



بررسی و مقایسه شاخص حرکت پذیری ربات های صفحه ای RRR

وحید رضانیا¹، سعید ابراهیمی^{2*}

1- دانشجوی کارشناسی ارشد، مهندسی مکانیک، دانشگاه یزد، یزد

2- استادیار، مهندسی مکانیک، دانشگاه یزد، یزد

* یزد، صندوق پستی 89195-741، ebrahimi@yazd.ac.ir

اطلاعات مقاله

مقاله پژوهشی کامل
دریافت: 27 اردیبهشت 1393
پذیرش: 30 تیر 1393
ارائه در سایت: 26 مهر 1393

کلید واژگان:

ربات های صفحه ای RRR
شاخص حرکت پذیری
ماتریس ژاکوبین
فضای کاری

چکیده

این مقاله به بررسی مهارت و حرکت پذیری سه ربات صفحه ای 1-RRR، 2-RRR و 3-RRR می پردازد. در ابتدا ماتریس ژاکوبین هر سه ربات با اعمال روش همگن سازی، به منظور تعیین درایه هایی با ابعاد فیزیکی همگن استخراج می شود. با استفاده از معکوس عدد وضعیت ماتریس ژاکوبین هر ربات، شاخص وضعیت محلی ربات ها در یک زاویه دلخواه پلتفرم تعیین می شود. با توجه به تغییرات عدد وضعیت از 1 تا بی نهایت، از معکوس آن به عنوان شاخص وضعیت محلی استفاده می شود. عدد صفر نشان دهنده تکین بودن ماتریس ژاکوبین و عدم حرکت پذیری ربات، و عدد 1 بیان کننده بیشترین مهارت ربات به ازای وضعیت مشخص پلتفرم است. در ادامه با تغییر زاویه پلتفرم، تأثیر آن بر روی تغییرات شاخص وضعیت محلی بررسی می شود. به ازای زاویه ای از پلتفرم که بزرگترین مقدار شاخص وضعیت محلی را نتیجه می دهد، مهارت هر سه ربات با یکدیگر مقایسه می شود. نتایج نشان دهنده مهارت بیشتر ربات 3-RRR نسبت به دو ربات دیگر در زاویه پلتفرم کمتر از 90 درجه است. در زاویه های بزرگتر پلتفرم، ربات 1-RRR شاخص وضعیت محلی بزرگتری و در نتیجه مهارت بیشتری دارد. در زاویه هایی از پلتفرم که بیشترین شاخص وضعیت محلی اتفاق می افتد، توزیع شاخص بار نیز رسم شده است. همچنین شاخص وضعیت محلی برای هر ربات به طور جداگانه در فضای کاری آن ربات و فضای کاری مشترک تعیین می شود. نتایج حاصل نشان دهنده این مطلب است که شاخص حرکت پذیری هر کدام از سه ربات فوق، تفاوت چندانی در فضاهای کاری ذکر شده ندارد. برای مقایسه بهتر و بهره گیری از توزیع حرکت پذیری، شاخص وضعیت کلی سه ربات نیز محاسبه می شود که نشان دهنده مهارت بیشتر ربات 3-RRR است.

A comparative study on the manipulability index of RRR planar manipulators

Vahid Rezania, Saeed Ebrahimi*

Department of Mechanical Engineering, Yazd University, Yazd, Iran

* P.O.B. 89195-741 Yazd, Iran, ebrahimi@yazd.ac.ir

ARTICLE INFORMATION

Original Research Paper
Received 17 May 2014
Accepted 21 July 2014
Available Online 18 October 2014

Keywords:
RRR Planar Manipulators
Manipulability Index
Jacobian Matrix
Workspace

ABSTRACT

This paper presents a comparative study on the dexterity and manipulability of three planar 1-RRR, 2-RRR and 3-RRR manipulators. After derivation of the Jacobian matrix of three manipulators, they are transformed to a homogeneous form to include components with homogenous physical units. The condition number of each Jacobian matrix is calculated. The local condition index is then defined as the inverse of the condition number. Since the condition number changes in general between 1 and ∞ , its inverse is used for definition of the local condition index. A zero value for this index indicates that the Jacobian matrix is singular and consequently, the robot has the worse manipulability. On the other hand, the robot indicates the best manipulability and dexterity when this index is close to one. Furthermore, the effect of changing the platform angle on the local condition index is investigated. The manipulability of the three manipulators is then compared with each manipulator for the platform angle for which the maximum local condition index is resulted. The results show that the 3-RRR manipulator has a better dexterity than other manipulators at the platform angles less than 90 degrees. For the angles greater than 90 degrees, the 1-RRR manipulator has a greater local condition index which indicates more dexterity. Finally, the maximum local condition index is compared for each robot at its own workspace and common workspace of three robots. The results verify that this index has almost identical values for the already mentioned workspaces for each robot. For a better comparison based on the manipulability distribution, the global condition index of these robots is checked. The results confirm the superiority of the 3-RRR robot.

1- مقدمه

ورودی است. شاخص های زیادی برای بررسی مهارت و حرکت پذیری ربات ها بکار می روند ولی برای ربات های موازی اغلب از شاخص عدد حرکت پذیری به معنای کنترل پذیری سرعت های خروجی توسط سرعت های

Please cite this article using:

V. Rezania, S. Ebrahimi, A comparative study on the manipulability index of RRR planar manipulators, *Modares Mechanical Engineering*, Vol. 14, No. 14, pp. 299-308, 2015 (In Persian)

برای ارجاع به این مقاله از عبارت ذیل استفاده نمایید:

وضعیت¹ استفاده می شود. در توصیف ربات های موازی، توزیع حرکت پذیری در فضای کاری از اهمیت ویژه ای برخوردار است. ربات های موازی اغلب دارای نوعی تکنیک ناپایدار هستند که مشابه آن در ربات های سری نیست. وقتی که مکانیزم در این وضعیت تکنیک یا نزدیک آن قرار می گیرد، در جهت های خاصی توانایی مقابله با نیروهای خارجی را ندارد [1]. برای اطمینان از قرار نگرفتن ربات در این وضعیت های تکنیک، حرکت پذیری ربات بررسی می شود.

با پیشرفت ربات های با دقت بالا نیاز به ساختارهای سینماتیکی که به صورت ذاتی دارای دقت بالا باشند، دیده شد. لذا این امر باعث شد که شاخص هایی برای بیان مهارت ربات ها ایجاد شوند [2]. در محاسبات عددی، از عدد وضعیت برای تخمین خطای پاسخ معادلات استفاده می شود [3]. با اعمال آن بر ماتریس ژاکوبین، می توان دقت سرعت کارترین مجری نهایی و دقت نیروی استاتیکی (نیرو و گشتاور) که به مجری نهایی وارد می شود را نشان داد. لذا عدد وضعیت ماتریس ژاکوبین به عنوان یک شاخص دقت سینماتیکی ربات شناخته می شود. در [4] از عدد وضعیت ماتریس ژاکوبین به عنوان معیار بهینه سازی برای بدست آوردن بعدهای ایده آل برای یک ربات استاندارد استفاده می شود. همچنین این معیار در [5] برای طراحی یک ربات فضایی سه درجه آزادی و یک مچ کروی سه درجه آزادی به کار می رود. حرکت پذیری زنجیره های سینماتیکی دارای افزونگی² در [6] بررسی شده است. حرکت مکانیزم های موازی دارای محرک خطی³، با به کارگیری شاخص حرکت پذیری در [7] تحلیل شده است. در این پژوهش بیضی گون حرکت-پذیری به صورت سه بعدی نشان داده می شود.

در [8] به تجزیه و تحلیل ماتریس حرکت پذیری بر پایه بیضی گون حرکت پذیری برای ربات های صفحه ای پرداخته شده است. نتیجه حاصل از این تحقیق نشانگر ثابت ماندن دترمینان ماتریس حرکت پذیری ربات های افزونه با تغییر زاویه اول است. همچنین در [9] رابطه بین افزونگی و حرکت پذیری برای پلتفرم استوارت بحث شده است.

شاخص های مهارت مورد استفاده برای ربات های صفحه ای و فضایی در [2] مورد بررسی قرار گرفته است. این شاخص ها بر پایه ی عدد وضعیت ماتریس ژاکوبین هستند. همچنین این مقاله دو راه حل ارائه کرده است که مشکل استفاده از عدد وضعیت برای حالتی که واحد مولفه های بردار سرعت یکسان نیستند را از بین می برد. در [10] ژاکوبین معکوس یک ربات 6-UPS با استفاده از مختصات سه نقطه مجری نهایی بدست می آید. در این حالت سینماتیک معکوس دارای 9 معادله و تنها 6 متغیر مفصل است. ماتریس ژاکوبین معکوس بدست آمده دارای واحد یکسان است لذا به مینیمم سازی عدد وضعیت پرداخته است. در [11] با استفاده از عدد وضعیت، فضای کاری یک ربات سه درجه آزادی را بهینه سازی کرده است. در این مقاله تأثیر عدد وضعیت فضای کاربر طراحی ربات نشان داده شده است.

معکوس عدد وضعیت به عنوان شاخص وضعیت محلی⁴ (LCI) در نظر گرفته می شود. این شاخص تنها مشخصه موضعی ربات را مشخص می کند. برای مشخص کردن رفتار کلی یک ربات از شاخص وضعیت کلی⁵ (GCI) استفاده می شود. در [12] یک مطالعه مقایسه ای بین شاخص های عملکرد محلی و کلی برای ربات های مقدماتی⁶ انجام شده است. با استفاده از این شاخص ها، فضای کاری ربات ها بهینه می شود. با استفاده از الگوریتم ژنتیک و

شاخص وضعیت کلی در [13] به بهینه سازی فضای وضعیت ربات موازی صفحه ای 3-RRR پرداخته است. این پژوهش سه معیار طراحی مختلف را در نظر گرفته است که عبارتند از بهینه سازی فضای کاری مکانیزم برای رسیدن به یک فضای کاری مناسب، ماکزیمم کردن مهارت و از بین بردن تکنیک ها در فضای کاری مکانیزم. در [14] به مقایسه مهارت هفت ربات موازی صفحه ای پرداخته است که دارای سه درجه آزادی همراه با دو زنجیره سینماتیکی هستند. روش به کار رفته در این مقاله، الگوریتم ژنتیک است. طراحی این ربات ها با دو هدف افزایش فضای کاری و کاهش احتمال تداخل صورت گرفته است.

در [15] یک مطالعه مقایسه ای بین دو ربات دو درجه آزادی صفحه ای صورت گرفته است. دو ربات دو درجه آزادی 3-RRR و 2-RRR از نظر عملکرد بار⁷، سفتی و وضعیت⁸ با هم مقایسه شده اند که هر دو بدون پلتفرم می باشد لذا دو درجه آزادی محسوب می شوند. نتایج بدست آمده نشان می دهد که مکانیزم های دو درجه آزادی 3-RRR و 2-RRR دارای عملکرد وضعیت⁹ مشابه هستند و مکانیزم 3-RRR عملکرد سفتی و بار بهتری نسبت به 2-RRR دارد. دینامیک ربات های سه درجه آزادی صفحه ای 2-RRR، 3-RRR و 4-RRR در [16] بررسی و مقایسه شده است. برای مقایسه عملکرد دینامیکی از یک شاخص عملکرد دینامیکی استفاده می شود. در این پژوهش همچنین نشان داده شده است که ربات موازی 2-RRR بدترین عملکرد دینامیکی را دارد و همچنین در برخی از نواحی فضای کاری، عملکرد دینامیکی 4-RRR بهتر از 3-RRR است.

از شاخص های دیگر عملکرد می توان به تحقیق انجام شده در [17] اشاره کرد که با بسط عدد وضعیت همگن ماتریس ژاکوبین، به بهینه سازی طراحی سینماتیکی ربات می پردازد. اخیراً در [18] یک شاخص عملکرد بیان شده است که شامل هر دو مولفه ی انتقالی و چرخشی، به شرط یکسان بودن واحد فیزیکی، است. این شاخص با مطالعه مفهوم توان و خاصیت یکسان بودن واحد آن در چرخش و انتقال، بدست می آید. عملکرد ربات های موازی وابسته به ابعاد و کاربردهای آن ها است [19] لذا روش هایی که برای بهبود مهارت این ربات ها به کار می روند، اغلب بهینه کردن طول لینک ها و پلتفرم یا بهینه کردن فضای کاری برای دست یابی به ماکزیمم مهارت است. برای مشاهده مقالات پرداخته شده به این موضوع می توان به [19] رجوع کرد.

ربات های موازی صفحه ای از جمله ربات موازی 3-RRR به دلیل راحتی ساخت و کاربردهای زیاد آن مورد توجه بسیاری از تحقیقات قرار گرفته اند. لذا بررسی مهارت و حرکت پذیری آن ها امری مهم است. به همین دلیل مقاله پیش رو مهارت و حرکت پذیری ربات های موازی سه درجه آزادی 2-RRR و 3-RRR را بررسی می کند.

تفاوت مقاله پیش رو با مقاله های قبلی بررسی مهارت سه ربات سه درجه آزادی 1-RRR، 2-RRR و 3-RRR برای نخستین بار با هم است. به عبارت دیگر، تأثیر افزوده شدن لینک بر روی مهارت بررسی می شود. همچنین اولین بار است که به طور همزمان از شاخص های وضعیت کلی و محلی و شاخص بار استفاده می شود و برای استفاده از عدد وضعیت ماتریس ژاکوبین همگن می شود. در مقالات قبلی برای نمونه مقاله [15] مهارت ربات دو درجه آزادی 2-RRR و 3-RRR بدون در نظر گرفتن پلتفرم بررسی شده است. مزیت کار انجام شده در مقاله پیش رو نسبت به مقاله [15]، بررسی حرکت پذیری در

1- Condition Number

2- Redundant Serial Kinematic Chains – Artificial manipulators

3- Linear-Actuated Parallel Mechanisms

4- Local Conditioning Index

5- Global Conditioning Index

6- Fundamental Manipulators

7- Payload

8- Conditioning

9- Condition Performance

راه حل های مختلفی برای رفع این مشکل پیشنهاد شده است که برای نمونه می توان [21] را نام برد. در تحقیق ذکر شده پیشنهاد داده شده است که بخش های دورانی بر یک طول که طول مشخصه گویند، تقسیم شوند. این طول به گونه ای مشخص می شود که در یک وضعیت مشخص، طول عضوها عدد وضعیت را مینیمم سازند. همچنین همان طور که در قبل ذکر شد در [2] دو راه حل برای رفع این مشکل آمده است.

معکوس عدد وضعیت یعنی $1/\lambda$ همان همان طور که ذکر شد به عنوان شاخص وضعیت محلی شناخته می شود و برای محاسبه ی دقت کنترل، مهارت و همسانی ربات به کار می رود [12]. برای بیان وضعیت کلی یک ربات از شاخص وضعیت کلی (GCI) استفاده می شود. این شاخص توزیع عدد وضعیت ماتریس ژاکوبین در فضای کاری ربات را نشان می دهد که از رابطه (6) بدست می آید:

$$\eta = \frac{A}{B} \quad (6)$$

در رابطه (6) می توان روابط (7) را نوشت:

$$A = \int_w \left(\frac{1}{\lambda}\right) dw, \quad B = \int_w dw \quad (7)$$

λ عدد وضعیت در یک نقطه مشخص فضای کاری W است [22]. برای ربات های صفحه ای سه درجه آزادی که فضای کاری آن ها در صفحه (x, y, θ) بیان می شوند می توان رابطه (8) را نوشت:

$$A = \iiint_{\phi, y, x} \left(\frac{1}{\lambda}\right) dx dy d\phi, \quad B = \iiint_{\phi, y, x} dx dy d\phi \quad (8)$$

بازه تغییرات GCI به صورت رابطه (9) است:

$$0 < \eta < 1 \quad (9)$$

یکی دیگر از شاخص های مهم عملکرد ربات های موازی ظرفیت بار است. این شاخص نشان می دهد که ربات قدرت تحمل نیروی خارجی وارد بر پلتفرم محرک را دارد یا نه. اگر $\theta\delta$ جابجایی مجازی مفاصل و δq جابجایی مجازی پلتفرم باشد، قانون کار مجازی به صورت رابطه (10) بیان می شود [14]:

$$\tau^T \theta\delta = F^T \delta q \quad (10)$$

طبق تعریف ماتریس ژاکوبین رابطه بین این جابجایی های مجازی به صورت رابطه (11) است:

$$\delta q = J \theta\delta \quad (11)$$

با واحد در نظر گرفتن بردار F و استفاده از معادله لاگرانژ، اکستریم نرم بردار τ یعنی رابطه (12) بدست می آید:

$$\|\tau_{\min}\| = \sqrt{\min(|\lambda_{Fi}|)} \quad (12)$$

λ_{Fi} مقادیر مقادیر ویژه ماتریس $J^{-1}J^{-T}$ هستند. $\|\tau_{\min}\|$ که به شاخص بار معروف است در واقع مینیمم نیروی خارجی است که ربات می تواند در مقابل بردار نیروی ورودی واحد تحمل کند. بیشتر بودن این شاخص بیان کننده ظرفیت بار بالای ربات است.

3- هندسه و ماتریس ژاکوبین ربات 1-RRR

ربات صفحه ای سه درجه آزادی 1-RRR به صورت شکل 1 نشان داده می شود. برای استفاده از شاخص وضعیت محلی ابتدا ماتریس ژاکوبین استخراج می شود. مکان نقطه O' مجری نهایی در محور مختصات ثابت توسط x و y

فضای کاری هر ربات و فضای کاری مشترک سه ربات با در نظر گرفتن پلتفرم ربات است. همچنین نمودارهای رسم شده در [15] به صورت کانتوری است که در مقاله پیش رو برای نمایش بهتر از نمودارهای سه بعدی استفاده شده است. در [13] برای بهینه کردن پلتفرم ربات 3-RRR تنها از شاخص وضعیت کلی استفاده می کند و شاخص وضعیت محلی بکار نمی رود.

به دلیل سه بعدی بودن ربات ها برای رسم نمودارهای شاخص وضعیت محلی یکی از درجات آزادی (ϕ) ثابت در نظر گرفته شده و سپس تأثیر آن بر روی ماکزیمم شاخص وضعیت محلی بررسی می شود. با بررسی دقیق تر مقادیر، زاویه ϕ که ماکزیمم شاخص وضعیت محلی در آن اتفاق می افتد محاسبه می شود. برای مقایسه بهتر توزیع شاخص بار در این زاویه ها به صورت سه بعدی رسم می شود. در ابتدا هندسه، معادلات لازم و ماتریس ژاکوبین ربات ها استخراج می شوند. بعد از آن شاخص های عملکرد و کاربردهای آن ها بیان خواهد شد. سپس با استفاده از این شاخص ها مهارت سه ربات با هم مقایسه می شود.

2- شاخص های عملکرد

در این قسمت شاخص های عملکرد که به بررسی مهارت ربات می پردازند، ذکر شده است. از چنین شاخص هایی مدت زمان زیادی برای ربات های سری استفاده می شود. برای ربات های موازی اغلب از شاخص عدد وضعیت استفاده می شود. سیستم خطی رابطه (1) با ماتریس ضرایب معلوم A ، بردار مجهولات X و بردار سمت راست B را در نظر بگیرید [20]:

$$AX = B \quad (1)$$

با گرفتن نرم از طرفین، رابطه (2) بدست می آید:

$$\|AX\| = \|B\| \leq \|A\| \|X\| \quad (2)$$

با استفاده از رابطه (2)، رابطه (3) بیان می شود:

$$\|A^{-1} \Delta B\| = \|\Delta X\| \leq \|A^{-1}\| \|\Delta B\| \quad (3)$$

با تقسیم معادله بالا بر $\|X\|$ و استفاده از معادله (2) رابطه (4) نوشته شده است:

$$\frac{\|\Delta X\|}{\|X\|} \leq \frac{\|A^{-1}\| \|\Delta B\|}{\|X\|} \leq \frac{\|A\| \|A^{-1}\| \|\Delta B\|}{\|B\|} \quad (4)$$

این رابطه نشان می دهد که چگونه یک خطای نسبی در B ضرب شده و باعث ایجاد یک خطای نسبی در X شده است. فاکتور تقویت خطا¹ که به عنوان عدد وضعیت k شناخته می شود به صورت معادله (5) بیان شده است:

$$k(A) = \|A\| \|A^{-1}\| \quad (5)$$

با در نظر گرفتن ماتریس ژاکوبین ربات به جای ماتریس A (با توجه به رابطه (11))، می توان مقدار عدد وضعیت ربات را تعیین کرد. کوچکترین مقدار عدد وضعیت برابر 1 است و معکوس آن در بازه [0,1] تغییر می کند که عدد صفر بیان کننده وضعیت تکین ماتریس ژاکوبین معکوس است. در این مقاله برای نمایش بهتر، از معکوس عدد وضعیت به عنوان شاخص وضعیت محلی استفاده می شود.

یکی از نقاط ضعف مهم عدد وضعیت برای یک ربات که حداقل یک درجه آزادی انتقالی و یک درجه آزادی دورانی دارد، ناهمگن بودن ماتریس ژاکوبین معکوس است. برای نمونه درایه های ماتریس ژاکوبین انتقال یک ربات 6-UPS بی بعد هستند در صورتی که ماتریس ژاکوبین دوران درایه هایی با واحد طول دارد که نشان می دهد عدد وضعیت معنای فیزیکی شفافی ندارد. بنابراین برای بهینه سازی ربات موازی توسط این شاخص، باید دقت کرد.

$$R_1 = \begin{bmatrix} \cos(\psi) & \sin(\psi) & -y'_a \\ -\sin(\psi) & \cos(\psi) & x'_a \\ -\sin(\psi) & \cos(\psi) & x'_b \end{bmatrix} \quad (17)$$

زاویه ψ زاویه بین محورهای مختصات $x-y$ و $x'-y'$ است. x'_a و y'_a بیان کننده مکان نقطه A و x'_b مکان نقطه B در جهت u در محور مختصات $u-v$ می باشند.

مطابق شکل 1 دو نقطه A و B به فاصله ثابت $e/2$ از نقطه O' قرار دارند و همچنین رابطه بین زاویه ها به صورت رابطه (18) بدست می آید:

$$\phi = \psi + \frac{\pi}{2} = \theta_1 + \theta_2 + \theta_3 \quad (18)$$

با استفاده از معادله (17) و (18) ماتریس R_1 بر حسب ϕ و e به صورت رابطه (19) نوشته می شود [2]:

$$R_1 = \begin{bmatrix} \sin(\phi) & -\cos(\phi) & 0 \\ \cos(\phi) & \sin(\phi) & e/2 \\ \cos(\phi) & \sin(\phi) & -e/2 \end{bmatrix} \quad (19)$$

و در نهایت ماتریس ژاکوبین جدید به صورت رابطه (20) استخراج می شود:

$$J' = R_1 J \quad (20)$$

ماتریس ژاکوبین بدست آمده در رابطه (20) بر حسب پارامترهای $\theta_1, \theta_2, \theta_3$ و ϕ است که در اینجا $e/2 = 2$ سانتی متر فرض شده است. برای استفاده از شاخص وضعیت محلی و مقایسه سه ربات، ماتریس ژاکوبین J' را می توان بر حسب پارامترهای x, y و ϕ بدست آورد. با بکارگیری سینماتیک معکوس ربات مورد نظر می توان این کار را انجام داد. از سینماتیک معکوس ربات می توان نوشت:

$$\theta_2 = \arctan\left(\frac{\sqrt{1-d^2}}{d}\right) \quad (21)$$

که d به صورت رابطه (22) تعریف می شود:

$$d = \frac{(x - l_3 \cos(\phi))^2 + (y - l_3 \sin(\phi))^2 - l_1^2 - l_2^2}{2l_1 l_2} \quad (22)$$

همچنین رابطه (23) برقرار است:

$$\theta_1 = \arctan\left(\frac{y - l_3 \sin(\phi)}{x - l_3 \cos(\phi)}\right) - \arctan\left(\frac{l_2 \sin(\theta_2)}{l_1 + l_2 \cos(\theta_2)}\right) \quad (23)$$

به دلیل مربعی بودن ماتریس ژاکوبین حاصله (3×3), برای محاسبه عدد وضعیت می توان از معادله (5) استفاده کرد. بدین صورت که مشابه آنچه در قبل ذکر شد ابتدا ماتریس ژاکوبین J' بر حسب پارامترهای x, y و ϕ بدست می آید سپس با در نظر گرفتن آن به عنوان ماتریس A به کار رفته در معادله (5) عدد وضعیت محاسبه می شود.

پلتفرم ربات یک مثلث متساوی الاضلاع به طول 15 سانتی متر فرض شده است. طول لینک های اول و دوم نیز 15 سانتی متر در نظر گرفته شده است. شاخص وضعیت محلی ربات 1-RRR به ازای یک زاویه دلخواه ϕ برای نمونه 10 درجه و بازه $[-20, 20]$ سانتی متر تغییرات x و y در شکل 2 رسم شده است که ماکزیمم مقدار آن برابر 0/2595 است.

4- هندسه و ماتریس ژاکوبین ربات 2-RRR

ربات 2-RRR به صورت شکل 3 در نظر گرفته می شود. دستگاه مختصات ثابت $x-y$ در نقطه O قرار دارد و دستگاه مختصات محرک $x'-y'$ در نقطه B_1 پلتفرم به گونه ای در نظر گرفته شده است که محور x' در امتداد ضلع $B_1 B_2$ قرار گیرد. مکان و جهت دستگاه مختصات محرک در دستگاه ثابت به صورت $q = [x, y, \phi]^T$ است. متغیرهای مفصل نیز به صورت $\theta = [\theta_1, \theta_2, \theta_3]^T$ تعریف می شوند. فاصله بین دو مفصل پایه α و طول هر

مشخص می شود و ϕ نشان دهنده زاویه بین ضلع l_3 با محور x است. متغیرهای مفصل نیز به صورت $\theta = [\theta_1, \theta_2, \theta_3]^T$ تعریف می شوند. بردارهای سرعت عملگر نهایی و سرعت مفصل به ترتیب توسط بردارهای $\dot{q} = [\dot{x}, \dot{y}, \dot{\phi}]^T$ و $\dot{\theta} = [\dot{\theta}_1, \dot{\theta}_2, \dot{\theta}_3]^T$ نمایش داده می شوند. رابطه بین سرعت های فوق به صورت رابطه (13) بیان می شود:

$$\dot{q} = J \dot{\theta} \quad (13)$$

که ماتریس ژاکوبین J به صورت رابطه (14) است:

$$J = \begin{bmatrix} -(l_1 \sin \theta_1 + l_2 \sin(\theta_1 + \theta_2) + l_3 \sin \phi) & l_1 \cos \theta_1 + l_2 \cos(\theta_1 + \theta_2) + l_3 \cos \phi & 1 \\ -(l_2 \sin(\theta_1 + \theta_2) + l_3 \sin \phi) & -l_2 \cos(\theta_1 + \theta_2) + l_3 \cos \phi & 1 \\ \dots & l_2 \cos(\theta_1 + \theta_2) + l_3 \cos \phi & 1 \end{bmatrix} \quad (14)$$

l_1, l_2 و l_3 به ترتیب طول لینک های اول، دوم و طول یک ضلع پلتفرم ربات است. به دلیل اینکه بردار سرعت عملگر نهایی شامل مؤلفه هایی با ماهیت متفاوت یعنی شامل دو مؤلفه سرعت خطی و یک مؤلفه سرعت زاویه ای است، لذا برای استفاده از شاخص وضعیت محلی مورد استفاده در این مقاله (معکوس عدد وضعیت)، این متفاوت بودن واحدها مشکل ساز می شود. بنابراین مشابه روش ارائه شده در [2] می توان ماتریس ژاکوبین را همگن ساخت.

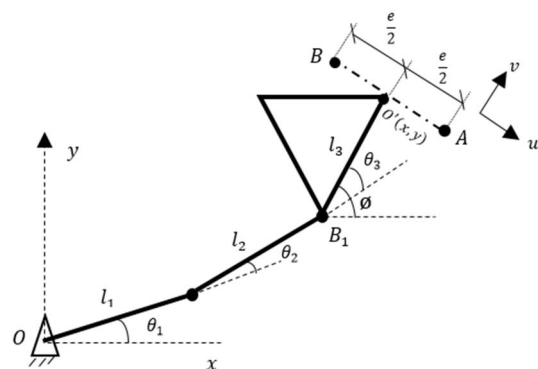
یک راه حل برای رفع مشکل همگن نبودن ماتریس ژاکوبین، بیان سرعت مجری نهایی به صورت متفاوت با قبل است. بدین صورت که به جای استفاده از مؤلفه های سرعت $\dot{q} = [\dot{x}, \dot{y}, \dot{\phi}]^T$ می توان از سرعت دو نقطه روی مجری نهایی استفاده کرد [2]. دو نقطه A و B مطابق شکل 1 در امتداد عمود بر عضو l_3 در نظر گرفته می شوند. دستگاه مختصات $u-v$ در نقطه O' به صورتی که جهت محور u در جهت بردار BA باشد قرار داده می شود. بردار سرعت جدید مجری نهایی به صورت رابطه (15) تعریف می شود:

$$\dot{q}' = [v_{au}, v_{av}, v_{bv}]^T \quad (15)$$

که v_{av} و v_{au} به ترتیب سرعت های نقطه A در جهت u و v و v_{bv} سرعت نقطه B در جهت v هستند. برای بدست آوردن ماتریس ژاکوبین جدید که رابطه بین سرعت مفصل $\dot{\theta}$ و سرعت مجری نهایی $\dot{q}'$ را بیان می کند، باید ابتدا رابطه بین $\dot{q}$ و $\dot{q}'$ را بدست آورد. این رابطه به صورت (16) بیان می شود:

$$\dot{q}' = R_1 \dot{q} \quad (16)$$

که ماتریس R_1 به صورت رابطه (17) بدست می آید:



شکل 1 ربات سری 1-RRR

از روش ارایه شده در [2] دو نقطه B_1 و B_3 به عنوان دو نقطه مورد نظر روی پلتفرم انتخاب می شوند که بردار سرعت جدید مجری نهایی نسبت به این دو نقطه به صورت رابطه (29) نوشته می شود:

$$\dot{q}'' = [v_{1x}, v_{1y}, v_{3x}, v_{3y}]^T \quad (29)$$

که $v_1 = [v_{1x}, v_{1y}]^T$ و $v_3 = [v_{3x}, v_{3y}]^T$ به ترتیب بردارهای سرعت دو نقطه B_1 و B_3 هستند. مشابه قبل رابطه بین سرعت جدید $\dot{q}''$ و بردار سرعت $\dot{q}$ به صورت رابطه (30) بیان می شود:

$$\dot{q}'' = R_2 \dot{q} \quad (30)$$

که ماتریس R_2 به توسط رابطه (31) بدست می آید [2]:

$$R_2 = \begin{bmatrix} 10 - (x'_{B_1} \sin \phi + y'_{B_1} \cos \phi) & 0 \\ 01 & x'_{B_1} \cos \phi - y'_{B_1} \sin \phi \\ 10 - (x'_{B_3} \sin \phi + y'_{B_3} \cos \phi) & 0 \\ 01 & x'_{B_3} \cos \phi - y'_{B_3} \sin \phi \end{bmatrix} \quad (31)$$

که $B'_1 = [x'_{B_1}, y'_{B_1}]^T$ و $B'_3 = [x'_{B_3}, y'_{B_3}]^T$ به ترتیب بردارهای مکان دو نقطه B_1 و B_3 در محور مختصات محرک $x' - y'$ هستند.

به دلیل اینکه یکی از نقاط در نظر گرفته شده بر روی مبدا مختصات محرک قرار گرفته است یعنی:

$$x'_{B_1} = y'_{B_1} = 0 \quad (32)$$

لذا ماتریس R_2 به صورت رابطه (33) تغییر می کند:

$$R_2 = \begin{bmatrix} 10 & 0 \\ 01 & 0 \\ 10 - (x'_{B_3} \sin \phi + y'_{B_3} \cos \phi) & 0 \\ 01 & x'_{B_3} \cos \phi - y'_{B_3} \sin \phi \end{bmatrix} \quad (33)$$

و در نهایت ماتریس ژاکوبین همگن شده به صورت رابطه (34) استخراج می شود:

$$J'' = R_2 J \quad (34)$$

با دقت در روابط بالا مشخص است که ماتریس ژاکوبین J'' تابعی از پارامترهای $\theta_1, \theta_2, \theta_3, \phi, x'_{B_3}, y'_{B_3}$ است. برای استفاده از شاخص وضعیت محلی مشابه قبل ماتریس ژاکوبین J'' را می توان بر حسب پارامترهای x, y و ϕ بدست آورد.

با استفاده از سینماتیک معکوس ارایه شده در معادلات (21)-(23) و همچنین حل معادله (35) برای θ_3 و جایگذاری آن ها در معادله (34)، ماتریس ژاکوبین J'' بر حسب پارامترهای x, y و ϕ بدست می آید [22]:

$$\tan \theta = \frac{l_3 \sin \theta_3 - y}{l_3 \cos \theta_3 + a - x} \quad (35)$$

همچنین x'_{B_3} و y'_{B_3} از رابطه (36) محاسبه می شوند:

$$x'_{B_3} = b \cos(60), y'_{B_3} = b \sin(60) \quad (36)$$

دقت شود که پلتفرم مثلث متساوی الاضلاع به طول ثابت b است.

ماتریس ژاکوبین J'' یک ماتریس 4×3 است. برای حالتی که ماتریس ژاکوبین مربعی نیست، به جای استفاده از معادله (5) می توان از رابطه (37) استفاده کرد [23]:

$$\lambda(J'') = \frac{\mu_{\max}}{\mu_{\min}} \quad (37)$$

$\mu_{\min}$ و $\mu_{\max}$ به ترتیب ماکزیمم و مینیمم مقادیر تکیه و λ عدد وضعیت ماتریس J'' هستند.

همه لینک ها دارای طول مساوی و برابر 15 سانتی متر و طول اضلاع پلتفرم 15 سانتی متر فرض شده است. مطابق شکل 3 دو پایه ثابت ربات در

ضلع پلتفرم b در نظر گرفته شده است.

مشابه قبل رابطه بین سرعت مفصل ها و سرعت مجری نهایی توسط معادله (13) بیان می شود که تعاریف این سرعت ها همانند قسمت قبل است. با توجه به [23] ماتریس ژاکوبین J برای ربات 2-RRR به صورت رابطه (24) بدست می آید:

$$J = \begin{bmatrix} -(l_1 \sin \theta_1 + l_2 \sin(\theta_1 + \theta_2)) & -l_2 \sin(\theta_1 + \theta_2) & 0 \\ l_1 \cos \theta_1 + l_2 \cos(\theta_1 + \theta_2) & l_2 \cos(\theta_1 + \theta_2) & 0 \\ -f_2 / f_1 & -f_3 / f_1 & -f_4 / f_1 \end{bmatrix} \quad (24)$$

پارامترهای f_1, f_2, f_3, f_4 توسط روابط (25) تا (28) تعریف شده اند:

$$f_1 = 2b(l_1 \sin \theta_1 + l_2 \sin(\theta_1 + \theta_2)) - l_3 \sin \theta_3 \cos \phi - 2b(l_1 \cos \theta_1 + l_2 \cos(\theta_1 + \theta_2)) - l_3 \cos \theta_3 - a \sin \phi \quad (25)$$

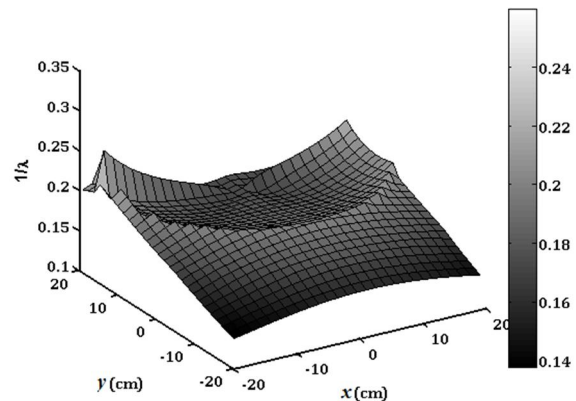
$$f_2 = 2b((l_1 \cos \theta_1 + l_2 \cos(\theta_1 + \theta_2)) \sin \phi - (l_1 \sin \theta_1 + l_2 \sin(\theta_1 + \theta_2)) \cos \phi) + 2l_3((l_1 \sin \theta_1 + l_2 \sin(\theta_1 + \theta_2)) \cos \theta_3 - ((l_1 \cos \theta_1 + l_2 \cos(\theta_1 + \theta_2)) \sin \theta_3) + 2a(l_1 \sin \theta_1 + l_2 \sin(\theta_1 + \theta_2))) \quad (26)$$

$$f_3 = 2l_2(b(l_1 \cos(\theta_1 + \theta_2)) \sin \phi - \sin(\theta_1 + \theta_2) \cos \phi) - l_1 \sin \theta_2 + l_3(\sin(\theta_1 + \theta_2) \cos \theta_3 - \cos(\theta_1 + \theta_2) \sin \theta_3) + a \sin(\theta_1 + \theta_2) \quad (27)$$

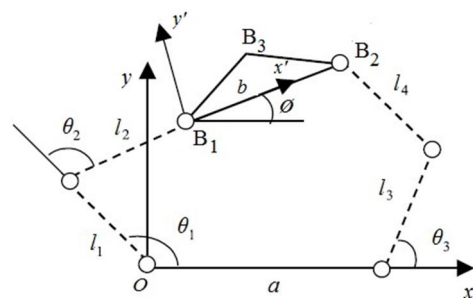
$$f_4 = 2l_3(b(\sin \theta_3 \cos \phi - \cos \theta_3 \sin \phi) + l_1(\cos \theta_1 \sin \theta_3 - \sin \theta_1 \cos \theta_3) + l_2(\cos(\theta_1 + \theta_2) \sin \theta_3 - \sin(\theta_1 + \theta_2) \cos \theta_3) - a \sin \theta_3) \quad (28)$$

l_1, l_2, l_3 و l_4 طول ثابت لینک ها هستند که در شکل 3 مشخص شده است.

به دلیل یکسان بودن بردارهای سرعت ربات های 1-RRR و 2-RRR، ماتریس ژاکوبین بدست آمده در معادله (24) ناهمگن می شود. لذا با استفاده



شکل 2 شاخص وضعیت محلی ربات 1-RRR به ازای $\phi = 10^\circ$



شکل 3 ربات موازی صفحه ای 2-RRR ([22])

که بردار یکه در امتداد لینک i توسط n_i نشان داده می شود. با جایگذاری معادله (39) در معادله (38) رابطه (40) برای هر زنجیر سینماتیکی بدست می آید:

$$l_2 n_i = v + R s'_i - u_i - p_i \quad (40)$$

با به توان 2 رساندن طرفین رابطه بالا رابطه (41) بدست می آید:

$$l_2^2 = (v + R s'_i - u_i - p_i)^T (v + R s'_i - u_i - p_i) \quad (41)$$

با اعمال قانون کسینوس ها رابطه (42) بدست می آید:

$$l_2^2 = |r_i|^2 + l_1^2 - 2r_i^T u_i \quad (42)$$

برای نوشتن معادله بالا بر حسب پارامترهای γ و ϕ بردارهای به کار رفته در این رابطه، با توجه به شکل 5 به صورت رابطه (43) نوشته می شود:

$$u_i = l_1 [\cos \theta_i, \sin \theta_i]^T \quad (43)$$

همچنین با استفاده از رابطه های (38) و (40) رابطه (44) قابل بیان است:

$$r_i = \begin{bmatrix} x + \cos \phi x'_{B_i} - \sin \phi y'_{B_i} - x_{O_i} \\ y + \sin \phi x'_{B_i} + \cos \phi y'_{B_i} - y_{O_i} \end{bmatrix} \equiv \begin{bmatrix} x + a_i \\ y + b_i \end{bmatrix} \quad (44)$$

x'_{B_i} و y'_{B_i} مختصات نقطه B_i در صفحه محرک و a_i و b_i ثابت هایی برای بیان جهت پلتفرم محرک هستند. بنابراین معادله (42) به صورت رابطه (45) نوشته می شود:

$$\cos \theta_i (x + a_i) + \sin \theta_i (y + b_i) = \frac{((x + a_i)^2 + (y + b_i)^2 + l_1^2 - l_2^2)}{2l_1} \equiv p_i^2 \quad (45)$$

معادله بالا یک رابطه بین متغیرهای ورودی (θ) و متغیرهای خروجی (q) مکانیزم ایجاد می کند. برای اینکه رابطه بالا جواب حقیقی داشته باشد، نامساوی (46) باید برقرار باشد:

$$(x + a_i)^2 + (y + b_i)^2 - p_i^2 \equiv \Gamma_i \geq 0 \quad (46)$$

به جز $\Gamma_i = 0$ ، دو جواب حقیقی برای معادله (45) وجود دارد که به صورت رابطه (47) است:

$$\sin \theta_i = \frac{p_i(y + b_i) + (x + a_i)\delta_i\sqrt{\Gamma_i}}{\rho_i}, \quad \cos \theta_i = \frac{p_i(x + a_i) - (y + b_i)\delta_i\sqrt{\Gamma_i}}{\rho_i} \quad (47)$$

که $\delta_i = \pm 1$ معروف به شاخص شاخه¹ است و پارامتر ρ_i به صورت رابطه (48) تعریف می شود:

$$\rho_i = |r_i|^2 = (x + a_i)^2 + (y + b_i)^2 \quad (48)$$

دقت شود که برای هر زنجیره سری، دو شاخه وجود دارد بنابراین کل ربات 8 مجموعه شاخه دارد. همچنین دقت شود که معادله (47) برای حالتی که $\rho_i = 0$ باشد (یعنی زمانی که $l_1 = l_2$ و $B_i \equiv O_i$ است) معتبر نیست.

برای محاسبه ماتریس ژاکوبین با مشتق گیری نسبت به زمان از معادله (41) رابطه (49) بدست می آید:

$$l_2 n_i^T \left(\begin{bmatrix} \dot{x} \\ \dot{y} \end{bmatrix} + \dot{\phi} E s_i - l_i \dot{\theta} \begin{bmatrix} -\sin \theta_i \\ \cos \theta_i \end{bmatrix} \right) = 0 \quad (49)$$

که E ماتریس دوران تعامد برای زاویه $\phi = 90^\circ$ است و بردار s_i برابر است با:

$$s_i = \begin{bmatrix} a_i + x_{O_i} \\ b_i + y_{O_i} \end{bmatrix} \equiv \begin{bmatrix} c_i \\ d_i \end{bmatrix} \quad (50)$$

رابطه (49) ممکن است به صورت رابطه (51) نوشته شود:

$$[l_2 n_i^T, l_2 n_i^T E s_i] \dot{q} + l_1 \delta_i \sqrt{\Gamma_i} \dot{\theta} = 0 \quad (51)$$

1.Branch index

یک امتداد و با فاصله a برابر 30 سانتی متر از هم فرض شده اند. شاخص وضعیت محلی برای x و y در بازه $[-20, 20]$ سانتی متر و به ازای یک زاویه دلخواه ϕ برای نمونه 10 درجه در شکل 4 رسم شده است که ماکزیمم مقدار آن برابر 0/2892 است.

5- هندسه و ماتریس ژاکوبین ربات 3-RRR

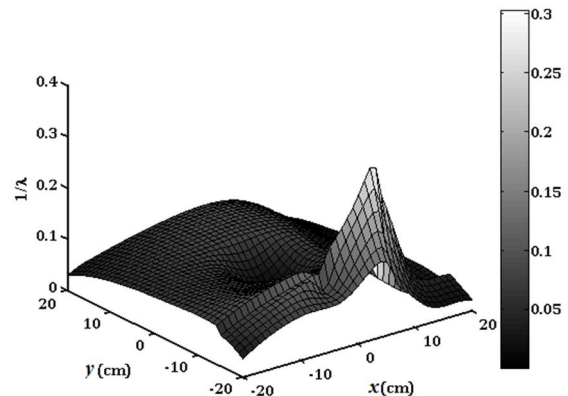
طبق شکل 5 و مشابه قبل دستگاه مختصات ثابت $x-y$ در نقطه O قرار گرفته است که محور پایه گویند و همچنین دستگاه مختصات محرک $x'-y'$ همانند ربات 2-RRR در نقطه B_1 پلتفرم در نظر گرفته شده است. O_i مرکز مفصل های اصلی، A_i مفصل های میانی، B_i مفصل های پلتفرم و همچنین r_i ، u_i ، p_i (در این مقاله $i = 1, 2, 3$) به ترتیب بردارهایی در امتداد طول های OO_i ، OA_i ، OB_i و CB_i هستند. مکان مبدأ دستگاه مختصات محرک توسط بردار $v = [x, y]^T$ و جهت آن توسط زاویه ϕ که زاویه بین محور اصلی x و محور x' است، بیان می شود. بالانویس ' بیان کننده بردارها در دستگاه مختصات محرک است.

با توجه به مراجع [13, 25] روابط زیر نوشته شده است که با استفاده از آن ها ماتریس ژاکوبین محاسبه می شود. بردار وصل کننده دو نقطه B_i و O_i از رابطه (38) بدست می آید:

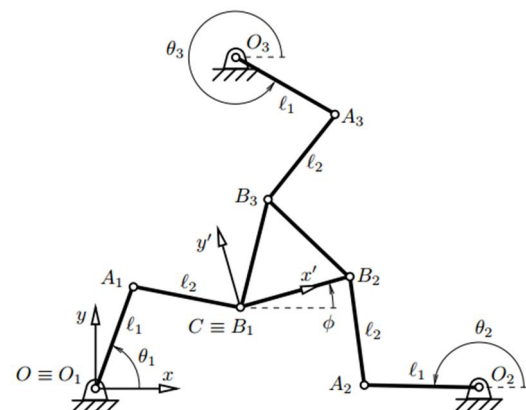
$$r_i = v + R s'_i - p_i \quad (38)$$

که R یک ماتریس دوران به اندازه زاویه ϕ است که جهت دستگاه مختصات محرک را نسبت به دستگاه مختصات پایه بیان می کند و s'_i بیان بردار s_i در دستگاه محرک است. رابطه (39) با دقت به شکل 5 برقرار است:

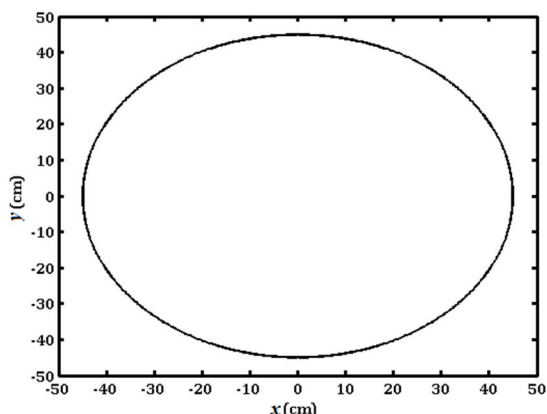
$$r_i = l_2 n_i + u_i \quad (39)$$



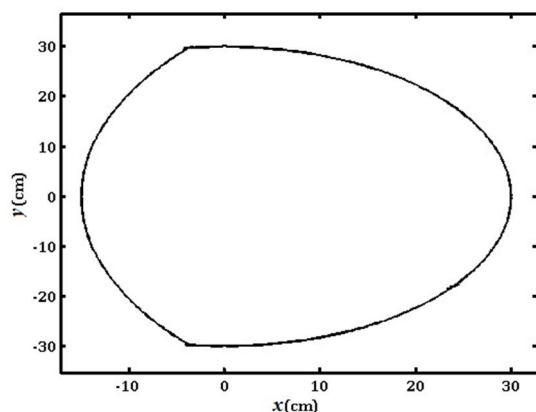
شکل 4 شاخص وضعیت محلی ربات 2-RRR به ازای $\phi = 10^\circ$



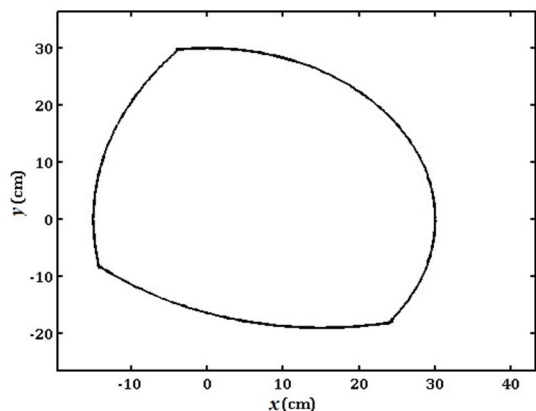
شکل 5 ربات موازی صفحه ای 3-RRR ([25])



شکل 7 فضای کاری قابل دسترس ربات 1-RRR



شکل 8 فضای کاری قابل دسترس ربات 2-RRR



شکل 9 فضای کاری قابل دسترس ربات 3-RRR

بازه بررسی شده x و y در شکل 10 در فضای کاری قابل دسترس هر ربات در نظر گرفته شده است.

با توجه به شکل 10 مشاهده می شود که ربات 1-RRR از زاویه ϕ حدود 80 درجه به بعد، دارای ماکزیمم شاخص وضعیت محلی یکسانی بوده که این مقدار برابر 0/4703 است. با بررسی دقیق تر مقادیر برای ربات 2-RRR مشاهده می شود که بیشترین مقدار ماکزیمم شاخص وضعیت محلی در زاویه $\phi = 5^\circ$ رخ داده که برابر 0/3194 است. بعضی از مقادیر اطراف این زاویه در جدول 1 آمده است. در ربات 3-RRR ماکزیمم شاخص وضعیت محلی، در زاویه ϕ حدود 30 درجه بیشترین مقدار را دارد. برای پیدا کردن دقیق

در آخر معادلات سرعت می توانند به شکل ماتریسی (52) نوشته شوند:

$$\begin{bmatrix} l_2 n_1^T & l_2 n_1^T E s_1 \\ l_2 n_2^T & l_2 n_2^T E s_2 \\ l_2 n_3^T & l_2 n_3^T E s_3 \end{bmatrix} \dot{q} + l_1 \begin{bmatrix} \delta_1 \sqrt{\Gamma_1} & 0 & 0 \\ 0 & \delta_2 \sqrt{\Gamma_2} & 0 \\ 0 & 0 & \delta_3 \sqrt{\Gamma_3} \end{bmatrix} \dot{\theta} = J_q \dot{q} + l_1 J_\theta \dot{\theta} = 0 \quad (52)$$

که J_q و J_θ ماتریس های ژاکوبین 3×3 هستند. ماتریس ژاکوبین کلی از رابطه (53) محاسبه می شود:

$$J = -J_\theta^{-1} J_q \quad (53)$$

ماتریس ژاکوبین همگن نیست لذا مشابه قسمت قبل با در نظر گرفتن دو نقطه B_1 و B_3 به عنوان دو نقطه مورد نظر روی پلتفرم و با استفاده از روابط (33) و (34) ماتریس ژاکوبین همگن شده است و به دلیل غیر مربعی بودن ماتریس ژاکوبین بدست آمده، عدد وضعیت از رابطه (37) محاسبه شده است.

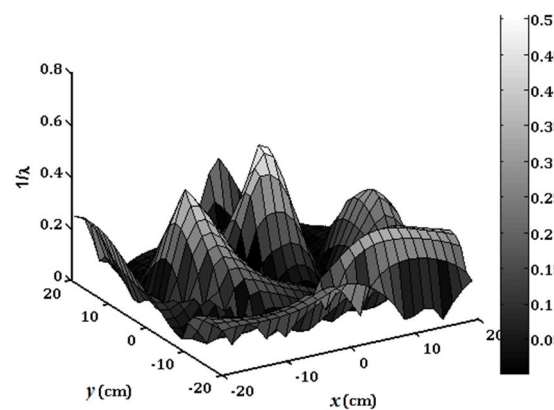
همه لینک ها دارای طول مساوی و برابر 15 سانتی متر هستند و پلتفرم یک مثلث متساوی اضلاع به طول 15 سانتی متر در نظر گرفته شده است. نقاط O_1 و O_2 در یک امتداد و با فاصله 30 سانتی متر از هم فرض شده اند و $O_1 O_2 O_3$ یک مثلث متساوی الاضلاع را تشکیل می دهند. مشابه قبل برای بیان شاخص وضعیت محلی، ماتریس ژاکوبین را با استفاده از معادلات بیان شده در بالا بر حسب پارامترهای x ، y و ϕ استخراج کرده و سپس به ازای یک زاویه دلخواه ϕ برای نمونه 10 درجه شاخص وضعیت محلی برای x و y در بازه $[-20, 20]$ سانتی متر مطابق شکل 6 رسم شده است که ماکزیمم مقدار آن برابر 0/5038 بدست می آید.

6- فضای کاری سه ربات

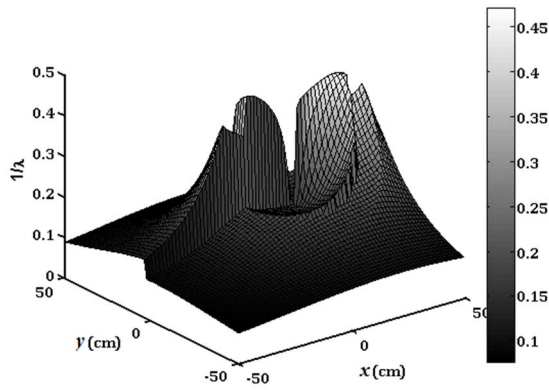
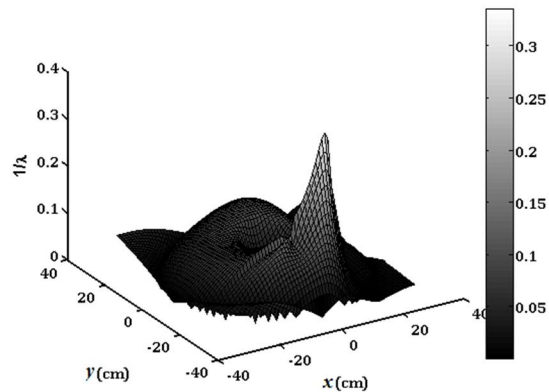
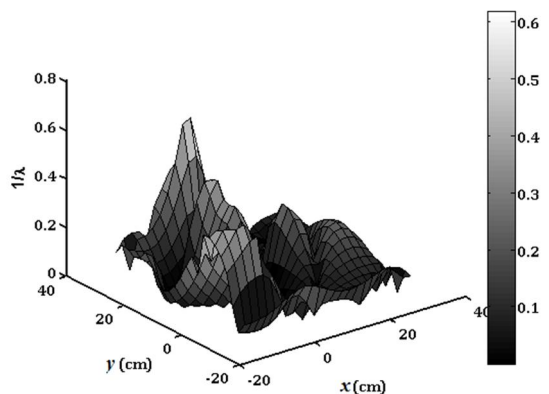
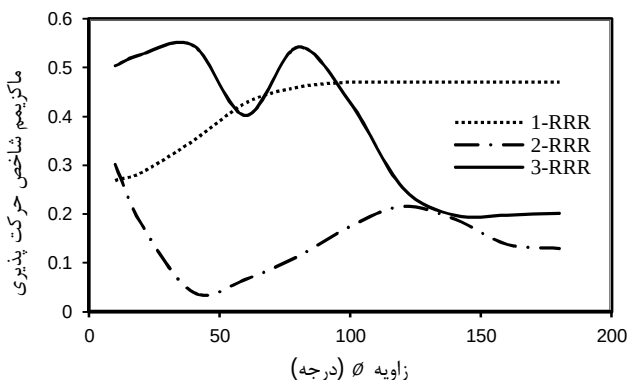
فضای کاری یک ربات صفحه ای شامل سطح کامل جاروب شده توسط مجری نهایی ربات در شرایطی که کلیه حرکت های ممکن را انجام می دهد، می باشد [25]. شکل 7 فضای کاری قابل دسترس ربات 1-RRR را نشان می دهد. فضای کاری قابل دسترس ربات های 2-RRR و 3-RRR نیز به ترتیب در شکل های 8 و شکل 9 رسم شده است.

7- بررسی تأثیر تغییرات ϕ بر معکوس عدد وضعیت

با ثابت در نظر گرفتن زاویه ϕ یک درجه آزادی حذف می شود، لذا در این قسمت برای مقایسه مهارت ربات ها به ازای مقادیر مشخص ϕ بین 10 تا 180 درجه ماکزیمم شاخص وضعیت محلی بر حسب زاویه ϕ برای هر سه ربات در شکل 10 رسم شده است. برای بررسی و مقایسه دقیق تر مهارت سه ربات،



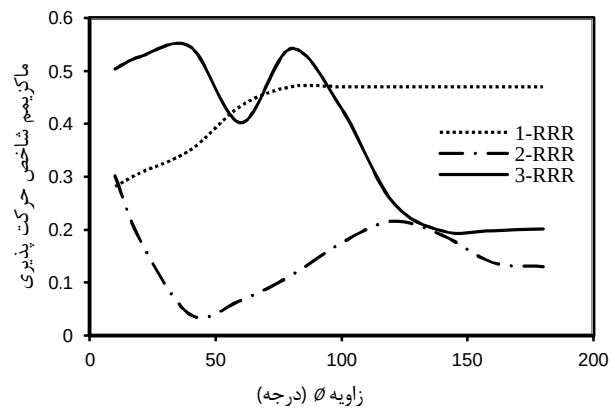
شکل 6 شاخص وضعیت محلی ربات 3-RRR به ازای $\phi = 10^\circ$


 شکل 11 شاخص وضعیت محلی ربات 1-RRR به ازای $\phi = 80^\circ$

 شکل 12 شاخص وضعیت محلی ربات 2-RRR به ازای $\phi = 5^\circ$

 شکل 13 شاخص وضعیت محلی ربات 3-RRR به ازای $\phi = 35^\circ$

 شکل 14 نمودار تغییرات شاخص وضعیت محلی بر حسب تغییرات زاویه ϕ در فضای کاری مشترک سه ربات

ماکزیمم معکوس عدد وضعیت، مقادیر آن دقیق تر بررسی شده است که در $\phi = 35^\circ$ اتفاق افتاده و دارای مقدار 0/6163 است. مقادیر چند نمونه در جدول 2 آمده است.

مقادیر شاخص وضعیت محلی برای ربات 1-RRR در زاویه $\phi = 80^\circ$ برای ربات 2-RRR در زاویه ای که بیشترین مقدار را در فضای کاری قابل دسترس خود دارد، به ترتیب در شکل 11 و شکل 12 نمایش داده شده است. شکل 13 نیز بیان کننده شاخص وضعیت محلی ربات 3-RRR در فضای کاری قابل دسترس خود است.

ربات سری 1-RRR دارای فضای کاری بزرگتری نسبت به دو ربات دیگر و همچنین ربات 2-RRR دارای فضای کاری بزرگتری نسبت به 3-RRR است، لذا برای مقایسه مهارت و حرکت پذیری سه ربات بهتر است حرکت پذیری در اشتراک فضای کاری قابل دسترس سه ربات بررسی شود. با رسم فضاهای کاری قابل دسترس سه ربات در یک صفحه، اشتراک آن ها همان فضای کاری قابل دسترس ربات 3-RRR به دست می آید. با بررسی مجدد شاخص وضعیت محلی برای ربات ها در این فضای کاری مشترک، شکل 14 رسم شده است. با دقت به شکل دیده می شود که تنها در زوایای کوچک تر از 60 درجه تغییرات کوچکی تنها در نمودار ربات 1-RRR ایجاد شده است.


 شکل 10 نمودار تغییرات شاخص وضعیت محلی بر حسب تغییرات زاویه ϕ در فضای کاری هر ربات

جدول 1 برخی از مقادیر ماکزیمم شاخص وضعیت محلی 2-RRR

زاویه ϕ (درجه)	ماکزیمم $\frac{1}{\lambda}$
3	0/2855
5	0/3194
8	0/3071
10	0/2892

جدول 2 برخی از مقادیر ماکزیمم شاخص حرکت پذیری 3-RRR

زاویه ϕ (درجه)	ماکزیمم $\frac{1}{\lambda}$
30	0/5646
33	0/5990
35	0/6163
37	0/6060
40	0/5452

جدول 3 شاخص وضعیت کلی سه ربات	
ربات	GCI
1-RRR	0/050
2-RRR	0/0695
3-RRR	0/1702

8- نتیجه گیری

در این پژوهش ماتریس های ژاکوبین سه ربات صفحه ای سه درجه آزادی -1 RRR، 2-RRR و 3-RRR استخراج شده و مهارت آن ها با استفاده از شاخص های وضعیت محلی و کلی مورد بررسی قرار گرفته است. برای بیان و نمایش بهتر مهارت ربات ها، معکوس عدد وضعیت ماتریس ژاکوبین به عنوان شاخص وضعیت محلی در نمودارهای سه بعدی رسم شده است.

نتایج نشان می دهد که تقریباً در زاویه های کوچکتر از 90° ربات 3-RRR شاخص وضعیت محلی بیشتر (عدد وضعیت کمتر) و در نتیجه مهارت بیشتری نسبت به دو ربات دیگر دارد. در زاویه های 90° درجه، ربات 1-RRR مهارت بیشتری نشان می دهد. ربات 1-RRR از زاویه 90° بزرگتر از 80° دارای عدد وضعیت ثابتی است و به زاویه ϕ وابسته نیست. ربات 2-RRR در تمامی زاویه های ϕ ، کمترین شاخص وضعیت محلی را دارد که در [16] نیز این ربات بدترین عملکرد دینامیکی را نسبت به ربات های 3-RRR و 4-RRR دارا بود. در زوایای ϕ حدود 40 درجه شاخص وضعیت محلی ربات 2-RRR بسیار کاهش می یابد که چنین کاهش در ربات 3-RRR در زوایای ϕ حدود 140° اتفاق می افتد.

نتایج نشان دادند که بیشترین مقدار شاخص وضعیت محلی برای ربات 1-RRR در زاویه 80° ϕ ، برای ربات 2-RRR در 5° ϕ و برای ربات 3-RRR در 35° ϕ اتفاق می افتد. برای مقایسه بهتر در این زوایا شاخص بار نیز رسم شده است که نمودارها بیانگر بیشتر بودن ماکزیمم شاخص بار در ربات 2-RRR هستند. با دقت به این نمودارها می توان مشاهده کرد که اگرچه ربات 3-RRR دارای ماکزیمم شاخص بار کمتری نسبت به ربات 2-RRR است، ولی دارای میانگین توزیع بار تقریباً یکسانی است. ربات 1-RRR کمترین توزیع بار را دارد.

برای قضاوت منصفانه تر از توزیع معکوس عدد وضعیت نیز استفاده شد که نتایج نشان دهنده بیشتر بودن شاخص وضعیت کلی ربات 3-RRR و بعد از آن ربات 2-RRR بوده است. لذا ربات 3-RRR در زوایای پلتفرم کوچکتر از 90° درجه بهترین مهارت را دارد.

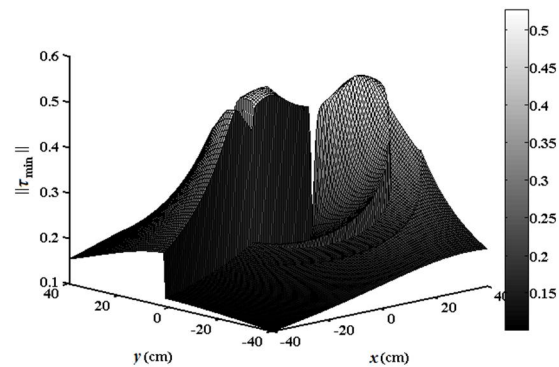
ربات ها دارای فضاهای کاری یکسانی نیستند لذا با رسم عدد وضعیت در فضای کاری هر ربات، نمی توان مهارت آن ها را به خوبی مقایسه کرد. برای رفع این محدودیت در این مقاله علاوه بر بررسی مهارت ربات ها در فضای کاری خود، مهارت آن ها در فضای کاری قابل دسترس مشترک سه ربات نیز بررسی شده است. نتایجی که از این بررسی به دست آمده است بیانگر این موضوع است که هر ربات دارای شاخص وضعیت محلی یکسانی در فضای کاری خود و اشتراک فضای کاری سه ربات است. به دلیل مشابه در نظر گرفتن طول لینک ها و طول اضلاع پلتفرم، نمودارهای ماکزیمم شاخص وضعیت محلی در فضای کاری هر ربات و فضای کاری مشترک سه ربات یکسان بدست می آیند.

9- مراجع

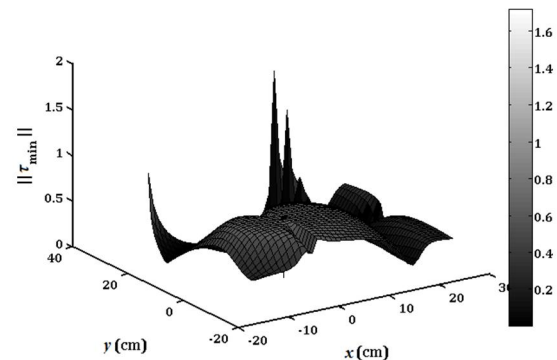
[1] J.F. O'Brien, J.T. Wen, Redundant actuation for improving kinematic

برای مقایسه بهتر مهارت ربات ها، شاخص بار آن ها در زاویه ϕ که ماکزیمم شاخص وضعیت محلی اتفاق می افتد رسم شده است. شکل 15 شاخص بار ربات 1-RRR به ازای 80° ϕ ، شکل 16 شاخص بار ربات 2-RRR به ازای 5° ϕ و شکل 17 همین شاخص برای ربات 3-RRR به ازای 35° ϕ است. همان گونه که مشخص است ربات 2-RRR در زاویه ϕ رسم شده دارای شاخص بار بزرگتری نسبت به دو ربات دیگر است. اگرچه استفاده از شاخص وضعیت محلی به خوبی بیانگر محل ماکزیمم شدن مهارت ربات است و همچنین اثر تغییرات زاویه ϕ بر ماکزیمم شاخص وضعیت محلی نمایش داده شد ولی این کار تنها وضعیت یک نقطه از ربات یعنی نقطه ای که ماکزیمم شاخص اتفاق می افتد را نشان می دهد. برای قضاوت بهتر در مورد مهارت و حرکت پذیری سه ربات از شاخص وضعیت کلی که توزیع معکوس عدد وضعیت در فضای کاری را نشان می دهد استفاده می شود.

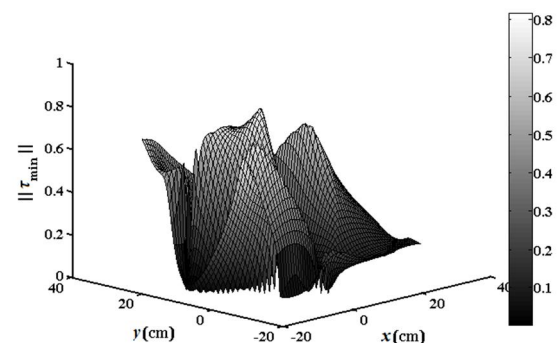
شاخص وضعیت کلی سه ربات در جدول 3 آورده شده است. همان طور که دیده می شود ربات 3-RRR دارای بیشترین و ربات 1-RRR دارای کمترین مقدار است.



شکل 15 شاخص بار ربات 1-RRR به ازای 80° ϕ



شکل 16 شاخص بار ربات 2-RRR به ازای 5° ϕ



شکل 17 شاخص بار ربات 3-RRR به ازای 35° ϕ

- 19, pp. 868-877, 2009.
- [15] J. Wu, J. Wang and L. Wang, A comparison study of two planar 2-DOF parallel mechanisms: one with 2-RRR and the other with 3-RRR structures, *Robotica*, Vol. 28, pp. 937-942, 2010.
- [16] J. Wu, J. Wang and Z. You, A comparison study on the dynamics of planar 3-DOF 4-RRR, 3-RRR and 2-RRR parallel manipulators, *Robotics and computer-integrated manufacturing*, Vol. 27, pp. 150-156, 2011.
- [17] R. V. Mayorga, J. Carrera and M. Ortiz, A kinematics performance index based on the rate of change of a standard isotropy condition for robot design optimization, *Robotics and Autonomous Systems*, Vol. 54, pp. 153-163, 2005.
- [18] I. Mansouri, M. Ouali, The power manipulability—A new homogeneous performance index of robot manipulators, *Robotics and computer-integrated manufacturing*, Vol. 27, pp. 434-449, 2011.
- [19] D. Chablat, et al., Comparison of Planar Parallel Manipulator Architectures based on a Multi-objective Design Optimization Approach, *ASME 2010 International Design Engineering Technical Conferences and Computers and Information in Engineering Conference*. American Society of Mechanical Engineers, 2010.
- [20] J.-P. Merlet, *Parallel robots*, France: Springer, 2006.
- [21] O. Ma and J. Angeles, Optimum architecture design of platform manipulator, *Advanced Robotics*, 1991. 'Robots in Unstructured Environments', 91 ICAR., *Fifth International Conference on. IEEE*, pp. 1130-1135, 1991.
- [22] C. Gosselin, J. Angeles, A global performance index for the kinematics optimization of robotic manipulators, *Journal of Mechanical Design*, Vol. 113, pp. 220-223, 1991.
- [23] Z. Ji, Study of planar three-degree-of-freedom 2-RRR parallel manipulators, *Mechanism and Machine Theory*, pp. 409-416, 2003.
- [24] C. Klein and B. Blaho, Dexterity measures for the design and control of kinematically redundant manipulators, *The International Journal of Robotics Research*, Vol. 2, pp. 72-83, 1987.
- [25] I. A. Bonev and C. M. Gosselin, Singularity loci of planar parallel manipulators with revolute joints, *Proceedings 2nd Workshop on Computational Kinematics. International Federation on the Theory of Machines and Mechanisms*, pp. 291-299, 2001.
- [26] M. W. Spong, S. Hutchinson and M. Vidyasagar, *Robot Modeling and Control*, New York: John Wiley & Sons, 2006.
- manipulability, *Robotics and Automation*, 1999. *Proceedings. 1999 IEEE International Conference on*, Vol. 2, 1999.
- [2] C. Gosselin, The optimum design of robotic manipulators using dexterity indices, *Robotics and Autonomous Systems*, Vol. 9, pp. 213-226, 1992.
- [3] G. Strang, *Linear Algebra and its Application*, New York: Academic Press, 1976.
- [4] J. K. Salisbury, J. J. Craig, Articulated hands force control and kinematic Issues, Second Edition, *The International Journal of Robotics Research*, pp. 4-17, 1982.
- [5] J. Angeles, A. Rojas, Manipulator inverse kinematics via condition-number minimization and continuation, *The International Journal of Robotics and Automation* Vol. 2, pp. 61-69, 1987.
- [6] B. Tondur, A Theorem on the Manipulability of Redundant Serial Kinematic Chains, *Engineering Letters*, Vol. 15, 2007.
- [7] T. Masuda, M. Fujiwara, N. Kato and T. Arai, Mechanism configuration evaluation of a linear-actuated parallel mechanism using manipulability, *Robotics and Automation*, 2002. *Proceedings. ICRA'02. IEEE International Conference on*, Vol. 1, pp. 489-495, 2002.
- [8] A. de M. Martins, A. M. Dias and P. J. Alsina, Comments on manipulability measure in redundant planar manipulators, in: *Proceedings 3rd IEEE Latin American Robotics Symp., Santiago*, pp. 169-173, 2006.
- [9] S. Ukidve, J. E. McInroy and F. Jafari, Using redundancy to optimize manipulability of Stewart platforms, *IEEE/ASME Transactions Mechatron*. Vol. 13, pp. 475-479, 2008.
- [10] S.-G. Kim and J. Ryu, New dimensionally homogeneous jacobian matrix formulation by three end-effector points for optimal design of, *Robotics and Automation, IEEE Transactions on*, pp. 731-736, 2003.
- [11] R. E. Stamper, L. W. Tsai and G. C. Walsh, Optimization of a Three DOF Translational Platform, *Robotics and Automation*, 1997. *Proceedings, 1997 IEEE International Conference on*, Vol. 4, pp. 3250-3255, 1997.
- [12] S. Kucuk and Z. Bingul, Comparative study of performance indices for fundamental robot manipulators, *Robotics and Autonomous Systems*, Vol. 54, pp. 567-573, 2006.
- [13] M. Arsenault and R. Boudreau, The Synthesis of Three-Degree-of-Freedom Planar Parallel Mechanisms with Revolute Joints (3-RRR) for an Optimal Singularity-Free Workspace, *Journal of Robotic Systems*, Vol. 5, pp. 259-274, 2004.
- [14] S. Kucuk, A dexterity comparison for 3-DOF planar parallel manipulators with two kinematic chains using genetic algorithms, *Mechatronics*, Vol.