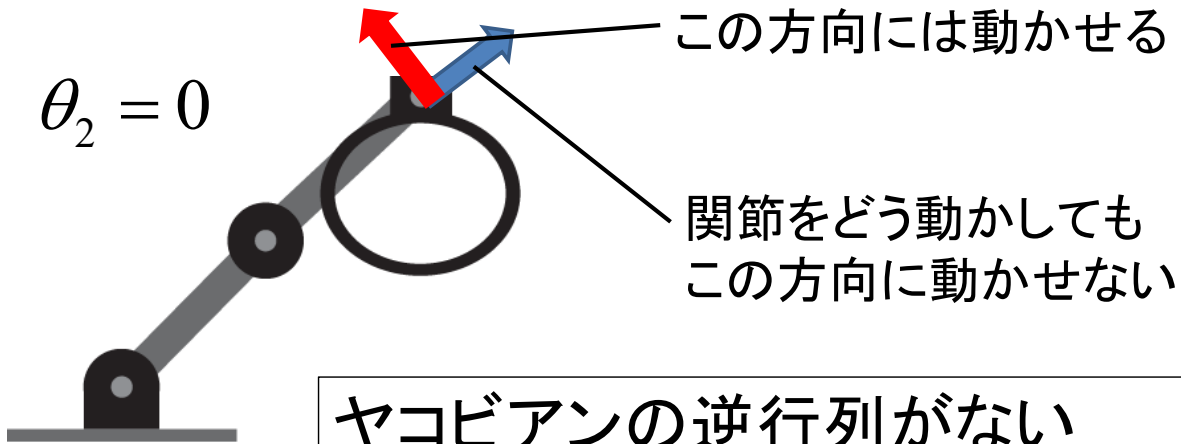
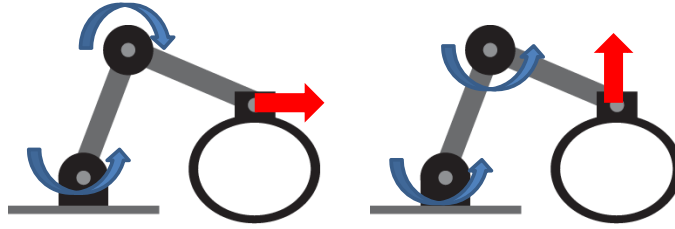
特異点

ヤコビアンが逆行列がないのは

$\theta_2 = 0, \pi$ のとき.



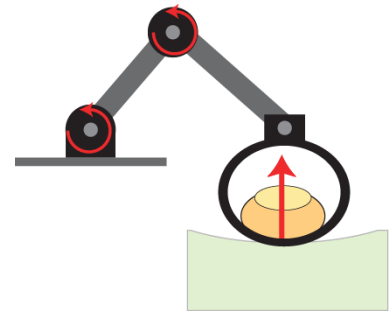
特異点と速度



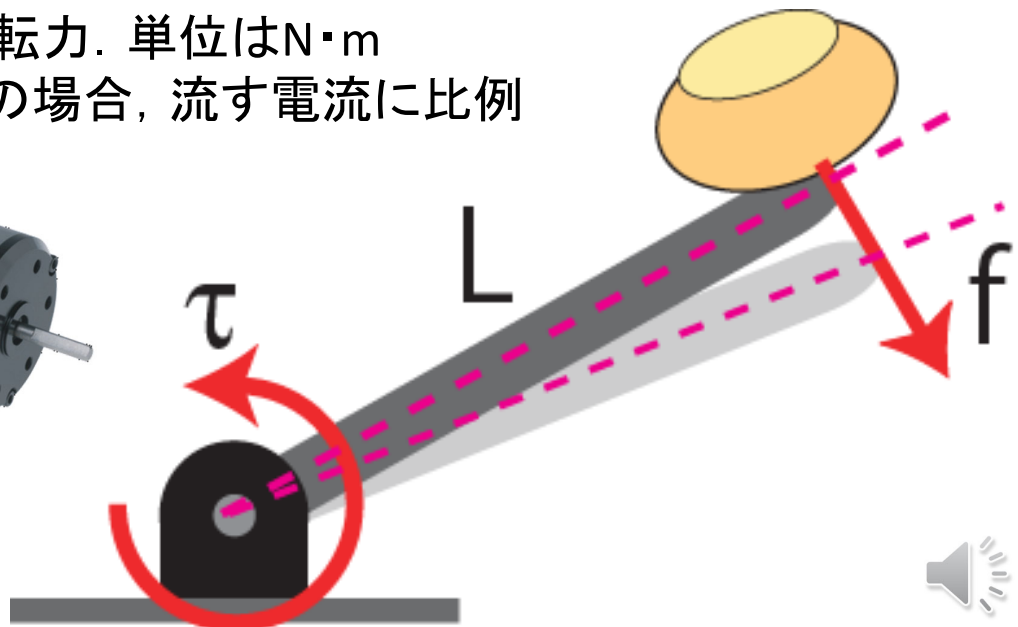
ヤコビアン¹の逆行列がない
= 動かせない方向あり (特異点)

先端力の実現とヤコビアン

ロボット末端にある力を出すための、
関節のトルクは？

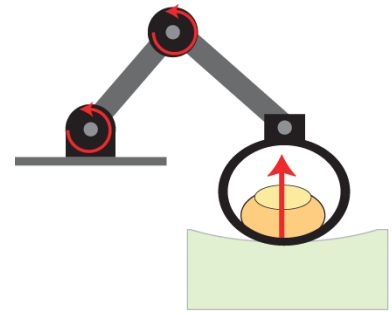


トルク: 回転力. 単位は $N \cdot m$
DCモータの場合, 流す電流に比例



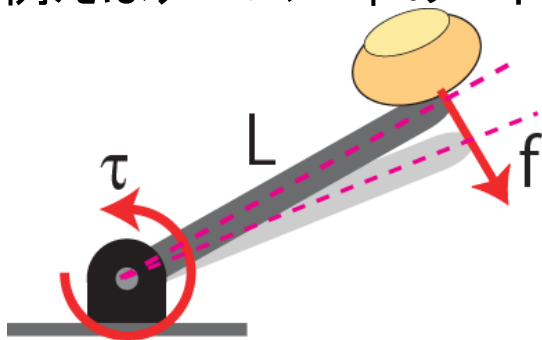
先端力の実現とヤコビアン

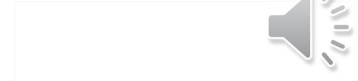
ロボット末端にある力を出すための、関節のトルクは？



<仮想仕事の原理>を用いる
 力 f で dx だけ微小変位したとき 仕事 = $f \cdot dx$
 トルク τ で $d\theta$ だけ微小回転したときの仕事 = $\tau \cdot d\theta$

例えばアーム一本のロボットでは、この二つが釣り合うから、





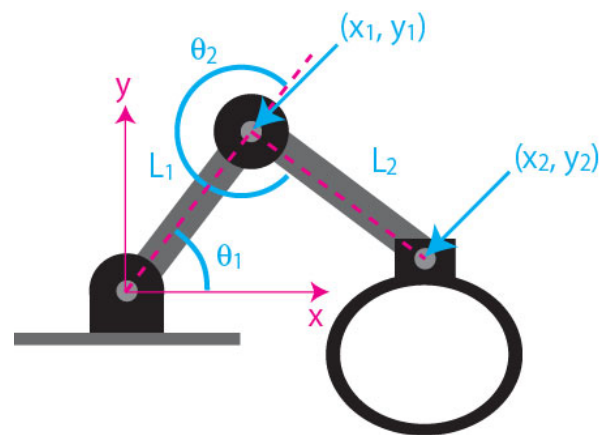
2軸の場合

<仮想仕事の原理>を用いる
 モータの出すトルクによる仕事:

$$W_{motor} =$$

先端の力による仕事:

$$W_{hand} =$$



これが釣り合うから、 $W_{motor} = W_{hand}$ となり、

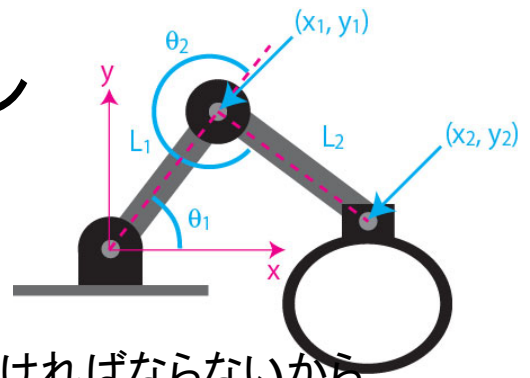
=

=

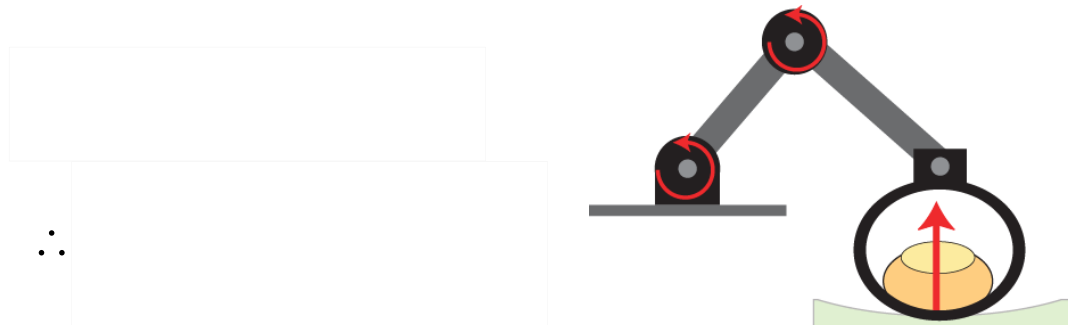
$$\begin{pmatrix} \dot{x}_2 \\ \dot{y}_2 \end{pmatrix} = \mathbf{J} \begin{pmatrix} \dot{\theta}_1 \\ \dot{\theta}_2 \end{pmatrix}$$

先端力の実現とヤコビアン

$$\begin{bmatrix} \tau_1 & \tau_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \dot{\theta}_1 \\ \dot{\theta}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} f_x & f_y \end{bmatrix} \mathbf{J} \begin{bmatrix} \dot{\theta}_1 \\ \dot{\theta}_2 \end{bmatrix}$$



これが任意の角速度 $\dot{\theta}_1, \dot{\theta}_2$ で成立しなければならないから



つまりロボット先端にある力を出したいときは、ヤコビアンをかけることにより、関節に必要なトルクに変換できる。

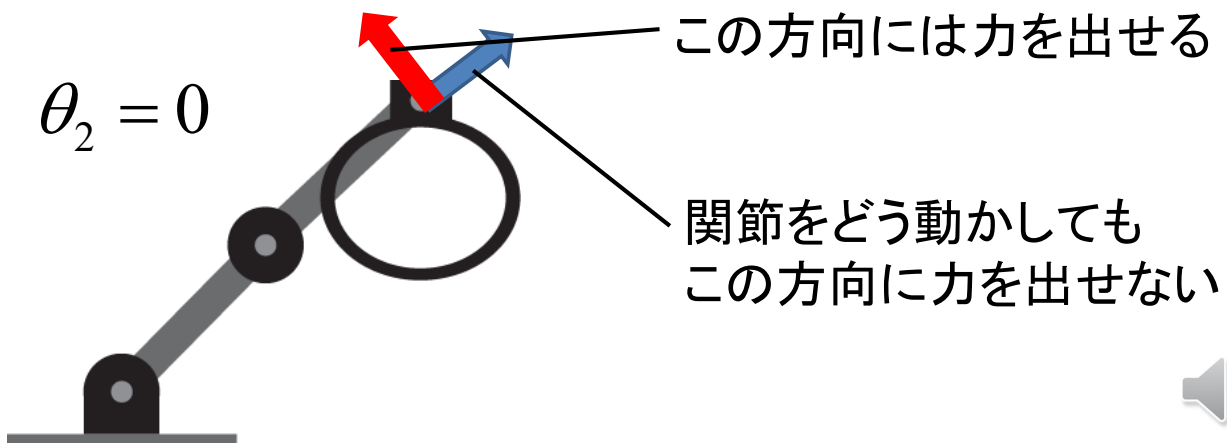


特異点と先端力

モータにあるトルクを加えた時、先端にかかる力を求める。

$$\begin{bmatrix} \tau_1 \\ \tau_2 \end{bmatrix} = \mathbf{J}^T \begin{bmatrix} f_x \\ f_y \end{bmatrix} \longleftrightarrow$$

ヤコビアンが逆行列がない = 力の出ない方向あり (特異点)



ロボティクスの基礎の基礎：まとめ

- ロボット各関節の角度, 角速度, トルク



- ロボット先端の位置, 速度, 力

この二つは相互に変換可能である.

変換には単純な幾何学の知識と, ヤコビアン¹の知識が必要
これらのロボティクスの知識は, CGの基礎知識でもある.

