



La cinematica Inversa ed il Jacobiano



Prof. Alberto Borghese

N.B.: Il diritto di scaricare questo file è riservato solamente agli studenti regolarmente iscritti al corso di Realtà Virtuale.



Riassunto



- **Introduzione alla cinematica inversa**
- Il Jacobiano
- I sistemi lineari
- Determinazione dei parametri liberi



La cinematica inversa



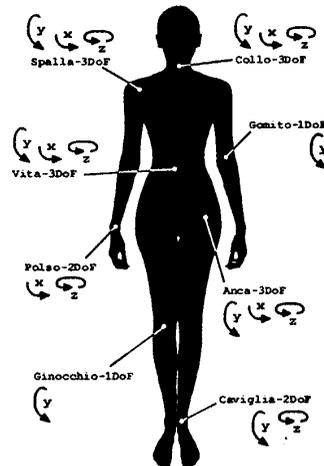
Dalla posizione (e orientamento) di end-point agli angoli.



Problema sotto-determinato (under-constrained).
Comportamento stereotipato. Perché?



Cinematica inversa e scheletro



∞ soluzioni

NB: gli umani ne scelgono una sola.

Calcolo la cinematica inversa come sequenza di posizioni.

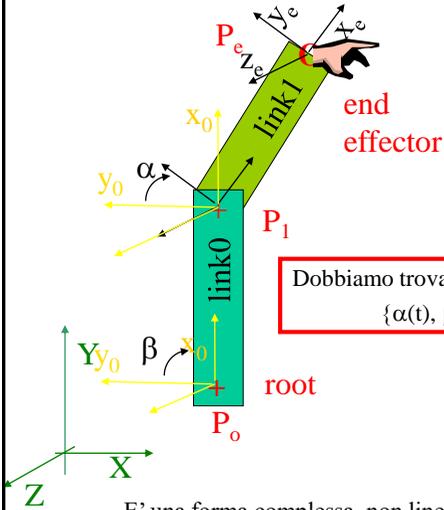


Cinematica diretta



Consideriamo la trasformazione joint \rightarrow end_point.

$${}^{Abs}\mathbf{P}_e(t) = f(\alpha(t), \beta(t), T_x(t), T_y(t) | l_0, l_1) = {}^{Abs}_e\mathbf{A}(t) {}^e\mathbf{P}_e(t_0)$$



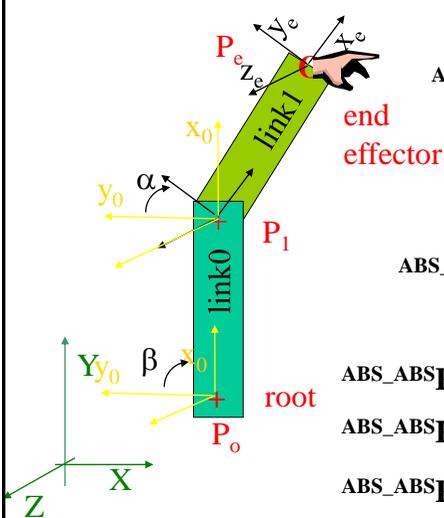
$${}^{Abs}\mathbf{P}_e(t) = \begin{bmatrix} l_1 \cos(\alpha(t) + \beta(t)) + l_0 \cos \beta(t) + T_x(t) \\ -l_1 \sin(\alpha(t) + \beta(t)) - l_0 \sin \beta(t) + T_y(t) \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Dobbiamo trovare i profili temporali dei parametri liberi:
 $\{\alpha(t), \beta(t), T_x(t), T_y(t)\} = F(l_0, l_1, \mathbf{P}_e(t_0))$

E' una forma complessa, non lineare. Non è possibile invertire la relazione utilizzando algebra matriciale o forme analitiche. Cosa si può fare?



Descrizione cinematica diretta (forma matriciale)



$${}^{Abs_Abs}\mathbf{P}_e = \begin{bmatrix} l_1 \cos(\alpha + \beta) + l_0 \cos \beta + T_x \\ -l_1 \sin(\alpha + \beta) - l_0 \sin \beta + T_y \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$${}^{Abs_Abs}\mathbf{P}(t) = {}^{Abs_Abs}_e\mathbf{A}(t) {}^e\mathbf{P}$$

$${}^{Abs_Abs}\mathbf{P}_x(t) = f_x(\alpha(t), \beta(t), T_x(t), T_y(t) | l_0, l_1)$$

$${}^{Abs_Abs}\mathbf{P}_y(t) = f_y(\alpha(t), \beta(t), T_x(t), T_y(t) | l_0, l_1)$$

$${}^{Abs_Abs}\mathbf{P}_z(t) = f_z(\alpha(t), \beta(t), T_x(t), T_y(t) | l_0, l_1)$$



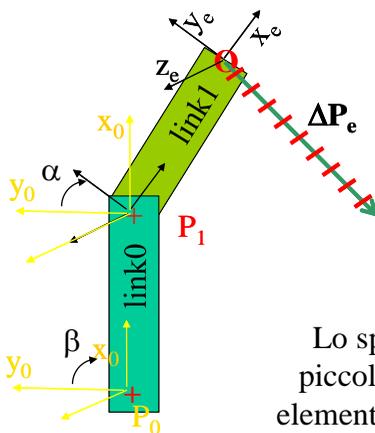
Riassunto



- Introduzione alla cinematica inversa
- **Il Jacobiano**
- I sistemi lineari
- Determinazione dei parametri liberi



Cinematica inversa



Viene definita la traiettoria dell'end-point.
Occorre calcolare le rotazioni (i movimenti) dei joint.

Lo spostamento viene suddiviso in tanti piccoli spostamenti, per ogni spostamento elementare si calcola la variazione angolare o la traslazione richiesta per **tutti i joint**.
Lavoriamo sulle variazioni (differenziale).



Linearizzazione – 1 variabile

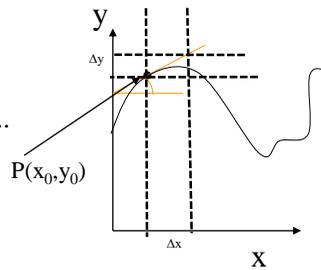


$$y_0 = f(x_0)$$

$$dy = \left. \frac{dy}{dx} \right|_{x=x_0} dx + \frac{1}{2} \left. \frac{d^2y}{dx^2} \right|_{x=x_0} dx^2 + \dots$$

$$y - y_0 = \left. \frac{dy}{dx} \right|_{x=x_0} \Delta x \Rightarrow y = mx + q$$

$$\Delta y = f'(x_0) \Delta x$$



Sviluppo di Taylor arrestato al primo ordine = linearizzazione

- Lo sviluppo di Taylor vale nell'intorno di $P(x_0, y_0)$.
- Si ottiene un'approssimazione a meno di infinitesimi del secondo ordine.

Cosa succede per funzioni di più variabili ($\mathbf{P}(t) = f(\alpha(t), \beta(t), T_x(t), T_y(t) | I_0, I_1)$)?



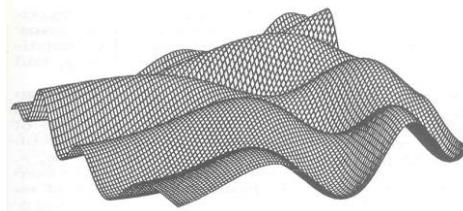
Sviluppo in serie di Taylor di funzioni di più variabili



$z = f(x, y)$ Superficie nello spazio 3D

$$z - z_0 = \left. \frac{\partial z}{\partial x} \right|_{P=P_0} dx + \left. \frac{\partial z}{\partial y} \right|_{P=P_0} dy + \frac{1}{2} \left\{ \left. \frac{\partial^2 z}{\partial x^2} \right|_{P=P_0} dx^2 + 2 \left. \frac{\partial^2 z}{\partial x \partial y} \right|_{P=P_0} dx dy + \left. \frac{\partial^2 z}{\partial y^2} \right|_{P=P_0} dy^2 \right\} + \dots$$

Parte lineare



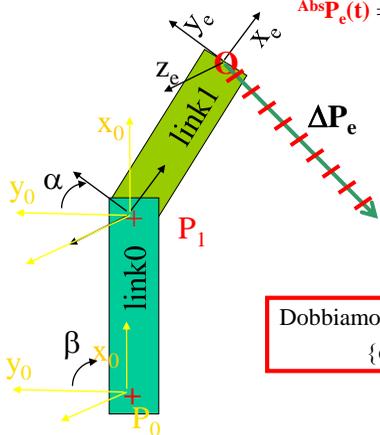


Soluzione differenziale



Consideriamo la trasformazione joint \rightarrow end_point.

$${}^{Abs}\mathbf{P}_e(t) = f(\alpha(t), \beta(t), T_x(t), T_y(t) | l_0, l_1) = {}_{Abs}^e A(t) \cdot {}^e \mathbf{P}_{e_0}(t)$$



$${}^{ABS_ABS}\mathbf{P}(t) = \begin{bmatrix} l_1 \cos(\alpha(t) + \beta(t)) + l_0 \cos \beta(t) + T_x(t) \\ -l_1 \sin(\alpha(t) + \beta(t)) - l_0 \sin \beta(t) + T_y(t) \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Dobbiamo trovare i profili temporali dei parametri liberi:

$$\{\alpha(t), \beta(t), T_x(t), T_y(t)\} = F^*(l_0, l_1, \mathbf{P}_e(t))$$

E' una forma complessa, non lineare. Non è possibile invertire la relazione utilizzando algebra matriciale o forme analitiche. Cosa si può fare?

Linearizzare!



Sistema di equazioni lineari



Consideriamo la trasformazione **diretta** joint \rightarrow end_point.

$$\mathbf{P}(t) = f(\alpha(t), \beta(t), T_x(t), T_y(t) | l_0, l_1).$$

$$P_x(t) = f_x(\alpha(t), \beta(t), T_x(t), T_y(t) | l_0, l_1).$$

$$P_y(t) = f_y(\alpha(t), \beta(t), T_x(t), T_y(t) | l_0, l_1).$$

$$P_z(t) = f_z(\alpha(t), \beta(t), T_x(t), T_y(t) | l_0, l_1).$$

Chiamiamo $\mathbf{W}_k = [\alpha_k, \beta_k, T_{xk}, T_{yk}]$

il valore dei parametri liberi

all'istante t_k .

$$\begin{array}{l} \Delta p_{xk} \quad P_x - P_{x_k} = \frac{\partial f_x(\cdot)}{\partial \alpha} \Big|_{\mathbf{w}_k} (\alpha - \alpha_k) + \frac{\partial f_x(\cdot)}{\partial \beta} \Big|_{\mathbf{w}_k} (\beta - \beta_k) + \frac{\partial f_x(\cdot)}{\partial T_x} \Big|_{\mathbf{w}_k} (T_x - T_{xk}) + \frac{\partial f_x(\cdot)}{\partial T_y} \Big|_{\mathbf{w}_k} (T_y - T_{yk}) \\ \Delta p_{yk} \quad P_y - P_{y_k} = \frac{\partial f_y(\cdot)}{\partial \alpha} \Big|_{\mathbf{w}_k} (\alpha - \alpha_k) + \frac{\partial f_y(\cdot)}{\partial \beta} \Big|_{\mathbf{w}_k} (\beta - \beta_k) + \frac{\partial f_y(\cdot)}{\partial T_x} \Big|_{\mathbf{w}_k} (T_x - T_{xk}) + \frac{\partial f_y(\cdot)}{\partial T_y} \Big|_{\mathbf{w}_k} (T_y - T_{yk}) \\ \Delta p_{zk} \quad P_z - P_{z_k} = \frac{\partial f_z(\cdot)}{\partial \alpha} \Big|_{\mathbf{w}_k} (\alpha - \alpha_k) + \frac{\partial f_z(\cdot)}{\partial \beta} \Big|_{\mathbf{w}_k} (\beta - \beta_k) + \frac{\partial f_z(\cdot)}{\partial T_x} \Big|_{\mathbf{w}_k} (T_x - T_{xk}) + \frac{\partial f_z(\cdot)}{\partial T_y} \Big|_{\mathbf{w}_k} (T_y - T_{yk}) \end{array}$$



Il Jacobiano



Consideriamo la trasformazione **diretta** joint \rightarrow end_point.

$$\mathbf{P}(t) = f(\alpha(t), \beta(t), T_x(t), T_y(t) | l_0, l_1).$$

$$P_x(t) = f_x(\alpha(t), \beta(t), T_x(t), T_y(t) | l_0, l_1).$$

$$P_y(t) = f_y(\alpha(t), \beta(t), T_x(t), T_y(t) | l_0, l_1).$$

$$P_z(t) = f_z(\alpha(t), \beta(t), T_x(t), T_y(t) | l_0, l_1).$$

$$\Delta \mathbf{P} = \mathbf{J} \Delta \mathbf{W}$$

Chiamiamo $\mathbf{W}_k = [\alpha_k, \beta_k, T_{xk}, T_{yk}]$ il valore dei parametri liberi all'istante t_k .

$$\Delta \mathbf{P} = \begin{bmatrix} P_x - P_{xk} \\ P_y - P_{yk} \\ P_z - P_{zk} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \left. \frac{\partial f_x(\cdot)}{\partial \alpha} \right|_{\mathbf{w}_k} & \left. \frac{\partial f_x(\cdot)}{\partial \beta} \right|_{\mathbf{w}_k} & \left. \frac{\partial f_x(\cdot)}{\partial T_x} \right|_{\mathbf{w}_k} & \left. \frac{\partial f_x(\cdot)}{\partial T_y} \right|_{\mathbf{w}_k} & \dots \\ \left. \frac{\partial f_y(\cdot)}{\partial \alpha} \right|_{\mathbf{w}_k} & \left. \frac{\partial f_y(\cdot)}{\partial \beta} \right|_{\mathbf{w}_k} & \left. \frac{\partial f_y(\cdot)}{\partial T_x} \right|_{\mathbf{w}_k} & \left. \frac{\partial f_y(\cdot)}{\partial T_y} \right|_{\mathbf{w}_k} & \dots \\ \left. \frac{\partial f_z(\cdot)}{\partial \alpha} \right|_{\mathbf{w}_k} & \left. \frac{\partial f_z(\cdot)}{\partial \beta} \right|_{\mathbf{w}_k} & \left. \frac{\partial f_z(\cdot)}{\partial T_x} \right|_{\mathbf{w}_k} & \left. \frac{\partial f_z(\cdot)}{\partial T_y} \right|_{\mathbf{w}_k} & \dots \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha - \alpha_k \\ \beta - \beta_k \\ T_x - T_{xk} \\ T_y - T_{yk} \\ \dots \end{bmatrix} = \Delta \mathbf{W}$$

A.A. 2022-2023

13/52

<http://borgese.di.unimi.it>



Caratteristiche del Jacobiano



$$\begin{bmatrix} P_x - P_{xk} \\ P_y - P_{yk} \\ P_z - P_{zk} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \left. \frac{\partial f_x(\cdot)}{\partial \alpha} \right|_{\mathbf{w}_k} & \left. \frac{\partial f_x(\cdot)}{\partial \beta} \right|_{\mathbf{w}_k} & \left. \frac{\partial f_x(\cdot)}{\partial T_x} \right|_{\mathbf{w}_k} & \left. \frac{\partial f_x(\cdot)}{\partial T_y} \right|_{\mathbf{w}_k} & \dots \\ \left. \frac{\partial f_y(\cdot)}{\partial \alpha} \right|_{\mathbf{w}_k} & \left. \frac{\partial f_y(\cdot)}{\partial \beta} \right|_{\mathbf{w}_k} & \left. \frac{\partial f_y(\cdot)}{\partial T_x} \right|_{\mathbf{w}_k} & \left. \frac{\partial f_y(\cdot)}{\partial T_y} \right|_{\mathbf{w}_k} & \dots \\ \left. \frac{\partial f_z(\cdot)}{\partial \alpha} \right|_{\mathbf{w}_k} & \left. \frac{\partial f_z(\cdot)}{\partial \beta} \right|_{\mathbf{w}_k} & \left. \frac{\partial f_z(\cdot)}{\partial T_x} \right|_{\mathbf{w}_k} & \left. \frac{\partial f_z(\cdot)}{\partial T_y} \right|_{\mathbf{w}_k} & \dots \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha - \alpha_k \\ \beta - \beta_k \\ T_x - T_{xk} \\ T_y - T_{yk} \\ \dots \end{bmatrix}$$

Contiene le derivate parziali di $f(\cdot)$ rispetto a tutti i parametri liberi.

Le derivate sono calcolate nel "punto di lavoro".

L'espressione analitica di \mathbf{J} vale \forall valore dei parametri liberi, $\{w\}$, ma il **valore assunto** da \mathbf{J} varia in funzione dei parametri liberi.

A.A. 2022-2023

14/52

<http://borgese.di.unimi.it>



Osservazioni sul Jacobiano



$$\Delta \mathbf{P}_e(\mathbf{t}_k) = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_x(\cdot)}{\partial \alpha} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_x(\cdot)}{\partial \beta} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_x(\cdot)}{\partial T_x} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_x(\cdot)}{\partial T_y} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \dots \\ \frac{\partial f_y(\cdot)}{\partial \alpha} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_y(\cdot)}{\partial \beta} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_y(\cdot)}{\partial T_x} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_y(\cdot)}{\partial T_y} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \dots \\ \frac{\partial f_z(\cdot)}{\partial \alpha} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_z(\cdot)}{\partial \beta} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_z(\cdot)}{\partial T_x} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_z(\cdot)}{\partial T_y} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \dots \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha - \alpha_k \\ \beta - \beta_k \\ T_x - T_{x_k} \\ T_y - T_{y_k} \\ \dots \end{bmatrix}$$

$$\Delta \mathbf{P}_e(\mathbf{t}_k) = \mathbf{J}(\mathbf{W}(\mathbf{t}_k), \mathbf{L}) \Delta \mathbf{W}(\mathbf{t}_k)$$

Chiamiamo $\mathbf{W}_k(\mathbf{t}) = [(\alpha(\mathbf{t}), \beta(\mathbf{t}), T_x(\mathbf{t}), T_y(\mathbf{t}))]$ il valore dei parametri liberi all'istante di tempo k

E' una rappresentazione implicita (differenziale) del movimento

E' un'equazione alle differenze (matriciale) lineare, dallo spazio dei parametri liberi a quello dell'end-point: $\Delta \mathbf{W}(\mathbf{t}) \rightarrow \Delta \mathbf{P}_e(\mathbf{t})$

Siamo ancora nel dominio della cinematica diretta!



Riassunto



- Introduzione alla cinematica inversa
- Il Jacobiano
- **I sistemi lineari**
- Determinazione dei parametri liberi



Sistema lineare



$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1N}x_N = b_1$$

$$a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2N}x_N = b_2$$

.....

$$a_{M1}x_1 + a_{M2}x_2 + \dots + a_{MN}x_N = b_M$$

$\{a_{ij}\}$ – coefficienti in numero $N \times M$

$\{x_j\}$ – incognite, N

$\{b_j\}$ – termini noti, M

I sistemi lineari sono interessanti perchè sono manipolabili con operazioni semplici (algebra delle matrici)

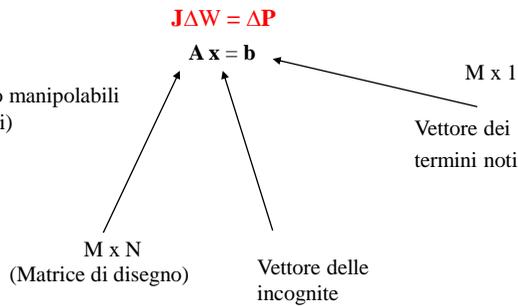
Esempio:

$$3x_1 + 2x_2 + \dots + 4x_N = 5$$

$$4x_1 - 2x_2 + \dots + 0.5x_N = 3$$

.....

$$2x_1 + 3x_2 + \dots - 3x_N = -1$$



$\{x_j\}$ soddisfano tutte le equazioni



Matrice inversa



Viene definita per matrici **quadrate** ($N \times N$):

$$A^{-1}A = I$$

Esiste ed è unica se $\det(A) \neq 0$.

Inv(A) è la somma dei prodotti degli elementi di una riga o colonna per il loro complemento algebrico (formula di Leibniz).

$$Ax = b \rightarrow A^{-1}Ax = A^{-1}b \rightarrow Ix = A^{-1}b \rightarrow \boxed{x = A^{-1}b}$$



Risoluzione di un sistema 2x2



$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 = b_2 \end{cases} \quad \begin{aligned} \mathbf{y} &= \mathbf{A}\mathbf{x} \\ \mathbf{x} &= \mathbf{A}^{-1}\mathbf{y} \end{aligned}$$

$$\mathbf{A}^{-1} = \frac{1}{\det(\mathbf{A})} \begin{bmatrix} a_{22} & -a_{12} \\ -a_{21} & a_{11} \end{bmatrix}$$

$$\det(\mathbf{A}) = a_{11} \cdot a_{22} - a_{12} \cdot a_{21}$$



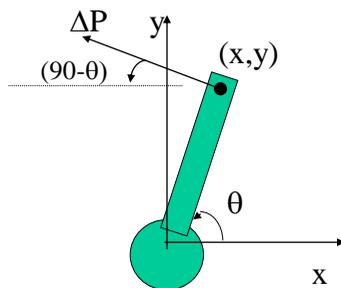
Rotazione semplice



$$x(t) = r \cos(\theta(t))$$

$$y(t) = r \sin(\theta(t))$$

Cinematica inversa: $\theta(t) = f\{x(t), y(t)\}$



Linearizzazione

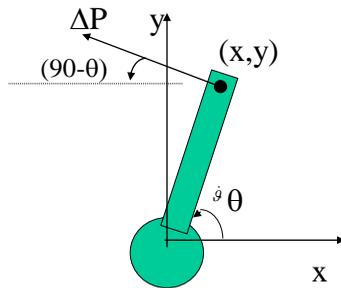
$$\begin{bmatrix} \Delta x \\ \Delta y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -r \sin \theta \\ r \cos \theta \end{bmatrix}_{\theta=\theta_k} \Delta \theta$$

$$\Delta \mathbf{P} = \Delta \theta \mathbf{\Lambda} \mathbf{r}$$

Sono due espressioni equivalenti $\forall k$



Utilizzo del Jacobiano



$$\begin{bmatrix} \Delta x \\ \Delta y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -r \sin \theta \\ r \cos \theta \end{bmatrix}_{\theta=\theta_k} \Delta \theta$$

$$x(t) = r \cos(\theta(t))$$

$$y(t) = r \sin(\theta(t))$$

$$\Delta \mathbf{P} = \Delta \theta \mathbf{\Lambda} \mathbf{r} \longrightarrow \Delta \mathbf{P} = \begin{bmatrix} i & j & k \\ 0 & 0 & \Delta \theta \\ x & y & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -y \Delta \theta \\ x \Delta \theta \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -r \sin \theta \Delta \theta \\ r \cos \theta \Delta \theta \\ 0 \end{bmatrix}$$

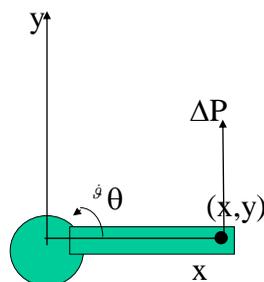
A.A. 2022-2023

21/52

<http://borgnese.di.unimi.it>



Esempio di utilizzo del Jacobiano



$$\begin{bmatrix} \Delta x \\ \Delta y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -r \sin \theta \\ r \cos \theta \end{bmatrix}_{\theta=\theta_k} \Delta \theta$$

$$\theta_k = 0$$

$$x(t) = r \cos(\theta(t))$$

$$y(t) = r \sin(\theta(t))$$

$$\Delta \mathbf{P} = \begin{bmatrix} i & j & k \\ 0 & 0 & \Delta \theta \\ x & y & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -y \Delta \theta \\ x \Delta \theta \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -r \sin 0 \Delta \theta \\ r \cos 0 \Delta \theta \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ r \Delta \theta \\ 0 \end{bmatrix}$$

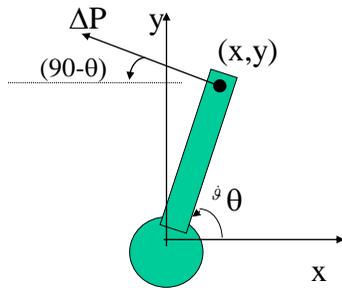
A.A. 2022-2023

22/52

<http://borgnese.di.unimi.it>

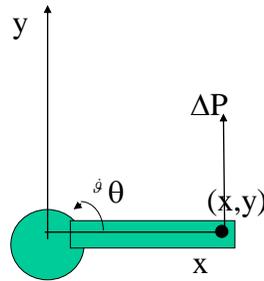


Determino la cinematica inversa



$$\Delta \mathbf{P} = \begin{bmatrix} -r \sin \theta \Delta \theta \\ r \cos \theta \Delta \theta \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\Delta \theta = \frac{\Delta P_y}{r \cos \theta} = \frac{-\Delta P_x}{r \sin \theta}$$



$$\Delta \mathbf{P} = \begin{bmatrix} 0 \\ r \Delta \theta \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\Delta \theta = \frac{\Delta P_y}{r}$$

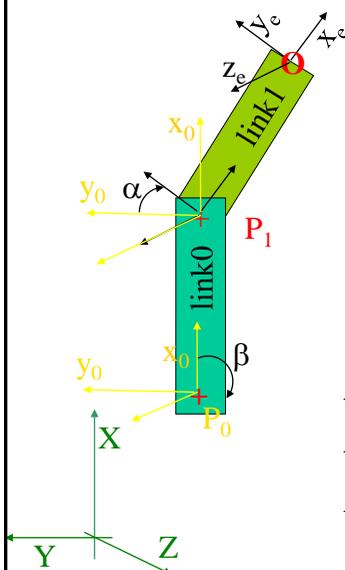
A.A. 2022-2023

23/52

<http://borgese.di.unimi.it>



Cinematica diretta del braccio



$${}^{P0_ABS} \mathbf{P} = {}^{ABS_ABS} \mathbf{A} \quad {}^{P0_L0} \mathbf{P} =$$

$$\begin{bmatrix} (l_1 \cos \alpha + l_0) \cos \beta - l_1 \sin \alpha \sin \beta + T_x \\ -(l_1 \cos \alpha + l_0) \sin \beta - l_1 \sin \alpha \cos \beta + T_y \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$${}^{ABS_ABS} \mathbf{P}_x(t) = f_x(\alpha(t), \beta(t), T_x(t), T_y(t) \mid l_0, l_1)$$

$${}^{ABS_ABS} \mathbf{P}_y(t) = f_y(\alpha(t), \beta(t), T_x(t), T_y(t) \mid l_0, l_1)$$

$${}^{ABS_ABS} \mathbf{P}_z(t) = f_z(\alpha(t), \beta(t), T_x(t), T_y(t) \mid l_0, l_1)$$

A.A. 2022-2023

24/52

<http://borgese.di.unimi.it>

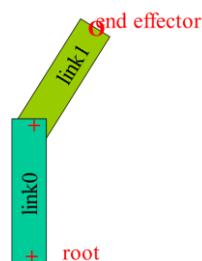


La matrice di trasformazione



$$\Delta \mathbf{P}_e(\mathbf{t}_k) = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_x(\cdot)}{\partial \alpha} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_x(\cdot)}{\partial \beta} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_x(\cdot)}{\partial T_x} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_x(\cdot)}{\partial T_y} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \dots \\ \frac{\partial f_y(\cdot)}{\partial \alpha} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_y(\cdot)}{\partial \beta} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_y(\cdot)}{\partial T_x} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_y(\cdot)}{\partial T_y} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \dots \\ \frac{\partial f_z(\cdot)}{\partial \alpha} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_z(\cdot)}{\partial \beta} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_z(\cdot)}{\partial T_x} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_z(\cdot)}{\partial T_y} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \dots \end{bmatrix} \Delta \mathbf{W}(\mathbf{t}_k)$$

J



Il Jacobiano dell'esempio - Px



$$\text{ABS_ABS} \mathbf{P} = \begin{bmatrix} l_1 \cos(\alpha + \beta) + l_0 \cos \beta + T_x \\ -l_1 \sin(\alpha + \beta) - l_0 \sin \beta + T_y \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

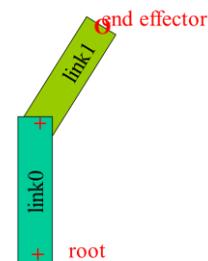
$$\frac{\partial Px}{\partial \alpha} = -l_1 \sin(\alpha + \beta)$$

$$\frac{\partial Px}{\partial \beta} = -l_1 \sin(\alpha + \beta) - l_0 \sin(\beta)$$

$$\frac{\partial Px}{\partial T_x} = 1$$

$$\frac{\partial Px}{\partial T_y} = 0$$

9





Il Jacobiano dell'esempio - Py



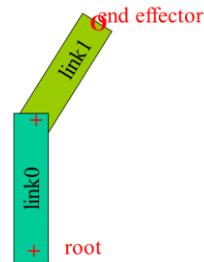
$$\mathbf{ABS_ABSP} = \begin{bmatrix} l_1 \cos(\alpha + \beta) + l_0 \cos \beta + T_x \\ -l_1 \sin(\alpha + \beta) - l_0 \sin \beta + T_y \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\frac{\partial Py}{\partial \alpha} = -l_1 \cos(\alpha + \beta)$$

$$\frac{\partial Py}{\partial \beta} = -l_1 \cos(\alpha + \beta) - l_0 \cos(\beta)$$

$$\frac{\partial Py}{\partial T_x} = 0$$

$$\frac{\partial Px}{\partial T_y} = 1$$



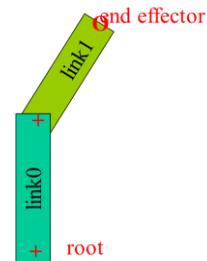
Il Jacobiano dell'esempio



$$\mathbf{ABS_ABSP} = \begin{bmatrix} l_1 \cos(\alpha + \beta) + l_0 \cos \beta + T_x \\ -l_1 \sin(\alpha + \beta) - l_0 \sin \beta + T_y \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{J(W,L)} = \begin{bmatrix} -l_1 \sin(\alpha + \beta) & -l_1 \sin(\alpha + \beta) - l_0 \sin \beta & 1 & 0 \\ -l_1 \cos(\alpha + \beta) & -l_1 \cos(\alpha + \beta) - l_0 \cos \beta & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Il Jacobiano varia al variare dei parametric liberi





Osservazioni sul Jacobiano



$$\Delta \mathbf{P}_e(\mathbf{t}_k) = \mathbf{J}(\mathbf{W}(\mathbf{t}), \mathbf{L}) \Delta \mathbf{W}(\mathbf{t}_k)$$

$$\mathbf{J} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_x(\cdot)}{\partial \alpha} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_x(\cdot)}{\partial \beta} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_x(\cdot)}{\partial T_x} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_x(\cdot)}{\partial T_y} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \dots \\ \frac{\partial f_y(\cdot)}{\partial \alpha} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_y(\cdot)}{\partial \beta} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_y(\cdot)}{\partial T_x} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_y(\cdot)}{\partial T_y} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \dots \\ \frac{\partial f_z(\cdot)}{\partial \alpha} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_z(\cdot)}{\partial \beta} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_z(\cdot)}{\partial T_x} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \frac{\partial f_z(\cdot)}{\partial T_y} \Big|_{\mathbf{w}_k} & \dots \end{bmatrix}$$

$$\Delta \mathbf{W}(\mathbf{t}_k) = \begin{bmatrix} \alpha - \alpha_k \\ \beta - \beta_k \\ T_x - T_{x_k} \\ T_y - T_{y_k} \\ \dots \end{bmatrix}$$

$$\Delta \mathbf{P}_e(\mathbf{t}) = \mathbf{J}(\mathbf{W}(\mathbf{t}), \mathbf{L}) \Delta \mathbf{W}(\mathbf{t})$$

Chiamiamo $\mathbf{W}_k(\mathbf{t}) = \{(\alpha(\mathbf{t}), \beta(\mathbf{t}), T_x(\mathbf{t}), T_y(\mathbf{t}))\}$ il valore dei parametri liberi all'istante di tempo k

E' un'equazione alle differenze (matriciale) lineare, dallo spazio dei parametri liberi a quello dell'end-point: $\Delta \mathbf{W}(\mathbf{t}) \rightarrow \Delta \mathbf{P}_e(\mathbf{t})$

Siamo ancora nel dominio della cinematica diretta!

A.A. 2022-2023

29/52

<http://borgnese.di.unimi.it>



Spostamento: caso particolare - I

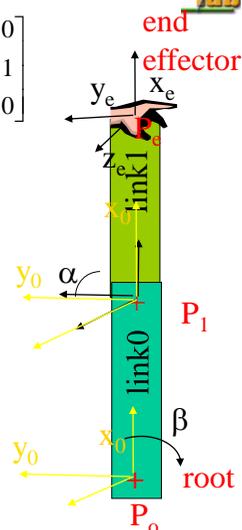
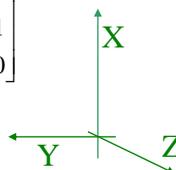


$$\mathbf{J}(\mathbf{W}, \mathbf{L}) = \begin{bmatrix} -l_1 \sin(\alpha + \beta) & -l_1 \sin(\alpha + \beta) - l_0 \sin \beta & 1 & 0 \\ -l_1 \cos(\alpha + \beta) & -l_1 \cos(\alpha + \beta) - l_0 \cos \beta & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Caso particolare: $\alpha = \beta = 0$

$$\mathbf{W}_k = \{0, 0, T_{x_k}, T_{y_k}\}$$

$$\mathbf{J}(\mathbf{W}_k, \mathbf{L}) = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ -l_1 & -l_1 - l_0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$



A.A. 2022-2023

30/52

<http://borgnese.di.unimi.it>



Spostamento: caso particolare - II



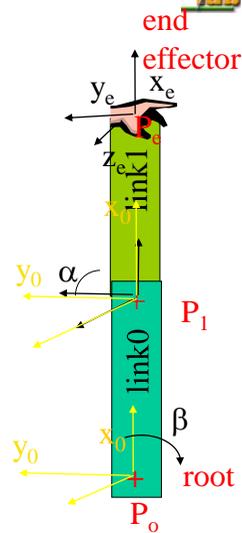
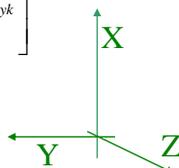
Caso particolare: $\alpha = \beta = 0$

$$J(\mathbf{W}_k, \mathbf{L}) = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ -l_1 & -l_1 - l_0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\Delta \mathbf{P}_e = J(\mathbf{W}_k(t), \mathbf{L}) \Delta \mathbf{W}$$

$$\begin{pmatrix} P_x - P_{x_k} \\ P_y - P_{y_k} \\ P_z - P_{z_k} \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ -l_0 & -l_0 - l_1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha - 0 \\ \beta - 0 \\ T_x - T_{xk} \\ T_y - T_{yk} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} \Delta P_x \\ \Delta P_y \\ \Delta P_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \Delta T_x \\ -l_0 \Delta \alpha - (l_0 + l_1) \Delta \beta + \Delta T_y \\ 0 \end{bmatrix}$$



Mi sposto solo lungo Y

A.A. 2022-2023

31/52

<http://borghese.di.unimi.it>

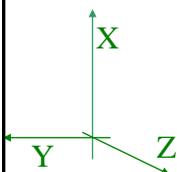


Caso semplificato

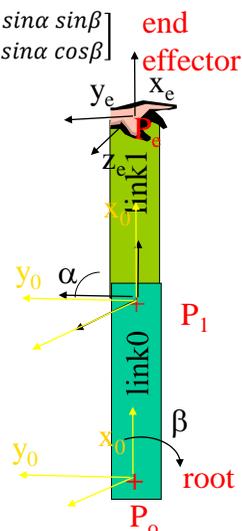


Elimino 2 gradi di libert : T_x e T_y e considero solamente il movimento sul piano x,y.

$$\mathbf{P0_ABSP} = {}^{\text{ABS_ABS}}_e \mathbf{A} \mathbf{P0_L0P} \Rightarrow \begin{bmatrix} P_x \\ P_y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (l_1 \cos \alpha + l_0) \cos \beta & -l_1 \sin \alpha \sin \beta \\ -(l_1 \cos \alpha + l_0) \sin \beta & -l_1 \sin \alpha \cos \beta \end{bmatrix}$$



La radice non si sposta rispetto al sistema di riferimento assoluto.



A.A. 2022-2023

32/52

<http://borghese.di.unimi.it>



Il Jacobiano dell'esempio semplificato



$${}^{ABS_ABS}{}^e\mathbf{P} = \begin{bmatrix} P_x \\ P_y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (l_1 \cos \alpha + l_0) \cos \beta & -l_1 \sin \alpha \sin \beta \\ -(l_1 \cos \alpha + l_0) \sin \beta & -l_1 \sin \alpha \cos \beta \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{J}(\mathbf{W}, \mathbf{L}) = \begin{bmatrix} -l_1 \sin(\alpha + \beta) & -l_1 \sin(\alpha + \beta) - l_0 \sin \beta \\ -l_1 \cos(\alpha + \beta) & -l_1 \cos(\alpha + \beta) - l_0 \cos \beta \end{bmatrix}$$

A.A. 2022-2023

33/52

<http://borgnese.di.unimi.it>



Non tutti gli spostamenti sono possibili



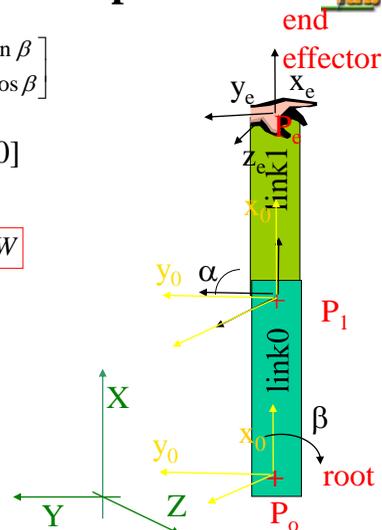
$$\mathbf{J}(\mathbf{W}, \mathbf{L}) = \begin{bmatrix} -l_1 \sin(\alpha + \beta) & -l_1 \sin(\alpha + \beta) - l_0 \sin \beta \\ -l_1 \cos(\alpha + \beta) & -l_1 \cos(\alpha + \beta) - l_0 \cos \beta \end{bmatrix}$$

Caso particolare: $\alpha = \beta = 0$ $\mathbf{W}_k = [0, 0]$

$$\mathbf{J}(\mathbf{W}_k, \mathbf{L}) = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ -l_1 & -l_1 - l_0 \end{bmatrix} \quad \Delta \mathbf{P}_e = \mathbf{J}(\mathbf{W}_k(t), \mathbf{L}) \Delta \mathbf{W}$$

$$\begin{pmatrix} P_x - P_{x_k} \\ P_y - P_{y_k} \\ P_z - P_{z_k} \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ -l_0 & -l_0 - l_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha - 0 \\ \beta - 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} P_x - P_{x_k} \\ P_y - P_{y_k} \\ P_z - P_{z_k} \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -l_0 \Delta \alpha + (-l_0 + l_1) \Delta \beta \\ 0 \end{bmatrix}$$



E' possibile spostarsi solamente in direzione perpendicolare al braccio (lungo la perpendicolare al braccio) per $\alpha = \beta = 0$

A.A. 2022

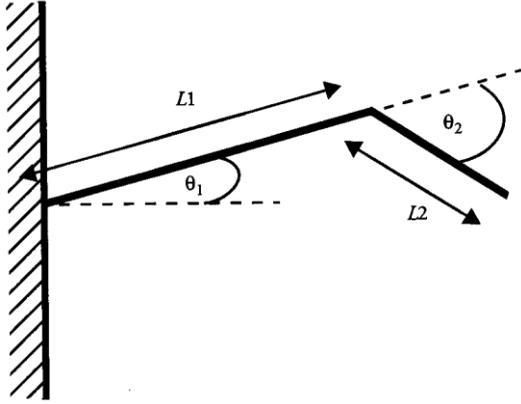
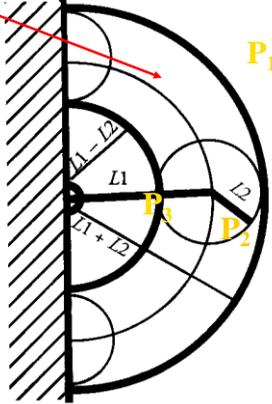
.it



Soluzione diretta

Working space



Spazio di lavoro: $L_1 - L_2 \leq \|P\| \leq L_1 + L_2$

Possibili configurazioni:
 P_1 - nessuna soluzione.
 P_2 - due soluzioni.
 P_3 - una soluzione.

A.A. 2022-2023

35/52

<http://borgese.di.unimi.it>



Riassunto



- Il Jacobiano
- I sistemi lineari
- **Determinazione dei parametri liberi**

A.A. 2022-2023

36/52

<http://borgese.di.unimi.it>



Determinazione delle variazioni dei parametri liberi



$$\Delta \mathbf{P}_e(\mathbf{t}) = \mathbf{J}(\mathbf{W}(\mathbf{t}), \mathbf{L}) \Delta \mathbf{W}(\mathbf{t}) \quad \text{E' un sistema lineare}$$

$$\mathbf{Y} = \mathbf{A} \quad \mathbf{X}$$

\mathbf{Y} – vettore degli spostamenti desiderati dell'end-point (che vengono forniti dal sistema di controllo)

\mathbf{X} – vettore delle variazioni richieste dei parametri liberi (che non conosciamo)

$\mathbf{J}(\cdot)$ – matrice di disegno del problema (che conosciamo se conosciamo la posizione attuale dello scheletro). $\mathbf{J}(\cdot)$ vale in un intorno di questa posizione.

La soluzione del sistema lineare è: $\mathbf{X} = \mathbf{A}^{-1} \mathbf{Y}$

$$\Delta \mathbf{W}(\mathbf{t}) = \mathbf{J}(\mathbf{W}(\mathbf{t}), \mathbf{L})^{-1} \Delta \mathbf{P}_e(\mathbf{t})$$



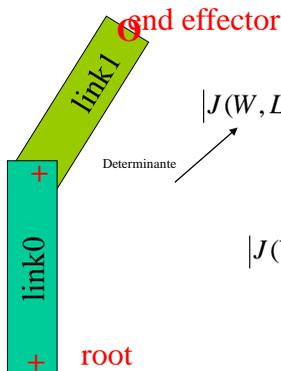
Il Jacobiano dell'esempio semplificato: determinante



$${}^{\text{ABS}}_{} \mathbf{P} = \begin{bmatrix} P_x \\ P_y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (l_1 \cos \alpha + l_0) \cos \beta & -l_1 \sin \alpha \sin \beta \\ -(l_1 \cos \alpha + l_0) \sin \beta & -l_1 \sin \alpha \cos \beta \end{bmatrix} \quad \Delta \mathbf{P}_e = \mathbf{J}(\mathbf{W}_k(\mathbf{t}), \mathbf{L}) \Delta \mathbf{W}$$

Consideriamo il caso piano (x,y) e $T_x \equiv T_y \equiv 0$ e coordinate non omogenee.

$$\mathbf{J}(\mathbf{W}, \mathbf{L}) = \begin{bmatrix} -l_1 \sin(\alpha + \beta) & -l_1 \sin(\alpha + \beta) - l_0 \sin \beta \\ -l_1 \cos(\alpha + \beta) & -l_1 \cos(\alpha + \beta) - l_0 \cos \beta \end{bmatrix}$$



$$|J(W, L)| = l_1^2 \sin(\alpha + \beta) \cos(\alpha + \beta) + l_0 l_1 \sin(\alpha + \beta) \cos(\beta) - l_1^2 \sin(\alpha + \beta) \cos(\alpha + \beta) - l_0 l_1 \sin \beta \cos(\alpha + \beta)$$

$$|J(W, L)| = l_0 l_1 \sin(\alpha + \beta) \cos(\beta) - l_0 l_1 \sin \beta \cos(\alpha + \beta)$$

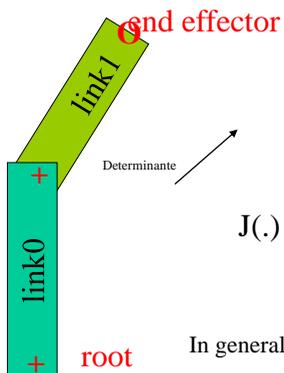


Condizioni di singolarità



$$|J(W, L)| = l_1^2 \sin(\alpha + \beta) \cos(\alpha + \beta) + l_0 l_1 \sin(\alpha + \beta) \cos(\beta) - l_1^2 \sin(\alpha + \beta) \cos(\alpha + \beta) - l_0 l_1 \sin \beta \cos(\alpha + \beta)$$

$$|J(W, L)| = l_0 l_1 \sin(\alpha + \beta) \cos(\beta) - l_0 l_1 \sin \beta \cos(\alpha + \beta)$$



$$J(.) \neq 0 \begin{cases} \alpha + \beta \neq 0 \pm 180 \\ \beta \neq 0 \pm 180 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \alpha \neq 0 \pm 180 \\ \beta \neq 0 \pm 180 \end{cases}$$

$$J(.) \neq 0 \begin{cases} \alpha + \beta \neq 90 \pm 180 \\ \beta \neq 90 \pm 180 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \alpha \neq 0 \pm 180 \\ \beta \neq 90 \pm 180 \end{cases}$$

In generale, $\alpha \neq 0 \pm 180$. Definisce la frontiera dello spazio di lavoro

A.A. 2022-2023

39/52

<http://borgnese.di.unimi.it>



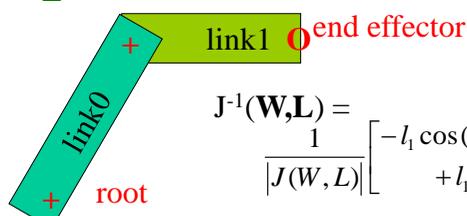
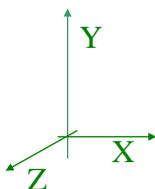
Inverso del Jacobiano dell'esempio semplificato



Caso particolare: $\alpha = \beta = 45$ - $l_0 = l_1 = 2$

$$J(\mathbf{W}, \mathbf{L}) = \begin{bmatrix} -l_1 \sin(\alpha + \beta) & -l_1 \sin(\alpha + \beta) - l_0 \sin \beta \\ -l_1 \cos(\alpha + \beta) & -l_1 \cos(\alpha + \beta) - l_0 \cos \beta \end{bmatrix}$$

$$|J(W, L)| = l_0 l_1 \sin(\alpha + \beta) \cos(\beta) - l_0 l_1 \sin \beta \cos(\alpha + \beta)$$



$$J^{-1}(\mathbf{W}, \mathbf{L}) = \frac{1}{|J(W, L)|} \begin{bmatrix} -l_1 \cos(\alpha + \beta) - l_0 \cos \beta & +l_1 \sin(\alpha + \beta) + l_0 \sin \beta \\ +l_1 \cos(\alpha + \beta) & -l_1 \sin(\alpha + \beta) \end{bmatrix}$$

A.A. 2022-2023

40/52

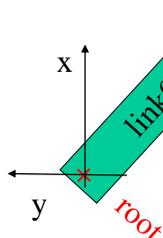
<http://borgnese.di.unimi.it>



Il Jacobiano: determinante – caso particolare



$${}_{ABS_ABS}e\mathbf{P} = \begin{bmatrix} l_1 \cos(\alpha + \beta) + l_0 \cos \beta + T_x \\ -l_1 \sin(\alpha + \beta) - l_0 \sin \beta + T_y \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$



link1 End effector

Consideriamo il caso piano e $T_x \equiv T_y \equiv 0$

Caso particolare: $\alpha = \beta = 45$ - $l_0 = l_1 = 2$

$$\mathbf{J}(\mathbf{W}, \mathbf{L}) = \begin{bmatrix} -l_1 \sin(\alpha + \beta) & -l_1 \sin(\alpha + \beta) - l_0 \sin \beta \\ -l_1 \cos(\alpha + \beta) & -l_1 \cos(\alpha + \beta) - l_0 \cos \beta \end{bmatrix}$$

$$\Delta \mathbf{P}_e = \mathbf{J}(\mathbf{W}_k(t), \mathbf{L}) \Delta \mathbf{W}$$

$$\mathbf{J}([45, 45], [2, 2]) = \begin{bmatrix} -2 & -2 - \sqrt{2} \\ 0 & -\sqrt{2} \end{bmatrix}$$

$$\det(\mathbf{J}) = 2\sqrt{2}$$

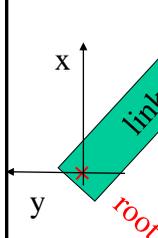


Inverso del Jacobiano: caso particolare



Caso particolare: $\alpha = \beta = 45$ - $l_0 = l_1 = 2$

$$\mathbf{J}^{-1}(\mathbf{W}, \mathbf{L}) = \frac{1}{|\mathbf{J}(\mathbf{W}, \mathbf{L})|} \begin{bmatrix} -l_1 \cos(\alpha + \beta) - l_0 \cos \beta & +l_1 \sin(\alpha + \beta) + l_0 \sin \beta \\ +l_1 \cos(\alpha + \beta) & -l_1 \sin(\alpha + \beta) \end{bmatrix}$$



link1 End effector

$$|\mathbf{J}(\mathbf{W}, \mathbf{L})| = l_0 l_1 \sin(\alpha + \beta) \cos(\beta) - l_0 l_1 \sin \beta \cos(\alpha + \beta)$$

$$\mathbf{J}^{-1}([45, 45], [2, 2]) = \frac{1}{2\sqrt{2}} \begin{bmatrix} -2 \frac{\sqrt{2}}{2} & +2 + 2 \frac{\sqrt{2}}{2} \\ 0 & -2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{\sqrt{2}}{2} + \frac{1}{2} \\ 0 & -\frac{\sqrt{2}}{2} \end{bmatrix}$$



Situazione del movimento



Caso particolare: $\alpha = \beta = 45$ - $l_0 = l_1 = 2$

Posizione iniziale del braccio: $\{\sqrt{2}, -2 - \sqrt{2}\}$

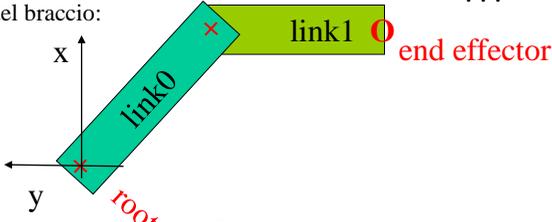
Angoli iniziali $\{\alpha, \beta\}$: $\{45, 45\}$

Posizione finale desiderata del braccio: $\{2, -2\}$

Spostamento desiderato del braccio: $\{2 - \sqrt{2}, \sqrt{2}\}$

Angoli finali del braccio: $\{90, 0\}$

Posizione finale raggiunta: ???

Spostamento del braccio: 

A.A. 2022-2023

43/52

<http://borgese.di.unimi.it>

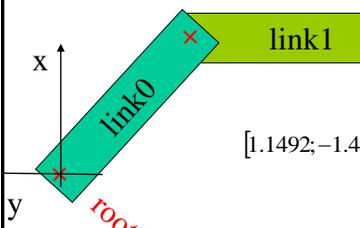


Calcolo di $[\Delta\alpha, d\beta]$



$$\begin{bmatrix} \Delta\alpha \\ \Delta\beta \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{\sqrt{2}+1}{2} \\ 0 & -\frac{\sqrt{2}}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2-\sqrt{2} \\ \sqrt{2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sqrt{2} \\ -1 \end{bmatrix}_{\text{radianti}} = \begin{bmatrix} 81.028 \\ -57.2958 \end{bmatrix}_{\text{gradi}}$$

Angoli iniziali: $\alpha = \beta = 45$ - $l_0 = l_1 = 2$ $\{\Delta Px \ \Delta Py\} = \{2 - \sqrt{2}, \sqrt{2}\}$



$W_{fin} = \{45 + 81.028; 45 - 57.2958\} = \{126.028; -12.2958\}$

Angoli finali desiderati: $\{90, 0\}$

Posizione iniziale: $\{\sqrt{2}, -2 - \sqrt{2}\}$

Posizione finale ottenuta: $\{1.1492, -1.4050\}$

${}^e P = \begin{bmatrix} l_1 \cos(\alpha + \beta) + l_0 \cos \beta \\ -l_1 \sin(\alpha + \beta) - l_0 \sin \beta \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 * (-0.4025) + 2 * 0.9771 \\ -2 * 0.9154 - 2 * (-0.2130) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1.1492 \\ -1.4050 \end{bmatrix}$

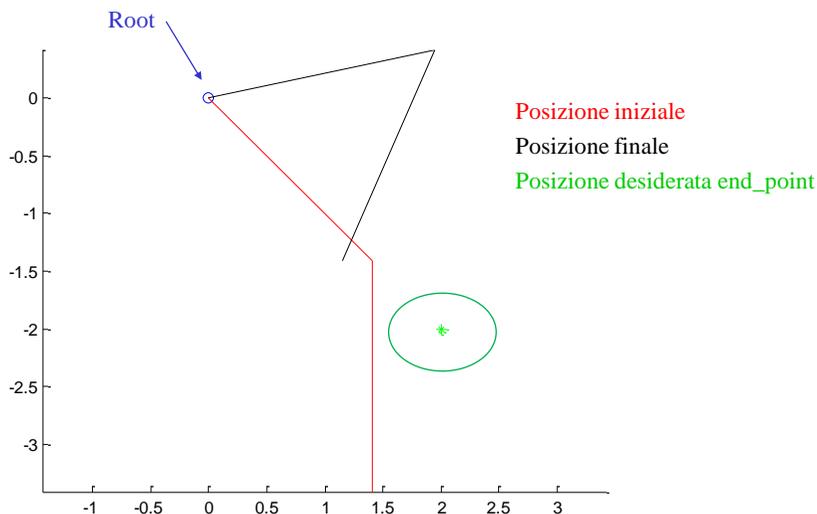
A.A. 2022-2023

44/52

<http://borgese.di.unimi.it>



Rappresentazione grafica



A.A. 2022-2023

45/52

<http://borgese.di.unimi.it>

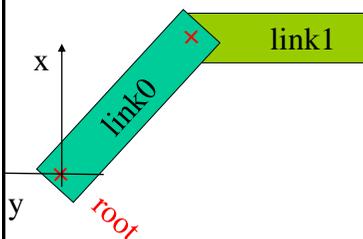


Verifica della soluzione



$$\begin{bmatrix} \Delta X \\ \Delta Y \end{bmatrix} = J \begin{bmatrix} \Delta \alpha \\ \Delta \beta \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 & -2-\sqrt{2} \\ 0 & -\sqrt{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \sqrt{2} \\ -1 \end{bmatrix}_{\text{radianti}} = \begin{bmatrix} -2\sqrt{2}+2+\sqrt{2} \\ +\sqrt{2} \end{bmatrix} =$$

$$J([45,45],[2,2])$$



$$\begin{bmatrix} 2-\sqrt{2} \\ +\sqrt{2} \end{bmatrix} =$$

Spostamento desiderato del braccio

$$\text{Caso particolare: } \alpha = \beta = 45 \quad - \quad l_0 = l_1 = 2 \quad \Delta P = \{2-\sqrt{2}, \sqrt{2}\}$$

A.A. 2022-2023

46/52

<http://borgese.di.unimi.it>



Situazione del movimento



Posizione iniziale del braccio: $\{\sqrt{2}, -2 - \sqrt{2}\}$

Angoli iniziali: $\{45, 45\}$

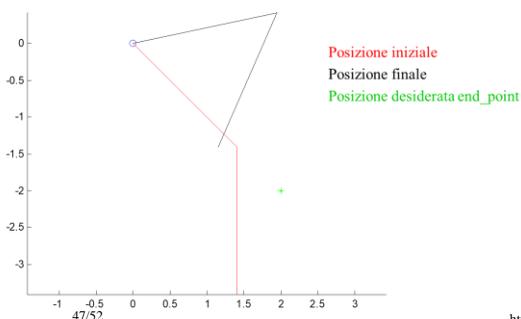
Posizione finale desiderata del braccio: $\{2, -2\}$

Spostamento desiderato del braccio: $\{2 - \sqrt{2}, \sqrt{2}\}$

Angoli finali del braccio (non noti all'inizio): $\{90, 0\}$

Posizione finale raggiunta: $\{1.1492, -1.4050\}$

Angoli finali prodotti: $\{126.028; -12.2958\}$



A.A. 2022-2023

<http://borgese.di.unimi.it>

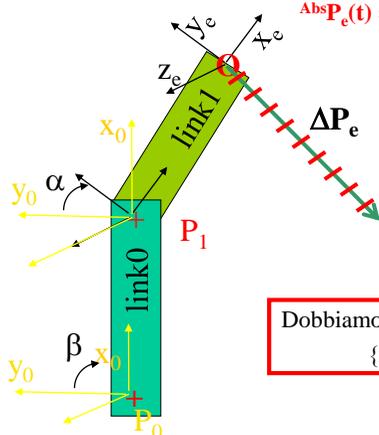


Soluzione differenziale



Consideriamo la trasformazione joint \rightarrow end_point.

$${}^{Abs}\mathbf{P}_e(t) = f(\alpha(t), \beta(t), T_x(t), T_y(t) | l_0, l_1) = {}^e A(t) {}^e \mathbf{P}_e(t)$$



$${}^{Abs_Abs}\mathbf{P}(t) = \begin{bmatrix} l_1 \cos(\alpha(t) + \beta(t)) + l_0 \cos \beta(t) + T_x(t) \\ -l_1 \sin(\alpha(t) + \beta(t)) - l_0 \sin \beta(t) + T_y(t) \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Dobbiamo trovare i profili temporali dei parametri liberi:

$$\{\alpha(t), \beta(t), T_x(t), T_y(t)\} = F^*(l_0, l_1, \mathbf{P}_e(t))$$

E' una forma complessa, non lineare. Non è possibile invertire la relazione utilizzando algebra matriciale o forme analitiche. Cosa si può fare?

Linearizzare!

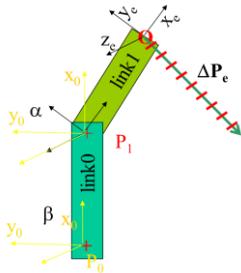
A.A. 2022-2023

48/52

<http://borgese.di.unimi.it>



Perchè questa differenza?



$\Delta P_e(t) = J(W(t), L)\Delta W(t)$ La linearizzazione introduce un errore. Questo errore è tanto più piccolo tanto più è piccolo $\Delta P_e(t)$

La soluzione può introdurre un errore nel caso di sistemi sovradeterminati.



Caso indeterminato



$$J(W, L) = \begin{bmatrix} -l_1 \sin(\alpha + \beta) & -l_1 \sin(\alpha + \beta) - l_0 \sin \beta \\ -l_1 \cos(\alpha + \beta) & -l_1 \cos(\alpha + \beta) - l_0 \cos \beta \end{bmatrix}$$

Caso particolare: $\alpha = \beta = 0$

$$W_k = [0, 0]$$

$$J([0,0],[2,2]) = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ -l_1 & -l_1 - l_0 \end{bmatrix} \quad \Delta P_e = J(W_k(t), L)\Delta W$$

$$\begin{pmatrix} P_x - P_{x_k} \\ P_y - P_{y_k} \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ -l_0 & -l_0 - l_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha - 0 \\ \beta - 0 \end{bmatrix}$$

Det (J(.)) = 0 Sistema indeterminato

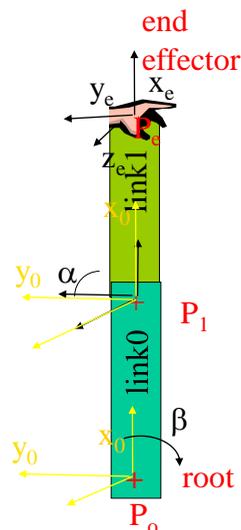
$$P - P_x = 0$$

$$P - P_y = -l_0\alpha - (l_0 + l_1)\beta$$



$$P - P_x = 0$$

$$\alpha = \alpha \quad \beta = [(P - P_y) + l_0\alpha] / -(l_0 + l_1)$$





Cinematica inversa



Parto da una configurazione iniziale definita da un certo valore dei parametri di controllo w_{ini} e da una posizione dell'end-point ${}^eP_{ini} = f(w, L)$

Ripeto (eventualmente diminuendo il passo di spostamento) per ogni passo k :

- 1) Identifico ΔP_k dalla posizione corrente verso la posizione finale di eP .
- 2) Calcolo il Jacobiano con i valori dei parametri correnti, w_k .
- 3) Calcolo, attraverso J_k^{-1} , il valore Δw_k associato ($\Delta w_k = J_k^{-1} \Delta P_k$).
- 4) Calcolo il nuovo valore dei parametri di controllo: $w_{k+1} = w_k + \Delta w_k$.
- 5) Calcolo il nuovo valore effettivo della posizione dell'end point:
 ${}^eP_{k+1} = f(w_k + \Delta w_k, L)$. In generale, ${}^eP_{k+1} \neq P_k + \Delta P_k$.

Fino a quando non arriva a P_{finale} .



Riassunto



- Il Jacobiano
- I sistemi lineari
- Determinazione dei parametri liberi