

Лекція 4

Інформаційні моделі (ІМ) складових ГВК

План теми

- 4.1. Короткі теоретичні відомості про теорію кватерніонів як математичну основу складання інформаційних моделей (ІМ) складових ГВК
- 4.2. Особливості складання інформаційних моделей елементів ГВК
- 4.3. Інформаційні моделі маніпуляційних систем промислових роботів
- 4.4. ІМ схватів промислових роботів
- 4.5.4. ІМ об'єктів маніпулювання
- 4.6. ІМ технологічного обладнання
- 4.7. ІМ пристосувань технологічного обладнання

4.1. Короткі теоретичні відомості про теорію кватерніонів як математичну основу складання інформаційних моделей (ІМ) складових ГВК

Кватерніон – це впорядкована четвірка дійсних чисел s, a, b, c , які зв'язані з чотирма базисними елементами $1, i, j, k$ (рис 3.1), що мають такі властивості:

$$i^2 = j^2 = k^2 = -1; i \cdot j = k; j \cdot k = i; k \cdot i = j; j \cdot i = -k; k \cdot j = -i; i \cdot k = -j. \quad (4.1.1)$$

Операції додавання і віднімання кватерніонів визначені покомпонентно. Множення кватерніонів визначається законом множення їх уявних одиниць. Будь який кватерніон може бути записаний у вигляді:

$$q = s \cdot 1 + a \cdot i + b \cdot j + c \cdot k, \quad (4.1.2)$$

де i, j, k – уявні одиниці.

Кожен кватерніон q можна записати у вигляді суми двох кватерніонів: скаляра (s) і вектора ($a \cdot i + b \cdot j + c \cdot k$), тобто:

$$q = s(q) + v(q) = [\text{scalar}; (\text{vector})], \quad (4.1.3)$$

де $s(q) = s$ – скалярна частина кватерніона q ; $v(q) = a \cdot i + b \cdot j + c \cdot k$ – векторна частина кватерніона q .

Наприклад, у кватерніоні $q = 3 - 5 \cdot i + 4 \cdot k$ скалярна частина дорівнює 3, а векторна частина дорівнює $-5 \cdot i + 4 \cdot k$.

4.2. Особливості складання інформаційних моделей елементів ГВК

Подання інформації про структурні складові ГВК у виді відповідних інформаційних моделей (ІМ) характеризується реалізацією методично обумовлених кроків в такій *послідовності*:

аналіз конструкції складової – складання її так званої схеми заміщення (СЗ, тобто складання ниткової моделі складової) – заміна рухомих та / або нерухомих елементів СЗ складової її 3D-еквівалентами з використанням геометричних примітивів (ГП) – складання ІМ складової як такої з урахуванням її можливої рухомості або нерухомості.

При складанні ІМ складових ГВК враховується той факт, що форма кожного із структурних елементів ГВК може бути описана з використанням кінцевої множини елементарних геометричних примітивів (ГП, G_p – сфера SE , циліндр CR , конус CE , паралелепіпед PD , трапеція TZ) та їх комбінацій.

Точка відліку при описі кожного з ГП формально описується так званою прив'язочною точкою з відповідними їй координатами при їх (ГП) подальшому (можливому) упорядкованому описі:

$$X_{G_p}, Y_{G_p}, Z_{G_p} | G_p \in (Pd, Cr, Se, Ce, Tz), \quad (4.2.1)$$

Нижче представлені приклади описів геометричних примітивів.

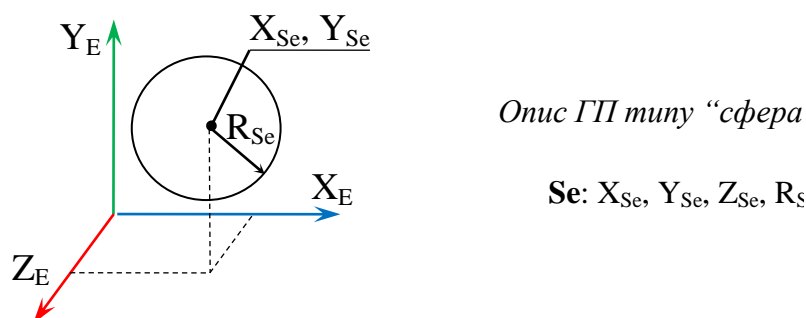


Рис. 4.1.1. Базове розташування ГП типу "сфера" в СК елемента ГВК

Тут:

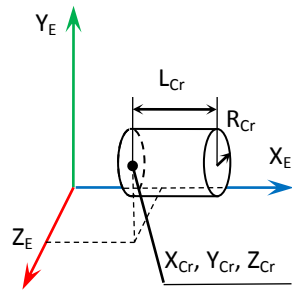
Ідентифікатор примітиву Se (sphere) – "сфера";

X_{Se} – розташування сфери вздовж осі X в СК елемента E , мм;

Y_{Se} – розташування сфери вздовж осі Y в СК елемента E , мм;

Z_{Se} – розташування сфери вздовж осі Z в СК елемента E , мм;

R_{Se} – радіус сфери, мм.



Опис ГП типу “циліндр”:

Cr: $X_{Cr}, Y_{Cr}, Z_{Cr}, R_{Cr}, L_{Cr}$

Рис. 4.1.2. Базове розташування ГП типу “циліндр” в СК елемента ГВК

Тут:

Cr – ідентифікатор примітиву Cr (cylinder) – “циліндр”;

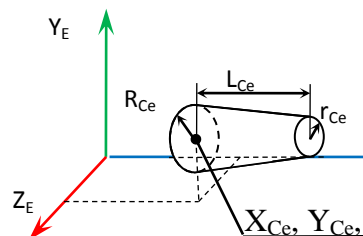
X_{Cr} – розташування циліндра вздовж осі X в СК елемента E , мм;

Y_{Cr} – розташування циліндра вздовж осі Y в СК елемента E , мм;

Z_{Cr} – розташування циліндра вздовж осі Z в СК елемента E , мм;

R_{Cr} – радіус циліндра, мм;

L_{Cr} – довжина циліндра, мм.



Опис ГП типу “конус”:

Ce: $X_{Ce}, Y_{Ce}, Z_{Ce}, R_{Ce}, r_{Ce}, L_{Ce}$

Рис. 4.1.3. Базове розташування ГП типу “конус” в СК елемента ГВК

Тут:

Ce – ідентифікатор примітиву Ce (cone) – “конус”;

X_{Ce} – розташування конуса вздовж осі X в СК елемента E , мм;

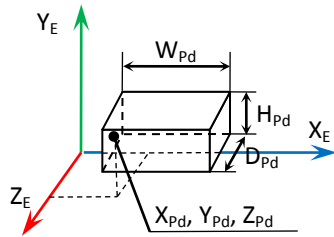
Y_{Ce} – розташування конуса вздовж осі Y в СК елемента E , мм;

Z_{Ce} – розташування конуса вздовж осі Z в СК елемента E , мм;

R_{Ce} – лівий радіус конуса, мм;

r_{Ce} – правий радіус конуса, мм;

L_{Ce} – довжина конуса, мм.



Опис ГП типу “паралелепіпед”:

Pd: $X_{Pd}, Y_{Pd}, Z_{Pd}, W_{Pd}, H_{Pd}, D_{Pd}$

Рис. 4.2.4. Базове розташування ГП типу “паралелепіпед” в СК елемента ГВК

Тут:

Pd – ідентифікатор примітиву Pd (parallelepiped) – “паралелепіпед”;

X_{Pd} – розташування паралелепіпеда вздовж осі X в СК елемента E , мм;

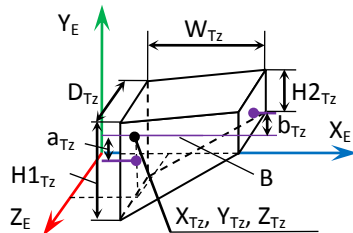
Y_{Pd} – розташування паралелепіпеда вздовж осі Y в СК елемента E , мм;

Z_{Pd} – розташування паралелепіпеда вздовж осі Z в СК елемента E , мм;

W_{Pd} – ширина паралелепіпеда, мм;

H_{Pd} – висота паралелепіпеда, мм;

D_{Pd} – глибина паралелепіпеда, мм.



Опис ГП типу “трапеція”:

Tz: $X_{Tz}, Y_{Tz}, Z_{Tz}, D_{Tz}, W_{Tz}, H1_{Tz}, H2_{Tz}, a_{Tz}, b_{Tz}$

Рис. 4.2.5. Базове розташування ГП типу “трапеція” в СК елемента ГВК

Тут:

Tz – ідентифікатор примітиву Tz (Trapeze) – “трапеція”;

X_{Tz} – розташування трапеції вздовж осі X в СК елемента E , мм;

Y_{Tz} – розташування трапеції вздовж осі Y в СК елемента E , мм;

Z_{Tz} – розташування трапеції вздовж осі Z в СК елемента E , мм;

D_{Tz} – глибина трапеції, мм;

W_{Tz} – ширина трапеції, мм;

$H1_{Tz}$ – ліва висота трапеції, мм;

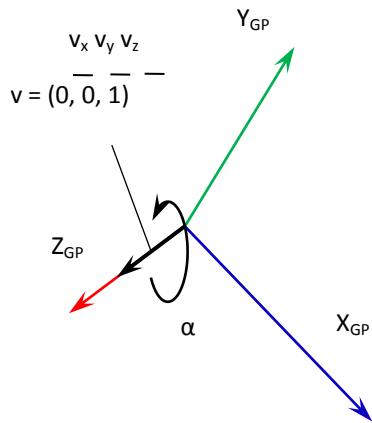
$H2_{Tz}$ – права висота трапеції, мм;

a_{Tz} – відстань між базовою віссю B та центром грані із висотою $H1$, мм;

b_{Tz} – відстань між базовою віссю B та центром грані із висотою $H2$, мм.

При потребі змінити орієнтацію ГП вказується кватерніон його орієнтації, що описується за рахунок 4-ох додаткових параметрів:

$$Q = [S_Q, X_Q, Y_Q, Z_Q]. \quad (4.1.2)$$



$$Q = (s, v) = (s, v_x, v_y, v_z) =$$

$$= \left(\cos \frac{\alpha}{2}, v_x \cdot \sin \frac{\alpha}{2}, v_y \cdot \sin \frac{\alpha}{2}, v_z \cdot \sin \frac{\alpha}{2} \right)$$

Приклад ІМ (ММ) геометричного примітиву типу “циліндр” з осьовим розміром 200 мм до і після його орієнтації (обертання навколо осі Y на 90° за годинниковою стрілкою при погляді на вісь Y) представлено на рисунку 4.1.6.

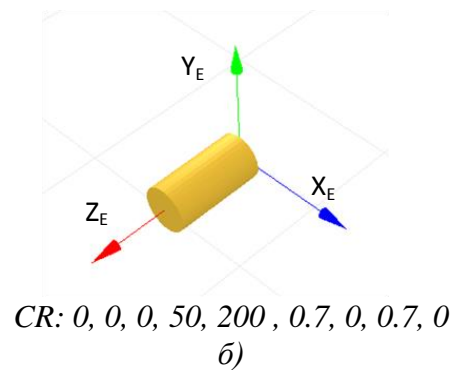
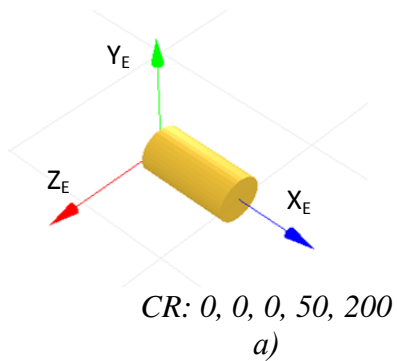


Рис. 4.1.6. Приклад опису та відповідної 3D-моделі ГП типу “циліндр”:
 а) без кватерніона орієнтації;
 б) із кватерніоном орієнтації