

УДК 62-5

ПОСТРОЕНИЕ КИНЕМАТИЧЕСКОЙ СХЕМЫ НИЖНЕГО ОПОРНО-ДВИГАТЕЛЬНОГО АППАРАТА ЧЕЛОВЕКА ВО ВРЕМЯ ПРИСЕДАНИЙ И ОПРЕДЕЛЕНИЕ РАЗВИВАЕМЫХ МОМЕНТОВ СИЛ ДЛЯ ПОСЛЕДУЮЩЕГО ПРОЕКТИРОВАНИЯ ЭКСОСКЕЛЕТА

И. В. ЛИСТВИН, К. А. КУНЧЕВСКИЙ, Р. В. ЛЕВАНОВСКАЯ
(Представлено: Е. В. БРИТИК)

В целях рационального проектирования конструкции экзоскелета необходимо понимать, какие приблизительные характеристики должен иметь конечный продукт, проведено кинематическое исследование с использованием ранее полученных данных.

Введение. Приседания представляют собой одно из наиболее энергозатратных и нагружающих движений нижних конечностей. В отличие от ходьбы или бега, здесь ключевая нагрузка сосредоточена на коленном суставе, который должен выдерживать вес всего корпуса. Для экзоскелета это движение является критическим тестом на прочность и эффективность приводной системы. Определение моментов сил при приседании позволяет оценить, какие усилия должен развивать привод, чтобы поддерживать или облегчать движение человека, сохраняя при этом естественную биомеханику. **Построение схем.** Для анализа создается кинематическая схема нижнего опорно-двигательного аппарата, включающая бедро, голень. Каждое звено представляется в виде жесткого стержня с заданной длиной и массой, а суставы моделируются как вращательные шарниры. На схеме отображаются:

- силы тяжести звеньев (m_1g и m_2g);
- силы инерции, возникающие при ускорении движения (F_{i1} , F_{i2});
- реактивные силы в суставах;
- углы поворота бедра и голени относительно вертикали;
- направления осей координат для плоскостей (XZ) и (YZ).

С помощью схемы на рисунке 1 определяется момент, развиваемый в коленном суставе (M), необходимый для совершения движения. Для этого составляется уравнение равновесия моментов относительно коленного сустава, учитывающее как статические (сила тяжести), так и динамические (инерционные) составляющие.

Полученная зависимость $M(t)$ позволяет определить нагрузку на привод экзоскелета и выбрать оптимальные параметры двигателя.

Для мужчины ростом 180 см и весом 75 кг: $l_1=0.4$ м, $l_2=0.45$ м, $m_1=8.5$ кг, $m_2=4$ кг. Имея кинематическую схему и законы движения голени и бедра от переменной времени можно составить уравнение движения для нахождения M .

$$M(x) + M_0(x) + m_1g \frac{l_1}{2} \sin(\alpha(x)) + m_2g \frac{l_2}{2} \sin(\beta(x)) - N(x) \cdot l_2 \sin(\beta(x)) + F_{il}(x) \cdot l_2 = 0 \quad (1)$$

При этом:

$$m_o = (m_m + m_1 + m_2) \quad (2)$$

где m_r – масса всего тела не считая ног

$$\begin{aligned} a(x) &= j \cdot x^8 + k \cdot x^7 + g \cdot x^6 + h \cdot x^5 + a \cdot x^4 + b \cdot x^3 + c \cdot x^2 + d \cdot x + f \\ j &= 156.093; k = -744.36674; \\ g &= 1396.41101; h = -1296.16041; \\ a &= 622.87008; b = -162.79197; \\ c &= 28.66549; d = 0.2776239; \\ f &= 0.1868924 \end{aligned} \quad (3)$$

$$\begin{aligned} \beta(x) &= j \cdot x^8 + k \cdot x^7 + g \cdot x^6 + h \cdot x^5 + a \cdot x^4 + b \cdot x^3 + c \cdot x^2 + d \cdot x + f \\ j &= -93.42785; k = 450.99569; \\ g &= -834.7232; h = 723.24563; \\ a &= -287.74457; b = 58.06729; \\ c &= -17.74346; d = 0.124766; \\ f &= 3.062 \end{aligned} \quad (4)$$

$$N(x) = m_2 g + m_0 g + m_1 g + F_{i2}(x) \cdot \cos(\beta(x)) - F_{i1}(x) \cdot \sin(\beta(x)) \quad (5)$$

$$F_{i1}(x) = a^t(x) \cdot m_2 = \frac{d^2}{dx^2} \beta(x) \cdot l_2 \cdot m_2 \quad (6)$$

$$F_{i2}(x) = a^n(x) \cdot m_2 = \left(\frac{d}{dx} \beta(x) \right)^2 \cdot l_2 \cdot m_2 \quad (7)$$

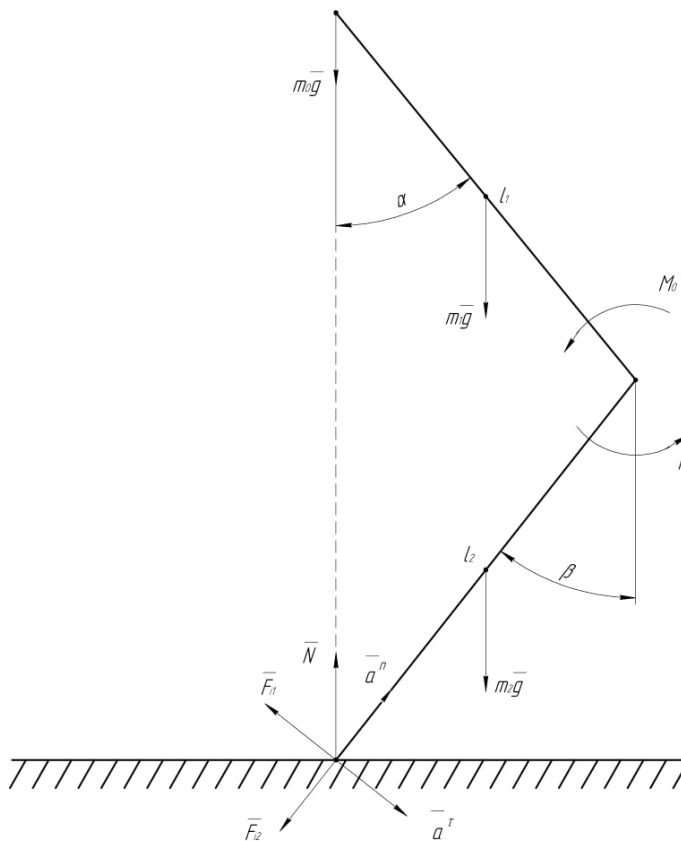


Рисунок 1. – Кинематическая схема

Где:

M – искомый момент колена;

l_1 – длина бедра;

l_2 – длина голени;

$m_0 g$ – сила тяжести корпуса;

$m_1 g$ – сила тяжести бедра;

$m_2 g$ – сила тяжести голени;

a^t – тангенциальное ускорение голени и F_{i1} сила инерции соответствующая ему;

a^n – нормальное ускорение голени и F_{i2} сила инерции соответствующая ему;

M_0 – момент создаваемый в коленном суставе под действием силы тяжести корпуса;

N – сила реакции пола на ногу;

Принимая все выше указанные переменные общая формула имеет вид:

$$M(x) + M_0(x) + m_1 g \frac{l_1}{2} \sin(\alpha(x)) + m_2 g \frac{l_2}{2} \sin(\beta(x)) - N(x) \cdot l_2 \sin(\beta(x)) + F_{i1}(x) \cdot l_2 = 0$$

$$\Downarrow$$

$$M = -M_0(x) - m_1 g \frac{l_1}{2} \sin(\alpha(x)) - m_2 g \frac{l_2}{2} \sin(\beta(x)) + N(x) \cdot l_2 \sin(\beta(x)) - F_{i1}(x) \cdot l_2 \quad (8)$$

Результаты вычислений. Проведя вычисления в программе Mathcad получаем график зависимости момента, развиваемого коленным суставом в каждый момент времени совершения движения (рис. 2).



Рисунок 2. – График развиваемых моментов в коленном суставе при приседаниях

Исходя из полученного графика можно сделать вывод что пиковое значение момента равняется примерно 115 Нм. Стоит так же отметить что моменты получаются с знаком минус, в сущности на ответ и на вывод это не оказывает влияние тк. в данном исследовании рассматриваются пиковые значения моментов для дальнейшего рассмотрения и подбора электромоторов и редукторов. В дальнейшем этот график можно использовать для расчета примерного потребления энергии мотором, зная его потребление Нм/А.