بسم الله الرحمن الرحیم

هوش مصنوعی

فصل ۲۵

کنش‌گری: رباتیک

Acting: Robotics

کاظم فولادی قلعه
دانشکده مهندسی، پردیس فارابی
دانشگاه تهران

http://courses.fouladi.ir/ai

هوش مصنوعی

کنش‌گری: رباتیک

۱

مقدمه

رباتیک

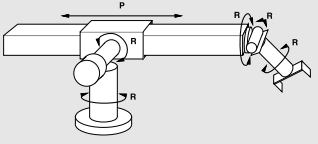
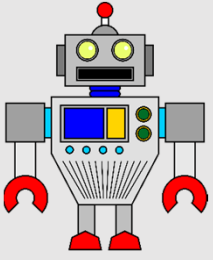
ROBOTICS

ربات‌ها عامل‌های فیزیکی هستند که کارها را از طریق دست‌کاری دنیای فیزیکی انجام می‌دهند.

اجزای ربات برای تعامل با محیط	
اثرگذارها *Effectors*	**حسگرها** *Sensors*
برای اعمال نیروهای فیزیکی به محیط	برای درک محیط
پاها چرخ‌ها مفصل‌ها چنگ‌زننده‌ها ...	دوربین‌ها مادون قرمز فراصوت‌ها ژیروسکوپ‌ها شتاب‌سنج‌ها ...

رباتیک

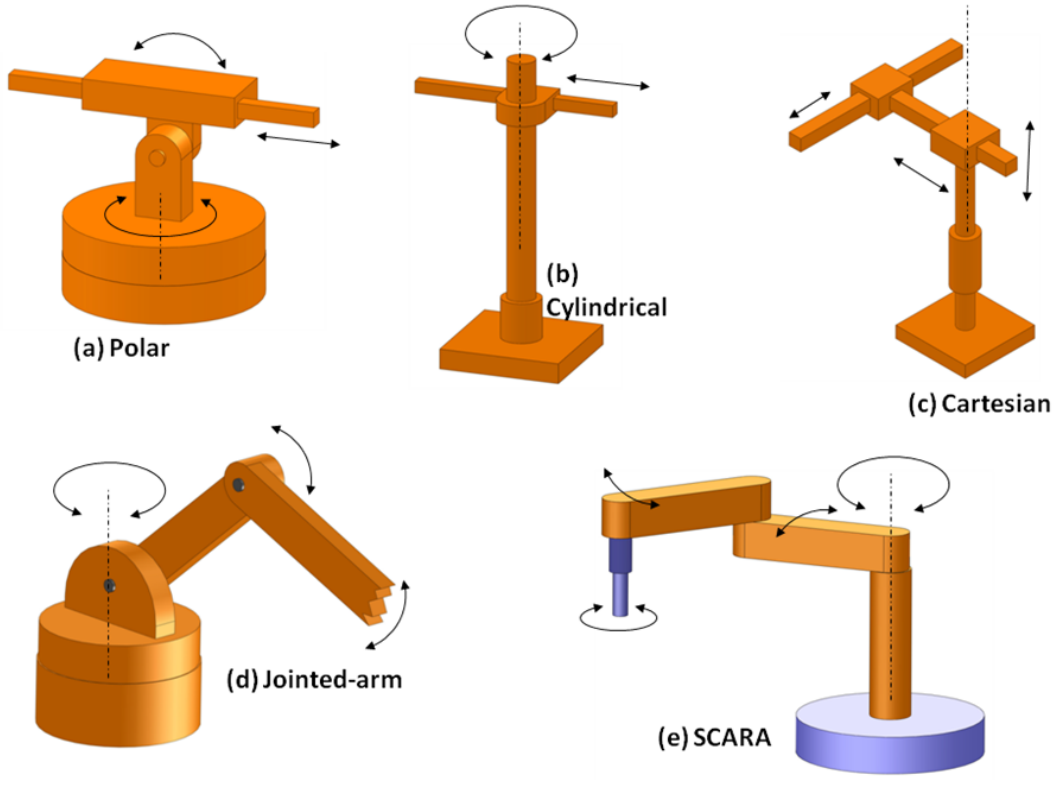
انواع ربات‌های امروزی

انواع ربات‌های امروزی		
مانیپولاتورها *Manipulators*	**ربات‌های متحرک** *Mobile Robots*	**ربات‌های انسان‌نما** *Humanoid Robots*
ثابت‌شده در محل کارشان خط تولید کارخانه ایستگاه فضایی حرکت = از طریق زنجیره‌ی کاملی از مفصل‌های کنترل‌پذیر  	**توانایی حرکت در محیط خود** تحویل غذا در بیمارستان جابجایی جعبه‌ها در اسکله فیلم‌برداری هوایی حرکت = با چرخ، پا، بال، ... وسیله‌ی نقلیه‌ی زمینی بدون سرنشین (ULV) وسیله‌ی نقلیه‌ی هوایی بدون خلبان (UAV) وسیله‌ی نقلیه‌ی زیردریایی خودمختار (AUV) کاوشگرهای سیارات 	**تقلید از فیزیک پیکره‌ی انسان** دشواری مسئله‌ی پایداری 

ربات‌ها

ربات‌های دست (مانیپولاتور) ـ بازوی روباتیکی

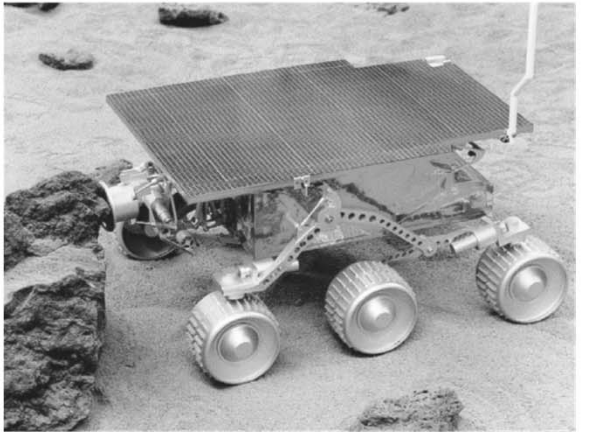
MANIPULATORS (ROBOTIC ARMS)



ربات‌ها

ربات‌های متحرک

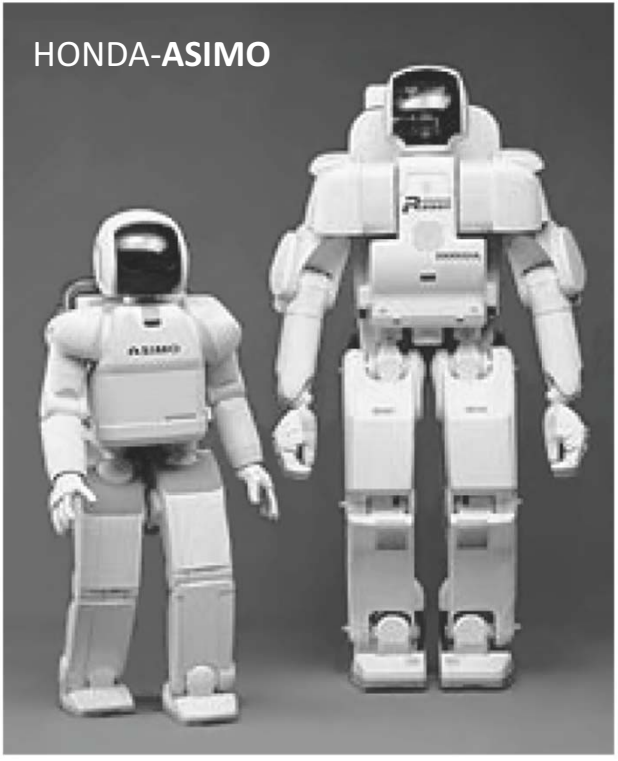
MOBILE ROBOTS



ربات‌ها

ربات‌های انسان‌نما

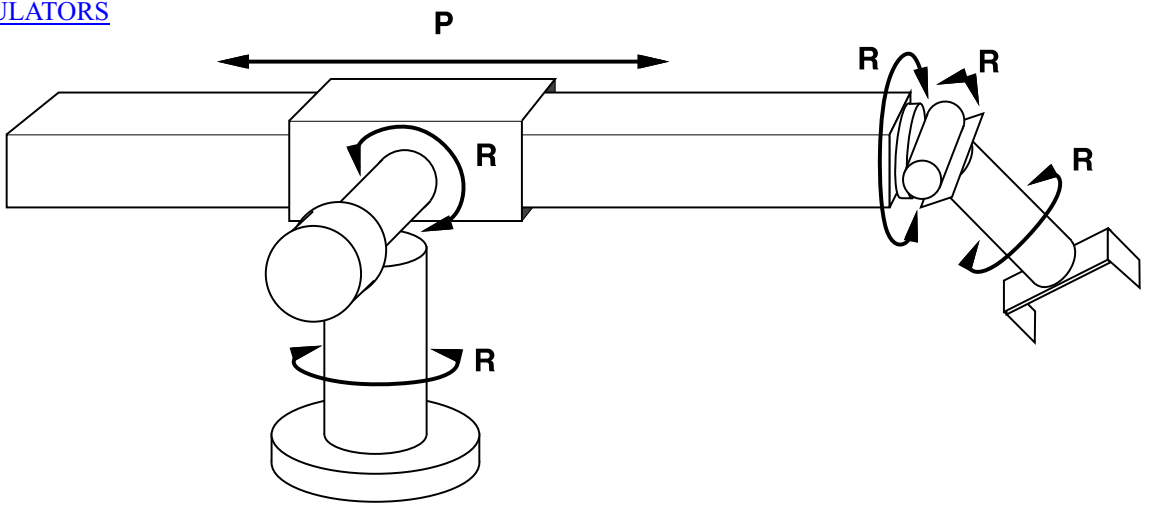
HUMANOID ROBOTS



مانیپولاتورها

بازوی رباتیکی ـ دست

MANIPULATORS



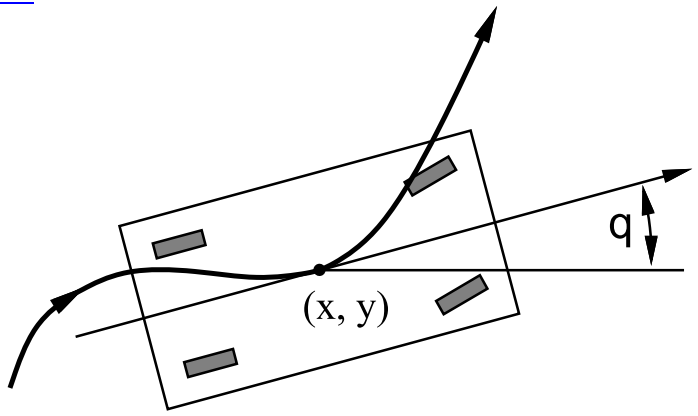
پیکربندی این ربات با ۶ عدد مشخص می‌شود ⇐ ۶ درجه‌ی آزادی (DOF)
degree of freedom

درجه‌ی آزادی، حداقل تعداد عددهای لازم برای تعیین موقعیت دلخواه اثرگذار نهایی است.
end-effector

برای سیستم‌های دینامیکی، برای هر درجه‌ی آزادی، سرعت را هم اضافه می‌کنند.

ربات‌های غیرهولونومیکی

NON-HOLONOMIC ROBOTS



ربات‌هایی که تعداد درجات آزادی آنها بیشتر از تعداد متغیرهای کنترلی آنها است.

این ربات‌ها، در حالت کلی نمی‌توانند بین دو پیکربندی بی‌نهایت کوچک نزدیک گذر کنند
⇐ جابجایی ربات روی هر مسیر دلخواهی لزوماً ممکن نیست.

مثال: خودرو سواری: درجه آزادی (۳)، تعداد متغیر کنترل (۲)

هوش مصنوعی

کنش‌گری: رباتیک

۲

سخت‌افزار ربات

سخت‌افزار ربات

ROBOT HARDWARE

سخت‌افزار ربات				
اثرگذارها *Effectors*	**حسگرها** *Sensors*	**پردازنده‌ها** *Processors*	**منبع انرژی** *Energy Resource*	**بدنه‌ی مکانیکی** *Mechanical Body*
برای اعمال نیرو به محیط	برای درک محیط	برای اجرای برنامه‌ی عامل	برای ایجاد حرکت اجزا	قاب بدنه و اجزا
پاها چرخ‌ها مفصل‌ها چنگ‌زننده‌ها …	دوربین‌ها مادون قرمز فراصوت‌ها ژیروسکوپ‌ها شتاب‌سنج‌ها …	کامپیوتر رابط‌های دیجیتال مدارهای واسط مدارهای آنالوگ + شبکه‌ی بی‌سیم …	موتور الکتریکی به‌کاراندازی نیوماتیک به‌کاراندازی هیدرولیک …	تمام قسمت‌ها و اجزا روی بدنه‌ی مکانیکی ثابت می‌شوند

موفقیت ربات‌های واقعی وابسته به طراحی حسگرها و اثرگذارهای مناسب برای کنش است.

سخت‌افزار ربات

حسگرها

SENSORS

حسگرها *Sensors*	
حسگرهای فعال *Active Sensors*	**حسگرهای منفعل** *Passive Sensors*
انرژی به محیط می‌فرستند و منتظر دریافت سیگنال برگشتی به حسگر	سیگنال‌های تولید شده توسط سایر منابع را از محیط دریافت می‌کنند.
ردیاب صوتی (SONAR)	دوربین‌ها ناظران محیط

انواع حسگرها		
حسگرهای بُرد یاب *Range Finder*	**حسگرهای تصویر** *Image Sensors*	**حسگرهای تحریک اجزا** *Proprioceptive Sensors:*
ردیاب صوتی (زمینی/زیردریا) بردیاب لیزری رادار (هواپیما) حسگر لمسی GPS	دوربین‌ها (بصری، مادون‌قرمز)	(برای آگاهی ربات از وضعیت خود) دی‌کدرهای شَفت (مفاصل، چرخ‌ها) حسگرهای اینرسی حسگرهای نیرو حسگرهای گشتاور

هوش مصنوعی

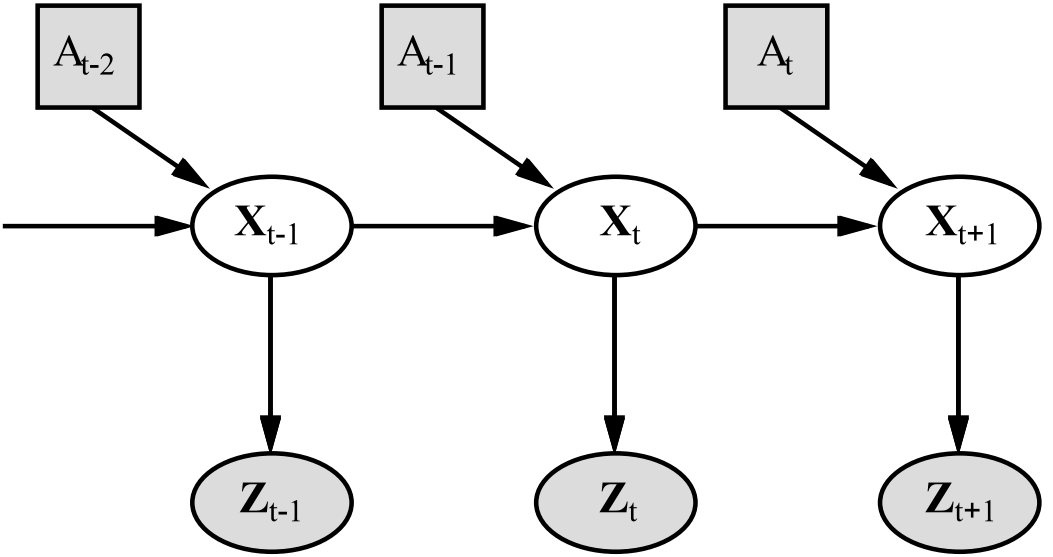
کنش‌گری: رباتیک

۳

ادراک رباتیکی

ادراک رباتیکی

ROBOTIC PERCEPTION



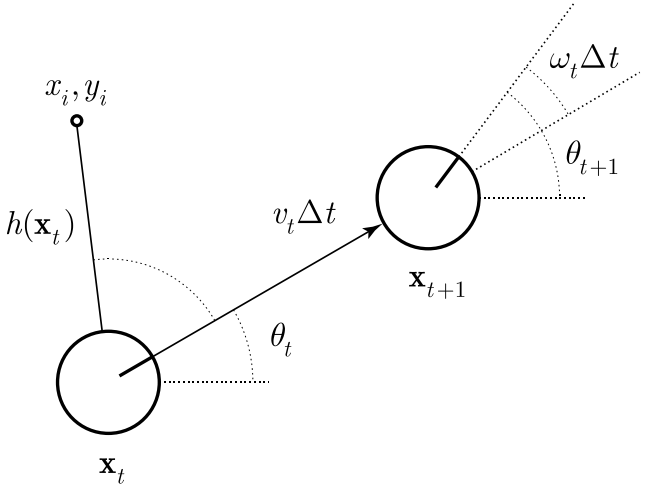
ادراک رباتیکی را می‌توان به‌عنوان استنتاج زمانی از دنباله‌ای از کنش‌ها و اندازه‌گیری‌ها در نظر گرفت که با **شبکه‌ی بیزی پویای** فوق نمایش داده شده است.

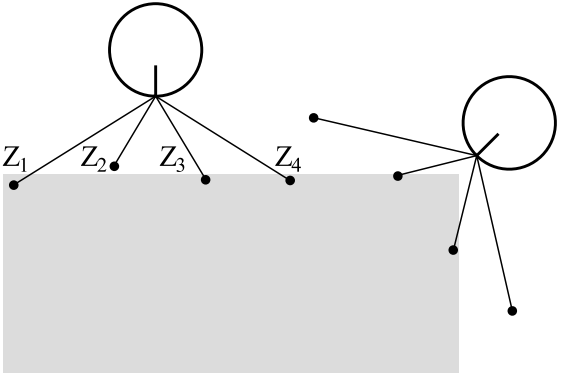
مکان‌یابی ـ من کجا هستم؟

LOCALIZATION—WHERE AM I?

مکان‌یابی
Localization

محاسبه‌ی مکان و جهت فعلی (وضع: pose) با داشتن مشاهدات





با فرض نویز گاوسی در پیش‌بینی حرکت و اندازه‌گیری‌های حسگر برد

مکان‌یابی

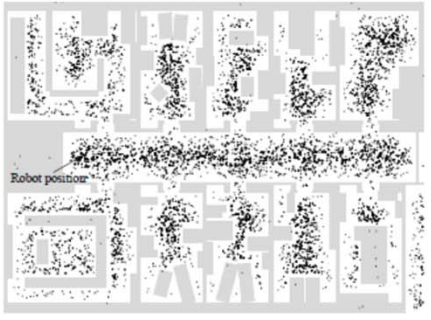
استفاده از فیلترینگ ذرات

LOCALIZATION: PARTICLE FILTERING

مکان‌یابی
Localization

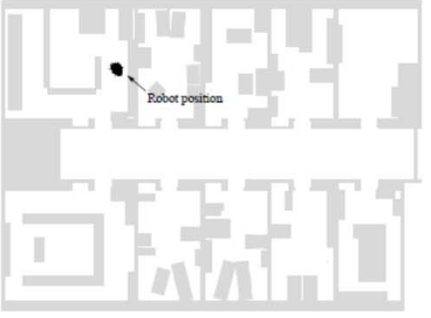
محاسبه‌ی مکان و جهت فعلی (وضع: pose) با داشتن مشاهدات

استفاده از فیلترینگ ذرات برای تولید تخمین مکان تقریبی
مکان‌یابی مونت‌کارلو



۱) عدم اطمینان اولیه و عمومی

۲) عدم اطمینان تقریباً دوحالتی بعد از جهت‌یابی در راهروی (متقارن)



۳) عدم اطمینان تک‌حالتی پس از ورود به یک اتاق مشخص

مکان‌یابی

استفاده از فیلتر کامل گسترش‌یافته

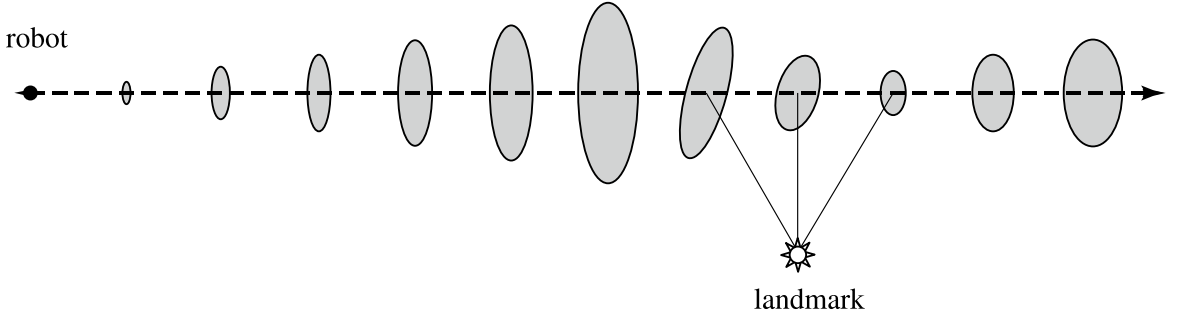
LOCALIZATION: EXTENDED KALMAN FILTER

مکان‌یابی
Localization

محاسبه‌ی مکان و جهت فعلی (وضع: pose) با داشتن مشاهدات

استفاده از فیلترکالمن گسترش‌یافته برای موارد ساده:

حرکت ربات روی خط راست: با پیشروی ربات، عدم اطمینان به‌تدریج بیشتر می‌شود. با مشاهده‌ی یک علامت عدم اطمینان کاهش می‌یابد.



با فرض علامت‌های (landmarks) قابل شناسایی
در غیراین‌صورت: احتمال پسین چندمُدی است.

نقشه‌برداری

MAPPING

نقشه‌برداری *Mapping*	به‌دست آوردن توزیع مکان‌ها در محیط (نقشه‌ی محیط)

مکان‌یابی	با داشتن وضع و علامت‌های مشاهده شده، توزیع وضع را به‌هنگام می‌کند.
نقشه‌برداری	با داشتن وضع و علامت‌های مشاهده شده، توزیع نقشه را به‌هنگام می‌کند.

SLAM	نقشه‌برداری و مکان‌یابی همزمان (**S**imultaneous **L**ocalization **A**nd **M**apping)
	با داشتن وضع و علامت‌های مشاهده شده، توزیع وضع و نقشه را به‌هنگام می‌کند.

ربات نه تنها باید نقشه را ایجاد کند، بلکه این کار را باید بدون اطلاع از مکانش انجام دهد.

فرمول‌بندی احتمالاتی برای SLAM:

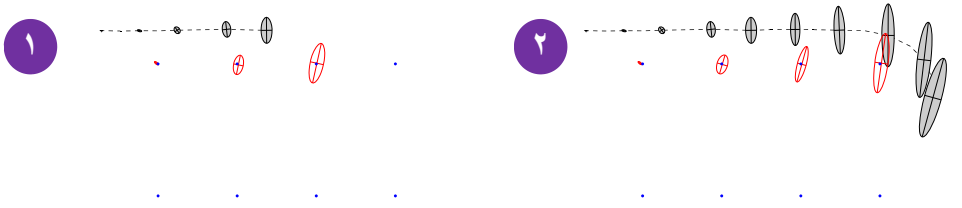
مکان‌های علامت $L_1, L_2, \dots, L_k$ را به بردار حالت اضافه کنید و مشابه مکان‌یابی ادامه بدهید.

نقشه‌برداری

مثال

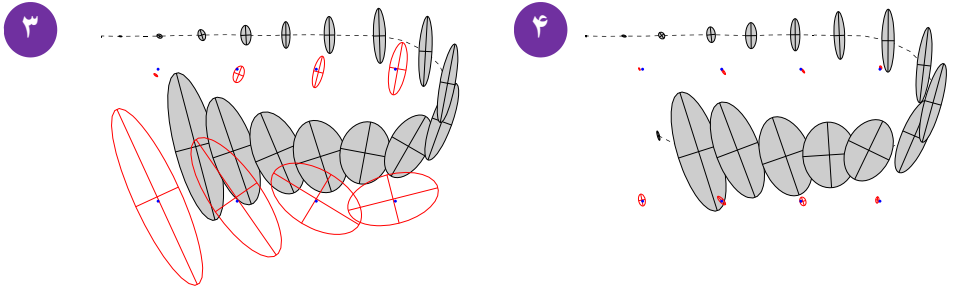
استفاده از فیلتر کالمن گسترش‌یافته برای نقشه‌برداری ربات

مسیر ربات با نقطه‌چین و تخمین‌های آن از وضعش با بیضی خاکستری نشان داده شده است.
هشت علامت متمایز با مکان نامشخص به صورت نقاط ریز و برآورد آنها با بیضی قرمز نشان داده شده است.



۱ تا ۳) افزایش عدم اطمینان ربات از موقعیتش، همانند عدم اطمینان آن از علامت‌ها در حین مواجهه با علامت‌های جدید

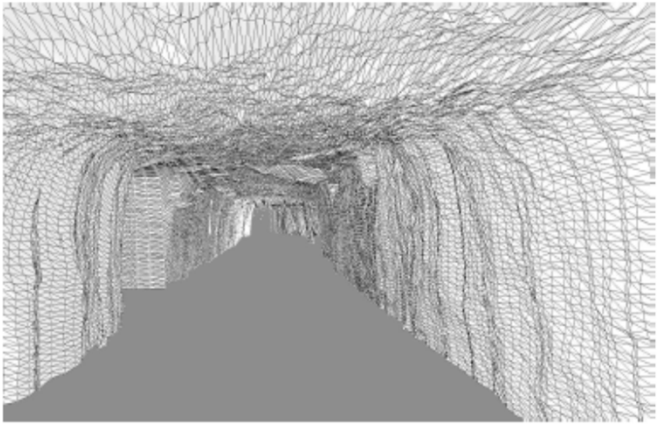
۴) ربات اولین علامت را دوباره حس می‌کند و عدم اطمینان همه‌ی علامت‌ها کاهش می‌یابد (به دلیل وابستگی تخمین‌ها).



نقشه‌برداری سه‌بعدی

مثال

3D MAPPING: EXAMPLE



هوش مصنوعی

کنش‌گری: رباتیک

۴

طرح‌ریزی برای حرکت

طرح‌ریزی حرکت

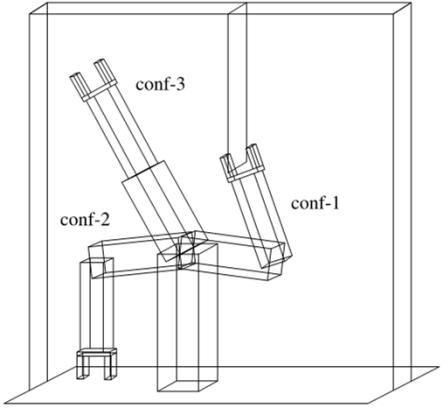
MOTION PLANNING

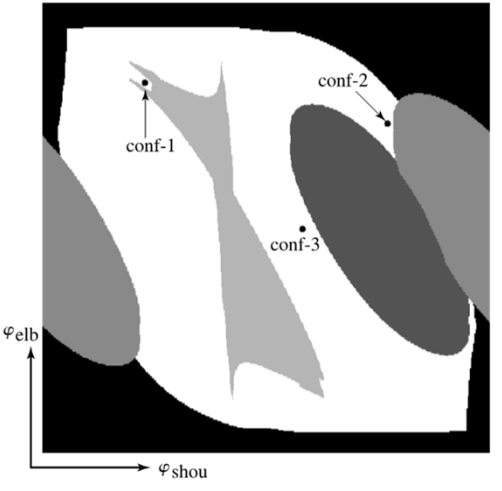
ایده: طرح در فضای پیکربندی به‌وسیله‌ی درجات آزادی ربات تعریف می‌شود.

Idea: plan in configuration space (C-space) defined by the robot's DOFs.

راه‌حل یک مسیر حرکت نقطه‌ای در فضای پیکربندی آزاد است.

Solution is a point trajectory in free C-space.





طرح‌ریزی حرکت

طرح‌ریزی در فضای پیکربندی

CONFIGURATION SPACE PLANNING

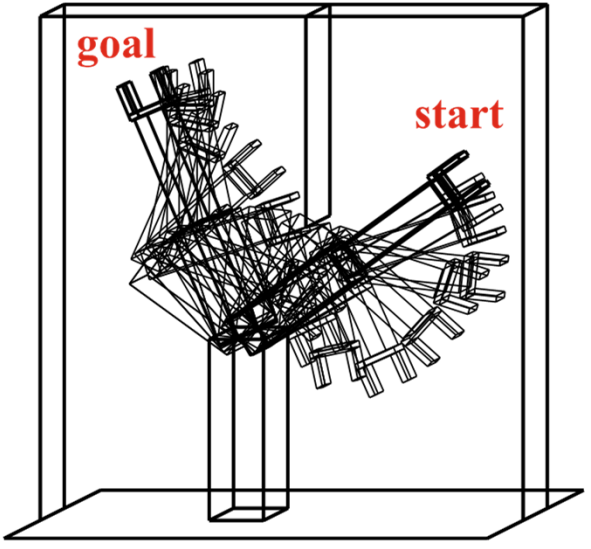
مشکل پایه: ∞^d **حالت داریم:** لزوم تبدیل به فضای حالت متناهی

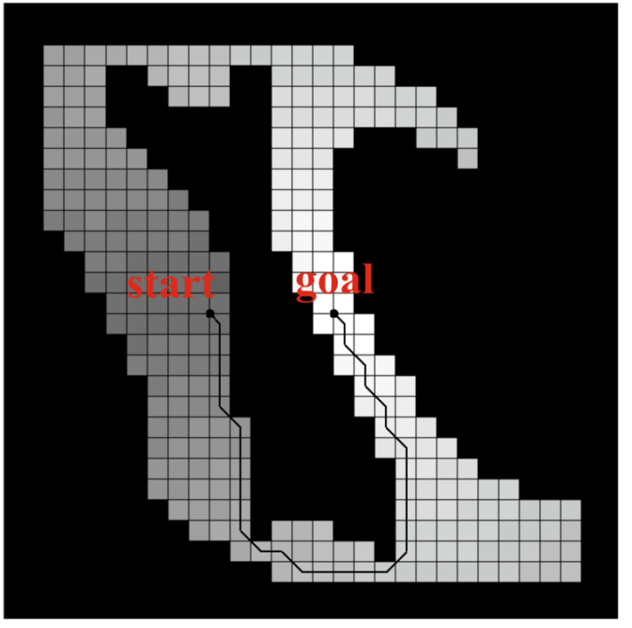
طرح‌ریزی در فضای پیکربندی *Configuration Space Planning*	
روش تجزیه‌ی سلولی *Cell Decomposition*	**روش اسکلتی‌سازی** *Skeletonization*
فضا را به **سلول‌های** ساده تقسیم می‌کنیم، هر سلول می‌تواند **به‌سادگی** پیمایش شود. (مثلاً: محدب)	تعدادی متناهی از نقاط / خطوط به‌سادگی متصل‌شده شناسایی می‌شود؛ که یک گراف را شکل بدهند به طوری که هر دو نقطه با یک مسیر روی گراف متصل باشند.

طرح‌ریزی حرکت

طرح‌ریزی در فضای پیکربندی: مثال روش تجزیه‌ی سلولی

CELL DECOMPOSITION EXAMPLE





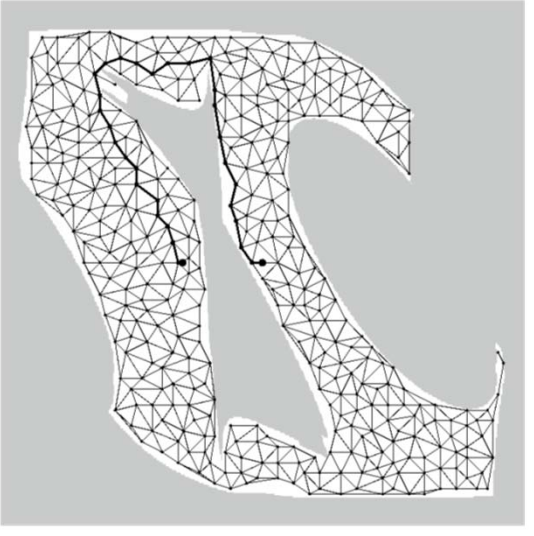
مشکل: ممکن است در فضای آزاد سلول‌ها مسیری وجود نداشته باشد.
راه‌حل: تجزیه‌ی بازگشتی سلول‌های مخلوط (آزاد + مانع)

طرح‌ریزی حرکت

طرح‌ریزی در فضای پیکربندی: مثال روش اسکلتی‌سازی: نقشه‌ی راه احتمالاتی

SKELETONIZATION: PROBABILISTIC ROADMAP

یک نقشه‌ی راه احتمالاتی با تولید نقاط تصادفی در فضای پیکربندی و ادامه دادن آنها در فضای آزاد تولید می‌شود:
ساخت گراف با اتصال جفت‌های مجاور با خطوط مستقیم



مشکل: نیاز به تولید نقاط کافی برای اطمینان از اینکه هر جفت شروع/هدف از طریق گراف متصل شده است.

هوش مصنوعی

کنش‌گری: رباتیک

۵

طرح‌ریزی جابجایی‌های نامطمئن

هوش مصنوعی

کنش‌گری: رباتیک

۶

حرکت

حرکت

MOTION

آنچه در مورد طرح‌ریزی حرکت گفته شد، فرض می‌کند که ربات می‌تواند هر مسیری را به‌سادگی طی کند؛ اما ربات دارای اینرسی است و اجرای هر مسیر دلخواهی برای آن ممکن نیست (مگر در سرعت‌های پایین).

ملزومات حرکت *Motion Requirements*	
دینامیک *Dynamics*	**کنترل** *Control*
گسترش حالت سینماتیک ربات با مدل‌سازی سرعت‌های ربات (معادلات دیفرانسیل)	جبران‌سازی محدودیت‌های طرح‌های سینماتیک برای نگهداری ربات در مسیر

کنترل

پارادایم‌ها

کنترل *Control*		
کنترل قطعی *Deterministic Control*	**کنترل رگولاتوری** *Regulatory Control*	**کنترل بهینه‌ی اتفاقی** *Stochastic Optimal Control*
بسیاری از مسائل را دقیقاً حل می‌کند، بخصوص اگر خطی، بعد پایین، دقیقاً شناخته‌شده و مشاهده‌پذیر باشد.	کارآمد برای حرکت‌های مشخص	مسائل بسیار اندکی به طور دقیق حل می‌شوند ⇓ روش‌های تقریبی/وفقی

کنترل

مسئله‌ی کنترل موتور

MOTOR CONTROL

مسئله‌ی کنترل موتور می‌تواند در قالب یک مسئله‌ی جستجو دیده شود
در فضای حالت دینامیکی (به‌جای فضای حالت سینماتیکی)

فضای حالت تعریف می‌شود با:

$$x_1, x_2, \ldots, x_n, \dot{x}_1, \dot{x}_2, \ldots, \dot{x}_n$$

یک فضای حالت پیوسته، با ابعاد بالا
(ربات انسان‌نمای سارکوس: ۱۶۲ بعد!)

کنترل

کنترل موتور بیولوژیکی

BIOLOGICAL MOTOR CONTROL

Motor control systems are characterized by massive redundancy

Infinitely many trajectories achieve any given task

E.g., 3-link arm moving in plane throwing at a target:
simple 12-parameter controller, one degree of freedom at target
11-dimensional continuous space of optimal controllers

Idea: if the arm is noisy, only “one” optimal policy minimizes error at target

I.e., noise-tolerance might explain actual motor behaviour

Harris & Wolpert (Nature, 1998):
signal-dependent noise explains eye saccade velocity profile perfectly

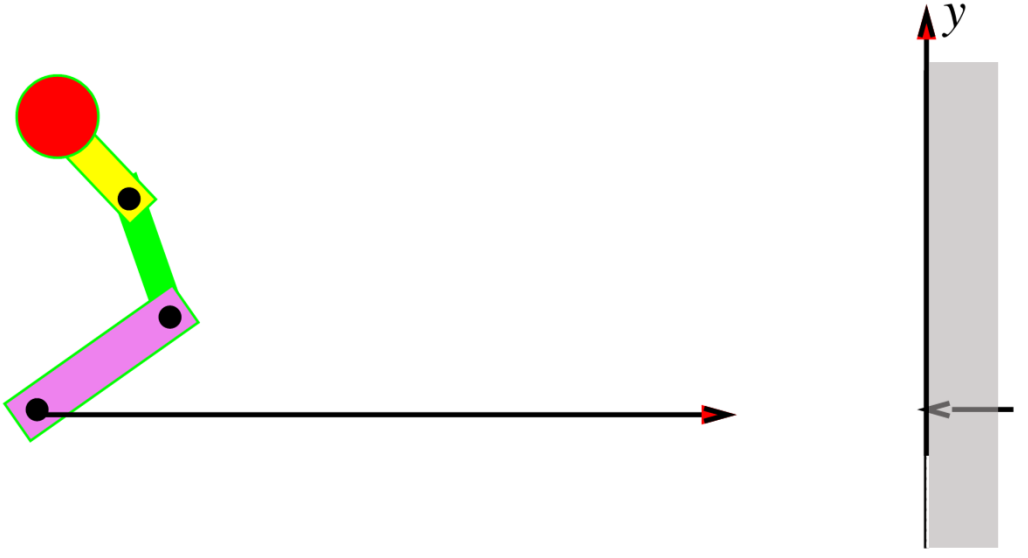
کنترل

برپایی

SETUP

فرض می‌کنیم یک کنترل‌کننده پارامترهای کنترلی θ_0 «در نظر دارد.»
که توسط نویز خراب شده است، با داشتن θ که از P_{θ_0} بیرون کشیده شده است.

خروجی: (مثلاً فاصله از مقصد) $y = F(\theta)$



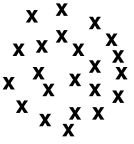
کنترل

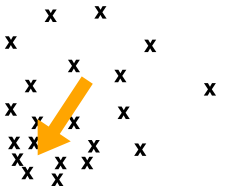
الگوریتم یادگیری ساده: گرادیان تصادفی

SIMPLE LEARNING ALGORITHM: STOCHASTIC GRADIENT

Minimize $E_\theta[y^2]$ by gradient descent:

$$\begin{aligned}\nabla_{\theta_0} E_\theta[y^2] &= \nabla_{\theta_0} \int P_{\theta_0}(\theta) F(\theta)^2 d\theta \\ &= \int \frac{\nabla_{\theta_0} P_{\theta_0}(\theta)}{P_{\theta_0}(\theta)} F(\theta)^2 P_{\theta_0}(\theta) d\theta \\ &= E_\theta[\frac{\nabla_{\theta_0} P_{\theta_0}(\theta)}{P_{\theta_0}(\theta)} y^2]\end{aligned}$$





Given samples (θ_j, y_j), $j = 1, \ldots, N$, we have

$$\nabla_{\theta_0} \hat{E}_\theta[y^2] = \frac{1}{N} \sum_{j=1}^{N} \frac{\nabla_{\theta_0} P_{\theta_0}(\theta_j)}{P_{\theta_0}(\theta_j)} y_j^2$$

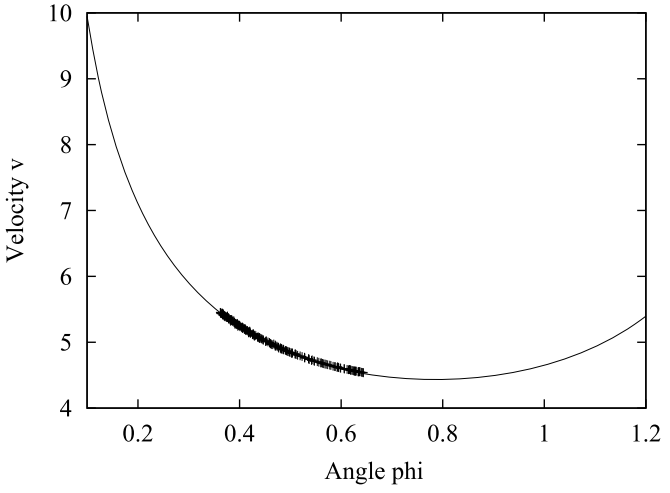
For Gaussian noise with covariance Σ, i.e., $P_{\theta_0}(\theta) = N(\theta_0, \Sigma)$, we obtain

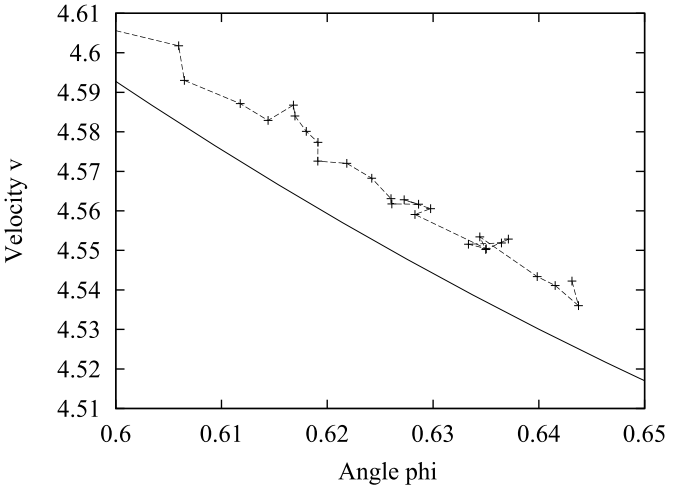
$$\nabla_{\theta_0} \hat{E}_\theta[y^2] = \frac{1}{N} \sum_{j=1}^{N} \Sigma^{-1}(\theta_j - \theta_0) y_j^2$$

کنترل

الگوریتم یادگیری ساده: گرادیان تصادفی: نتایج

SIMPLE LEARNING ALGORITHM: STOCHASTIC GRADIENT

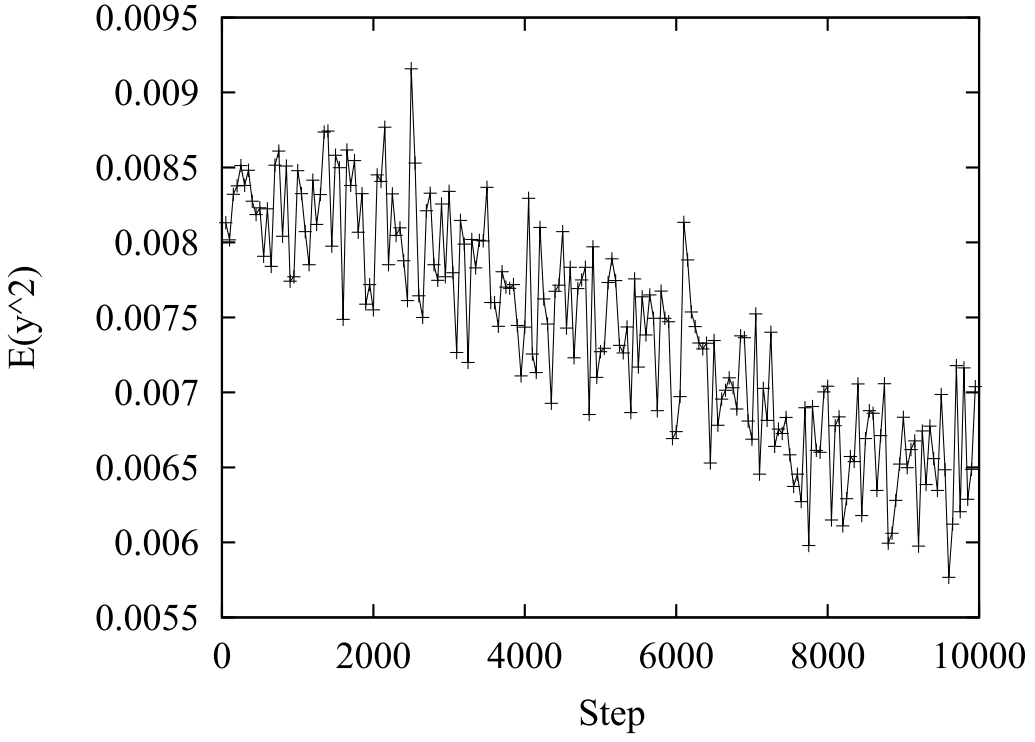




کنترل

الگوریتم یادگیری ساده: گرادیان تصادفی: گام‌های یادگیری

SIMPLE LEARNING ALGORITHM: STOCHASTIC GRADIENT



هوش مصنوعی

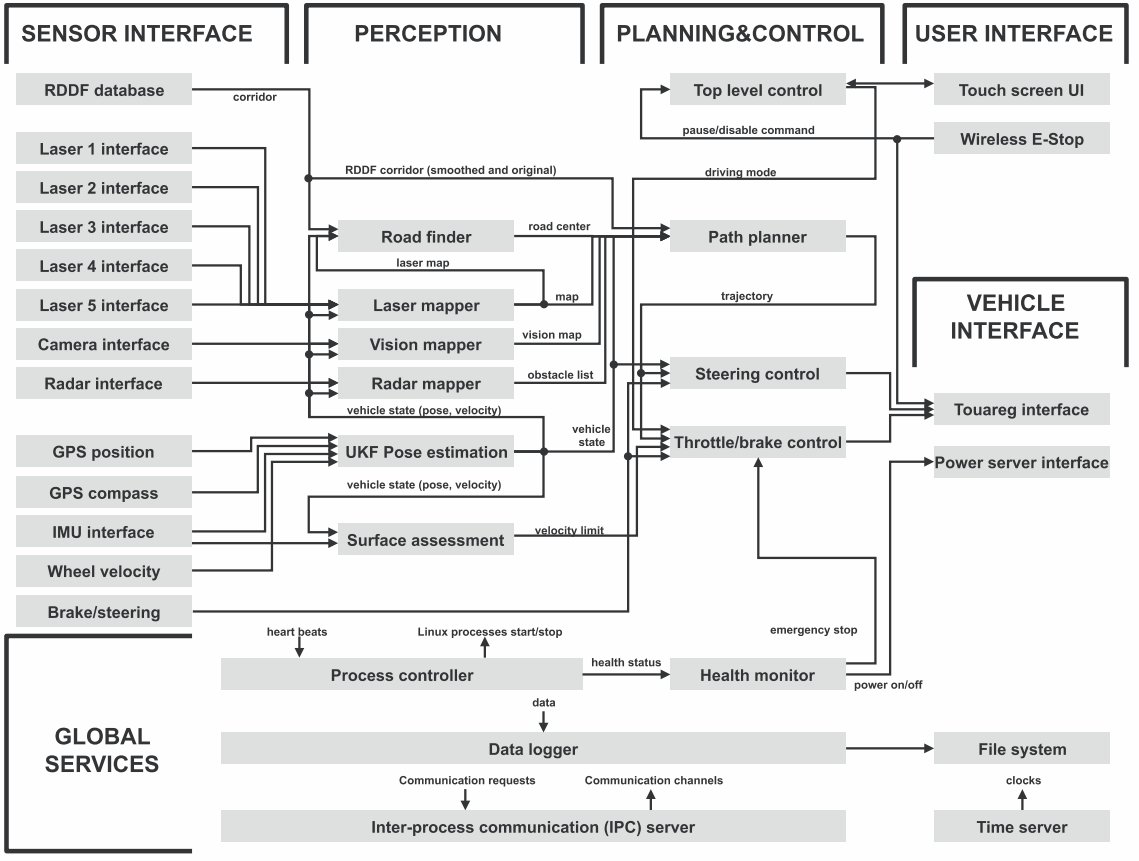
کنش‌گری: رباتیک

۷

معماری‌های نرم‌افزاری رباتیکی

معماری نرم‌افزاری رباتیکی

معماری نرم‌افزاری یک ربات خودرو



هوش مصنوعی

کنش‌گری: رباتیک

۸

دامنه‌های کاربردی

استفاده از رباتیک

کاربردها

صنعت *Industry*	کشاورزی *Agriculture*	حمل و نقل *Transportation*	محیط‌های پرخطر *Hazardous Environments*	مراقبت‌های بهداشتی *Health Care*
خدمات شخصی *Personal Services*	سرگرمی *Entertainment*	افزودن به توان بشر *Human Augmentation*	اکتشاف *Exploration*	حفاظت *Protection*

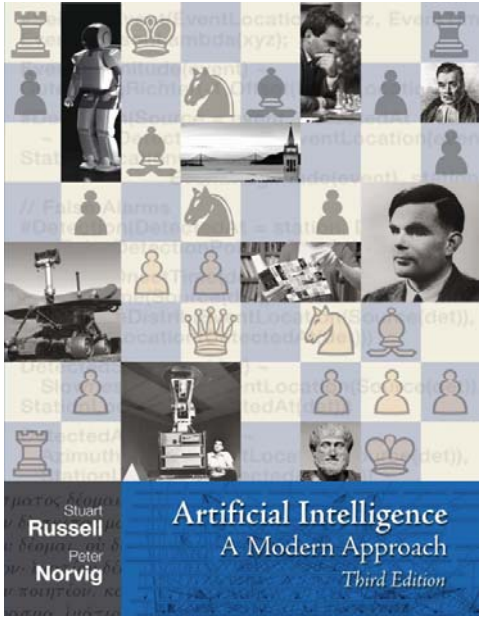
هوش مصنوعی

کنش‌گری: رباتیک

۹

منابع، مطالعه، تکلیف

منبع اصلی



Stuart Russell and Peter Norvig,
Artificial Intelligence: A Modern Approach,
3rd Edition, Prentice Hall, 2010.

Chapter 25

25 ROBOTICS

In which agents are endowed with physical effectors with which to do mischief.

25.1 INTRODUCTION

ROBOT
EFFECTOR
SENSOR

Robots are physical agents that perform tasks by manipulating the physical world. To do so, they are equipped with **effectors** such as legs, wheels, joints, and grippers. Effectors have a single purpose: to assert physical forces on the environment.[1] Robots are also equipped with **sensors**, which allow them to perceive their environment. Present day robotics employs a diverse set of sensors, including cameras and lasers to measure the environment, and gyroscopes and accelerometers to measure the robot's own motion.

MANIPULATOR

Most of today's robots fall into one of three primary categories. **Manipulators**, or robot arms (Figure 25.1(a)), are physically anchored to their workplace, for example in a factory assembly line or on the International Space Station. Manipulator motion usually involves a chain of controllable joints, enabling such robots to place their effectors in any position within the workplace. Manipulators are by far the most common type of industrial robots, with approximately one million units installed worldwide. Some mobile manipulators are used in hospitals to assist surgeons. Few car manufacturers could survive without robotic manipulators, and some manipulators have even been used to generate original artwork.

MOBILE ROBOT
UGV
PLANETARY ROVER

The second category is the **mobile robot**. Mobile robots move about their environment using wheels, legs, or similar mechanisms. They have been put to use delivering food in hospitals, moving containers at loading docks, and similar tasks. **Unmanned ground vehicles**, or UGVs, drive autonomously on streets, highways, and off-road. The **planetary rover** shown in Figure 25.2(b) explored Mars for a period of 3 months in 1997. Subsequent NASA robots include the twin Mars Exploration Rovers (one is depicted on the cover of this book), which landed in 2003 and were still operating six years later. Other types of mobile robots

UAV

include **unmanned air vehicles** (UAVs), commonly used for surveillance, crop-spraying, and

[1] In Chapter 2 we talked about **actuators**, not effectors. Here we distinguish the effector (the physical device) from the actuator (the control line that communicates a command to the effector).

Prepared by Kazim Fouladi | Fall 2018 | 3rd Edition
کاظم فولادی