



کاربرد ماتریس‌های تبدیل 3×3 در استخراج معادلات حرکت ربات با لینک الاستیک و مفاصل دورانی-کشویی

محرم حبیب نژاد کورایم^{۱*}، علی محمد شافعی^۲، سیاوش فتح الهی دهکردی^۳

۱- استاد مهندسی مکانیک، دانشگاه علم و صنعت ایران، تهران

۲- دانشجوی دکتری مهندسی مکانیک، دانشگاه علم و صنعت ایران، تهران

۳- دانشجوی کارشناسی ارشد مهندسی مکانیک، دانشگاه علم و صنعت ایران، تهران

* تهران، صندوق پستی ۱۶۸۴۶۱۳۱۱۴، hkorayem@iust.ac.ir

چکیده- هدف اصلی این مقاله ارائه مدلی ریاضی برای معادلات دینامیک معکوس ربات با بازوهای الاستیک و مفاصل دورانی-کشویی می‌باشد. با توجه به عدم وجود محدودیت در تعداد بازوهای مکانیکی، مدل پیشنهادی باید بر اساس الگوریتمی سیستماتیک و خودکار استخراج شود. همچنین با توجه به حجم بالای محاسبات، معادلات باید به فرم بازگشتی ارائه شوند. لذا در این مقاله یک روش سیستماتیک و بازگشت‌پذیر برای استخراج معادلات حرکت ربات با n لینک الاستیک که دارای مفاصل دورانی-کشویی می‌باشند، ارائه شده است. معادلات دینامیک معکوس برای این سیستم رباتیکی بر اساس فرمولاسیون گیبس-اپل استخراج شده است. تمام عبارات دینامیکی هر بازو در سیستم مختصات مرجع محلی همان بازو بیان شده است. در پایان به منظور نشان دادن توانایی این الگوریتم در استخراج و حل معادلات این گونه از سیستم‌های رباتیکی، یک ربات تک لینکی که دارای یک مفصل دورانی-کشویی می‌باشد، با این فرمولاسیون مورد تحلیل دینامیکی قرار گرفته است.

کلیدواژگان: گیبس-اپل، بازگشتی، دورانی-کشویی، الاستیک.

Application of 3×3 rotational matrices in deriving the equation of motion of elastic robotic arm with revolute-prismatic joints

M. H. Korayem^{1*}, A. M. Shafei², S. F. Dehkordi³

1- Prof. of Mech. Eng., Iran Univ. of Science and Tech., Tehran, Iran

2- PhD. Student of Mech. Eng., Iran Univ. of Science and Tech., Tehran, Iran

3- MSc. Student of Mech. Eng., Iran Univ. of Science and Tech., Tehran, Iran

* P. O. B. 1684613114 Tehran, Iran. hkorayem@iust.ac.ir

Abstract- The main goal of this paper is to present a mathematical model for inverse dynamic equation of elastic robotic manipulator with revolute-prismatic joints. Due to the fact that there is no limitation on the number of mechanical arms, the proposed model must be extracted based on a systematic and automotive algorithm. Also according to the high computational complexity, the equations should be formed by a recursive formulation. Hence, a recursive and systematic methodology for deriving the equation of motion of n elastic robotic arm with revolute-prismatic joints is presented. The inverse dynamic equations for this robotic system are obtained based on Gibbs-Applelle formulation. All dynamic expressions of a link are expressed in the same link local coordinate system. Finally, in order to show the ability of this formulation in deriving and solving the equation of motion of such systems, a computational simulation for a flexible single robotic arm with revolute-prismatic joint is presented.

Keywords: Gibbs-Applelle, Recursive, Revolute-Prismatic, Elastic.

۱- مقدمه

سازه‌های انعطاف پذیر رباتیکی زمینه مهمی در تحقیقات مهندسی می‌باشند. با افزایش نیاز به ربات‌های مدرن و پیشرفته، طراحان توجه ویژه‌ای به ربات‌های انعطاف‌پذیر با توجه به مزایای بسیار آنها در قیاس با نمونه صلب خود داشته‌اند. فعالیت‌های تحقیقی گسترده‌ای برای مدل‌سازی و آنالیز رفتار دینامیکی این دسته از ربات‌ها صورت گرفته است. در حقیقت وجود یک مدل دینامیکی دقیق به منظور کنترل رفتار دینامیکی اینگونه از سیستم‌ها امری اجتناب‌ناپذیر است. امروزه الگوریتم‌های سیستماتیک بسیاری برای مدل‌سازی رفتار دینامیکی منیپولاتورها وجود دارد. این الگوریتم‌ها به فرم بسته یا بازگشتی و با استفاده از شکل‌های گوناگون بیان متغیرهای فیزیکی (سیمبولیک، برداری، تانسوری، ماتریسی و عددی) شکل گرفته‌اند. در این مقاله تمرکز بر روی مدل‌سازی ریاضی معادلات دینامیک معکوس ربات بصورت سیستماتیک و بازگشتی می‌باشد.

الگوریتم‌های بسیاری در چهل سال گذشته برای بهبود و افزایش کارایی محاسبات به منظور حل معادلات دینامیک معکوس ارائه شده است. این الگوریتم‌ها بر پایه اصول گوناگون دینامیکی استوار است که می‌توان به معادلات لاگرانژ-اولر، نیوتون-اولر و کین اشاره کرد. فیتراستون [۱] مطالعه کاملی بر روی این مدل‌ها و الگوریتم‌های استخراج شده انجام داده است و بر لزوم وجود فرمولاسیونی در جهت کاهش پیچیدگی محاسبات با افزایش مفاصل و لینک‌ها تأکید کرده است. از این رو گیبس و اپل جداگانه معادلاتی را استخراج کردند که به گفته آنها ساده‌ترین و جامع‌ترین فرم بیان معادلات حرکت می‌باشد. این معادلات که کمتر در دینامیک مدرن مورد استفاده قرار گرفته‌اند، بعدها به فرمولاسیون گیبس-اپل معروف شدند. این فرمولاسیون را پوپوف برای اولین بار در مدل‌سازی دینامیک ربات‌ها مورد استفاده قرار داد. پوتکنجاک [۲] فرمولاسیون بدست آمده را گسترش داد. دزویر و لاگنر [۳] از فرمولاسیون بدست آمده برای مدل‌سازی دینامیک معکوس با استفاده از ماتریس جاکوبین استفاده کردند. فرم بازگشتی این فرمولاسیون در سیستم‌ها با پیچیدگی محاسباتی بالا استفاده شد.

در زمینه الگوریتم‌های بازگشت‌پذیر لو و همکارانش [۴] جزء پایه‌گذاران این دسته از الگوریتم‌ها با بازده بالا به منظور حل مسأله دینامیک حرکت ربات‌های چند بازویی بوده‌اند. این الگوریتم بر اساس فرمولاسیون نیوتن-اولر و به صورت ماتریسی شکل گرفته بود. در ادامه محققان دیگری نیز بدنبال استخراج الگوریتم‌های بازگشتی بر پایه سایر اصول دینامیکی و انطباق آن بر روی مسأله دینامیک حرکت ربات‌ها بودند. به عنوان مثال هولرباخ [۵] با استفاده از فرمولاسیون لاگرانژ-اولر، کین و لوینسون [۶] و آنجلس [۷] با استفاده از فرمولاسیون کین، پاتل و بلافوتیس [۸] فرمولاسیون بازگشتی نیوتون اولر را به صورت تانسوری ارائه کردند. لی و چانگ [۹] این فرمولاسیون را به صورت برداری گسترش دادند و در نهایت حبیب نژاد کورایم و شافعی با استفاده از فرمولاسیون گیبس-اپل [۱۰-۱۳] مسأله استخراج معادلات دینامیک مستقیم و معکوس منیپولاتورها^۱ را با استفاده از الگوریتم‌های بازگشتی ارائه کردند. در تمامی حالت‌های فوق، مفاصل ربات تنها قابلیت حرکت دورانی داشتند. لذا در این تحقیق علاوه بر حرکت دورانی در هر مفصل حرکت کشویی نیز در نظر گرفته شده است. با مرور تحقیقات صورت گرفته در زمینه مدل‌سازی دینامیکی ربات‌ها با مفاصل کشویی می‌توان به کار تحقیقاتی تیرک [۱۴] اشاره کرد که به مدل‌سازی یک تیر با طول متغیر نسبت به زمان پرداخت. کین [۱۵] با استفاده از قانون دوم نیوتن یک ربات با مفصل کشویی را مدل‌سازی کرد. وی سپس با استفاده از روش گالرکین به بررسی ارتعاشات حاکم بر این تیر پرداخت. در ادامه یانگ [۱۶] حرکت دورانی را به همراه حرکت انتقالی بررسی کرد. بدر [۱۷] مدل دینامیکی را برای ربات با لینک الاستیک و مفاصل دورانی-کشویی به روش اجزای محدود گسترش داد. باشر [۱۸] مدل دینامیکی ربات الاستیک با مفصل کشویی که در آن از بی‌نهایت شکل مود برای توصیف رفتار تیر استفاده شده بود را ارائه کرد. فرید و سلیمی [۱۹] روش دینامیک معکوسی را پیشنهاد کردند که به وسیله آن میزان نیرو و گشتاور مورد نیاز برای حرکت پنجه در مسیری مشخص برای یک ربات با بازوهای الاستیک و مفاصل دورانی-کشویی محاسبه شده بود. خادم و پیرمحمدی [۲۰، ۲۱] یک مدل ریاضی برای ربات با مفاصل دورانی-کشویی

1. Manipulator

۲- سینماتیک ربات الاستیک با مفاصل دورانی -

کشویی

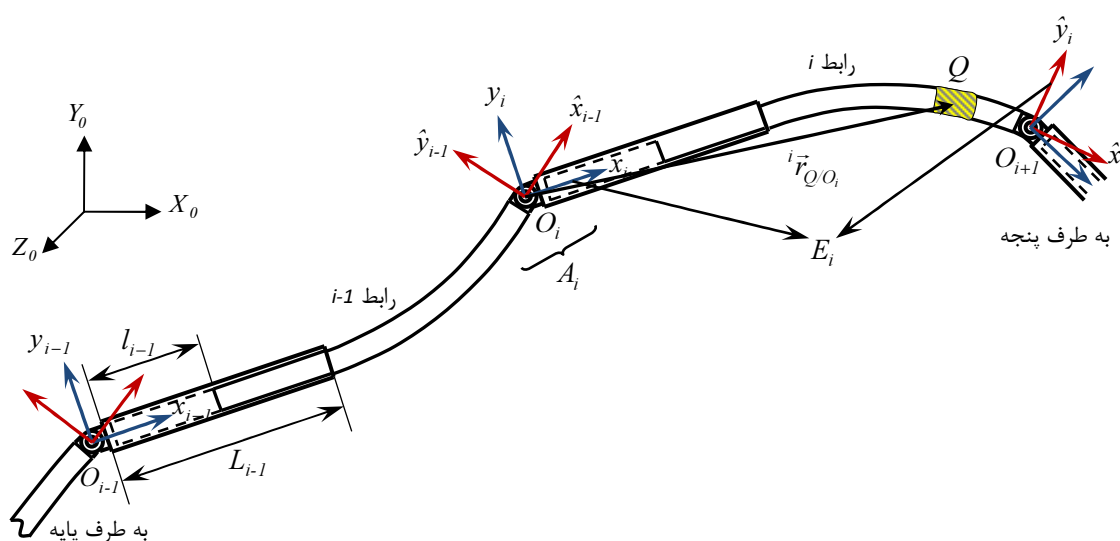
۲-۱- مشخصات سیستم

در این بخش سینماتیک یک ربات که متشکل از n بازوی الاستیک که دارای مفاصل دورانی-کشویی می‌باشد، بررسی می‌شود. شکل ۱ قسمتی از سیستم مورد نظر را نشان می‌دهد که هر عضو آن متشکل از یک غلاف صلب و یک بازو الاستیک که طول هر کدام L_i می‌باشد.

در بررسی حرکت دینامیکی ربات، بازوهای انعطاف پذیر ربات ممکن است تحت تأثیر سه نوع ارتعاش (طولی، پیچشی و خمشی) قرار بگیرند. در این ارتعاشات فرکانس طبیعی ارتعاشات طولی دارای بیشترین مقدار و فرکانس طبیعی ارتعاشات خمشی دارای کمترین مقدار می‌باشد. جرم واحد طول، خواص الاستیک بازو و سطح مقطع در طول بازو به صورت یکنواخت فرض می‌شود. مفصل کشویی متشکل از غلاف صلبی می‌باشد که بازوی الاستیک تحت تأثیر نیروی محوری F_i در درون غلاف دارای حرکت رفت و برگشتی بدون اصطکاک می‌باشد. همچنین گشتاور τ_i وارد شده به مفصل دورانی باعث حرکت دورانی بازوی الاستیک می‌شود.

که لینک‌های آن الاستیک و قابلیت حرکت فضایی داشتند را مورد تحلیل دینامیکی قرار دادند. کلیونکو [۲۲] یک مدل ریاضی برای توصیف حرکت ربات با بازوهای الاستیک و مفاصل دورانی-کشویی ارائه کرد که در آن شرایط مرزی متفاوتی برای بازو در نظر گرفته شده بود.

با توجه به مطالب بیان شده هدف از این مقاله، ارائه یک روش سینماتیک و بازگشتی برای استخراج معادلات حرکت یک زنجیره از بازوهای انعطاف پذیر که دارای حرکت همزمان دورانی-کشویی می‌باشند، است. تحقیقات صورت گرفته در این زمینه منحصراً به سیستم‌هایی با تنها یک لینک محدود شده است. ولی در این مقاله هیچ محدودیتی در تعداد بازوها نمی‌باشد. همچنین روش بکار گرفته شده در این تحقیق روش گیبس-اپل می‌باشد که با توجه به مزایای بسیار آن نسبت به دیگر روش‌های استخراج معادلات حرکت همچون نیوتن-اولر و یا اولر-لاگرانژ خیلی کمتر در زمینه استخراج معادلات حرکت ربات‌ها مورد استفاده قرار گرفته است. بدین ترتیب در ابتدا سینماتیک مسأله در بخش دوم بیان می‌شود. بخش سوم و چهارم به ترتیب به استخراج تابع گیبس و پتانسیل و مشتقات آن می‌پردازد. معادلات دینامیک معکوس به فرم بسته و بازگشتی در بخش‌های پنجم و ششم ارائه می‌شوند. بخش هفتم نتایج شبیه‌سازی انجام شده و در پایان در بخش هشتم نتیجه‌گیری و مزایای این روش ارائه می‌شود.



شکل ۱ منیپولاتور با لینک الاستیک و مفاصل دورانی-کشویی

$${}^i\bar{r}_{Q/O_i} = \begin{cases} \eta_i {}^i\bar{x}_i + \{u_i \ v_i \ w_i\}^T & \text{for } \eta_i \geq L_i \\ \eta_i {}^i\bar{x}_i & \text{for } \eta_i \leq L_i \end{cases} \quad (1)$$

که در آن ${}^i\bar{x}_i = \{1 \ 0 \ 0\}^T$ و η_i فاصله میان مبدأ O_i و المان دیفرانسیلی Q در حالتی که بازوی i ام فاقد هرگونه تغییر فرمی باشد و $\{u_i \ v_i \ w_i\}^T$ بیانگر تغییر فرم الاستیک المان دیفرانسیلی Q می‌باشد. u_i ، v_i و w_i به ترتیب تغییر فرم‌های دیفرانسیلی در راستاهای $O_i x_i$ ، $O_i y_i$ و $O_i z_i$ را نشان می‌دهد. برای بازوی الاستیک این تغییر فرم‌ها با استفاده از بسط مودال برش یافته به طریق ذیل بیان می‌شوند.

$$\{u_i \ v_i \ w_i\}^T = \sum_{j=1}^{m_i} \delta_{ij}(t) \bar{r}_{ij}(\eta) \quad (2)$$

که در آن $\bar{r}_{ij} = \{x_{ij} \ y_{ij} \ z_{ij}\}^T$ بردار مربوط به شکل مودها می‌باشد که اجزاء آن یعنی x_{ij} ، y_{ij} و z_{ij} ، زامین شکل مود مربوط به تغییر فرم‌های طولی و جانبی رابط i ام را نشان می‌دهد. همچنین δ_{ij} ، زامین مختصات مودال تعمیم یافته از لینک i ام و m_i تعداد مودهایی است که برای بیان تغییر فرم لینک i ام استفاده شده است.

از آنجا که تئوری حاکم بر تیرها اوپلر-برنولی فرض شده است، المان دیفرانسیلی Q تنها تحت اثر خمش و پیچش دچار دوران می‌شود. دوران این المان دیفرانسیلی حول جهت‌های $O_i x_i$ ، $O_i y_i$ و $O_i z_i$ به ترتیب θ_{xi} ، θ_{yi} و θ_{zi} نامگذاری می‌شوند. این زوایای کوچک تحت بسط مودال برش یافته به صورت رابطه (۳) ارائه می‌شوند.

$${}^i\bar{\theta}_i = \{\theta_{xi} \ \theta_{yi} \ \theta_{zi}\}^T = \sum_{j=1}^{m_i} \delta_{ij}(t) \bar{\theta}_{ij}(\eta) \quad (3)$$

که در آن $\bar{\theta}_{ij} = \{\theta_{xij} \ \theta_{yij} \ \theta_{zij}\}^T$ بردار مربوط به شکل مودهایی می‌باشد که اجزاء آن یعنی θ_{xij} ، θ_{yij} و θ_{zij} به ترتیب زامین شکل مود دورانی رابط i ام را در جهت‌های $O_i x_i$ ، $O_i y_i$ و $O_i z_i$ نشان می‌دهد.

۳- انرژی شتاب سیستم و مشتقات آن

در این بخش انرژی شتاب سیستم به منظور به کارگیری در معادلات گیس-اپل بسط داده می‌شود. انرژی شتاب المان دیفرانسیلی Q بر روی i امین لینک از دو منبع ناشی می‌شود. ۱- انرژی شتاب به دلیل حرکت بزرگ المان و ۲- انرژی شتاب به دلیل حرکت ارتعاشی المان. بنابراین تابع انرژی شتاب

بازوی الاستیک در درون غلاف به صورت صلب در نظر گرفته می‌شود و تنها قسمتی از بازو که در خارج از غلاف قرار دارد، قابلیت ارتعاش آزادانه را دارد و با افزایش طول بازو، طول قسمتی از بازو که آزادانه ارتعاش می‌کند، افزایش یافته و طول قسمتی که در داخل غلاف قرار دارد کاهش می‌یابد. طول قسمت الاستیک بازو با l_i نشان داده شده است. بازوی مکانیکی ربات هنگامی که خارج از غلاف قرار دارد به صورت تیر یک‌سر گیرداری که تئوری حاکم بر آن اوپلر-برنولی می‌باشد، در نظر گرفته می‌شود که در آن از اینرسی دورانی و تغییر شکل برشی صرف‌نظر شده است.

۲-۲- معادلات سینماتیک سیستم

همان‌طور که در شکل ۱ نشان داده شده است، برای هر بازو دو دستگاه مختصات و همچنین یک دستگاه مختصات متصل به پایه ربات به‌عنوان دستگاه مختصات مرجع در نظر گرفته شده است. $X_0 Y_0 Z_0$ چارچوب متصل به پایه ربات (چارچوب مرجع) است. $x_i y_i z_i$ دستگاه مختصات متصل به لینک i ام که مبدأ آن چسبیده بر روی غلاف i امین مفصل دورانی-کشویی، محور x_i در امتداد طول غلاف i ام به سمت مبدأ مختصات O_{i+1} و محور z_i آن به‌عنوان محور دوران i امین مفصل دورانی-کشویی در نظر گرفته می‌شود. حرکت صلب بازو و جهت‌گیری غلاف به وسیله این دستگاه مختصات بیان می‌شود. $\hat{x}_i \hat{y}_i \hat{z}_i$ دستگاه مختصات متصل به لینک i ام که مبدأ آن چسبیده بر روی انتهای بازوی i ام، محور \hat{x}_i نیز همانند محور x_i بوده با این تفاوت که در امتداد طول تغییر فرم یافته بازوی i ام می‌باشد. حرکت الاستیک بازو به وسیله این دستگاه مختصات بیان می‌شود؛ تغییر فرم الاستیک در بازو، باعث ایجاد اختلاف بین دو راستای دستگاه مختصات $x_i y_i z_i$ و $\hat{x}_i \hat{y}_i \hat{z}_i$ می‌شود.

المان دیفرانسیلی Q را بر روی i امین بازوی الاستیک در شکل ۱ در نظر بگیرید. ${}^i\bar{r}_{Q/O_i}$ برداری است که موقعیت المان دیفرانسیلی Q را نسبت به مبدأ دستگاه مختصات متصل به مفصل i ام (O_i) نشان می‌دهد. بسته به این که این المان در داخل غلاف قرار گرفته باشد یا در خارج آن بردار ${}^i\bar{r}_{Q/O_i}$ به صورت رابطه (۱) ارائه می‌شود.

شده‌اند به طریق زیر قابل ارائه می‌باشد.

$$B_{0i} = \int_{L_i}^{L_i+L_i} \mu_i d\eta \quad (9)$$

$${}^i\bar{B}_{1i} = B_{0i} \ddot{\eta}_i {}^i\bar{x}_i + \sum_{j=1}^{m_i} \delta_{ij} \ddot{C}_{1ij} \quad (10)$$

$$B_{2i} = B_{0i} \dot{\eta}_i {}^i\bar{x}_i + \sum_{j=1}^{m_i} \delta_{ij} \dot{C}_{1ij} \quad (11)$$

$$B_{3i} = C_{2i} + \sum_{j=1}^{m_i} \delta_{ij} \dot{C}_{1ij} \quad (12)$$

$$B_{4i} = B_{0i} \ddot{\eta}_i^2 + \sum_{j=1}^{m_i} \delta_{ij} \left(2\ddot{\eta}_i C_{3ij} + \sum_{k=1}^{m_i} \delta_{ik} C_{4ijk} \right) \quad (13)$$

$${}^i\bar{B}_{5i} = \sum_{j=1}^{m_i} \left((\delta_{ij} \ddot{\eta}_i - \ddot{\delta}_{ij} \dot{\eta}_i) \bar{C}_{5ij} + \sum_{k=1}^{m_i} \delta_{ij} \delta_{ik} \bar{C}_{6ijk} \right) \quad (14)$$

$${}^i\bar{B}_{6i} = \sum_{j=1}^{m_i} (\delta_{ij} \ddot{\alpha}_{ij} - \ddot{\eta}_i \delta_{ij} \bar{C}_{5ij}) \quad (15)$$

$$B_{7i} = \sum_{j=1}^{m_i} (\dot{\eta}_i (\delta_{ij} C_{8ij}^T + C_{7i}) + \delta_{ij} \beta_{ij}) \quad (16)$$

$$B_{8i} = \sum_{j=1}^{m_i} (\dot{\eta}_i (\delta_{ij} C_{8ij}^T + C_{7i}) + \delta_{ij} \beta_{ij}) \quad (17)$$

$$B_{9i} = C_{7i} + \sum_{j=1}^{m_i} \delta_{ij} (C_{8ij}^T + \beta_{ij}) \quad (18)$$

در معادله (۱۳)، ترمی تحت عنوان "جملات نامربوط" وجود دارد. از آنجا که برای استخراج معادلات حرکت ربات به مشتق تابع گسیس نسبت شبه شتابها احتیاج داریم؛ لذا در تابع گسیس می‌توان از تمامی ترم‌هایی که فاقد \ddot{q}_j ، \dot{q}_j و $\ddot{\eta}_j$ به عنوان شبه‌شتاب هستند، صرف‌نظر کرد. در معادلات بالا، ماتریس پادمتقارن مربوط به بردار \bar{C}_{1ij} می‌باشد. این بردار و دیگر متغیرهایی که در معادلات (۱۴-۲۴) ظاهر شده‌اند، به‌طریق زیر قابل ارائه می‌باشند.

$$\bar{C}_{1ij} = \int_{L_i}^{L_i+L_i} \mu_i \bar{r}_{ij} d\eta_i \quad (19)$$

$$\tilde{C}_{1ij} = \int_{L_i}^{L_i+L_i} \mu_i \tilde{r}_{ij} d\eta_i \quad (20)$$

$$C_{2i} = \int_{L_i}^{L_i+L_i} \mu_i \eta_i {}^i\bar{x}_i d\eta_i \quad (21)$$

$$C_{3ij} = \int_{L_i}^{L_i+L_i} \mu_i {}^i\bar{x}_i^T \cdot \bar{r}_{ij} d\eta_i \quad (22)$$

$$C_{4ijk} = \int_{L_i}^{L_i+L_i} \mu_i \bar{r}_{ij}^T \cdot \bar{r}_{ik} d\eta_i \quad (23)$$

$$\bar{C}_{5ij} = \int_{L_i}^{L_i+L_i} \mu_i {}^i\bar{x}_i \bar{r}_{ij} d\eta_i \quad (24)$$

$$\bar{C}'_{5ij} = \int_{L_i}^{L_i+L_i} \mu_i \eta_i {}^i\bar{x}_i \bar{r}_{ij} d\eta_i \quad (25)$$

$$\bar{C}_{6ijk} = \int_{L_i}^{L_i+L_i} \mu_i \tilde{r}_{ij} \tilde{r}_{ik} d\eta_i \quad (26)$$

$$C_{7i} = \int_{L_i}^{L_i+L_i} \mu_i \eta_i {}^i\bar{x}_i^T \cdot {}^i\bar{x}_i d\eta_i \quad (27)$$

سیستم (تابع گسیس) برای این المان دیفرانسیلی به طریق زیر ارائه می‌شود.

$$ds_i = \frac{1}{2} m_i (h) ({}^i\bar{r}_{Q/O_i}^T \times {}^i\bar{r}_{Q/O_i}) dh \quad (4)$$

که در آن $\mu_i(\eta)$ جرم واحد طول i امین لینک است. همچنین ${}^i\bar{r}_{Q/O_i}$ شتاب خطی المان دیفرانسیلی Q می‌باشد که در دستگاه مختصات مرجع محلی جسم i ام بیان شده است.

$${}^i\bar{r}_{Q/O_i} = {}^i\bar{r}_{O_i} + {}^i\bar{r}_{Q/O_i} + 2{}^i\bar{\omega}_i \times {}^i\bar{r}_{Q/O_i} + {}^i\dot{\bar{\omega}}_i \times {}^i\bar{r}_{Q/O_i} + {}^i\bar{\omega}_i \times ({}^i\bar{\omega}_i \times {}^i\bar{r}_{Q/O_i}) \quad (5)$$

در عبارت بالا، ${}^i\bar{r}_{O_i}$ شتاب مطلق مبدأ مختصات مرجع محلی ربات i ام، ${}^i\bar{\omega}_i$ و ${}^i\dot{\bar{\omega}}_i$ به ترتیب سرعت زاویه‌ای و شتاب زاویه‌ای لینک i ام و ${}^i\bar{r}_{Q/O_i}$ و ${}^i\dot{\bar{r}}_{Q/O_i}$ به ترتیب سرعت و شتاب المان دیفرانسیلی Q نسبت به مبدأ مختصات دستگاه متصل به مفصل i ام می‌باشند که به ترتیب با یک‌بار و دوبار مشتق‌گیری از رابطه (۱) نسبت به زمان بدست می‌آیند.

$${}^i\dot{\bar{r}}_{Q/O_i} = \begin{cases} \dot{\eta}_i {}^i\bar{x}_i + \sum_{j=1}^{m_i} \delta_{ij} \dot{r}_{ij}(\eta) & \text{for } \eta_i \geq L_i \\ \dot{\eta}_i {}^i\bar{x}_i & \text{for } \eta_i \leq L_i \end{cases} \quad (6)$$

$${}^i\ddot{\bar{r}}_{Q/O_i} = \begin{cases} \ddot{\eta}_i {}^i\bar{x}_i + \sum_{j=1}^{m_i} \delta_{ij} \ddot{r}_{ij}(\eta) & \text{for } \eta_i \geq L_i \\ \ddot{\eta}_i {}^i\bar{x}_i & \text{for } \eta_i \leq L_i \end{cases} \quad (7)$$

که در آن $\dot{\eta}_i$ و $\ddot{\eta}_i$ به ترتیب سرعت و شتاب خطی بازوی i ام می‌باشند. با وارد کردن معادله (۵) در معادله (۴) و با انتگرال‌گیری از معادله حاصله از L_i تا L_i+L_i انرژی شتاب ربات i ام بدست خواهد آمد. با جمع کردن انرژی تک‌تک رباتها، انرژی شتاب کل سیستم بدست خواهد آمد.

$$S = \sum_{i=1}^n \int_{L_i}^{L_i+L_i} ds_i$$

$$S = \sum_{i=1}^n \frac{1}{2} B_{0i} {}^i\bar{r}_{O_i}^T \cdot {}^i\bar{r}_{O_i} + {}^i\bar{r}_{O_i}^T \cdot {}^i\bar{B}_{1i} - 2{}^i\bar{r}_{O_i}^T \cdot B_{2i} {}^i\bar{\omega}_i - {}^i\bar{r}_{O_i}^T \cdot B_{3i} {}^i\dot{\bar{\omega}}_i - {}^i\dot{\bar{\omega}}_i^T \cdot {}^i\bar{\omega}_i B_{3i} {}^i\bar{\omega}_i + \frac{1}{2} B_{4i} - 2{}^i\dot{\bar{\omega}}_i^T \cdot {}^i\bar{B}_{5i} + {}^i\dot{\bar{\omega}}_i^T \cdot {}^i\bar{B}_{6i} - {}^i\dot{\bar{\omega}}_i^T \cdot B_{7i} {}^i\bar{\omega}_i + 2{}^i\dot{\bar{\omega}}_i^T \cdot B_{8i} {}^i\bar{\omega}_i + \frac{1}{2} {}^i\dot{\bar{\omega}}_i^T \cdot B_{9i} {}^i\dot{\bar{\omega}}_i + {}^i\dot{\bar{\omega}}_i^T \cdot {}^i\bar{\omega}_i B_{9i} {}^i\bar{\omega}_i + \text{جملات غیر مرتبط} \quad (8)$$

که در آن ${}^i\bar{\omega}_i$ ماتریس پاد متقارن مربوط به بردار ${}^i\bar{\omega}_i$ می‌باشد. همچنین، دیگر متغیرهایی که در معادله (۸) ظاهر

در انتها مشتق‌گیری جزئی تابع گیبس نسبت به شبه شتاب $\ddot{\eta}_j$ ارائه می‌شود.

$$\frac{\partial S}{\partial \ddot{\eta}_j} = \sum_{i=j+1}^n \frac{\partial {}^i \vec{r}_{O_i}^T}{\partial \ddot{\eta}_j} \cdot {}^i \vec{S}_i + Q'_j \quad (39)$$

که در آن:

$$Q'_j = {}^j \vec{r}_{O_j}^T \cdot B_{0j} {}^j \vec{x}_j + B_{0j} \ddot{\eta}_j + \sum_{k=1}^{m_j} \ddot{\delta}_{jk} C_{3jk} - 2 {}^j \vec{\omega}_j^T \cdot \left(\sum_{k=1}^{m_j} \dot{\delta}_{jk} \vec{C}_{5jk} \right) - {}^j \vec{\omega}_j^T \cdot \left(\sum_{k=1}^{m_j} \delta_{jk} \vec{C}_{5jk} \right) - {}^j \vec{\omega}_j^T \cdot \left(\sum_{k=1}^{m_j} \delta_{jk} C_{8jk}^T + C_{7j} \right) {}^j \vec{\omega}_j \quad (40)$$

۴- انرژی پتانسیل سیستم و مشتقات آن

انرژی پتانسیل سیستم از دو منبع ناشی می‌شود. ۱- انرژی پتانسیل به واسطه جاذبه زمین و ۲- انرژی پتانسیل به واسطه تغییر فرم‌های الاستیک. تأثیر بارگذاری گرانی بر رابطها را می‌توان به سادگی با قرار دادن ${}^0 \vec{r}_{O_0} = \vec{g}$ در نظر گرفت. که در آن \vec{g} بردار گرانی است. در این صورت می‌توان فرض کرد که پایه ربات با شتاب Ig به سوی بالا حرکت می‌کند. این شتاب فرضی به سوی بالا، اثری دقیقاً همانند تأثیر گرانی بر رابطها دارد.

انرژی پتانسیل کرنشی ذخیره شده در i امین بازو، با برقراری فرض تیر اویلر-برنولی به صورت زیر ارائه می‌شود.

$$V_{ei} = \frac{1}{2} \int_{L_i}^{L_i+L_i} \left[E_i I_{yi} \left(\frac{\partial \theta_{yi}}{\partial \eta} \right)^2 + E_i I_{zi} \left(\frac{\partial \theta_{zi}}{\partial \eta} \right)^2 + G_i I_{xi} \left(\frac{\partial \theta_{xi}}{\partial \eta} \right)^2 + E_i A_i \left(\frac{\partial u_i}{\partial \eta} \right)^2 \right] d\eta \quad (41)$$

که در آن E_i و G_i به ترتیب مدول الاستیسیته و مدول برشی، I_{xi} ممان اینرسی قطبی حول محور $O_i x_i$ ؛ I_{yi} و I_{zi} ممان اینرسی حول محورهای $O_i y_i$ و $O_i z_i$ و A_i سطح مقطع i امین بازو می‌باشد. همان گونه که قبلاً نیز اشاره شد، زوایای کوچک θ_{xi} ، θ_{yi} و θ_{zi} و تغییر مکان کوچک u_i با استفاده از بسط مودال برش یافته قابل ارائه می‌باشد. با جایگذاری این روابط در معادله (۴۱)، انرژی پتانسیل کرنشی برای کل سیستم به شکل زیر ارائه می‌شود.

$$V_e = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^{m_i} \sum_{k=1}^{m_i} \delta_{ij}(t) \delta_{ik}(t) K_{ijk} \quad (42)$$

$$C'_{7i} = \int_{L_i}^{L_i+L_i} \mu_i \eta_i^2 {}^i \vec{x}_i^T {}^i \vec{x}_i d\eta_i \quad (28)$$

$$C_{8ij} = \int_{L_i}^{L_i+L_i} \mu_i {}^i \vec{x}_i^T \vec{r}_{ij} d\eta_i \quad (29)$$

$$C'_{8ij} = \int_{L_i}^{L_i+L_i} \mu_i \eta_i {}^i \vec{x}_i^T \vec{r}_{ij} d\eta_i \quad (30)$$

$$C_{9ijk} = \int_{L_i}^{L_i+L_i} \mu_i \vec{r}_{ij}^T \vec{r}_{ik} d\eta_i \quad (31)$$

$$\vec{\alpha}_{ij} = \vec{C}'_{5ij} + \sum_{k=1}^{m_i} \delta_{ik}(t) \vec{C}_{4ik} \quad (32)$$

$$\beta_{ij} = C'_{8ij} + \sum_{k=1}^{m_i} \delta_{ik}(t) C_{9ikj} \quad (33)$$

که در آن ${}^i \vec{x}_i$ ، $\vec{\eta}$ و \vec{r}_{ij} به ترتیب ماتریس‌های پادمتقارن مربوط به بردارهای ${}^i \vec{x}_i$ ، $\vec{\eta}$ و \vec{r}_{ij} می‌باشند.

یک بخش از معادلات دینامیکی سیستم با استفاده از فرمولاسیون گیبس-اپل با مشتق‌گیری از تابع گیبس نسبت به شبه شتابها بدست می‌آید. لذا می‌بایست شبه سرعت‌های مستقلى را در سیستم مورد بررسی انتخاب کرد. در اینجا سرعت زاویه‌ای مفاصل یعنی \dot{q}_j ، سرعت مودال تعمیم یافته لینکها یعنی $\dot{\delta}_{jf}$ و سرعت رفت و برگشتی بازوها یعنی $\dot{\eta}_j$ به عنوان شبه سرعت‌های مستقل انتخاب می‌شوند.

در تابع گیبس، تنها ${}^i \vec{r}_{O_i}$ و ${}^i \vec{\omega}_i$ تابعی از \dot{q}_j می‌باشند، بنابراین مشتق تابع گیبس نسبت به \dot{q}_j نتیجه می‌دهد:

$$\frac{\partial S}{\partial \dot{q}_j} = \sum_{i=j+1}^n \frac{\partial {}^i \vec{r}_{O_i}^T}{\partial \dot{q}_j} \cdot {}^i \vec{S}_i + \sum_{i=j}^n \frac{\partial {}^i \vec{\omega}_i^T}{\partial \dot{q}_j} \cdot {}^i \vec{T}_i \quad (34)$$

که در آن ${}^i \vec{S}_i$ و ${}^i \vec{T}_i$ به طریق زیر ارائه می‌شوند.

$${}^i \vec{S}_i = B_{0i} {}^i \vec{r}_{O_i} + {}^i \vec{B}_{1i} - 2B_{2i} {}^i \vec{\omega}_i - B_{3i} {}^i \dot{\omega}_i - {}^i \vec{\omega}_i B_{3i} {}^i \vec{\omega}_i \quad (35)$$

$${}^i \vec{T}_i = B_{3i} {}^i \vec{r}_{O_i} + {}^i \vec{B}_{6i} + 2B_{8i} {}^i \vec{\omega}_i + B_{9i} {}^i \dot{\omega}_i + {}^i \vec{\omega}_i B_{9i} {}^i \vec{\omega}_i \quad (36)$$

مشتق تابع گیبس نسبت به $\dot{\delta}_{jf}$ علاوه بر ${}^i \vec{r}_{O_i}$ و ${}^i \vec{\omega}_i$ مشتق‌گیری نسبت به ${}^i \vec{B}_{6i}$ ، ${}^i \vec{B}_{5i}$ ، B_{4i} ، ${}^i \vec{B}_{1i}$ ، B_{7i} و B_{7i} را نیز در بر می‌گیرد. لذا:

$$\frac{\partial S}{\partial \dot{\delta}_{jf}} = \sum_{i=j+1}^n \frac{\partial {}^i \vec{r}_{O_i}^T}{\partial \dot{\delta}_{jf}} \cdot {}^i \vec{S}_i + \sum_{i=j+1}^n \frac{\partial {}^i \vec{\omega}_i^T}{\partial \dot{\delta}_{jf}} \cdot {}^i \vec{T}_i + Q_{jf} \quad (37)$$

که در آن:

$$Q_{jf} = {}^j \vec{r}_{O_j}^T \cdot \vec{C}_{1jf} + \ddot{\eta}_j C_{3jf} + \sum_{k=1}^{m_j} \ddot{\delta}_{jk} C_{4jfk} + {}^j \vec{\omega}_j^T \cdot \vec{\alpha}_{jf} + 2 {}^j \vec{\omega}_j^T \cdot \left(\dot{\eta}_j \vec{C}_{5jf} - \sum_{k=1}^{m_j} \dot{\delta}_{jk} \vec{C}_{6jfk} \right) - {}^j \vec{\omega}_j^T \cdot \beta_{jf} {}^j \vec{\omega}_j \quad (38)$$

که در آن:

$$K_{ijk} = \int_{L_i}^{L_i+L_i} \left[E_i I_{yi} \frac{\partial \theta_{yij}}{\partial \eta} \frac{\partial \theta_{yik}}{\partial \eta} + E_i I_{zi} \frac{\partial \theta_{zij}}{\partial \eta} \frac{\partial \theta_{zik}}{\partial \eta} + G_i I_{xi} \frac{\partial \theta_{xij}}{\partial \eta} \frac{\partial \theta_{xik}}{\partial \eta} + E_i A_i \frac{\partial x_{ij}}{\partial \eta} \frac{\partial x_{ik}}{\partial \eta} \right] d\eta \quad (43)$$

برای استخراج معادلات حرکت ربات با لینک الاستیک و مفاصل دورانی-کشویی، به مشتق جزئی انرژی پتانسیل نسبت به شبه مختصات‌ها احتیاج داریم. مشتق جزئی انرژی پتانسیل کرنشی نسبت به q_j ، η_j و δ_{jf} به طریق زیر ارائه می‌شود.

$$\frac{\partial V_e}{\partial q_j} = 0 \quad (44)$$

$$\frac{\partial V_e}{\partial \delta_{jf}} = \sum_{k=1}^{m_j} \delta_{jk}(t) K_{jfk} \quad (45)$$

$$\frac{\partial V_e}{\partial \eta_j} = 0 \quad (46)$$

۵- معادلات دینامیک معکوس به فرم بسته

معادلات سیستم رباتیکی مذکور با در نظر گرفتن نیروهای تعمیم یافته مربوط به نیروهای خارجی که به سیستم وارد می‌شود، کامل خواهد شد. در این مقاله فرض بر آن است که هیچگونه باری بر روی لینک‌ها اعمال نمی‌شود. بنابراین تنها نیروهای خارجی اعمالی به این سیستم دینامیکی گشتاور τ_j و نیروی F_j می‌باشند که به ترتیب به z زمین مفصل دورانی و z زمین مفصل کشویی اعمال می‌شوند. با این فرض، معادلات دینامیک معکوس بر اساس فرمولاسیون گیبس-اپل به شکل زیر بدست می‌آیند:

- معادله حرکت مربوط به z زمین مفصل دورانی:

$$\frac{\partial S}{\partial \ddot{q}_j} + \frac{\partial V_e}{\partial q_j} = \tau_j \quad (47)$$

- معادله حرکت مربوط به تغییر فرم بازوی z ام:

$$\frac{\partial S}{\partial \ddot{\delta}_{jf}} + \frac{\partial V_e}{\partial \delta_{jf}} = 0 \quad (48)$$

- معادله حرکت مربوط به z زمین مفصل کشویی:

$$\frac{\partial S}{\partial \ddot{\eta}_j} + \frac{\partial V_e}{\partial \eta_j} = F_j \quad (49)$$

معادلات استخراج شده به فرم دینامیک معکوس می‌باشند.

بدین مفهوم که با مشخص بودن موقعیت مفاصل (بردارهای مکان، سرعت و شتاب) گشتاور و نیروهای وارده به مفاصل محاسبه می‌شوند.

۶- معادلات دینامیک معکوس به فرم بازگشتی

برای استخراج معادلات دینامیک معکوس به فرم بازگشتی، روابط (۴۷) تا (۴۹) می‌بایست به صورت بازگشتی بیان شوند. به منظور تحقق هدف این بخش، در ابتدا فرم مجموع عبارات ${}^i \ddot{\omega}_i$ و ${}^i \ddot{r}_{O_i}$ بایستی ارائه شود. با در اختیار داشتن این جملات به صورت مجموع، امکان محاسبه مشتقات جزئی ${}^i \ddot{\omega}_i$ و ${}^i \ddot{r}_{O_i}$ نسبت به δ_{jf} ، \ddot{q}_j و $\ddot{\eta}_j$ که در معادلات (۳۴)، (۳۷) و (۳۹) ظاهر گشته‌اند، میسر می‌شود.

شتاب مطلق مبدأ مختصات متصل به هر بازو و شتاب زاویه‌ای هر رابط به فرم بازگشتی به صورت زیر ارائه می‌شوند:

$${}^i \ddot{r}_{O_i} = {}^i R_{i-1} \left({}^{i-1} \ddot{r}_{O_{i-1}} + {}^{i-1} \ddot{r}_{O_i/O_{i-1}} + 2 {}^{i-1} \ddot{\omega}_{i-1} \times {}^{i-1} \dot{r}_{O_i/O_{i-1}} + {}^{i-1} \dot{\omega}_{i-1} \times {}^{i-1} \ddot{r}_{O_i/O_{i-1}} + {}^{i-1} \ddot{\omega}_{i-1} \times \left({}^{i-1} \ddot{\omega}_{i-1} \times {}^{i-1} \ddot{r}_{O_i/O_{i-1}} \right) \right) \quad (50)$$

$${}^i \dot{\omega}_i = {}^i R_{i-1} \left({}^{i-1} \dot{\omega}_{i-1} + {}^{i-1} \dot{\theta}_{i-1} \right) \times {}^i \bar{z}_i \dot{q}_i + {}^i \bar{z}_i \ddot{q}_i + {}^i R_{i-1} \left({}^{i-1} \dot{\omega}_{i-1} + {}^{i-1} \dot{\theta}_{i-1} + {}^{i-1} \ddot{\omega}_{i-1} \times {}^{i-1} \dot{\theta}_{i-1} \right) \quad (51)$$

که در آن ${}^i \bar{z}_i = \{0 \ 0 \ 1\}^T$ می‌باشد. همچنین ${}^j R_i$ ماتریس دوران ۳×۳ می‌باشد که جهت‌گیری دستگاه مختصات z ام را نسبت بدستگاه مختصات z ام بیان می‌کند. در واقع برای بیان هر بردار دلخواه از دستگاه مختصات $x_j y_j z_j$ در دستگاه مختصات $x_j y_j z_j$ از این ماتریس دوران استفاده می‌شود. به دلیل ماهیت انعطاف پذیر بازوها بهتر است تا ماتریس دوران مربوط به مفاصل از ماتریس دوران مربوط به بازوها جدا شود. لذا ماتریس دوران ${}^j R_i$ به فرم بازگشتی به صورت رابطه (۵۲) ارائه می‌شود.

$${}^j R_i = {}^j R_{i-1} E_{i-1} A_i \quad (52)$$

که در آن A_i ماتریس دوران مفصل z ام می‌باشد که جهت‌گیری دستگاه مختصات $x_i y_i z_i$ را نسبت بدستگاه مختصات $\hat{x}_{i-1} \hat{y}_{i-1} \hat{z}_{i-1}$ نشان می‌دهد. درایه‌های این ماتریس تنها تابعی از مختصات تعمیم یافته مربوط به مفصل z ام (q_i) می‌باشند. E_i ماتریس دورانی است که جهت‌گیری دستگاه

برای ارائه فرمولاسیون بازگشتی برای معادلات دینامیک معکوس کافی است تا از روابط بدست آمده در معادلات (۵۹) تا (۶۳) استفاده شود.

در معادله مربوط به مفاصل دورانی، با جایگذاری روابط (۵۹) و (۶۱) در معادله (۴۷) و تبدیل آن به یک رابطه بازگشتی، رابطه (۶۴) حاصل می‌شود.

$${}^j \bar{z}_j^T \cdot {}^j \bar{\chi}_j = \tau_j \quad (64)$$

که در آن:

$${}^j \bar{\chi}_j = {}^j \bar{T}_j + {}^j \bar{r}_{O_{j+1}/O_j} {}^j \bar{\varphi}_j + {}^j R_{j+1} {}^{j+1} \bar{\chi}_{j+1} \quad (65)$$

$${}^j \bar{\varphi}_j = {}^j R_{j+1} ({}^{j+1} \bar{S}_{j+1} + {}^{j+1} \bar{\varphi}_{j+1}) \quad (66)$$

همانند مرحله قبل، با وارد کردن معادلات (۶۰) و (۶۲) در معادله مربوط به تغییر فرم لینک‌ها یعنی معادله (۴۸) و تبدیل آن به یک رابطه بازگشتی، عبارت معادل زیر برای تغییر فرم لینک‌ها بدست خواهد آمد.

$$\begin{aligned} & \bar{r}_{j+1}^T \cdot {}^j \bar{\varphi}_j + \bar{\theta}_{j+1}^T \cdot {}^j R_{j+1} {}^{j+1} \bar{\chi}_{j+1} + Q_{j+1} \\ & + \sum_{k=1}^{m_j} \delta_{jk}(t) K_{jkf} = 0 \end{aligned} \quad (67)$$

در پایان برای تبدیل معادله مربوط به حرکت رفت و برگشتی رابطه‌ها به یک رابطه بازگشتی، رابطه (۶۳) را در معادله (۴۹) جایگذاری کرده که در اینصورت عبارت معادل زیر برای حرکت رفت و برگشتی رابطه‌ها حاصل خواهد گشت.

$${}^j \bar{x}_j^T \cdot {}^j \bar{\varphi}_j + Q'_j = F_j \quad (68)$$

معادلات (۶۴)، (۶۷) و (۶۸) فرم بازگشتی معادلات دینامیک معکوس سیستم مورد بررسی را نشان می‌دهد. از این معادلات در بخش بعد به منظور شبیه‌سازی یک ربات تک لینکی الاستیک با مفاصل دورانی-کشویی استفاده می‌شود.

۷- نتایج عددی

در این بخش جهت بررسی مدل ریاضی ارائه شده، نتایج شبیه‌سازی برای یک ربات تک لینکی صفحه‌ای با لینک الاستیک که دارای مفصل دورانی-کشویی می‌باشد، ارائه می‌شود. شکل ۲ ربات مورد نظر را نشان می‌دهد. تمامی پارامترهای فرضی مورد نیاز برای شبیه‌سازی در جدول ۱ ارائه شده است.

مختصات $\hat{x}_i \hat{y}_i \hat{z}_i$ را نسبت بدستگاه مختصات $x_i y_i z_i$ که ناشی از تغییر فرم بازوی i ام می‌باشد، بیان می‌کند.

$$E_i = \begin{bmatrix} 1 & -\theta_{zi} & \theta_{yi} \\ \theta_{zi} & 1 & -\theta_{xi} \\ -\theta_{yi} & \theta_{xi} & 1 \end{bmatrix} \quad (53)$$

در اینجا باید به این نکته اشاره شود که تمامی زوایا در ماتریس E_i در $\eta = L_i + l_i$ محاسبه شده‌اند.

معادله (۵۰) و (۵۱) فرم بازگشتی عبارات مربوط به ${}^i \ddot{r}_{O_i}$ و روابط زیر را در پی دارد.

$$\begin{aligned} {}^i \ddot{r}_{O_i} = & \sum_{k=1}^{i-1} {}^i R_k \left({}^k \ddot{r}_{O_{k+1}/O_k} + {}^k \dot{\omega}_k \times {}^k \bar{r}_{O_{k+1}/O_k} \right. \\ & \left. + {}^k \bar{\omega}_k \times (2 {}^k \dot{r}_{O_{k+1}/O_k} + {}^k \bar{\omega}_k \times {}^k \bar{r}_{O_{k+1}/O_k}) \right) \end{aligned} \quad (54)$$

$$\begin{aligned} {}^i \dot{\omega}_i = & \sum_{k=1}^i {}^i R_k {}^k \bar{z}_k \dot{q}_k \\ & + \sum_{k=1}^{i-1} {}^i R_k \left({}^k \ddot{\theta}_k (L_k + l_k) + {}^k \bar{\omega}_k \times {}^k \dot{\theta}_k (L_k + l_k) \right. \\ & \left. + ({}^k \bar{\omega}_k + {}^k \dot{\theta}_k (L_k + l_k)) \times {}^i R_{k+1} {}^{k+1} \bar{z}_{k+1} \dot{q}_{k+1} \right) \end{aligned} \quad (55)$$

که در آن:

$${}^k \bar{r}_{O_{k+1}/O_k} = (L_k + l_k) {}^k \bar{x}_k + \sum_{t=1}^{m_k} \delta_{kt} \bar{r}_{kt} (L_k + l_k) \quad (56)$$

$${}^k \dot{r}_{O_{k+1}/O_k} = \dot{\eta}_k {}^k \bar{x}_k + \sum_{t=1}^{m_k} \dot{\delta}_{kt}(t) \bar{r}_{kt} (L_k + l_k) \quad (57)$$

$${}^k \ddot{r}_{O_{k+1}/O_k} = \ddot{\eta}_k {}^k \bar{x}_k + \sum_{t=1}^{m_k} \ddot{\delta}_{kt}(t) \bar{r}_{kt} (L_k + l_k) \quad (58)$$

اکنون به کمک روابط (۵۴) و (۵۵)، مشتقات جزئی ${}^i \ddot{r}_{O_i}$ و ${}^i \dot{\omega}_i$ نسبت به شبه شتاب‌ها به طریق زیر ارائه می‌شود:

$$\frac{\partial {}^i \dot{\omega}_i}{\partial \dot{q}_j} = {}^i R_j {}^j \bar{z}_j \quad (59)$$

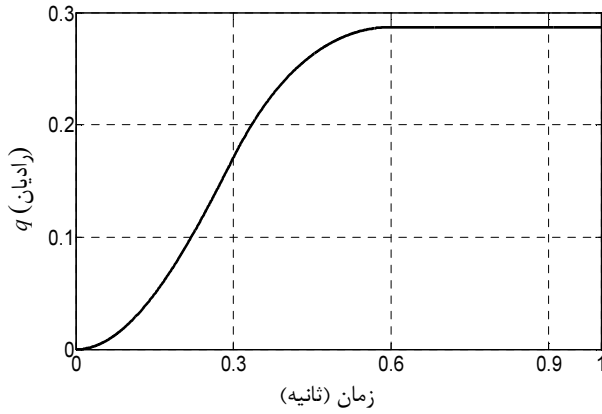
$$\frac{\partial {}^i \dot{\omega}_i}{\partial \dot{\delta}_{j+1}} = {}^i R_j \bar{\theta}_{j+1} (L_j + l_j) \quad (60)$$

$$\frac{\partial {}^i \ddot{r}_{O_i}}{\partial \dot{q}_j} = {}^i R_j {}^j \bar{z}_j \times {}^i \bar{r}_{O_i/O_j} \quad (61)$$

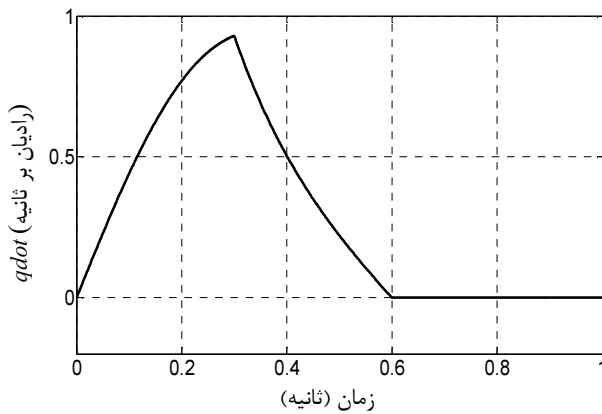
$$\frac{\partial {}^i \ddot{r}_{O_i}}{\partial \dot{\delta}_{j+1}} = {}^i R_j \bar{r}_{j+1} (L_j + l_j) + {}^i R_j \bar{\theta}_{j+1} (L_j + l_j) \times {}^i \bar{r}_{O_i/O_{j+1}} \quad (62)$$

$$\frac{\partial {}^i \ddot{r}_{O_i}}{\partial \dot{\eta}_j} = {}^i R_j {}^j \bar{x}_j \quad (63)$$

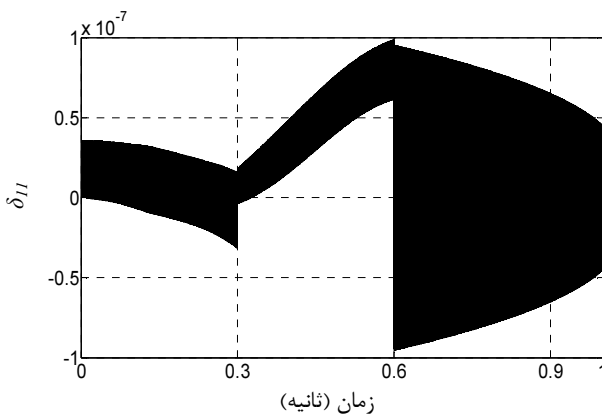
مدت زمان شبیه‌سازی $1s$ که توسط کامپیوتری با مشخصات (Intel® Core™ 2 Duo Processor E7500 @ 3GHz) انجام پذیرفته است، $550.38s$ می‌باشد.



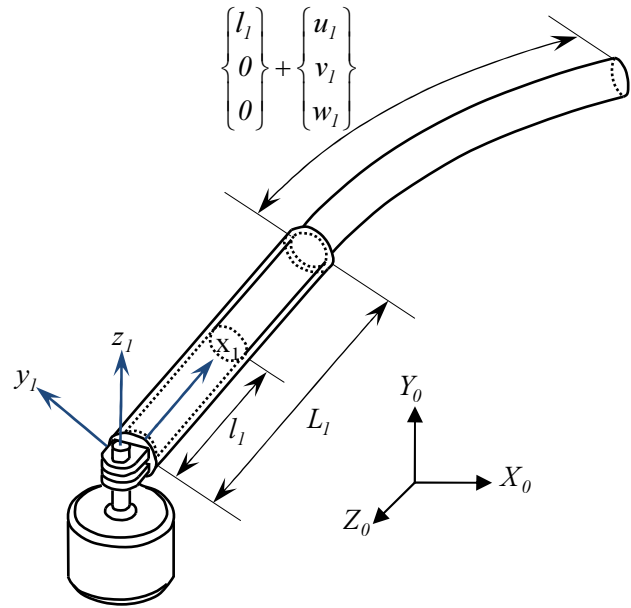
شکل ۳ موقعیت زاویه‌ای بازوها



شکل ۴ سرعت زاویه‌ای بازوها



شکل ۵ مختصات تعمیم یافته بازو



شکل ۲ ربات تک لینکی الاستیک با مفصل دورانی-کشویی

جدول ۱ پارامترهای مورد نیاز برای شبیه‌سازی

پارامتر	مقدار	واحد
طول بازوها	$L = 1$	m
سطح مقطع	$A = 3.6482 \times 10^{-4}$	m^2
ممان اینرسی	$I_y = I_z = 1.1772 \times 10^{-8}$	m^4
جرم واحد طول	$\mu = 2$	$kg.m^{-1}$
مدول الاستیسیته	$E = 2 \times 10^{11}$	$N.m^{-2}$
مدول برشی	$G = 77 \times 10^9$	$N.m^{-2}$
شتاب گرانش	$g = 10$	$m.s^{-2}$

نیرو و گشتاور اعمالی به مفصل نیز به صورت زیر ارائه می‌شوند.

$$\begin{cases} \text{if } t \geq 0 \& t < 0.3 & \tau = 10N.m, F = 10N \\ \text{if } t \geq 0.3 \& t < 0.6 & \tau = -10N.m, F = -10N \\ \text{elseif } t \geq 0.6 \& t \leq 1 & \tau = 0N.m, F = 0N \end{cases}$$

همچنین شرایط اولیه به صورت زیر فرض می‌شود.

$$q_1 = \dot{q}_1 = \delta_{11} = \dot{\delta}_{11} = \eta_1|_{t=0} = 0, l_1 = 0.5 \quad (69)$$

انجام شبیه‌سازی در نرم‌افزار متلب پاسخ زمانی سیستم را که در شکل‌های ۳ تا ۸ آورده شده است، در پی دارد.

به منظور بررسی کارایی الگوریتم بازگشتی پیشنهادی، زمان مورد نیاز برای استخراج معادلات حرکت و حل آنها برای سیستم نشان داده شده، بایستی ارائه شود. زمان مورد نیاز برای

همچنین به منظور بررسی اندازه گام بر روی پایداری سیستم، اندازه گام‌های متفاوت مورد استفاده قرار گرفت که در این حالت نیز تغییری در نتایج مشاهده نشد.

۸- نتیجه‌گیری

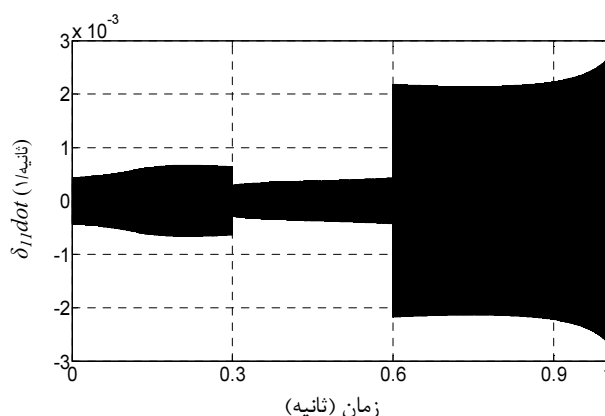
در این مقاله روشی سیستماتیک و خودکار جهت حل معادلات دینامیک معکوس سیستم‌های رباتیکی با n لینک الاستیک و مفاصل دورانی-کشویی بر پایه فرمولاسیون گیس-اپل ارائه شده است. از جمله مزایای استفاده از این فرمولاسیون می‌توان به موارد زیر اشاره کرد.

- کاهش حجم و پیچیدگی محاسبات نسبت به سایر الگوریتم‌های پیشنهادی (نیوتون اویلر، لاگرانژ و کین).
 - کاهش تعداد عملیات‌های محاسباتی (مشتقات جزئی) نسبت به فرمولاسیون لاگرانژ.
 - استفاده از نوتاسیون تانسوری به همراه نوتاسیون برداری.
 - استفاده از ماتریس‌های 3×3 و 3×1 به جای استفاده از ماتریس‌های 4×4 و 4×1 .
- به منظور ادامه تحقیقات در زمینه به کارگیری فرمولاسیون گیس-اپل می‌توان به مدل‌سازی دینامیک مستقیم، ربات‌های متحرک و سیستم‌هایی با قیود غیرهولونومیک^۱ اشاره کرد.

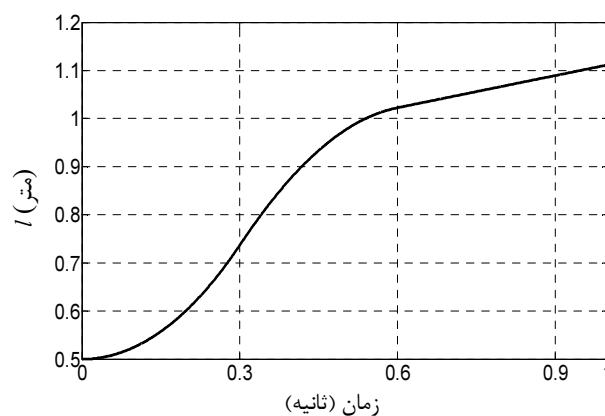
۹- مراجع

- [1] Featherstone R., Orin D.E., "Robot Dynamics: Equations and Algorithms" *Proceedings of the 2000 IEEE International Conference on Robotics and Automation, San Francisco, 2000*, pp. 826-834.
- [2] Vukobratovic M., Potkonjak V., "Applied Dynamics and CAD of Manipulation Robots", *Springer-Verlag, Berlin, 1985*.
- [3] Desoyer K., Lugner P., "Recursive Formulation for the Analytical or Numerical Application of the Gibbs-Appell Method to the Dynamics of Robots", *Robotica*, Vol. 7, No. 4, 1989, pp. 343-347.
- [4] Luh J.Y.S., Walker M.W., Paul R.P., "On-Line Computational Scheme for Mechanical Manipulators", *Journal of Dynamic Systems, Measurement and Control, Transactions of the ASME*, Vol. 102, No. 2, 1980, pp. 69-79.
- [5] Hollerbach J.M., "A Recursive Lagrangian Formulation of Manipulator Dynamics Formulation and a Comparative Study of Dynamics Formulation Complexity", *IEEE*

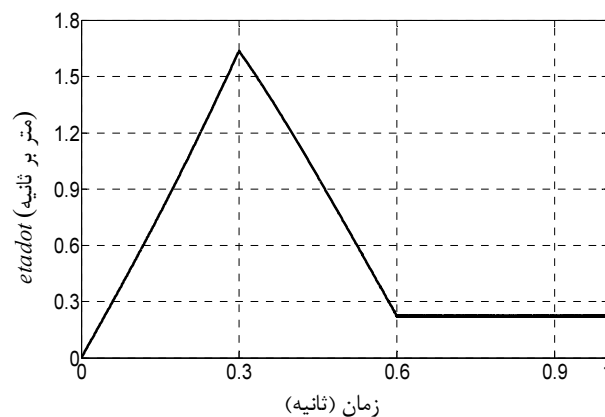
1. Non-Holonomic



شکل ۶ مشتق مختصات تعمیم یافته بازو نسبت به زمان



شکل ۷ موقعیت طولی بازو



شکل ۸ سرعت طولی بازو

همچنین به منظور بررسی تأثیر انعطاف‌پذیری بازو بر روی نتایج، شبیه‌سازی مذکور با استفاده از حلگرهای مختلف نرم‌افزار متلب مانند ode 23، ode 45 انجام شد. به عنوان مثال ode 23 در مواجهه با مسائل با سختی بالا به عنوان یک ابزار مناسب شناخته می‌شود. ولی هیچ تفاوتی در نتایج دیده نشد.

- [14] Tabarok B., Leeh C. M., Kim Y. I., "On the Dynamics of Axially Moving Beams", *Journal of Franklin Institute*, Vol. 297, No. 3, 1974, pp. 201-220.
- [15] Wang P.C.K., Wei J.D., "Vibration in a Moving flexible Robot Arm", *Journal of Sound and Vibration*, Vol. 116, No. 1, 1987, pp.149-160.
- [16] Kane T.R., Ryan R.R., Banarjee A.K., "Dynamics of a Cantilever Beam Attached to a Moving Base", *J. Guidance Control Dyn* Vol. 10, No. 2, 1987, pp. 139-151.
- [17] Al-Bedoor B.O., Khulief Y.A., "General Planar Dynamics of a Sliding flexible Link", *Journal of Sound and Vibration*, Vol. 206, No. 5, 1997, pp. 641-661.
- [18] Basher A.M.H., "Modeling and Simulation of Flexible Robot Manipulator with a Prismatic Joint", *Conf. Proc.-IEEE Southeast*, 2007, pp. 31-38.
- [19] Farid M., Salimi I., "Inverse Dynamics of a Planar flexible-Link Manipulator with Revolute-Prismatic Joints", *American Society of Mechanical Engineers, Des. Eng. Division (Publication) DE 111*, 2001, pp. 345-350.
- [20] Khadem S.E., Pirmohammadi A.A., "Analytical Development of Dynamic Equations of Motion for a Three-Dimensional flexible Link Manipulator with Revolute and Prismatic Joints", *IEEE Trans. Syst. Man Cybernet*, Vol. 33, No. 2, 2003, pp. 237-249.
- [21] اسلامی‌زاده س.، پیرمحمدی ع.ا.، "تحلیل ارتعاشات خمشی و پیچشی بازوی ربات انعطاف پذیر با مفاصل کشویی و لولایی"، *مجله بین المللی علوم مهندسی*، جلد سیزدهم، شماره ۵، سال ۱۳۸۱، صص ۱۰۹-۱۲۸.
- [22] Kalyoncu M., "Mathematical Modeling and Dynamic Response of a Multi-Straight-line Path Tracing Flexible Robot Manipulator with Rotating-Prismatic Joint", *Applied Mathematical Modeling*, Vol. 32, No. 5, 2008, pp. 1087-1098.
- [6] Kane T., Levinson D., "The use of Kane's Dynamical Equations in Robotics" *International Journal of Robotics Research*, Vol. 2, No. 3, 1983, pp. 3-21.
- [7] Angeles J., Ma O., Rojas A., "An Algorithm for the Inverse Dynamics of N-Axis General Manipulators using Kane's Equations", *Computers and Mathematics with Applications*, Vol. 17, No. 2, 1989, pp. 1545-1561.
- [8] Balafoutis C.A., Patel R.V., "Dynamic Analysis of Robot Manipulators: A Cartesian Tensor Approach", *Kluwer Academic Press, Boston*, 1991.
- [9] Lee C.S.G., Chang P.R., "Efficient Parallel Algorithm for Robot Inverse Dynamics Computation", *IEEE Trans. on Systems, Man, and Cybernetics* Vol. 16, No. 4, 1986, pp. 532-542.
- [10] Korayem M. H., Shafei A. M., "Inverse Dynamic Equation of Motion for Flexible Link Manipulators using Recursive Gibbs-Appell Formulation", *IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics*; December 15-18, 2007, pp. 2160-2165.
- [11] M.H. Korayem, A.M. Shafei; "Motion Equations Proper for Forward Dynamic of Robotic Manipulators with Flexible Links by using Recursive Gibbs-Appell Formulation", *ScientiaIranica Transaction B-mechanical eng*, Vol. 16, No. 6, 2009, pp479-495.
- [12] Korayem M.H., A.M. Shafei., "Dynamic Modeling of Nonholonomic Wheeled Mobile Manipulators with Elastic Joints using Recursive Gibbs-Appell Formulation", *Paper accepted for publication in Scientia Iranica*, 2012.
- [13] Korayem M.H., Shafei A.M., Kadkhodaei B., Absalan F., Azimi A., Dehkordi S.F., "Theoretical and Experimental Investigation of a Single-Link Elastic Manipulator System", *1st Conference on Experimental Solid Mechanics and Dynamics, Xmech*, 2012.