

카오스 로봇의 자세 보정을 위한 방위각 센서 설계

The Design of Azimuthal Angle Sensor for Position Compensation of Chaotic Robot

배 영철, 김이곤, 김 천석, 조 의주, 구 영덕*
전남대학교 전자통신전기공학부, *과학기술정보연구원

Youngchul Bae, Yi-Gon Kim, Cheonsuk Kim, EuiJoo Cho, *Youngduk Koo
Divi. of Electronic Communication and Electrical Engineering of Chonnam
National University, *KISTI
E-mail : ycabe@Chonnam.ac.kr

요 약

카오스 로봇의 하드웨어 구현에서 로봇의 차제 또는 바퀴가 정확하기 자기 위치를 인식하고 지시한 방향과 거리만큼 이동하는 것이 가장 중요하다. 기존에 방위를 측정하기 위해서 주로 마그네틱 자이로센서를 사용하였으나 자이로센서는 주변의 자장의 영향을 크게 받아 정확한 방위를 측정하는 것이 곤란하다는 문제점이 있어 정확한 방향을 움직일 수 있는 각속도 센서로 대체하여 사용하는 방위각 센서 설계 방법을 제시하였다.

1. 서론

카오스 이론은 거의 20년 동안 과학 분야에서 큰 관심을 받아 왔었다. 최근에 물리나 수학으로부터 실세계 공학 응용에 적용하고자 하는 시도에 대한 연구 노력이 활발하게 진행되고 있다. 카오스의 응용은 카오스 제어, 카오스 동기화, 비밀/암호 통신, 화학, 생물학, 로봇과 로봇에 관련된 영역과 같은 분야에 대한 활발한 연구가 있었다. 최근에 Nakamura, Y. et al[1]은 아놀드 방정식으로 표현되는 카오스 이동 로봇을 소개하고 이 카오스 로봇이 가지는 궤적이 카오스적인 특성이 있음을 연구하였다. 이 논문에서는 아놀드 방정식을 내장한 카오스 로봇이 카오스적인 특성과 고정 장애물을 두어 고정 장애물을 카오스 로봇이 피해 가는 방법을 제공하였으며, 배영철 [2-5] 등은 카오스 이동 로봇에서 고정 장애물뿐만 아니라 은닉 장애물과 이동 장애물이 있을 때 이를 피해가는 방법과 목표물 부근과 목표물을 카오스 로봇이 집중적인 탐색을 행하는 방법을 제시하였으며 2대 이상의 로봇이 서로 동기화 하

여 협조를 할 수 있는 방법[5] 등도 제시되어 있으며 이를 하드웨어로 실제 구현한 경우도 있었다.

카오스 로봇의 하드웨어 구현에서 로봇의 차제 또는 바퀴가 정확하기 자기 위치를 인식하고 지시한 방향과 거리만큼 이동하는 것이 가장 중요하다. 이를 위해 정확한 방향을 움직일 수 있는 센서가 로봇에서 매우 중요한 위치를 차지한다. 방위 측정을 위해 지금까지는 주로 마그네틱 자이로 센서를 사용하였으나 마그네틱 자이로 센서가 주변의 자성체로 인한 영향으로 인하여 오차가 많이 발생하는 문제점을 가지고 있다. 이에 본 논문에서는 자성체의 영향으로 인하여 발생하는 오차를 줄이기 위해 마그네틱 자이로 센서를 정확한 방위 측정이 가능한 각속도 센서로 대체하여 카오스 로봇에서 정확한 방위 측정이 될 수 있는 방법을 제시하였다.

2. 카오스 이동 로봇 방정식

2.1 이동 로봇

이동 로봇의 수학적 모델을 설계하기 위하여 그림 1에 2바퀴를 가진 이동 로봇을 가정하여 나타내었다.

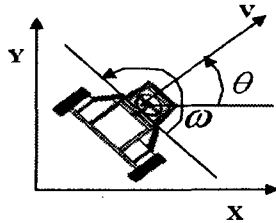


그림 1. 이동 로봇

로봇의 선형 속도를 $v[m/s]$, 각속도 $w[rad/s]$ 를 시스템의 입력이라 놓으면 이동 로봇의 상태 방정식은 식(1)과 같이 표현된다.

$$\begin{pmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{y}_1 \\ \dot{\theta} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & 0 \\ \sin \theta & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v \\ w \end{pmatrix} \quad (1)$$

여기서 $(x[m], y[m])$ 는 로봇의 위치, $\theta[rad]$ 은 로봇의 각도이다.

2.2 Chua's 방정식

식(2)에 Chua's 방정식의 상태방정식을 나타내었다.

$$\begin{aligned} C_1 \frac{dv_{c_1}}{dt} &= G(v_{c_2} - v_{c_1}) - g(v_R) \\ C_2 \frac{dv_{c_2}}{dt} &= G(v_{c_1} - v_{c_2}) + i_L \\ L \frac{di_L}{dt} &= -v_{c_2} \end{aligned} \quad (2)$$

여기서 v_{c_1}, v_{c_2} 는 각각 캐패시터 C_1, C_2 의 양단 전압, i_L 은 인덕터 L 에 흐르는 전류, $G=1/R$, $g(\cdot)$ 는 비선형 저항으로써 식(3)과 같이 표현된다.

$$g(v_R) = m_0 v_R + \frac{1}{2} (m_1 - m_0) [|v_R + B_p| - |v_R - B_p|] \quad (3)$$

여기서 m_0 는 외부 영역의 기울기, m_1 은 내부 영역의 기울기, $\pm B_p$ 는 break-point이다.

2.3 Chua's 방정식을 이동로봇에의 내장

이동 로봇 속에 Chua's 방정식을 통합하기 위하여 다음과 같은 상태 변수를 정의할 수 있다.

$$\begin{aligned} \dot{x}_1 &= \alpha(x_2 - g(x_1)) \\ \dot{x}_2 &= x_1 - x_2 + x_3 \\ x_3 &= \theta \end{aligned} \quad (4)$$

또한 입력을 다음과 같이 놓으면

$$\begin{aligned} \omega &= -\beta x_2 \\ v &= \text{arbitrary constant} \end{aligned} \quad (5)$$

마지막으로, Chua's 회로에 통합하는 식은 다음과 같이 정의 할 수 있다.

$$\begin{aligned} \dot{x}_1 &= \alpha(x_2 - g(x_1)) \\ \dot{x}_2 &= x_1 - x_2 + x_3 \\ \dot{x}_3 &= -\beta x_2 \\ \dot{x} &= v \cos x_3 \\ \dot{y} &= v \sin x_3 \end{aligned} \quad (6)$$

3. 카오스 로봇 주행 알고리즘

3.1 Chua's 방정식을 이동로봇에의 내장

이동 로봇 속에 Chua's 방정식을 통합하기 위하여 다음과 같은 상태 변수를 정의할 수 있다.

$$\begin{aligned} \dot{x}_1 &= \alpha(x_2 - g(x_1)) \\ \dot{x}_2 &= x_1 - x_2 + x_3 \\ x_3 &= \theta \end{aligned} \quad (7)$$

또한 입력을 다음과 같이 놓으면

$$\begin{aligned} \omega &= -\beta x_2 \\ v &= \text{arbitrary constant} \end{aligned} \quad (8)$$

마지막으로, Chua's 회로에 통합하는 식은 다음과 같이 정의 할 수 있다.

$$\begin{aligned} \dot{x}_1 &= \alpha(x_2 - g(x_1)) \\ \dot{x}_2 &= x_1 - x_2 + x_3 \\ \dot{x}_3 &= -\beta x_2 \\ \dot{x} &= v \cos x_3 \\ \dot{y} &= v \sin x_3 \end{aligned} \quad (9)$$

식(9)를 프로그래밍하여 마이크로프로세서에 내장하였다.

3.2 카오스 이동 로봇 경로

카오스 이동로봇에 접목될 프로그램을 이용하여 예상이동경로를 예상 그래프를 그림 2에 나타내었다.

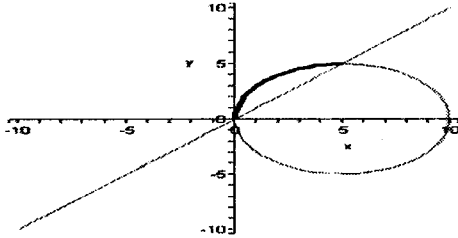


그림 2. 로봇 경로 이동 예상 그래프

4. 각속도 센서 설계

그림 2와 같이 로봇이 경로를 가지고 자연스럽게 이동하기 위해서는 로봇 차체 또는 바퀴에서 현재 자기 위치와 가고자 하는 방향의 위치를 정확하게 파악하고 있어야 한다. 이를 위해서 정확한 방위각 센서가 필요하며 기존의 마그네틱 자이로 센서의 경우 자장의 영향으로 인하여 정확한 방위 측정을 할 수 없기 때문에 이를 해결하기 위하여 각속도 센서의 설계가 필요하다.

4.1 좌회전/우회전 방향 설정

각속도 센서의 좌회전/우회전을 위한 회로도를 그림 3과 그림 4에 각각 나타내었다.

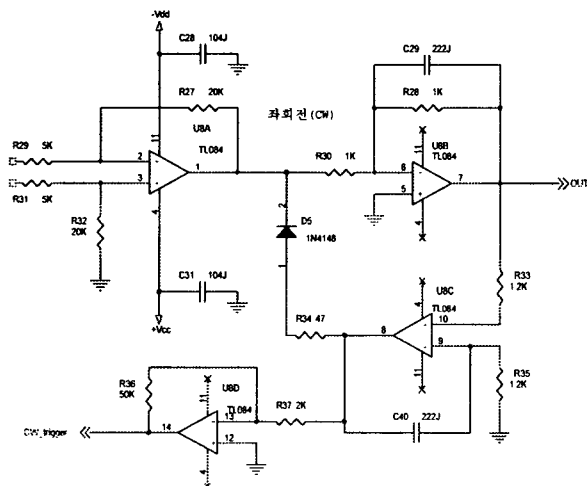


그림 3. 좌회전을 위한 각속도 센서 회로

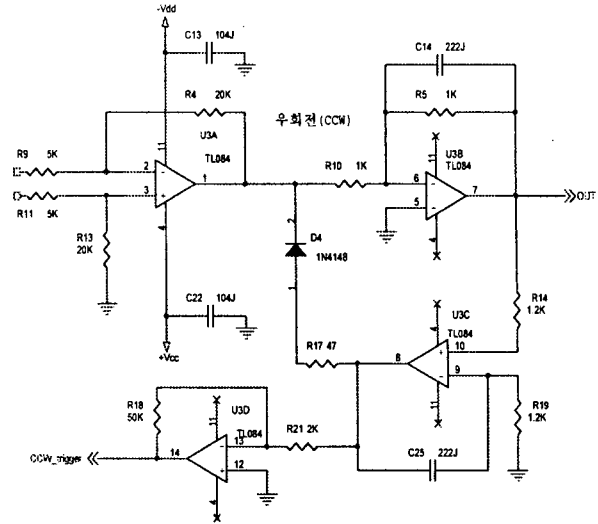


그림 4. 우회전을 위한 각속도 센서 회로

4.2 Auto-zero 회로 설계

정확한 각속도 센서를 설계하기 위해서는 로봇 차체가 좌회전이나 우회전을 할 때 정확하게 각속도에 비례한 전압을 VF 컨버터에 넣기 위해서는 로봇의 바퀴가 좌회전으로 기울었으면 좌회전의 값을 우회전으로 기울었으면 우회전의 값을 가르켜 그 위치가 0이 되지 않도록 하는 회로가 필요하며 본 논문에서 이를 해결하기 위하여 auto-zero 회로를 설계하였으며 그림 5에 나타내었다.

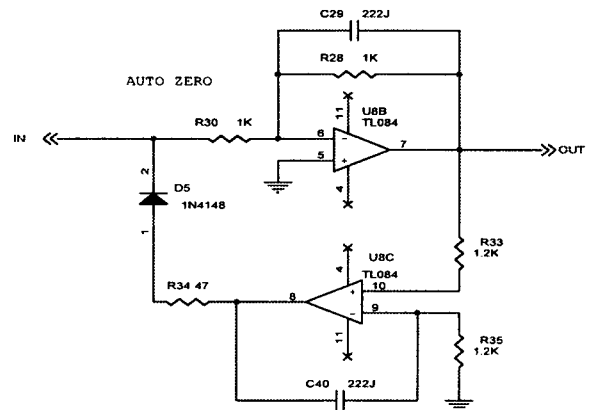


그림 5. Auto-zero 회로도

4.3 각속도 센서 회로

좌/우 회전과 auto-zero 회로를 포함한 전체 각속도 센서 회로를 그림 6에 나타내었다.

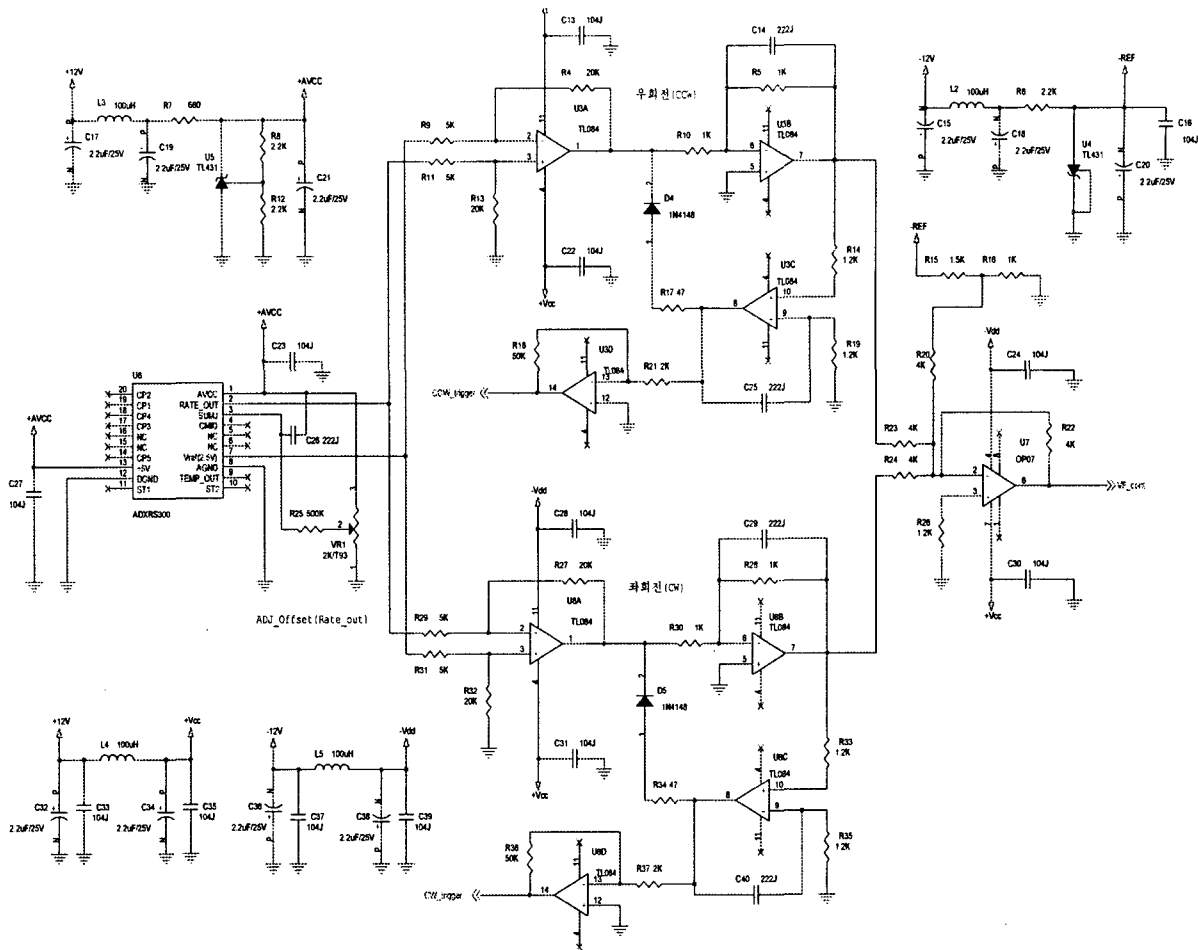


그림 6. 각속도 센서 회로

5. 결론 및 향후 과제

본 논문에서는 카오스 방정식을 이용한 카오스 회로를 이동 로봇에 내장하여 카오스 이동 로봇을 하드웨어로 구성하고 이 카오스 로봇이 정확한 이동 경로를 가지기 위해서는 정확한 각속도 센서 설계에 대한 기법을 제시하였다. 이 설계는 기존의 마그네틱 자이로 센서가 가지고 있는 자장에 의한 영향을 없애주어 정확한 방위 측정이 가능한 회로로 본 카오스 로봇에 적용하도록 설계하였다.

감사의 글

이 논문은 정보통신부의 대학 기초 프로그램의 지원에 의해 수행되었음.

참고문헌

- [1]Yoshihiko Nakamura and Akinori Sekiguchi, "The Chotic Mobil Robot", IEEE Trans. Robotics and Automation, Vol.17, No.6. pp898-904. 2001.
- [2] Y. C. Bae, J.W. Kim, Y.I, Kim, " Chaotic Behaviour Analysis in the Mobile of Embedding some Chaotic Equation with Obstacle", 퍼지 및 지능시스템 학회 논문지, 12 권 6호, pp.729-736, 2003.
- [3] Y. C. Bae, J.W. Kim, Y.I, Kim, " Obstacle Avoidance Methods in the Chaotic Mobile Robot with Integrated some Chaotic Equation", International Journal of Fuzzy Logic and Intelligent System, vol. 3, no. 2. pp. 206-214, 2003.
- [4]Y. C. Bae, J.W. Kim, Y.I, Kim, " The Obstacle Collision Avoidance Methods in the Chaotic Mobile Robots", ISIS 2003 Proceeding of the 4th International symposium on Advanced Intelligent System, pp. 591-594, 2003.
- [5] 배영철, 김천석, "카오스 로봇에서의 상호 연동 제어", 한국해양정보통신학회2005춘계종합학술대회, pp. 942-946. 2005.