



# Robotika: Řízení robotů

Vladimír Petřík

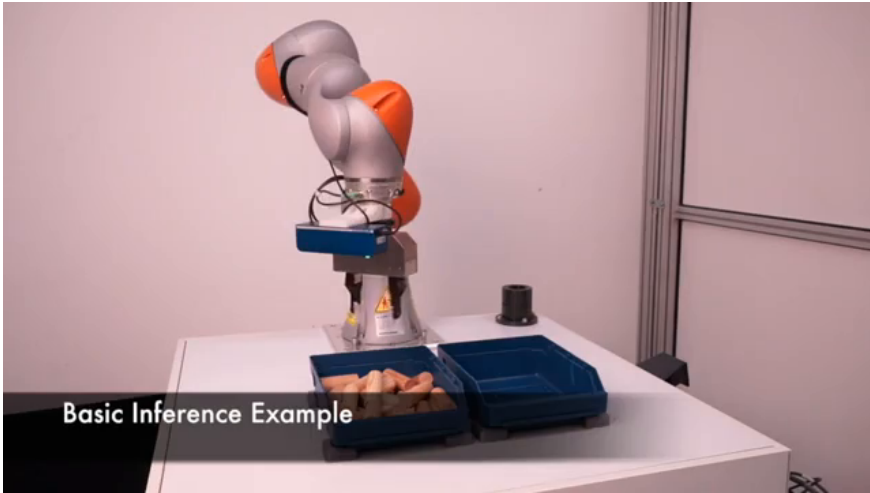
[vladimir.petrik@cvut.cz](mailto:vladimir.petrik@cvut.cz)

04.12.2023



<sup>1</sup>Zdroj videa: [https://www.youtube.com/watch?v=E\\_VrZvpvH5E](https://www.youtube.com/watch?v=E_VrZvpvH5E)





<sup>2</sup>Zdroj videa: <https://www.youtube.com/watch?v=dCChL1UiZy8>





<sup>3</sup>Zdroj videa: <https://www.youtube.com/watch?v=sR6oF2PpVno>



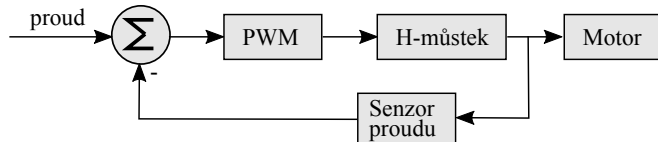
# Cíle řízení

- ▶ Řízení pohybu
- ▶ Řízení síly
- ▶ Hybridní řízení



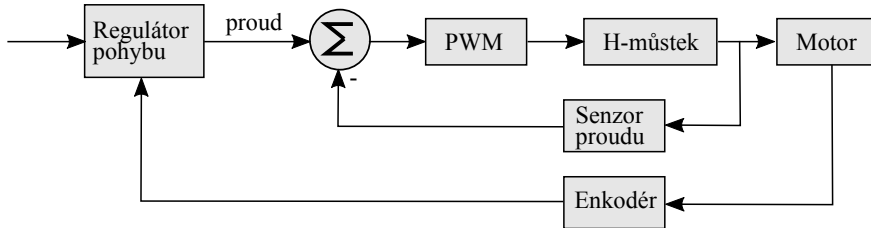
# Jak motor ovládá kloub?

- ▶ Pro kvalitní motory platí vztah:  $\tau_{\text{motor}} = k_T i$ 
  - ▶  $\tau_{\text{motor}}$  je moment vyvinutý motorem
  - ▶  $k_T$  je momentová konstanta motoru (motor torque constant)
  - ▶  $i$  je ovládaný proud
- ▶ Pokud můžeme ovládat proud, můžeme ovládat přímo moment/sílu motoru?
- ▶ Většinou **NE**
  - ▶ Většina robotů je poháněná malými motory, které jsou převodované
  - ▶ Dynamické vlastnosti převodů jsou těžko simulovatelné (tření, vibrace)
  - ▶ Jednoduchý vztah mezi proudem a momentem pak neexistuje
    - ▶ moment roste monotónně s proudem
- ▶ Zpětnovazební řízení je nezbytné



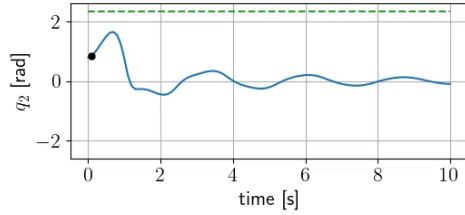
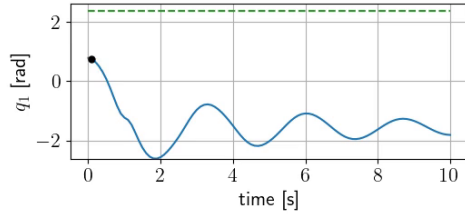
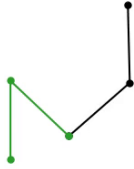
# Zpětná vazba polohy

- ▶ Potřebujeme senzor: rotační enkodér
  - ▶ relativní rychlost  $\dot{q}(t)$
  - ▶ absolutní poloha  $q(t)$
  - ▶ levný, odolný a přesný senzor
- ▶ Zpětnovazební řízení
  - ▶ vstup: očekávaná/referenční trajektorie  $q_r(t)$
  - ▶ kontrolní signál: proud motoru  $i$
  - ▶ regulační odchylka:  $q_e(t) = q_r(t) - q(t)$
  - ▶ cíl: nulová regulační odchylka



# Řízení na polohu - nulový proud

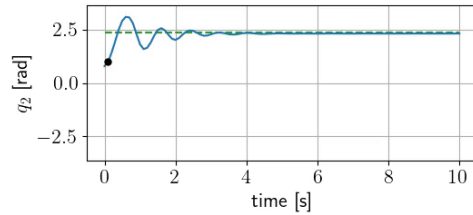
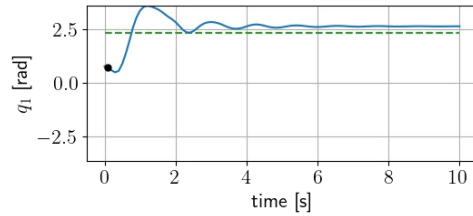
►  $i = 0$





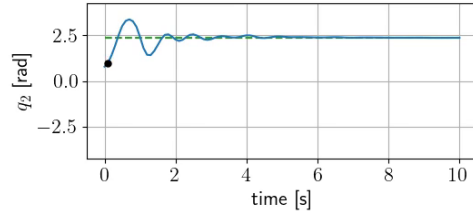
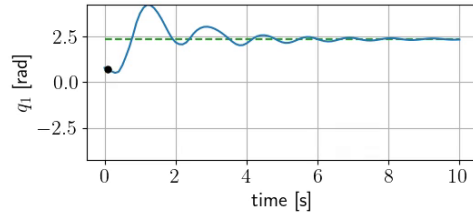
# Řízení na polohu - P regulátor

►  $\dot{i} = K_p q_e$



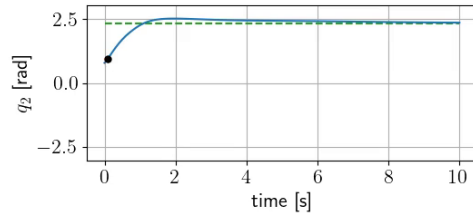
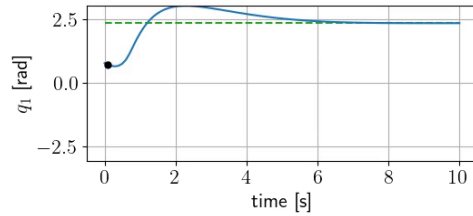
# Řízení na polohu - PI regulátor

$$\dot{\mathbf{q}} = K_p \mathbf{q}_e + K_i \int \mathbf{q}_e$$



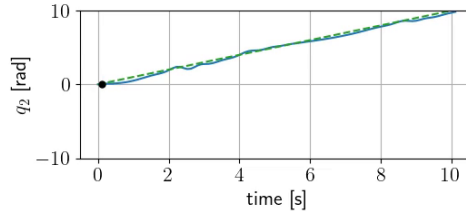
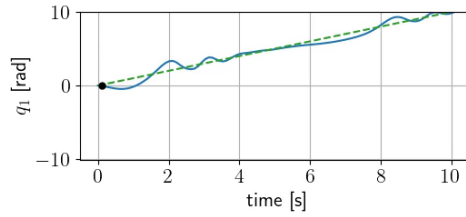
# Řízení na polohu - PID regulátor

►  $\dot{\mathbf{q}} = K_p \mathbf{q}_e + K_d \dot{\mathbf{q}}_e + K_i \int \mathbf{q}_e$



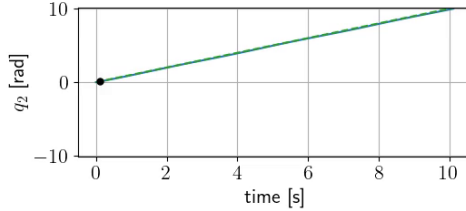
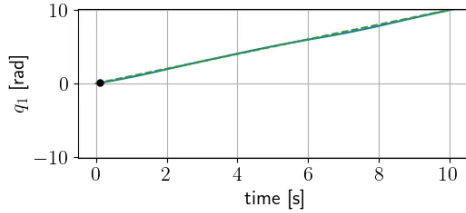
# Řízení na polohu - sledování trajektorie P

►  $\dot{\mathbf{q}} = K_p \mathbf{q}_e(t) = K_p (\mathbf{q}_r(t) - \mathbf{q}(t))$



# Řízení na polohu - sledování trajektorie PID

►  $\mathbf{i} = K_p \mathbf{q}_e(t) + K_d (\dot{\mathbf{q}}_r(t) - \dot{\mathbf{q}}(t)) + K_i \int \mathbf{q}_e(t)$



► Integrovaná složka nezajistí nulovou regulační odchylku pro libovolnou trajektorii



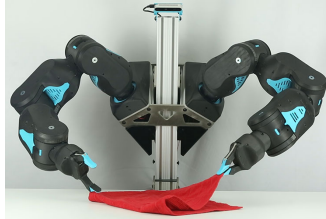
# PID řízení na polohu

- ▶ PID
  - ▶ čeká na chybu, kterou pak kompenzuje
  - ▶ díky I-složce dosáhneme nulovou regulační odchylku pro jednu polohu
  - ▶ ne však pro libovolnou trajektorii
- ▶ Přidání modelu do kontrolní smyčky
  - ▶ lze dosáhnout lepších regulačních vlastností
  - ▶ pokud ovládáme proud, musíme identifikovat model
  - ▶ pokud ovládáme momenty, můžeme použít fyzikální model
  - ▶ většina průmyslových robotů neumí řídit momenty/síly
    - ▶ výrobce pro nás nastaví regulátor polohy
    - ▶ nelze použít pro spolupráci člověk/robot



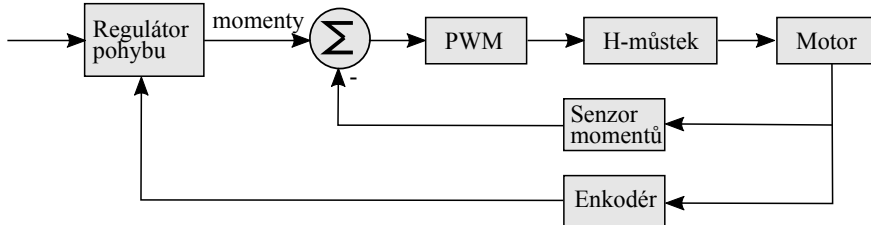
# Řízení momentů/sil

- ▶ Roboti řízení na momenty jsou stále častější
- ▶ Jak ale dosáhnout řízení momentů?
  - ▶ nepoužívat velké převody (vztah proudu a momentu pak bude jednodušší)
    - ▶ Barrett WAM (kabelový přenos sil/momentů)
    - ▶ Berkeley Blue (moderní motory v kloubech)
  - ▶ dodatečný senzor na měření momentu
    - ▶ Kuka IIWA
    - ▶ Franka Panda Emika
    - ▶ Baxter



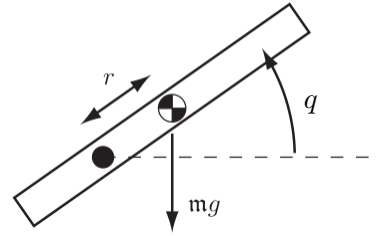
# Řízení na polohu při silové zpětné vazbě

- ▶ Můžeme použít PID řízení stejně jako při řízení proudu
  - ▶ vstup: očekávaná/referenční trajektorie  $\mathbf{q}_r(t)$
  - ▶ kontrolní signál: momenty motorů  $\boldsymbol{\tau}$
  - ▶ regulační odchylka:  $\mathbf{q}_e(t) = \mathbf{q}_r(t) - \mathbf{q}(t)$
  - ▶ cíl: nulová regulační odchylka
- ▶ Můžeme ale využít i dynamický model robota
  - ▶ dopředné řízení
  - ▶ reagujeme na chybu předtím, než nastane





# Dynamický model - 1D<sup>4</sup>



- ▶  $\tau = M\ddot{q} + mgr \cos q$ 
  - ▶  $M$  - setrvačnost kolem osy rotace
  - ▶  $m$  - hmotnost
  - ▶  $g$  - gravitační zrychlení
  - ▶  $r$  - vzdálenost od osy rotace k těžišti
- ▶ Diferenciální rovnice pohybu: jaký moment musíme vyvinout, abychom docílili daného zrychlení
- ▶ Žádné tření - často ho aproximujeme pomocí  $b\dot{q}$
- ▶ Rovnice se často vyjadřuje ve tvaru:  $\tau = M\ddot{q} + h(q, \dot{q})$
- ▶ Funkce  $h(\cdot)$  obsahuje vše, co nezávisí na zrychlení

<sup>4</sup>Obrázek z Lynch&Park: Modern Robotics



# Dynamický model pro $n$ stupňů volnosti

- ▶  $\boldsymbol{\tau} = M(\mathbf{q})\ddot{\mathbf{q}} + \mathbf{h}(\mathbf{q}, \dot{\mathbf{q}})$ 
  - ▶  $M$  - je matice  $n \times n$  a závisí na konfiguraci robota
  - ▶ zrychlení jednoho kloubu závisí na pozici, rychlosti a momentu jiných kloubů
- ▶ Jak spočítat hodnoty parametrů rovnice pohybu?
  - ▶ **Musíme znát dynamické vlastnosti jednotlivých ramen**
  - ▶ Newton-Eulerova formulace - efektivní numerický rekurzivní výpočet
  - ▶ Lagrangova formulace dynamiky - efektivní pro symbolické výpočty



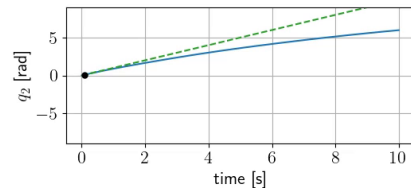
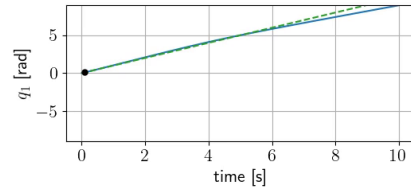
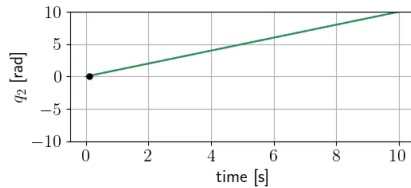
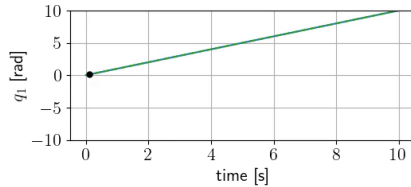
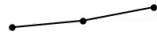
# Dynamické úlohy

- ▶ Přímá dynamická úloha
  - ▶ Cíl: najdi zrychlení  $\ddot{\mathbf{q}}$
  - ▶ Vstup:  $\mathbf{q}, \dot{\mathbf{q}}, \boldsymbol{\tau}$
  - ▶  $\ddot{\mathbf{q}} = M^{-1}(\mathbf{q}) (\boldsymbol{\tau} - \mathbf{h}(\mathbf{q}, \dot{\mathbf{q}}))$
  - ▶ *Jak se bude robot pohybovat, pokud aplikujeme dané momenty?*
- ▶ Inverzní dynamická úloha
  - ▶ Cíl: najdi momenty  $\boldsymbol{\tau}$
  - ▶ Vstup:  $\mathbf{q}, \dot{\mathbf{q}}, \ddot{\mathbf{q}}$
  - ▶  $\boldsymbol{\tau} = M(\mathbf{q})\ddot{\mathbf{q}} + \mathbf{h}(\mathbf{q}, \dot{\mathbf{q}})$
  - ▶ *Jaké momenty musíme aplikovat, abychom docílili danou trajektorii?*



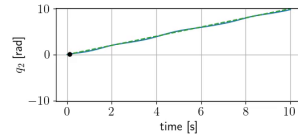
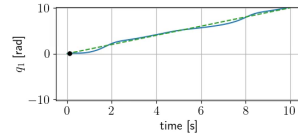
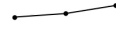
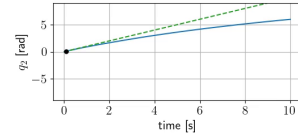
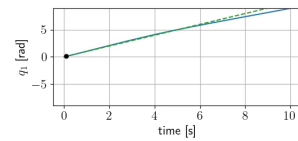
# Jak můžeme využít dynamický model pro řízení?

- ▶ Dopředné řízení pro sledování trajektorie  $(q, \dot{q}, \ddot{q})$
- ▶ Vyřešíme inverzní dynamickou úlohu  $\tau(t) = \hat{M}(q(t))\ddot{q}(t) + \hat{h}(q(t), \dot{q}(t))$ 
  - ▶  $\hat{M}(\cdot), \hat{h}$  jsou odhady skutečných parametrů
  - ▶ aplikováním momentů bude robot sledovat požadovanou trajektorii
    - ▶ pokud jsou naše odhady přesné, **chyba v aproximaci tření**  $b = 2$  vs  $b = 1.9$
    - ▶ pokud je počáteční stav přesný



# Dopředné × zpětnovazební řízení

- ▶ Dopředné řízení
  - ▶ model není přesný
  - ▶ dopředné řízení nereaguje na šum z prostředí
  - ▶ nečeká na chybu (generuje kontrolní signál s předstihem)
- ▶ Zpětnovazební řízení
  - ▶ začne reagovat až když vznikne chyba (požadovaný stav je jinde než současný)
  - ▶ reaguje na šum z prostředí
- ▶ Kombinace dopředného a zpětnovazebního řízení
  - ▶ dopředné pro včasnou kompenzaci (nelineární) dynamiky
  - ▶ zpětnovazební pro kompenzaci nemodelovaných jevů/nepřesností

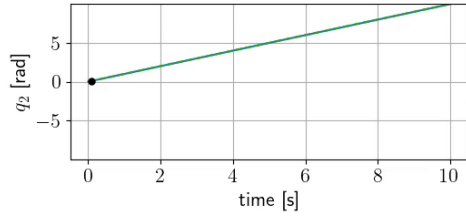
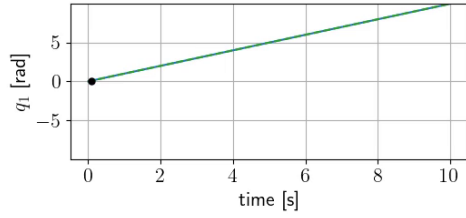


# Kombinace dopředného a zpětnovazebního řízení

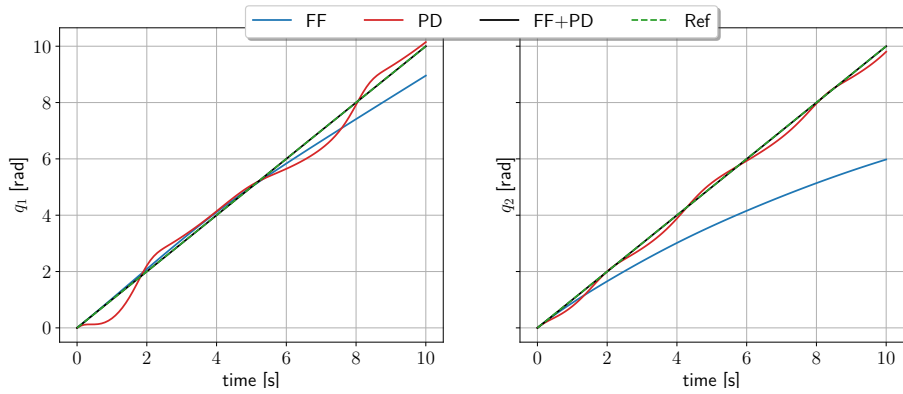
- ▶  $\tau = \hat{M}(\mathbf{q}) (\ddot{\mathbf{q}}_r + K_p \mathbf{q}_e + K_d \dot{\mathbf{q}}_e) + \hat{\mathbf{h}}(\mathbf{q}, \dot{\mathbf{q}})$ 
  - ▶  $\mathbf{q}_e = \mathbf{q}_r - \mathbf{q}$
  - ▶ kompenzace nelineární dynamiky pomocí  $\hat{\mathbf{h}}$
  - ▶ lineární dopředná složka  $\hat{M}(\mathbf{q}) (\ddot{\mathbf{q}}_r)$
  - ▶ lineární zpětnovazební složka  $\hat{M}(\mathbf{q}) (K_p \mathbf{q}_e + K_d \dot{\mathbf{q}}_e)$
  - ▶  $K_p, K_d$  jsou často ve tvaru  $k_p I, k_d I$
  - ▶ integrační složka je často vynechaná
- ▶ Regulátor znám jako:
  - ▶ Feedforward plus feedback linearizing controller
  - ▶ Inverse dynamics controller
  - ▶ Computed torque controller



# Kombinace dopředného a zpětnovazebního řízení



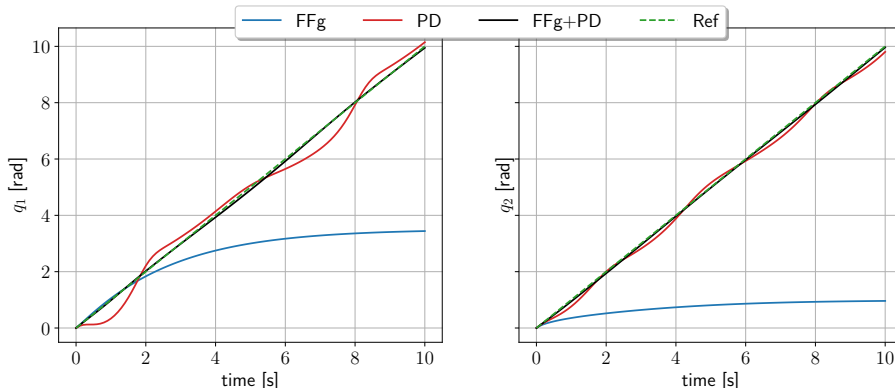
# Kombinace dopředného a zpětnovazebního řízení





# Zanedbání dynamiky vyšších řádů

- ▶ Často neznáme (všechny) dynamické parametry
- ▶ Robot se pohybuje pomalu a můžeme zanedbat dynamiku vyšších řádů
- ▶  $\tau = K_p q_e + K_d \dot{q}_e + \hat{g}(q)$ 
  - ▶ kompenzace gravitace  $\hat{g}(q)$

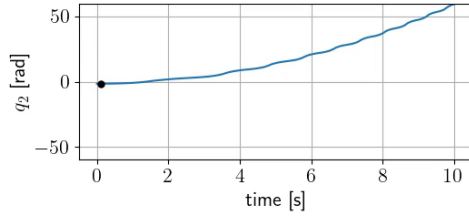
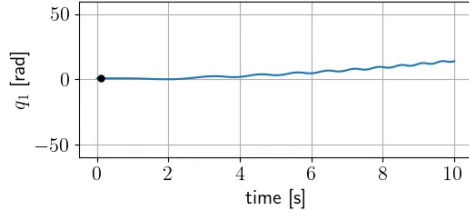
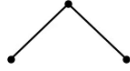


# Řízení síly

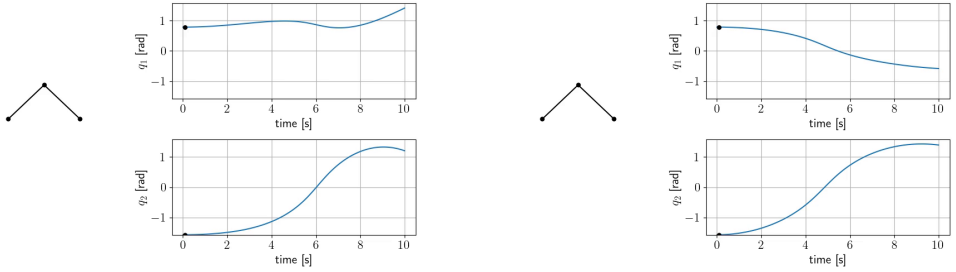
- ▶ Cílem je aplikovat sílu pomocí chapadla
  - ▶ tlačit do stolu
  - ▶ zavírat prsty chapadla
- ▶ Během aplikování síly se pohybujeme málo nebo vůbec → zanedbáme dynamiku vyšších řádů
- ▶  $\boldsymbol{\tau} = \hat{\boldsymbol{g}}(\boldsymbol{q}) + \boldsymbol{J}^\top(\boldsymbol{q})\mathcal{F}_r$ 
  - ▶  $\boldsymbol{J}$  - jakobián
  - ▶  $\mathcal{F}_r$  - požadovaná síla/moment chapadla
- ▶ Co se stane s objektem na který aplikujeme konstantní sílu?



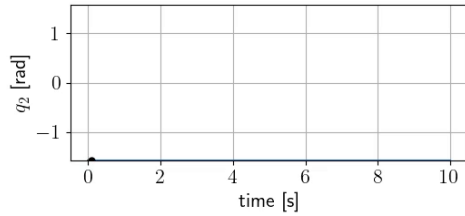
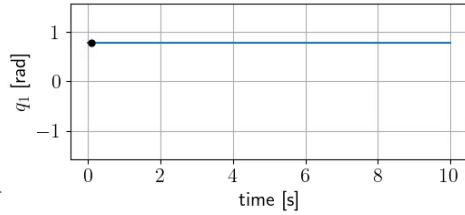
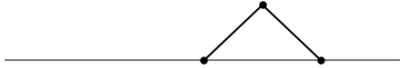
# Konstantní moment chapadla



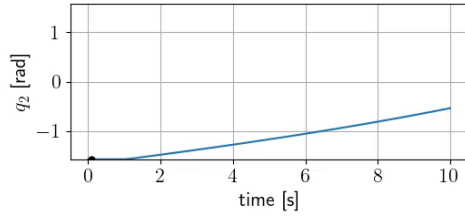
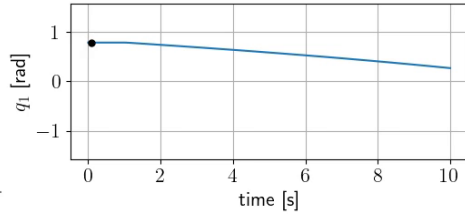
# Konstantní síla chapadla



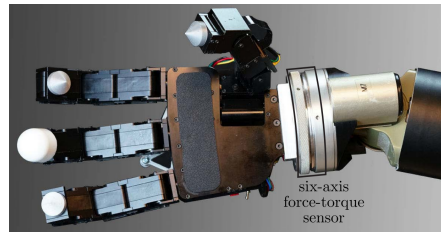
# Tlačení proti stolu



# Tlačení proti stolu - šum



# Dodatečný senzor



- ▶ Předchozí model vyžaduje
  - ▶ přesný model pro kompenzaci gravitace
  - ▶ přesný interní regulátor pro dosažení momentů
- ▶ Můžeme ale použít další zpětnou vazbu
- ▶ Externí senzor sil a momentů namontován mezi chapadlo a robota
- ▶  $\boldsymbol{\tau} = \hat{\boldsymbol{g}}(\boldsymbol{q}) + \boldsymbol{J}^T(\boldsymbol{q}) (\mathcal{F}_r + \boldsymbol{K}_{fp} \mathcal{F}_e)$
- ▶ Pomůže nám dodatečný senzor před posunem způsobeným šumem?



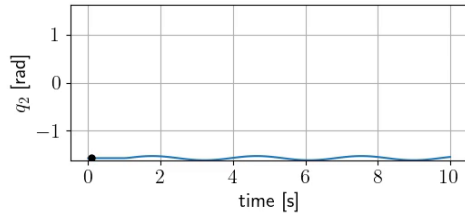
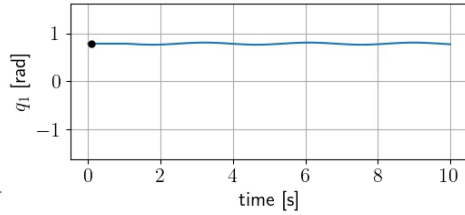
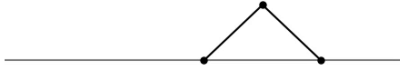
# Hybridní řízení

- ▶ Některé stupně volnosti budeme řídit na polohu, některé na sílu
- ▶ Základní mechanické omezení: nemůžeme ovládat sílu i pohyb ve stejné ose zároveň
- ▶  $\boldsymbol{\tau} = \hat{\boldsymbol{g}}(\boldsymbol{q}) + \boldsymbol{J}^\top(\boldsymbol{q}) (\boldsymbol{P}\boldsymbol{K}_p\boldsymbol{X}_e + (\boldsymbol{I} - \boldsymbol{P})\boldsymbol{\mathcal{F}}_r)$ 
  - ▶  $\boldsymbol{P}$  - matice určující stupně volnosti ovládané na pohyb
    - ▶ např.  $\boldsymbol{P}_{2D} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$
  - ▶  $\boldsymbol{X}_e$  - vzdálenost aktuální a referenční polohy v Kartézském prostoru
    - ▶ pozor na rotace, nemůžeme použít jenom odečítání
    - ▶  $\boldsymbol{D} = \boldsymbol{X}^{-1}\boldsymbol{X}_r$
    - ▶ chyba pozice je v posledním sloupci matice  $\boldsymbol{D}$
    - ▶ chyba rotace se získá pomocí Rodriguesova vzorce z rotační matice transformace  $\boldsymbol{D}$
- ▶ Řízení se může rozšířit o PID, dodatečné znalosti kontaktů, externí senzor, ...



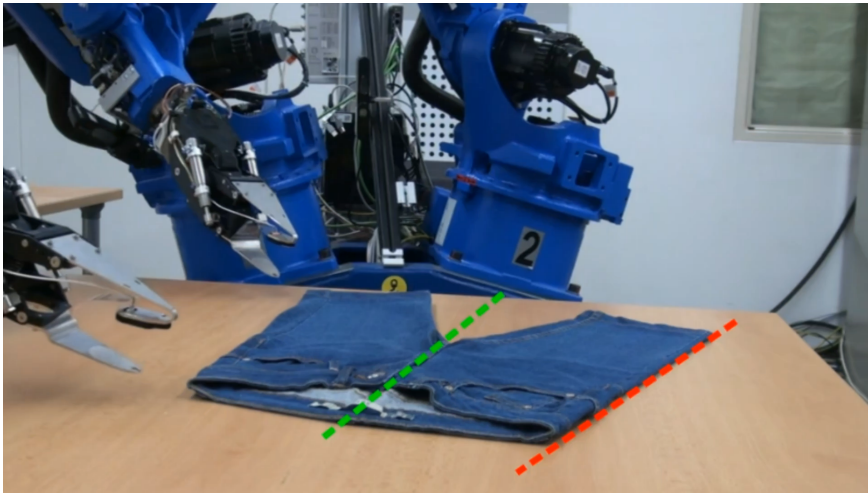


# Hybridní řízení



## Kontakt bez silového řízení

- ▶ Co když nemáme silové řízení a chceme být v kontaktu?
- ▶ Pasivní poddajnost - pružina



# Závěr

- ▶ Existují různé cíle řízení
  - ▶ Řízení na polohu/trajektorii
  - ▶ Řízení síly
  - ▶ Hybridní řízení
  - ▶ Neprobrané impedanční/admitanční řízení
- ▶ Pro každý stupeň volnosti můžeme ovládat sílu nebo pohyb
- ▶ Bez zpětné vazby bychom potřebovali dokonalý model
- ▶ Dopředný (dynamický) model zjednoduší řízení a zlepší kvalitu
  - ▶ Přímá dynamická úloha (spočti zrychlení)
  - ▶ Inverzní dynamická úloha (spočti momenty)
- ▶ Získat dynamické parametry není snadné
  - ▶ kompenzujeme alespoň gravitaci
  - ▶ pokud se nepohybujeme rychle, tak je kompenzace gravitace dostatečná



# Cvičení (KN)

- ▶ Přímá/Inverzní dynamická úloha
- ▶ Přímá dynamická úloha s omezením

