

エルゴノミクスコンピューティング実習

03 演習課題

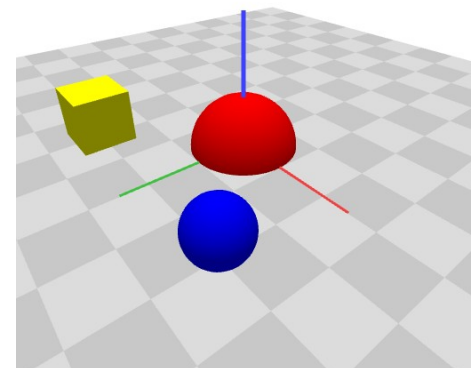
人間システム工学科 井村 誠孝
m.imura@kwansei.ac.jp

ex03_0 テンプレートのダウンロード

- カメラ位置, XY平面, ワールド座標系の座標軸を表示するテンプレート ex03_0 をダウンロードし, 実行を確認する.

ex03_1 任意の位置に物体を表示

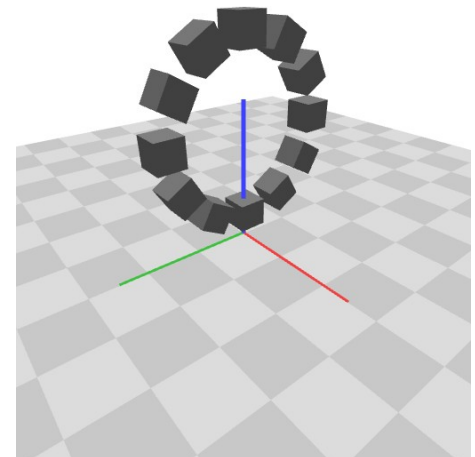
- $RGB=(255,0,0)$ で半径20の球体を，中心が位置 $(0,0,0)$ になるように表示する。
 - 半径20の球体は`sphere(20)`で描画できる。
- $RGB=(0,0,255)$ で半径10の球体を，中心が位置 $(40,40,10)$ になるように表示する。
- $RGB=(255,255,0)$ で一辺20の立方体を，中心が位置 $(-40,40,10)$ になるように表示する。
 - 一辺20の立方体は`box(20)`で描画できる。



実行結果

ex03_2 並進と回転

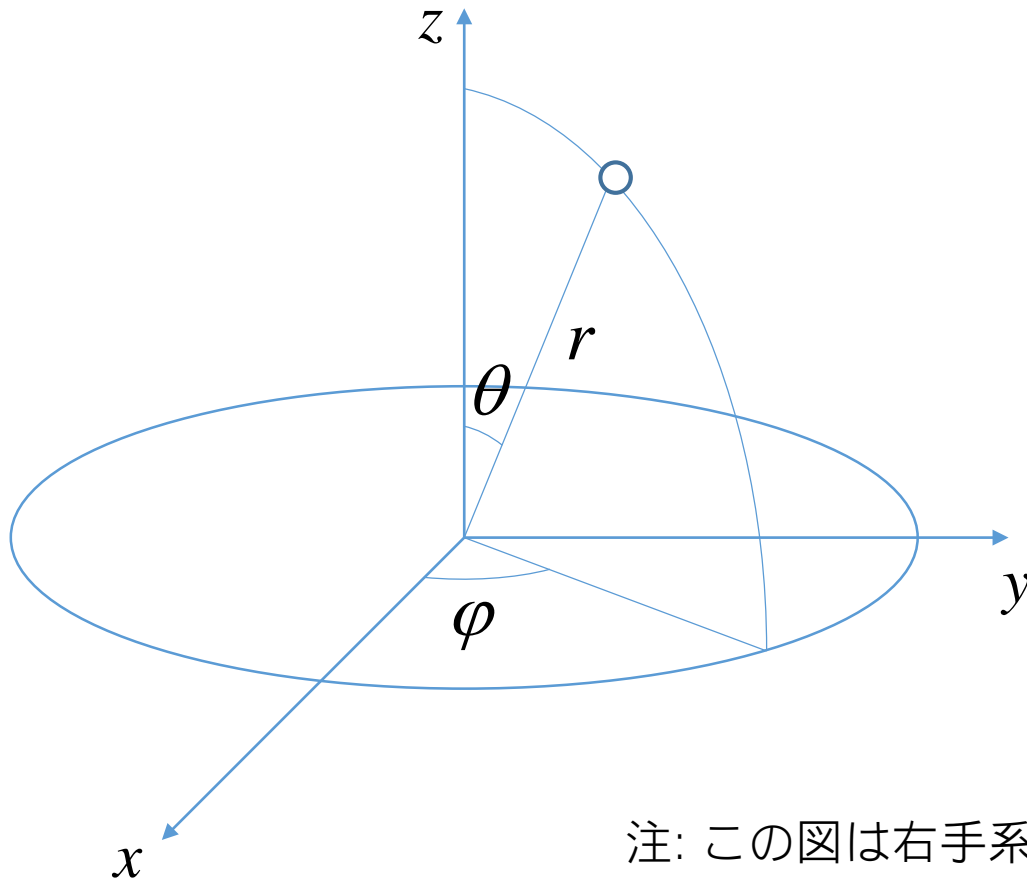
- 点(0,0,40)を中心としたYZ平面上の半径30の円を考え, その円周上を12個の立方体(一辺の長さは10, 色は任意)を1周10秒で回転させる.
- バリエーションを考えて, 格好よいアニメーションを目指す.
 - 色を変える.
 - 視点を変える.
 - X軸方向に数を増やす. 螺旋状にする.
 - 各立方体を自転させる.
 - その他何でも.



実行結果

ex03_3 極座標

- 3次元空間における極座標とは，点の位置を動径 r と二個の偏角 θ , φ で表す方法.



$$x = r \sin \theta \cos \varphi$$

$$y = r \sin \theta \sin \varphi$$

$$z = r \cos \theta$$

注: この図は右手系

ex03_3 極座標

- 動径 r と二個の偏角 θ, φ が与えられた場合に、その位置に半径1の球を表示するプログラムを、以下の二つの方法で作成せよ.
- r, θ, φ を直交座標系 x, y, z に変換し、`translate()`のみを用いて描画する.
- 直交座標系への変換を行わず、`rotate?()` (?はX or Y or Z)を2回、`translate(0,0,r)`を1回、適切に用いて描画する.
- r, θ, φ を様々に変えて、適切に描画されていることを確認せよ.

draw()の重要な部分はこんな感じ (その1)

```
float r = 40;
float theta = PI / 6;           他にも適当に入れてみて確認
float phi = PI / 3;

float x =
float y =      ここに計算式を書く
float z =
translate(x, y, z);

noStroke();
fill(255, 0, 0);
sphere(1);
```

draw()の重要な部分はこんな感じ (その2)

```
float r = 40;
```

```
float theta = PI / 6;
```

他にも適当に入れてみて確認

```
float phi = PI / 3;
```

```
translate(0, 0, r);
```

```
rotate?(phi);
```

```
rotate?(theta);
```

どの軸のまわりに回転させればよいか考える。
どの順序で実行すればよいか考える。
ちなみにこの順番ではうまくいきません。

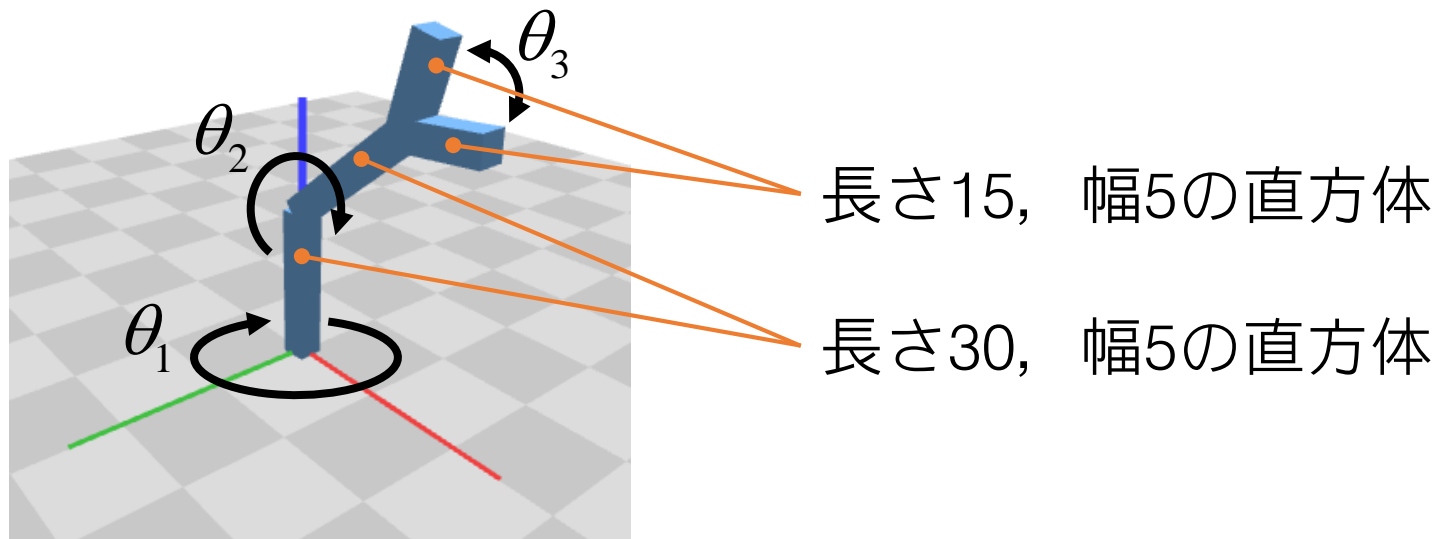
```
noStroke();
```

```
fill(255, 0, 0);
```

```
sphere(1);
```


ex03_4 ロボットアーム

- 以下の仕様のロボットアームを描画するプログラムを作成せよ。角度を時間的に変化させてアニメーションさせよ。
- アームの長さは図の通り。
- 三つの角度で姿勢が決まる(3自由度)。回転可能な部位は図の通り。

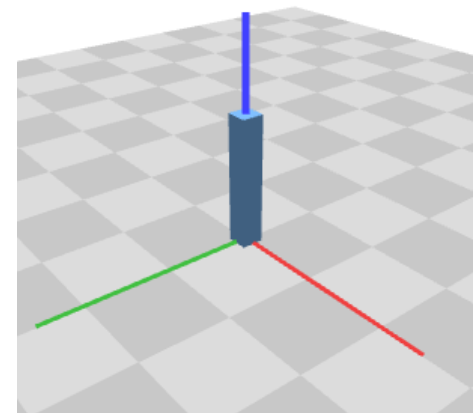


ex03_4 手順(1)

- 長さ30，幅5の直方体を描く関数drawArm()を作る。
 - 長辺がz軸方向になるようにする。
 - 底面中心がオブジェクト座標系の原点になるようにする。
 - 関数内でtranslate()を使った副作用が呼び出し元に残らないように，pushMatrix()とpopMatrix()を用いて呼び出されたときのカレント座標系を保存し回復する。

```
float ARM_LENGTH = 30;
float ARM_WIDTH = 5;

void drawArm() {
    pushMatrix();
    translate(0, 0, ARM_LENGTH / 2);
    box(ARM_WIDTH, ARM_WIDTH, ARM_LENGTH);
    popMatrix();
}
```

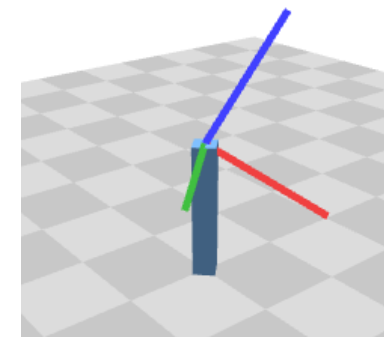


ex03_4 手順(2)

- 腕パーツ1を，z軸中心で回転させる。

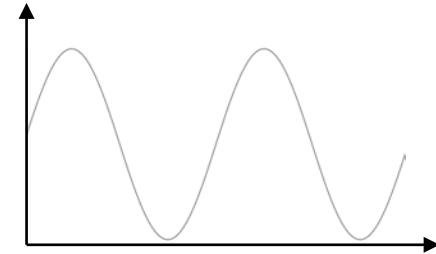
```
int m = millis();  
float theta1 = TWO_PI * m / PERIOD1;  
  
rotateZ(theta1);  
drawArm();
```

- 腕パーツ1の終端までカレント座標系を移動する。
続いて，x軸あるいはy軸中心(問題には定義がないのでいずれでもよい)に回転する。
- 右図はy軸中心に回転した時点でのカレント座標系。



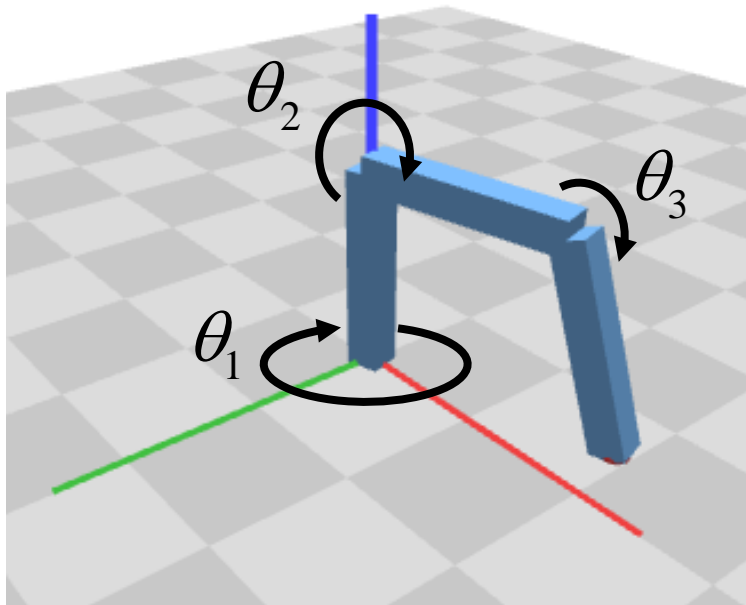
ex03_4 手順(3)

- ここで腕パーツ2を再びdrawArm()で描き，カレント座標系を腕パーツ2の末端に移動する.
- 指パーツを描く関数drawFinger()をdrawArm()を真似て作成し，2本の指を描く.
 - 途中で分岐している物体の描画については，ex02_4を参照してください.
- 関節角度について補足
 - θ_1 は時間とともに単純に増加すればよい.
 - θ_2 および θ_3 は周期的にする必要がある→



ex03_5 [発展課題] 簡単な逆運動学

- 3自由度のロボットアームを考え、XY平面上の任意の点に置かれた物体に、アームの先端を一致させるように、関節角度をコントロールせよ。

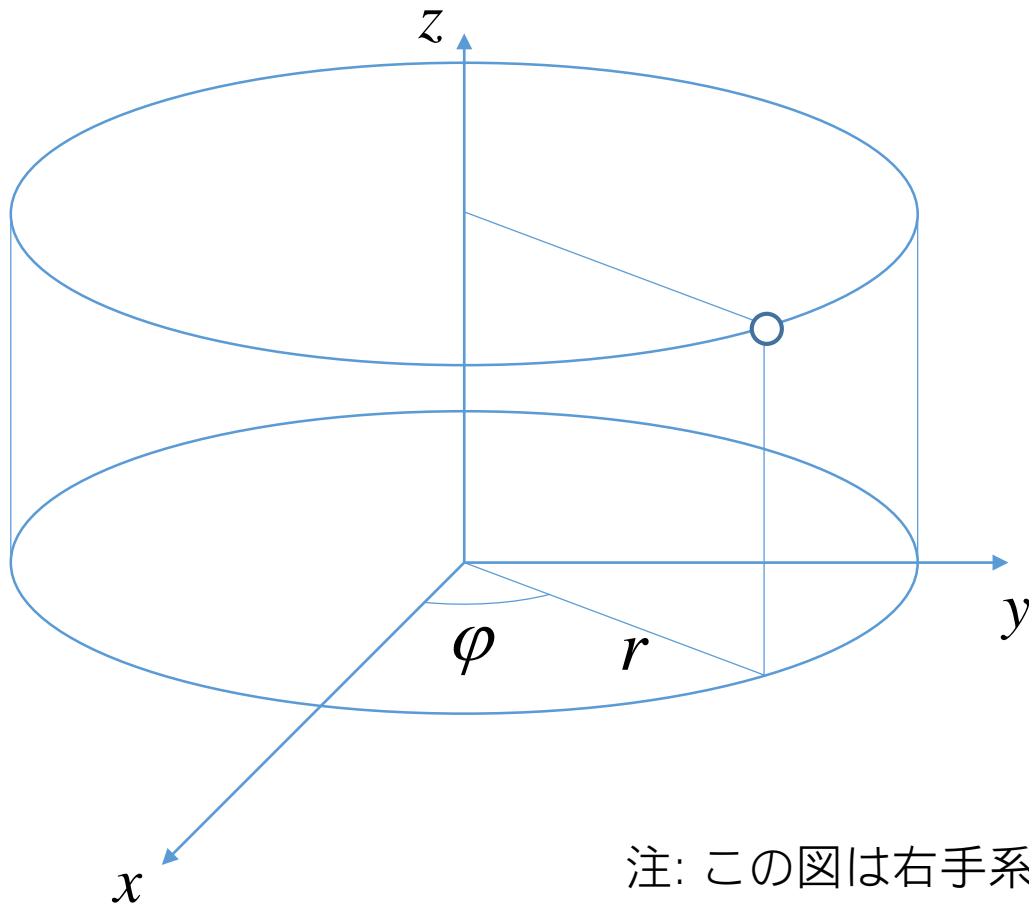


アームのパーツの長さは
 L_1, L_2, L_3 と置く。

ここでは $L_1 = L_2 = L_3 = 30$ とする。
よってパーツは長さ30，幅5の
直方体

アーム先端の座標

- 円柱座標系 r, z, φ で考える.



$$x = r \cos \varphi$$

$$y = r \sin \varphi$$

$$z = z$$

注: この図は右手系

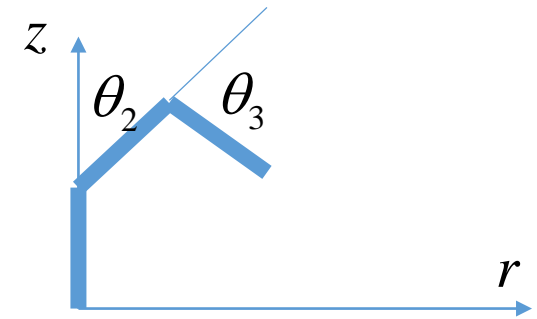
アームの角度から先端の座標を求める

- 以下の通り.

$$r = L_2 \sin \theta_2 + L_3 \sin(\theta_2 + \theta_3)$$

$$z = L_1 + L_2 \cos \theta_2 + L_3 \cos(\theta_2 + \theta_3)$$

$$\varphi = \theta_1 \quad \leftarrow \text{簡単なので以降の処理からは外して考える}$$



- いま、ターゲットの位置がわかっているとして、 r 、 z をその位置に近付けるにはどうすればよいか?

$$\Delta r, \Delta z \rightarrow \Delta \theta_2, \Delta \theta_3$$

全微分してみる

- 形式的には以下のようなになる.

$$dr = \frac{\partial r}{\partial \theta_2} d\theta_2 + \frac{\partial r}{\partial \theta_3} d\theta_3$$

$$dz = \frac{\partial z}{\partial \theta_2} d\theta_2 + \frac{\partial z}{\partial \theta_3} d\theta_3$$

- 本問ではこうなる.

$$\begin{pmatrix} dr \\ dz \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} L_2 \cos \theta_2 + L_3 \cos(\theta_2 + \theta_3) & L_3 \cos(\theta_2 + \theta_3) \\ -L_2 \sin \theta_2 - L_3 \sin(\theta_2 + \theta_3) & -L_3 \sin(\theta_2 + \theta_3) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} d\theta_2 \\ d\theta_3 \end{pmatrix} \equiv J \begin{pmatrix} d\theta_2 \\ d\theta_3 \end{pmatrix}$$

- J はヤコビアンと呼ばれる行列.

角度をどう変えればよいか?

- J の具体的な数値は計算可能なので、逆行列を求めて左から乗じる.

$$\begin{pmatrix} dr \\ dz \end{pmatrix} = J \begin{pmatrix} d\theta_2 \\ d\theta_3 \end{pmatrix}$$
$$\Rightarrow \begin{pmatrix} d\theta_2 \\ d\theta_3 \end{pmatrix} = J^{-1} \begin{pmatrix} dr \\ dz \end{pmatrix}$$

- 全体の手順: 以下をくりかえす
 - ロボットアームの先端の座標を求める
 - ターゲットとの差を求める
 - ヤコビアン逆行列を計算する
 - 角度の変化量を求める