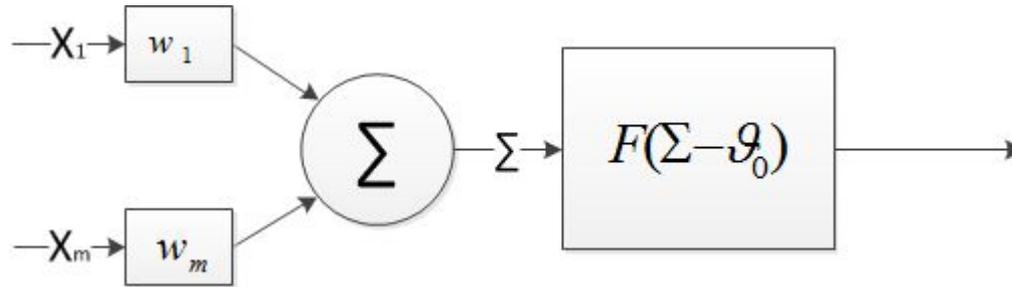
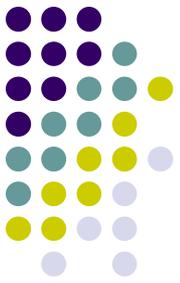


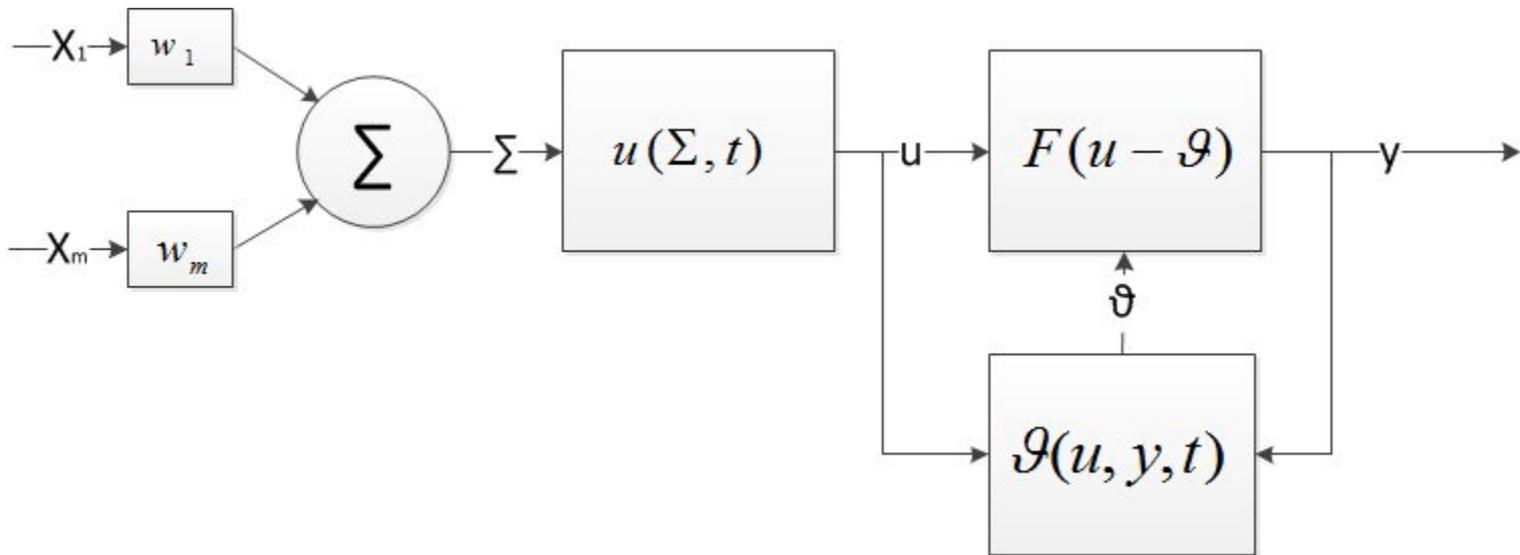
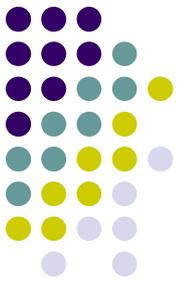
Применение моделей нейронных структур управления мышечным сокращением в задачах управления манипулятором.

А.В. Бахшиев
М.В. Алексеев

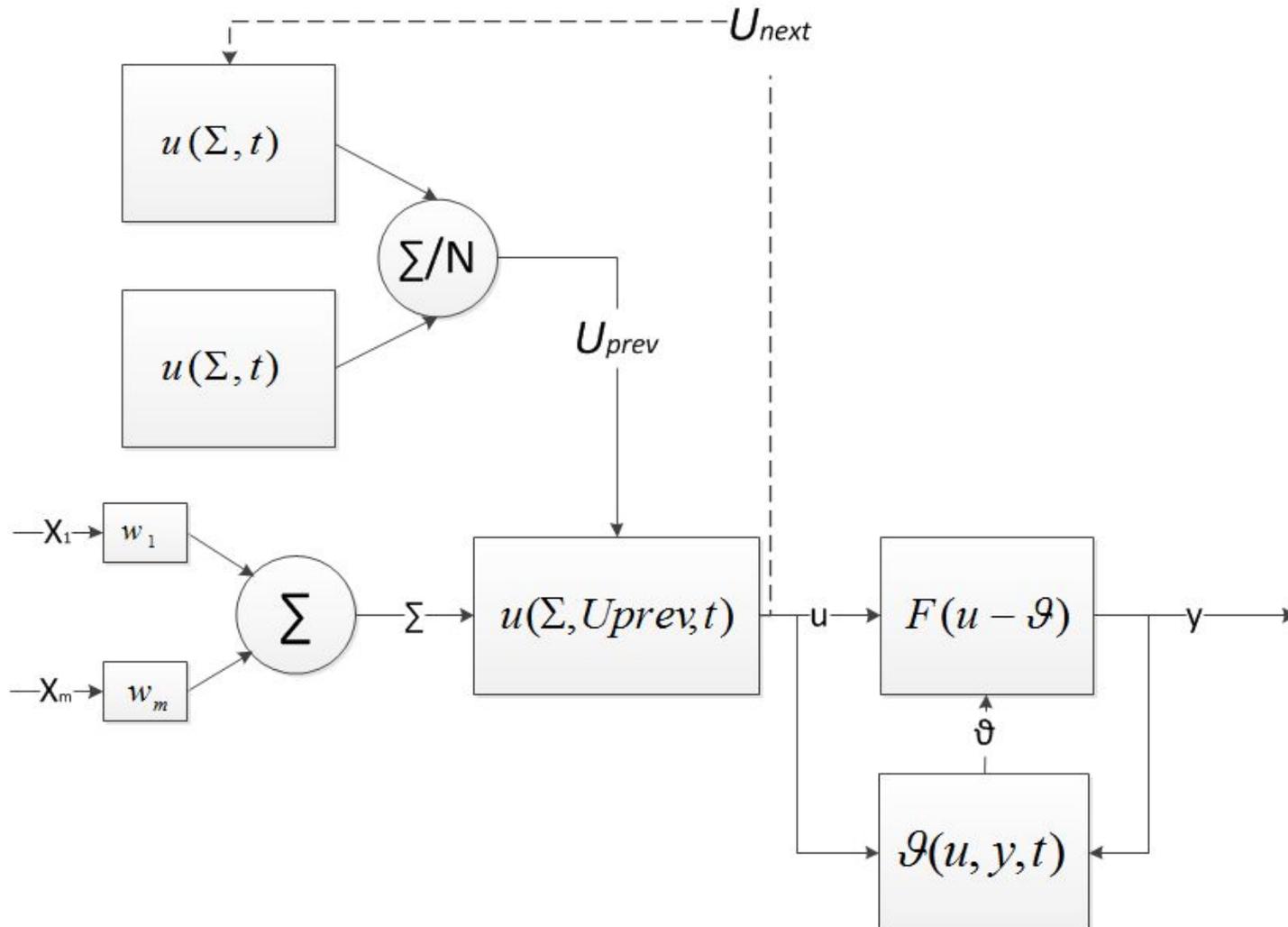
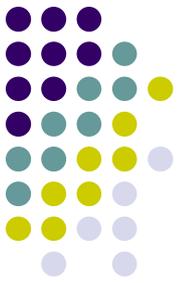
Формальный нейрон



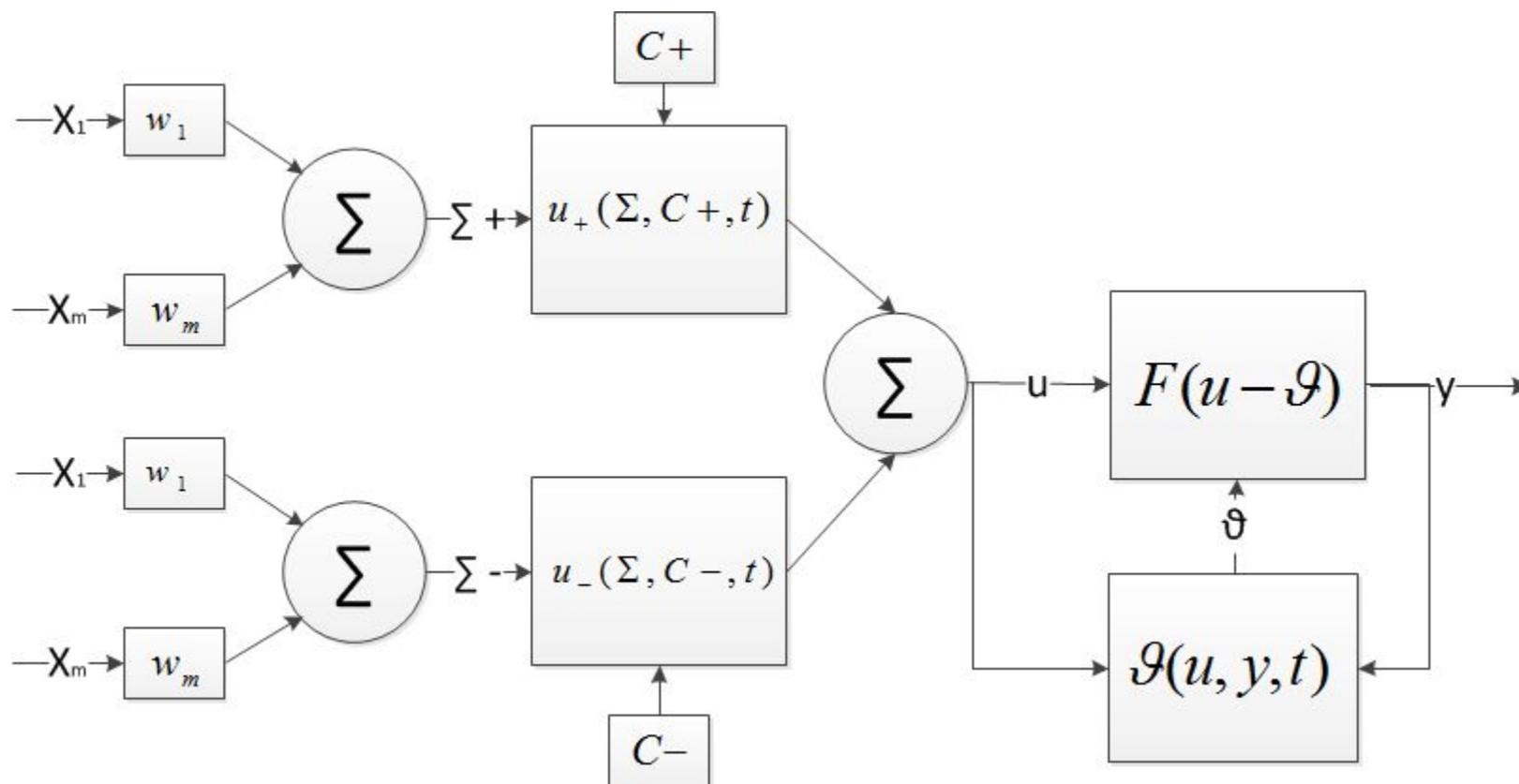
Универсальная модель формального нейрона



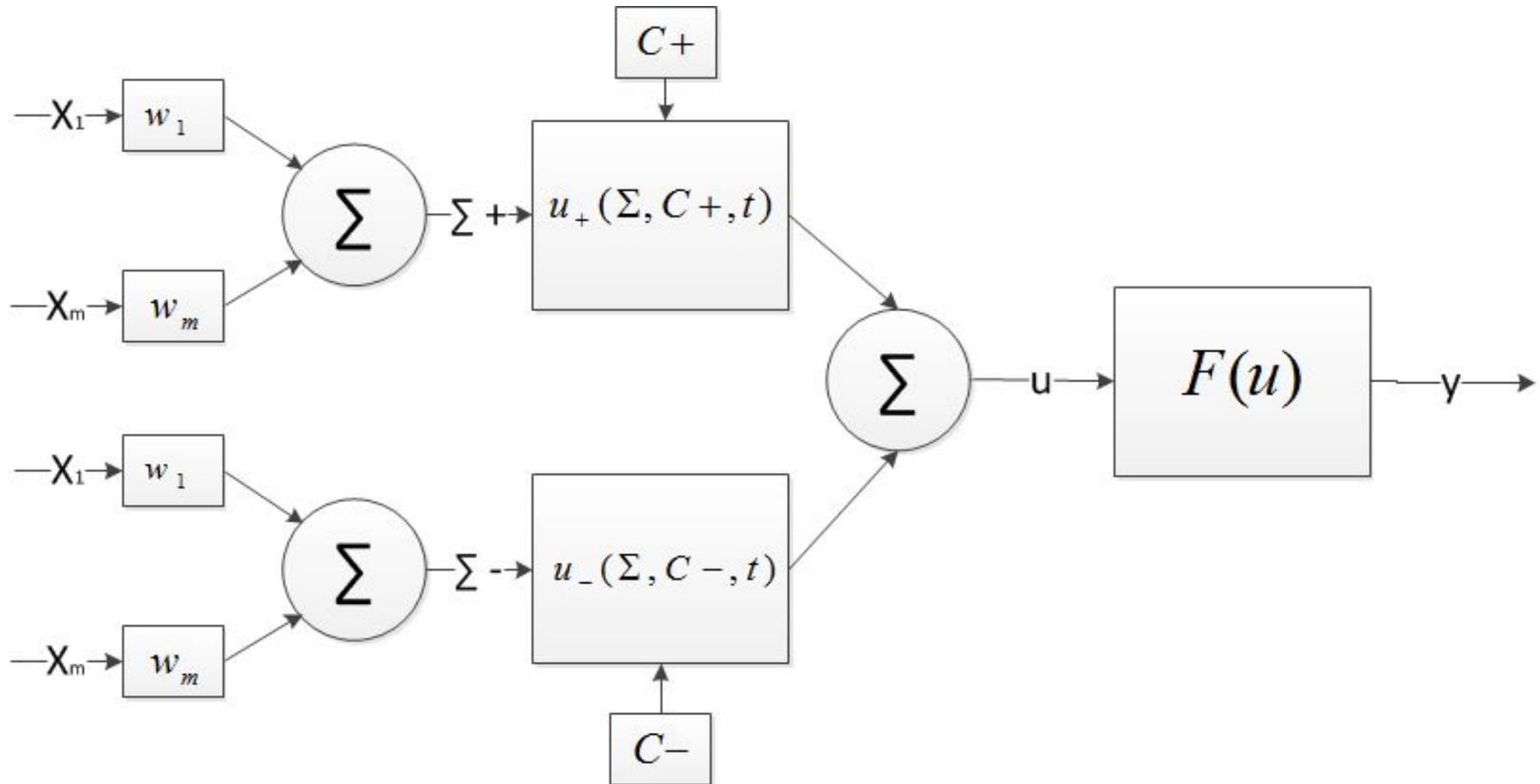
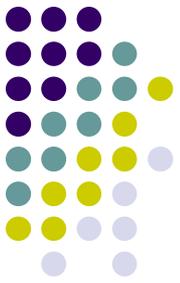
Нейрон со структурной организацией мембраны



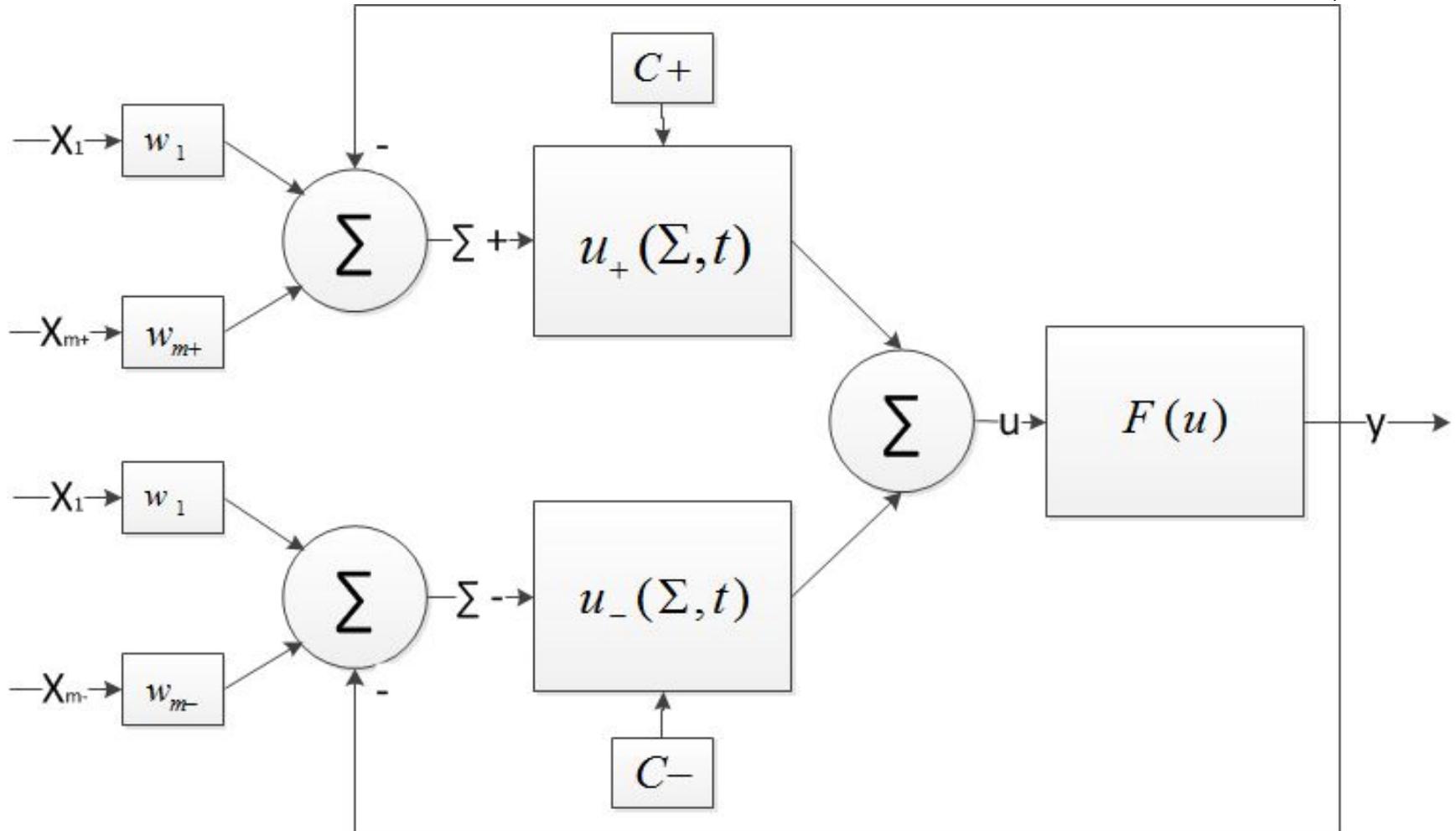
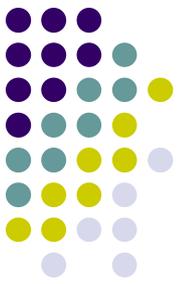
Раздельное вычисление вкладов в мембранный потенциал



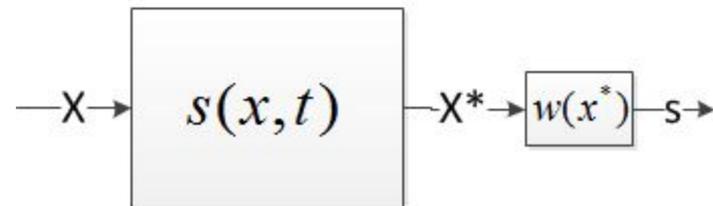
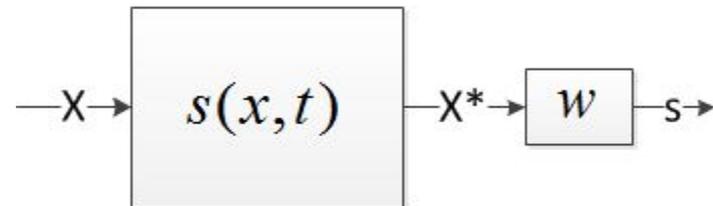
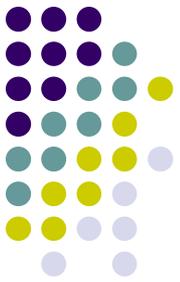
Отказ от явного задания пороговой функции



С ОС “перезаряда” мембраны



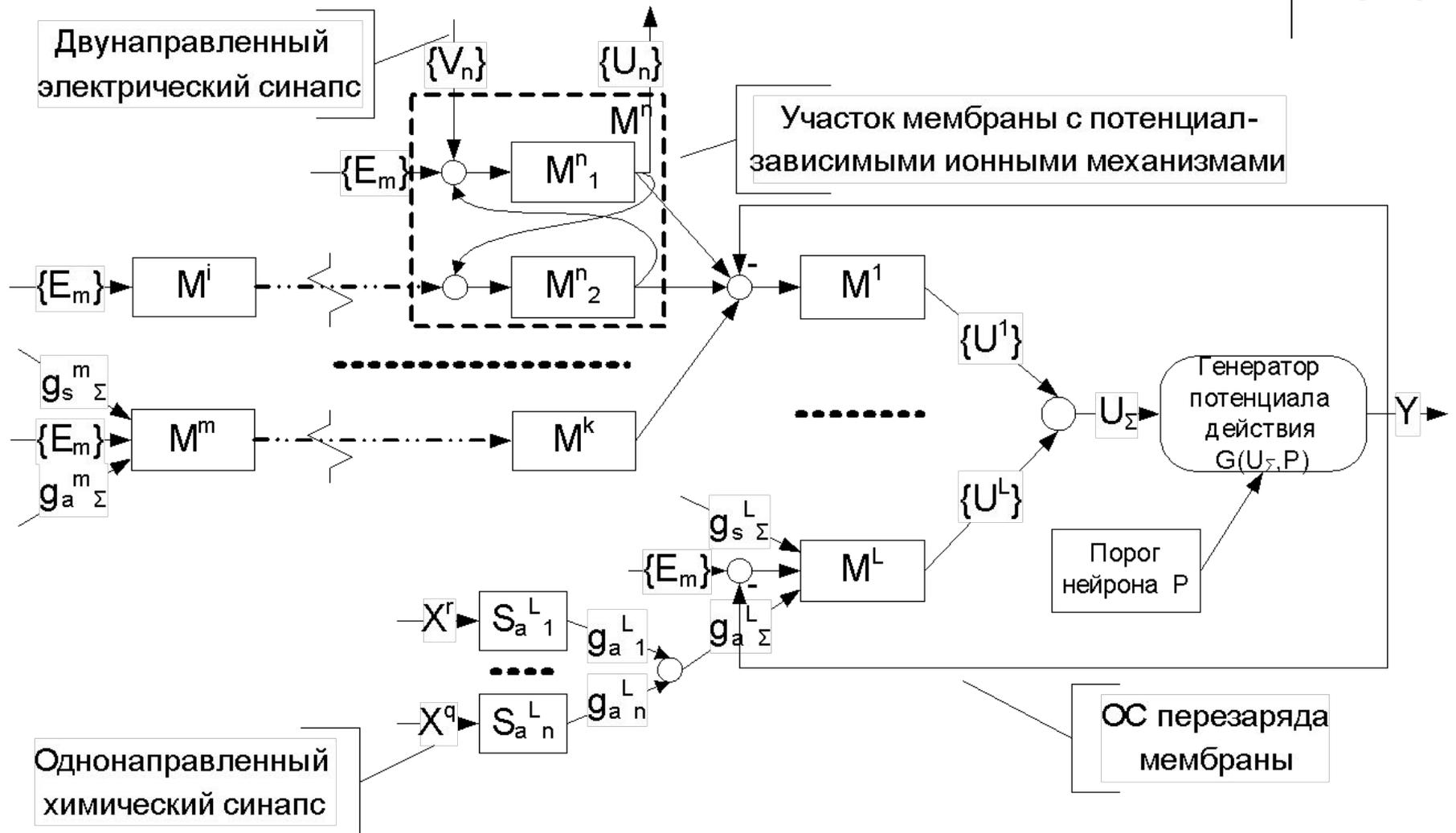
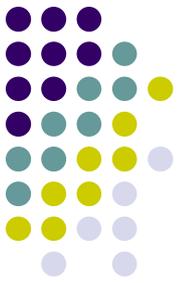
Модель синапса



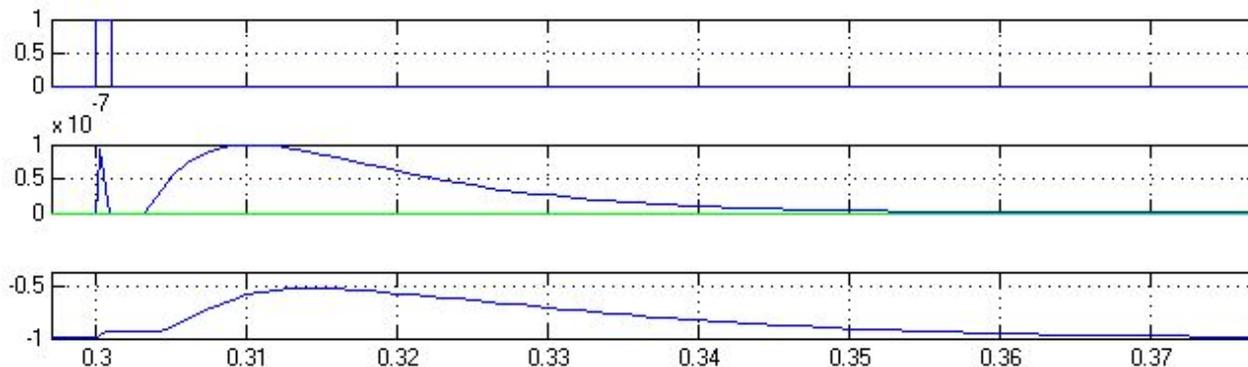
Функциональная схема модели нейрона



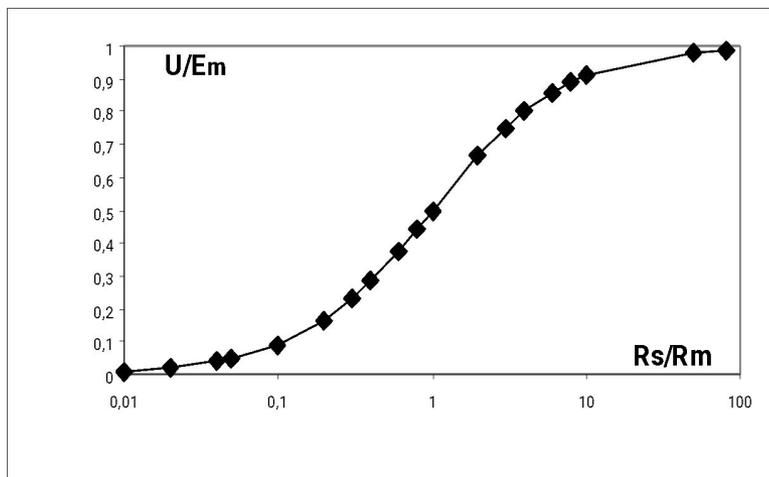
Организация структуры мембраны нейрона



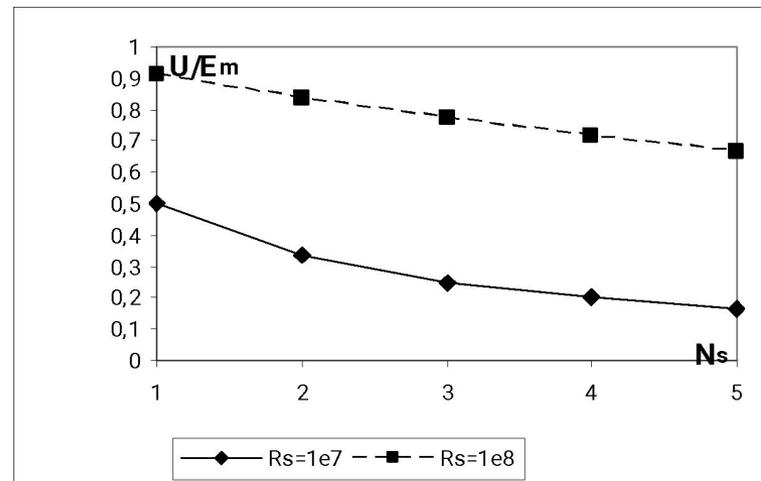
Эффективность синаптической передачи



Влияние синапса на мембрану во времени

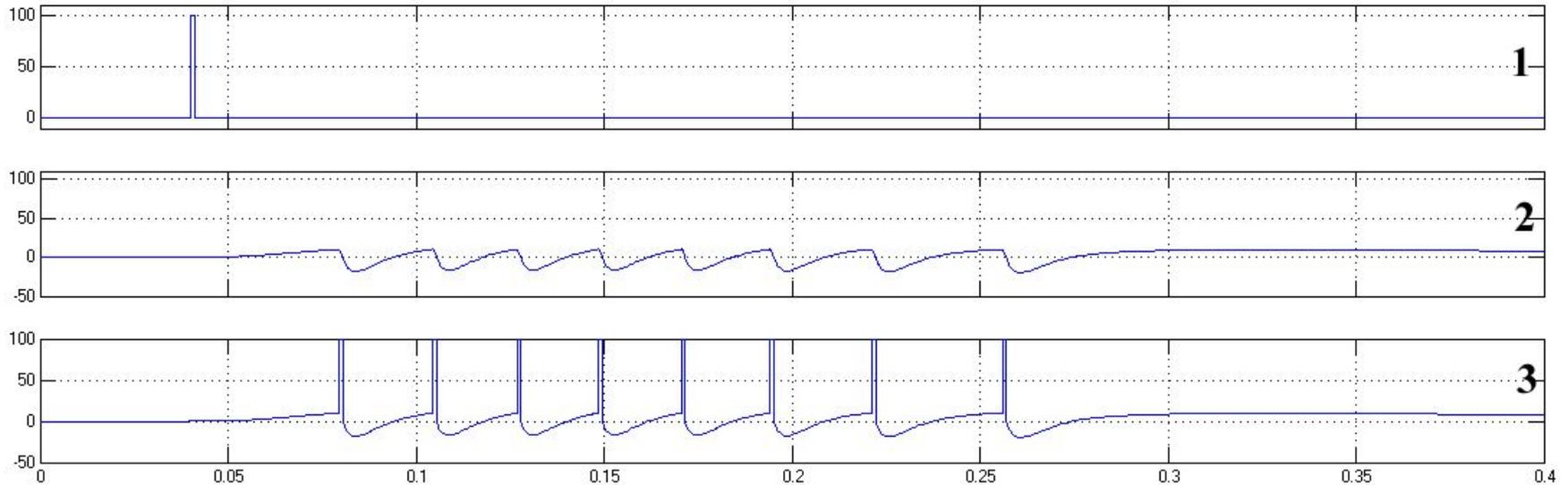
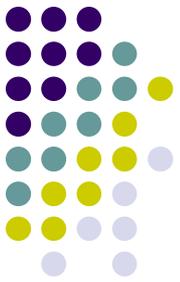


Зависимость эффективности от отношения сопротивлений



Зависимость эффективности от числа синапсов

Простейшие реакции модели нейрона

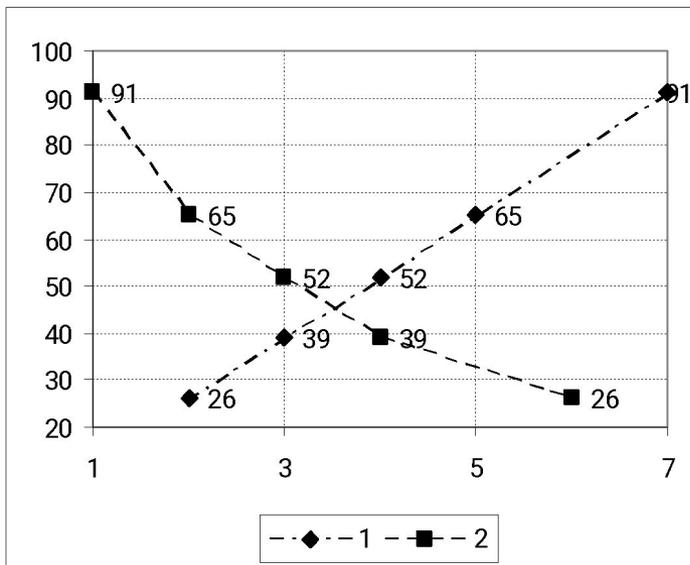


1 – возбуждающее воздействие

2 – внутриклеточный потенциал мембраны на генераторе потенциала действия

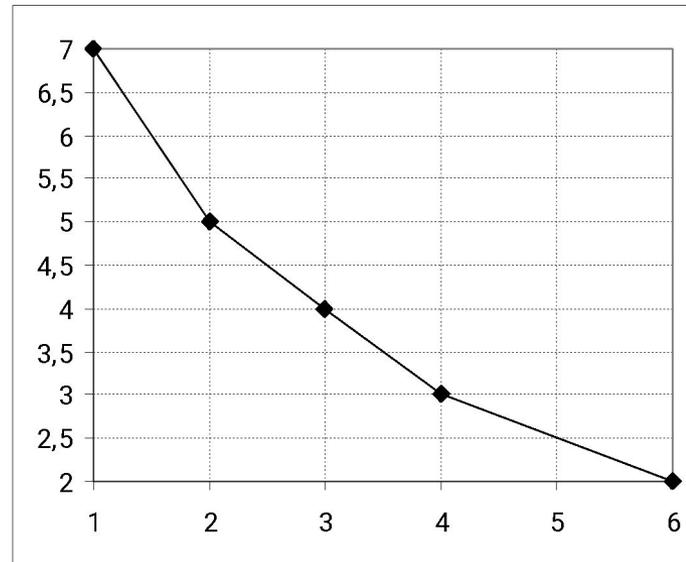
3 – ответы нейрона совмещенные с графиком внутриклеточного потенциала

Частота разрядов нейрона в зависимости от размера



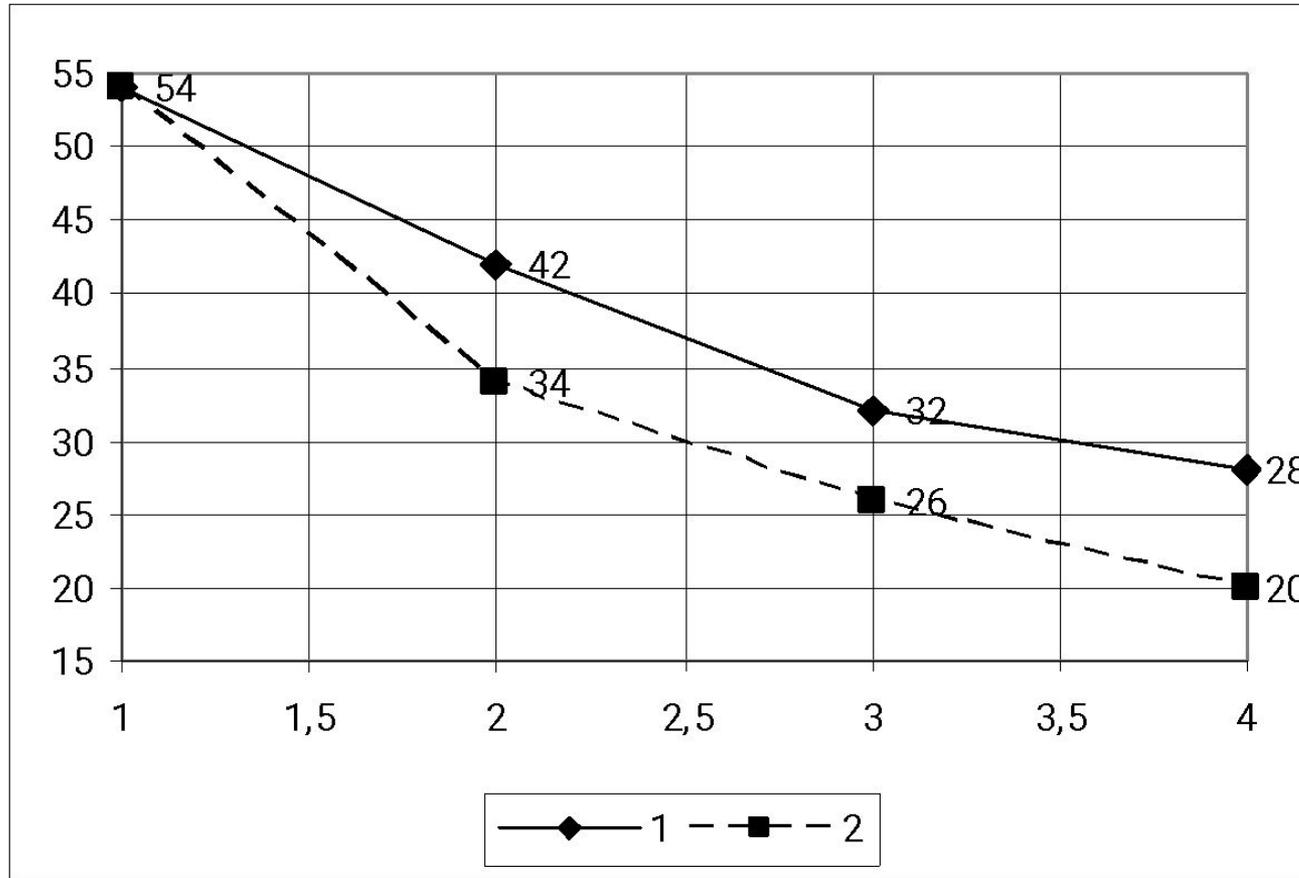
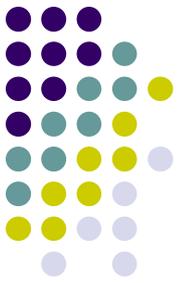
1 – зависимость средней частоты от числа импульсов в пачке

2 – зависимость средней частоты от числа участков сомы



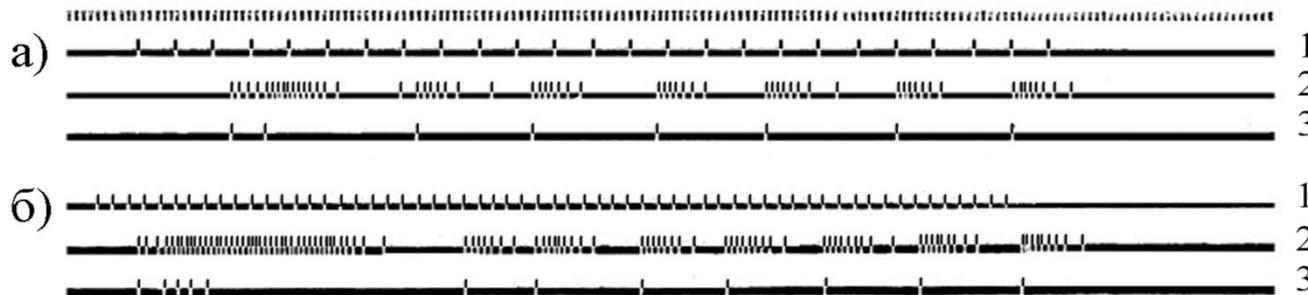
Зависимость числа импульсов в пачке от числа участков сомы

Пейсмекерные нейроны



1 – частота разрядов нейрона от числа параллельных включений участков мембраны в сому
2 – частота разрядов от глубины ОС

Схема возвратного торможения на примере регуляции разрядов мотонейрона

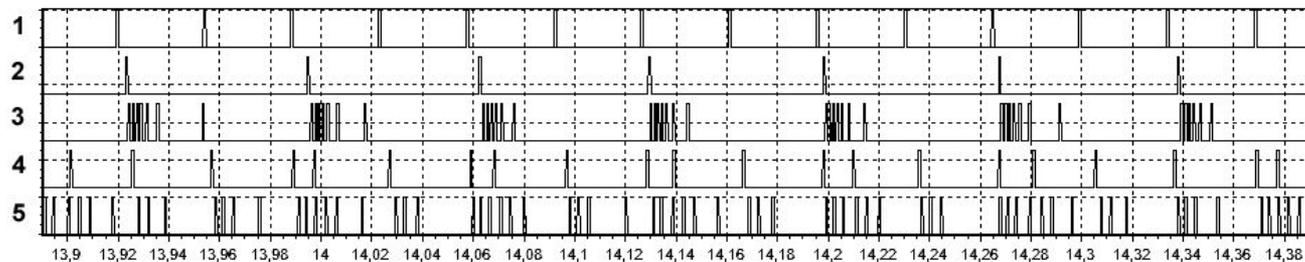


Записи импульсных потоков при исследовании взаимодействия мотонейрона и клетки Реншоу на частоте возбуждения мотонейрона 20 гц (а) и 50 гц (б).

1 – возбуждающий вход мотонейрона;

2 – разряды клетки Реншоу;

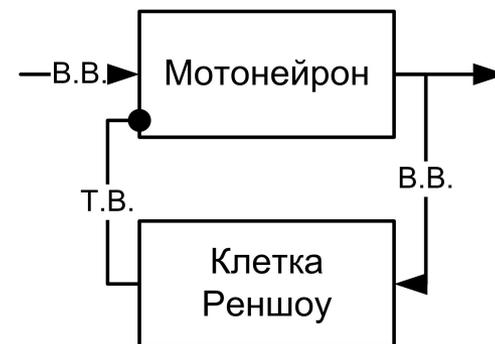
3 – импульсы на выходе мотонейрона. Вверху - отметка времени 10 мс.



1 – Входной импульсный поток; 2 – реакции мотонейрона с включенной ОС;

3 – реакции клетки Реншоу с включенной ОС; 4 – реакции мотонейрона с

разорванной ОС; 5 – реакции клетки Реншоу с разорванной ОС.



ЧЧХ мотонейрона с возвратным торможением и в его отсутствии

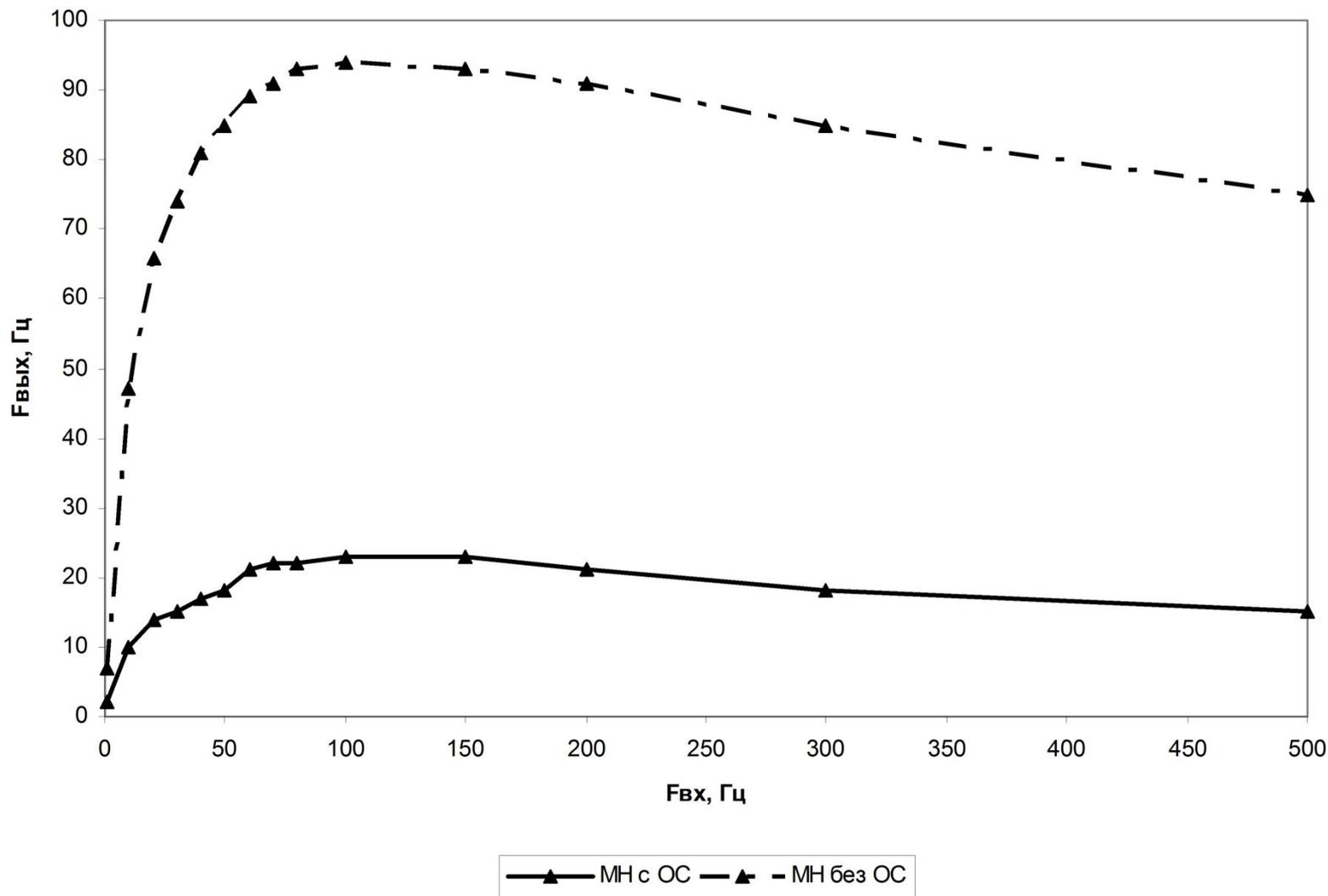
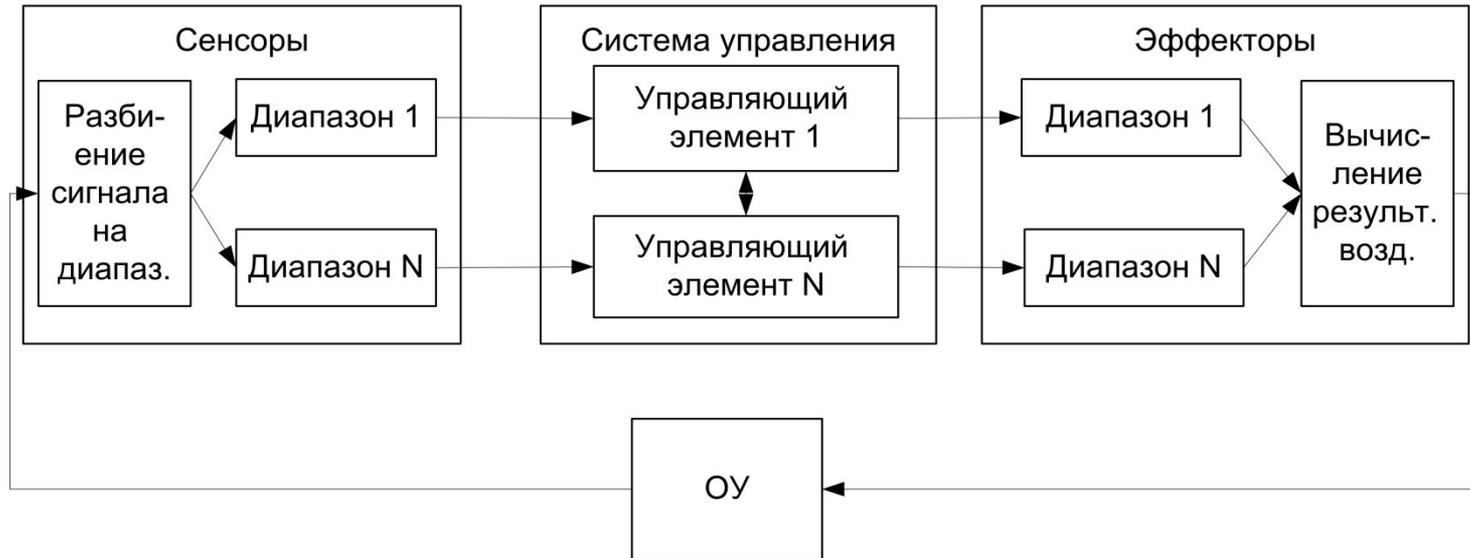
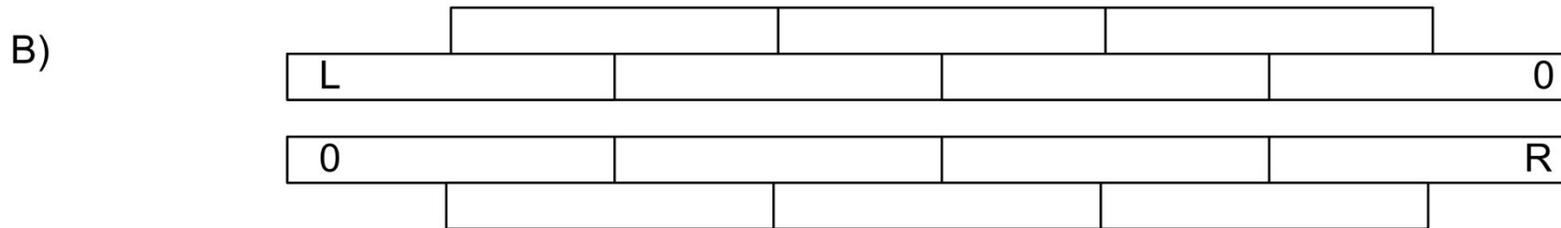
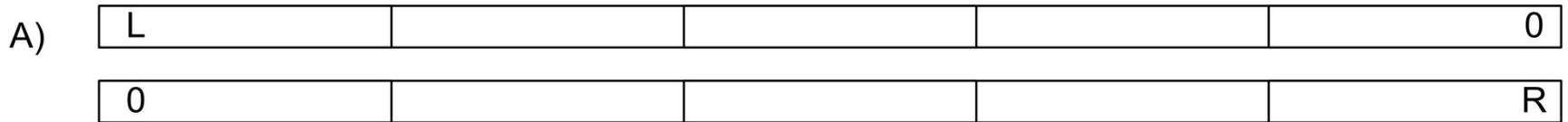
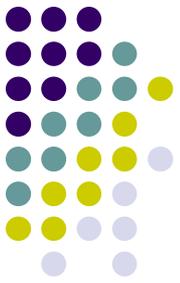


Схема нейронной системы управления

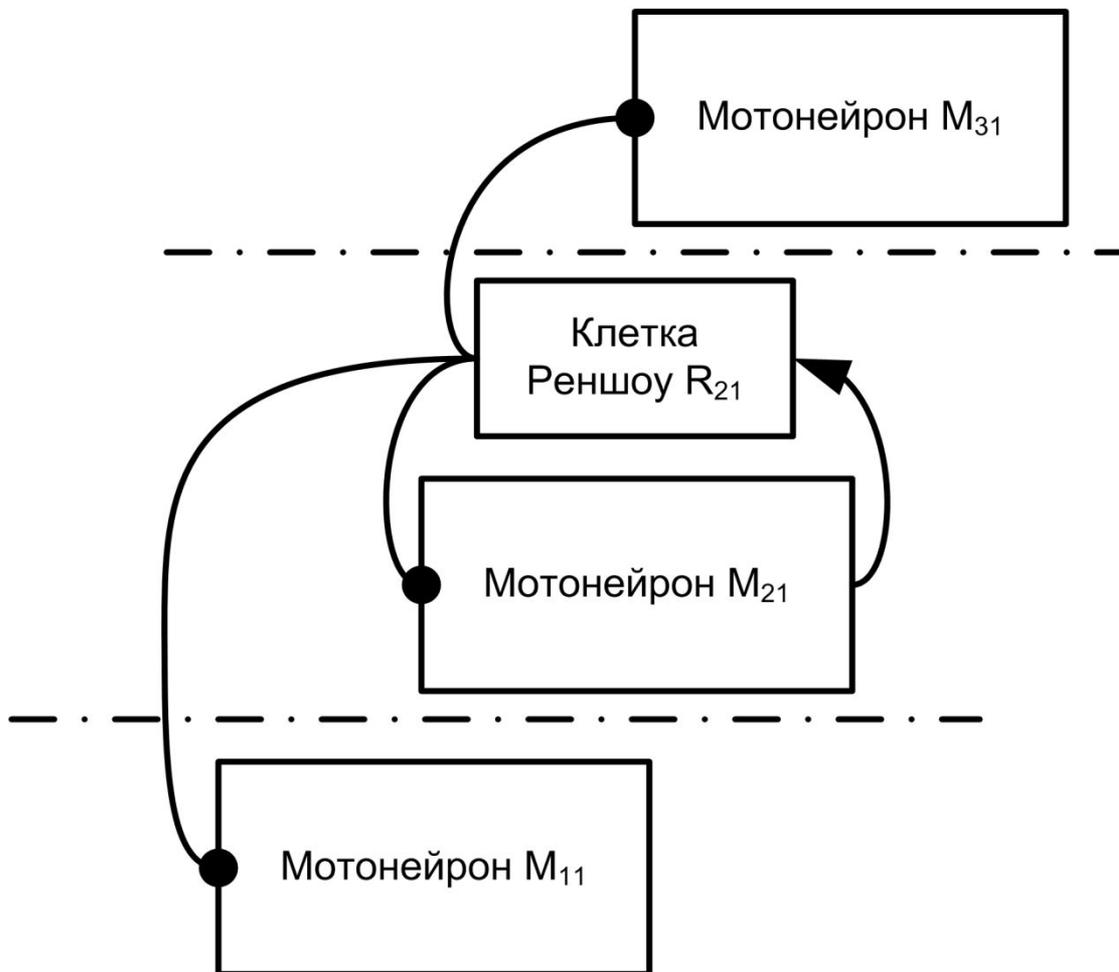


Способы разделения сигналов с сенсора на диапазоны

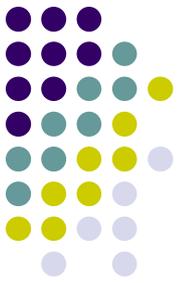


A – разбиение на N независимых диапазонов
B – разбиение на N пересекающихся диапазонов

Перекрестные тормозные связи

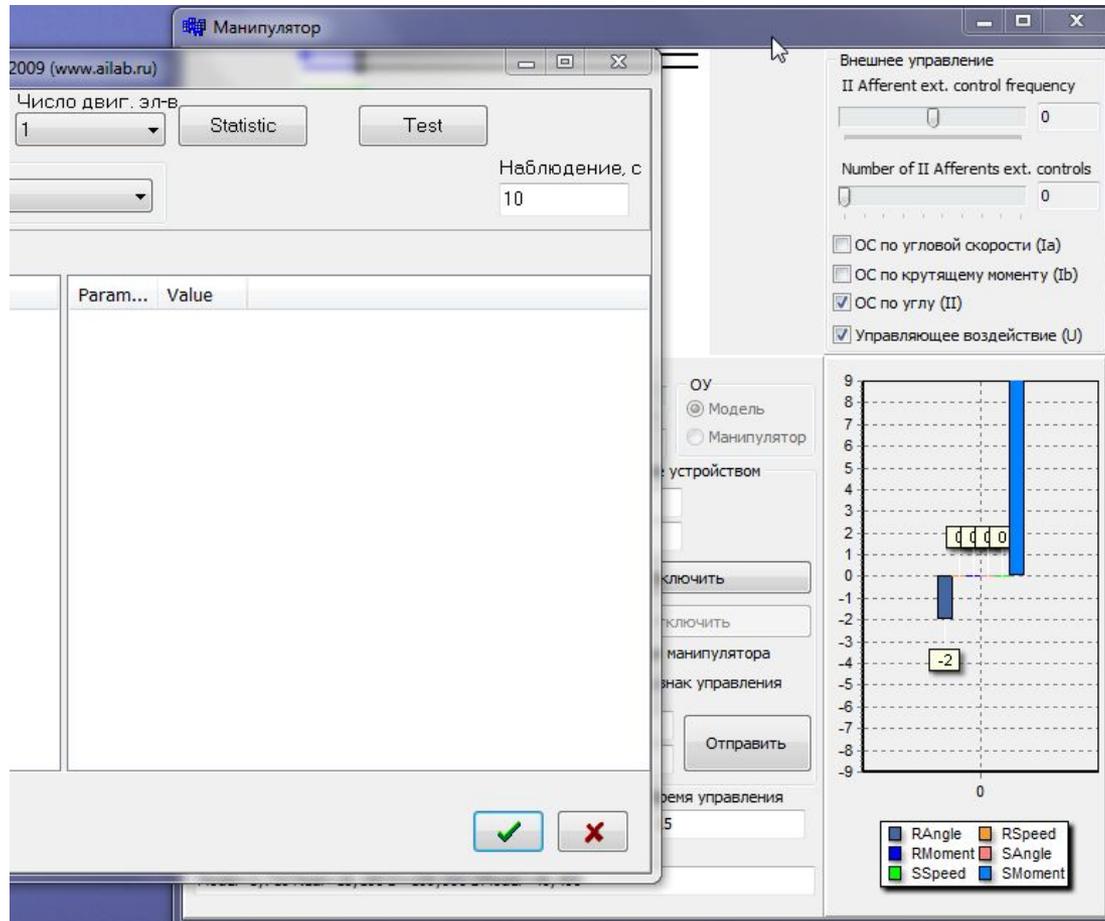
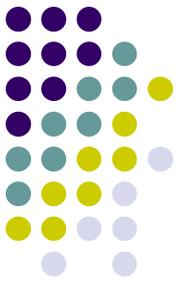


Варианты структуры исследуемых СУ



1. Рабочий диапазон сенсоров разбивался на непересекающиеся участки, перекрестные связи отсутствовали
2. Рабочий диапазон сенсоров разбивался на пересекающиеся участки, перекрестные связи отсутствовали
3. Рабочий диапазон сенсоров разбивался на непересекающиеся участки, включены перекрестные связи
4. Рабочий диапазон сенсоров разбивался на пересекающиеся участки, включены перекрестные связи

Зависимость от числа упр. элементов без пер. связей



<http://www.youtube.com/watch?v=1ZrpbwBfQUc>

Зависимость от числа упр. эл-в с перекр. связями



Манипулятор

2009 (www.ailab.ru)

Число двиг. эл-в
1

sslinks

Param...

Внешнее управление

II Afferent ext. control frequency
0

Number of II Afferents ext. controls
0

ОС по угловой скорости (Ia)
 ОС по крутящему моменту (Ib)
 ОС по углу (II)
 Управляющее воздействие (U)

Момент
0

ОУ
 Модель
 Манипулятор

Множитель напряжения: 2,000
Управление устройством
COM: 7
Servo: 1
Включить
Отключить
 Эмуляция манипулятора
 Сменить знак управления
Va: 30
Vd: 30
Отправить

Время управления: 1,000
Пост. времени разряда PАС: 0,010
Пост. времени заряда PАС: 0,001

Выходы двигателя
Напряжение
Время управления

Выходы двигателя

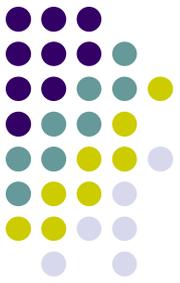
472,5 540 547,5 460 555

0 1 2 3 4 5

RAngle RSpeed
RMoment SAngle
SSpeed SMoment

<http://www.youtube.com/watch?v=X51i0czvN2A>

Управление по углу, скорости и моменту



Манипулятор

Внешнее управление
II Afferent ext. control frequency: 0
Number of II Afferents ext. controls: 0

OC по угловой скорости (Ia)
 OC по крутящему моменту (Ib)
 OC по углу (II)
 Управляющее воздействие (U)

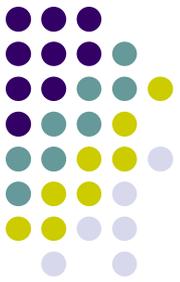
Момент: 0,000
Управление устройством
COM: 7
Servo: 1
Включить
Отключить
 Эмуляция манипулятора
 Сменить знак управления
Va: 30
Vd: 30
Отправить

Выходы двигателя: [Ia=0,000 : Ib=-2,360 : II=0, 120]
Напряжение: -6,890 -> -35,100
Время управления: 0
Model=3,900 Real=19,000 D=109,000 DModel=139,000

График: RAngle, RSpeed, RMoment, SAngle, SSpeed, SMoment

<http://www.youtube.com/watch?v=fgmSFKwxpcY>

Внешнее управление по углу



Манипулятор

Внешнее управление

II Afferent ext. control frequency: 0,000

Number of II Afferents ext. controls: 0

OC по угловой скорости (Ia)

OC по крутящему моменту (Ib)

OC по углу (II)

Управляющее воздействие (U)

Момент: 0,000

Управление устройством

COM: 7

Servo: 1

Включить

Отключить

Эмуляция манипулятора

Сменить знак управления

Va: 30

Vd: 30

Отправить

Выходы двигателя

[Ia=0,234 : Ib=0,715 : II=0,026]

Напряжение: -11,600 -> -178,000

Время управления: 15

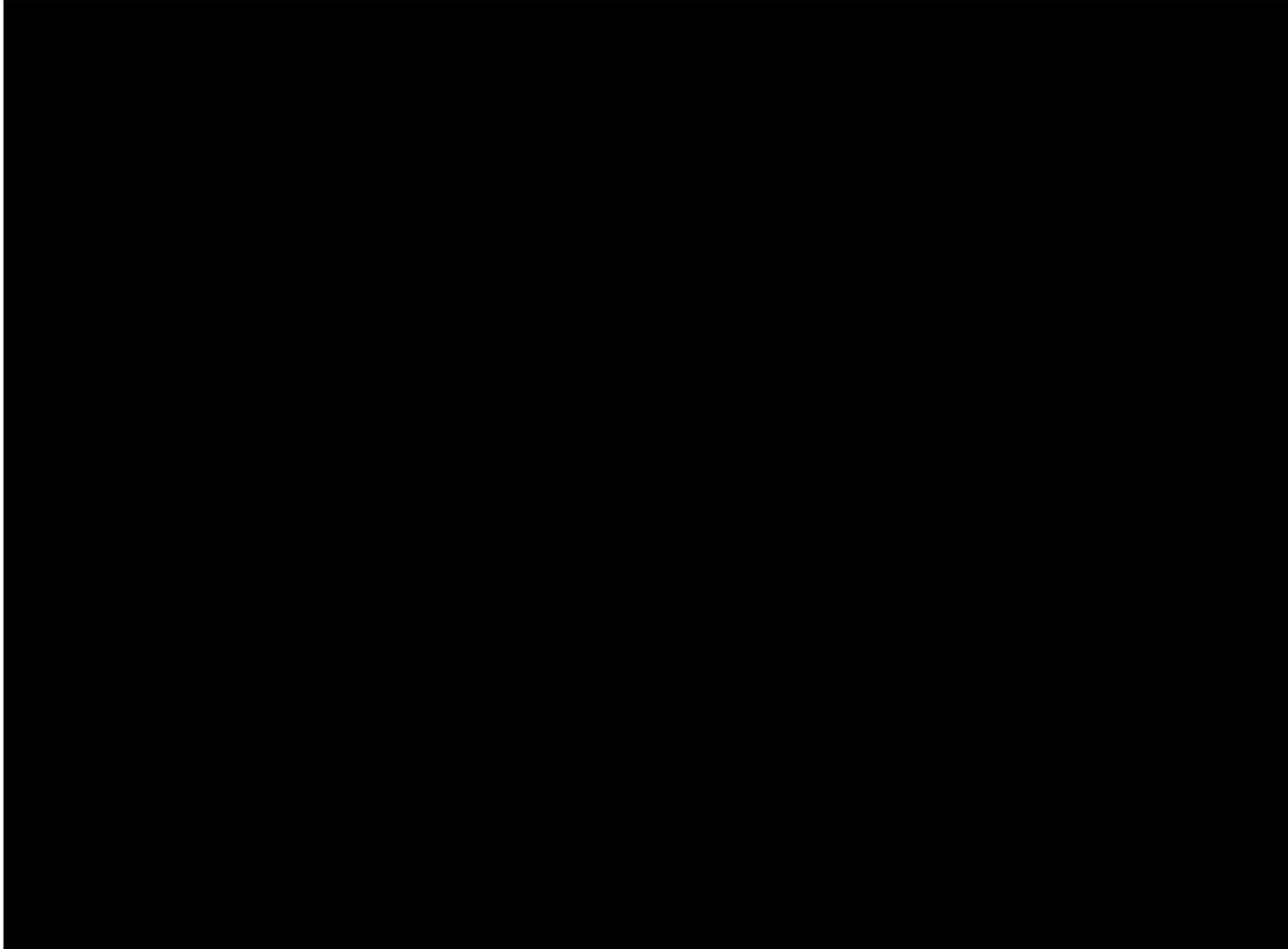
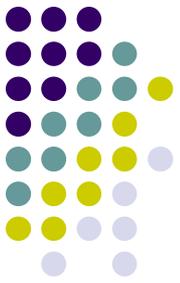
Выходы двигателя

Model=34,000 Real=57,400 D=109,000 DModel=0,000

График: RAngle, RSpeed, RMoment, SAngle, SSpeed, SMoment

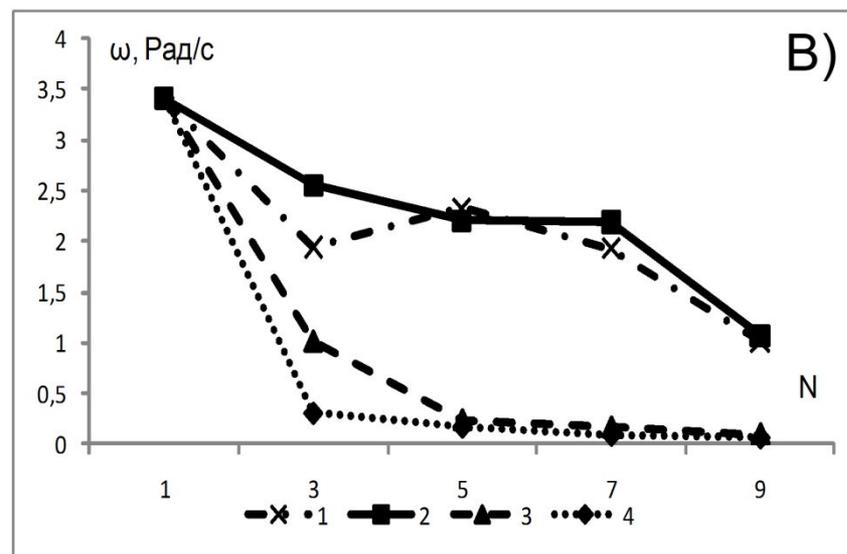
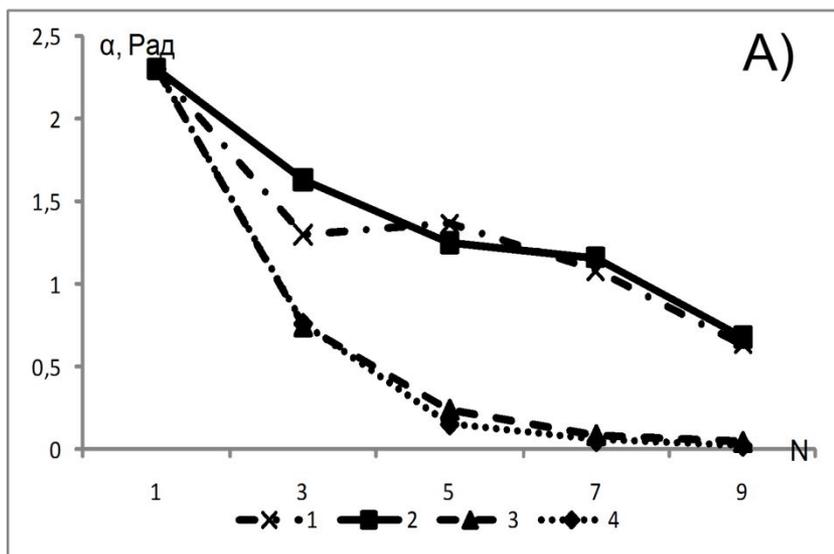
<http://www.youtube.com/watch?v=uwDIIYLvJ2k>

Управление звеном манипулятора



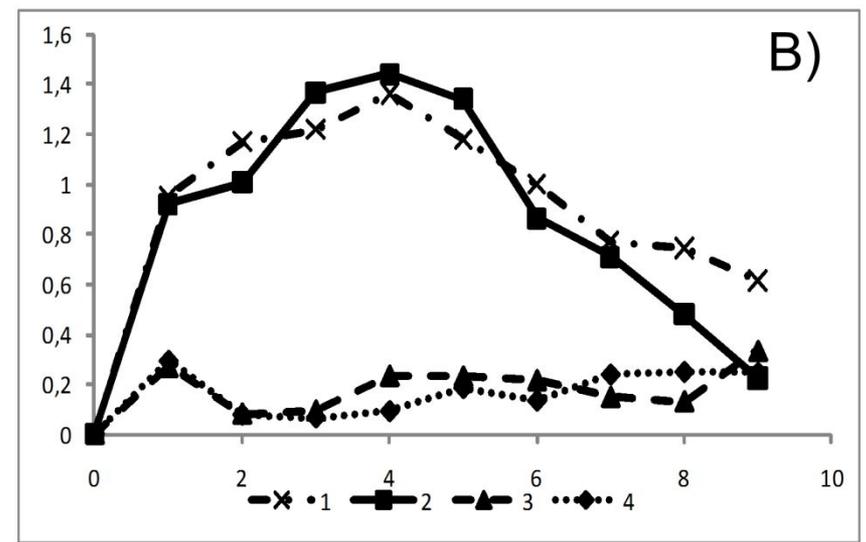
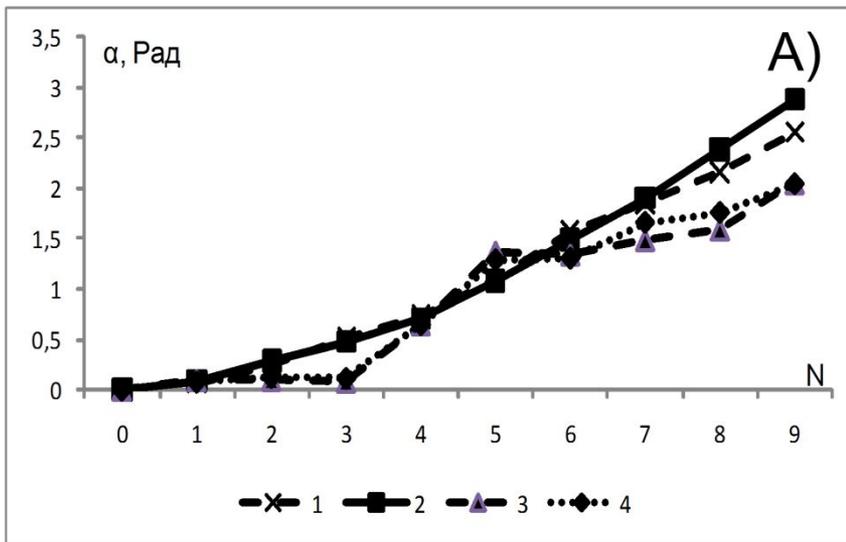
<http://www.youtube.com/watch?v=cBVxJa0Rq1k>

Зависимость амплитуды и скорости периодических колебаний звена около положения равновесия под действием внешних сил



A) – графики амплитуды B) – графики угловой скорости

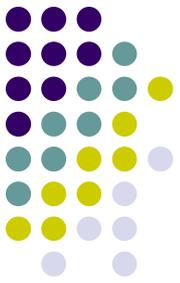
Зависимость угла позиционирования звена и погрешности от числа управляющих элементов, активированных с верхнего уровня



A) – положение

B) – амплитуды колебания вокруг положения равновесия

Перспективы применения



- Создание прямых интерфейсов технических систем с НС живых организмов
- Разработка адаптивных систем управления устойчивых к изменению характеристик объекта управления
- Разработка систем управления, воспроизводящих замкнутую цепь обработки информации от сенсоров к эффекторам, присущую живым организмам

Направления дальнейших исследований



- Создание модели многозвенного манипулятора и разработка системы управления на моделях естественных нейронов.
- Включение в разработанную систему управления модель системы зрения и разработка контура управления «глаз-рука».