Программирование микроконтроллеров для управления роботами

Плата ChipKIT WF32

- \$70 (~2500руб) на digilentinc.com
- Совместима на программном уровне с платформой Arduino
- Программирование на языке Си/С++
- WiFi, режимы USB хоста и USB-устройства, SD-карта
- Контроллер РІСЗ2МХ 80МГц
- 512Кб ПЗУ флеш, 128Кб ОЗУ



Порты (ножки или пины) ввода-вывода

- Осуществляют связь между программной и внешним миром
- Пронумерованы от 0 до 41 (на WF32)
- Каждый порт может работать в режиме ввода или вывода
- Цифровой режим: для порта определено два значения 1 (HIGH - плюс) и 0 (LOW - минус)
- В режиме вывода программа записывает в указанный порт единицу 1 и на порт подаётся напряжение плюс, при записи 0 подаётся минус (земля/ground/GND)

Среда разработки MPIDE

- chipkit.net/started/install-chipkit-software/
- Свободное программное обеспечение
- Работает на Linux, Mac и Windows
- Предварительно необходимо установить платформу Java: java.oracle.com

Драйвер платы:

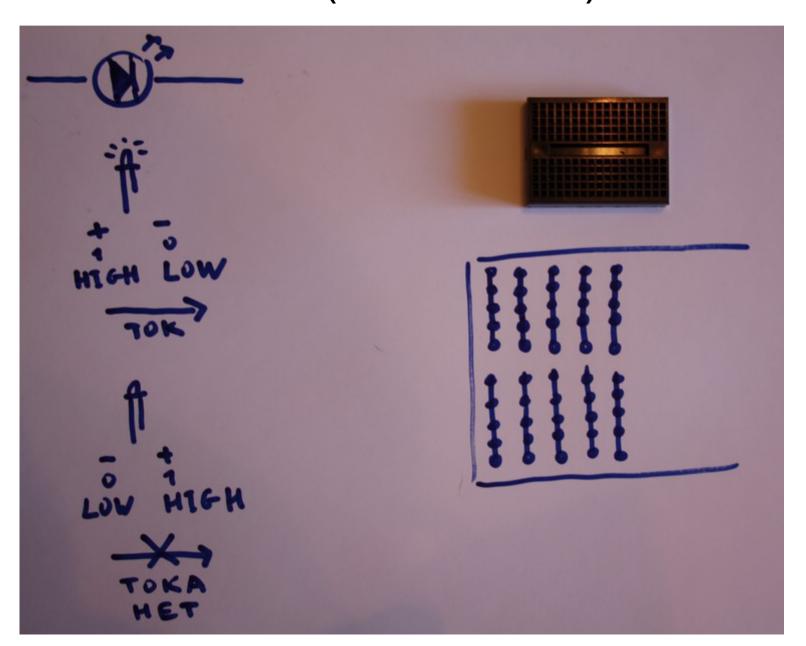
- в Linux уже всё есть, хотя может потребоваться дать права на доступ к устройству /dev/ttyUSBX
- в Windows 7: драйвер в архиве с MPIDE
- в Windows 8: при подключении платы разрешить искать в интернете

Запускаем среду разработки MPIDE

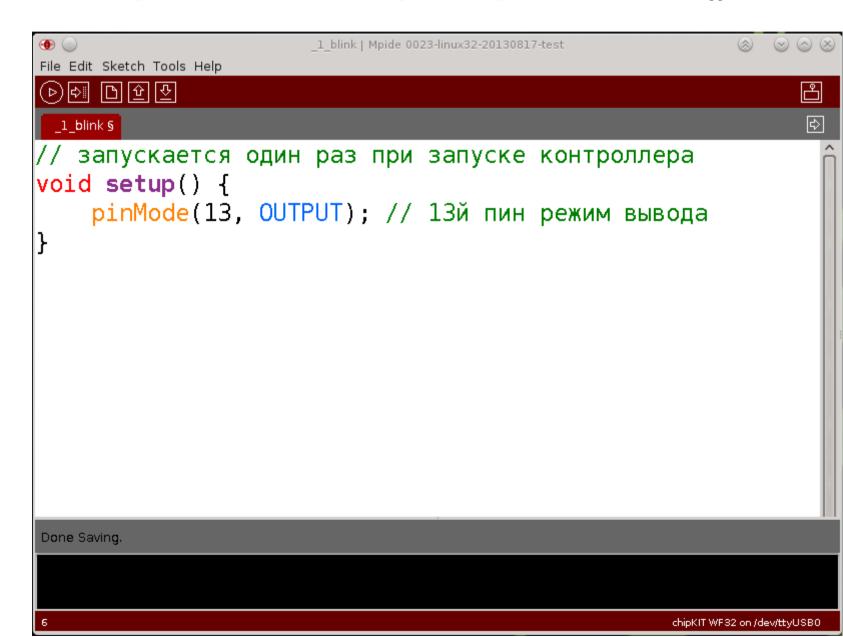
Меню Tools > Board > chipKIT > chipKIT WF32



Светодиод (LED) и беспаячная макетная плата (breadboard)



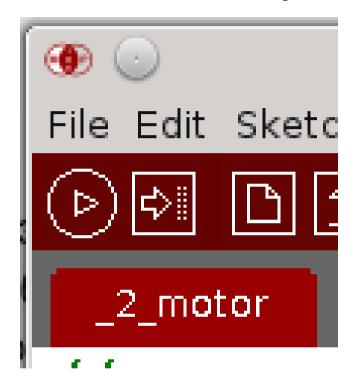
Настройка перед стартом: void setup(), установка режима порта pinMode()



Бесконечный цикл void loop(), запись значений в порт digitalWrite()

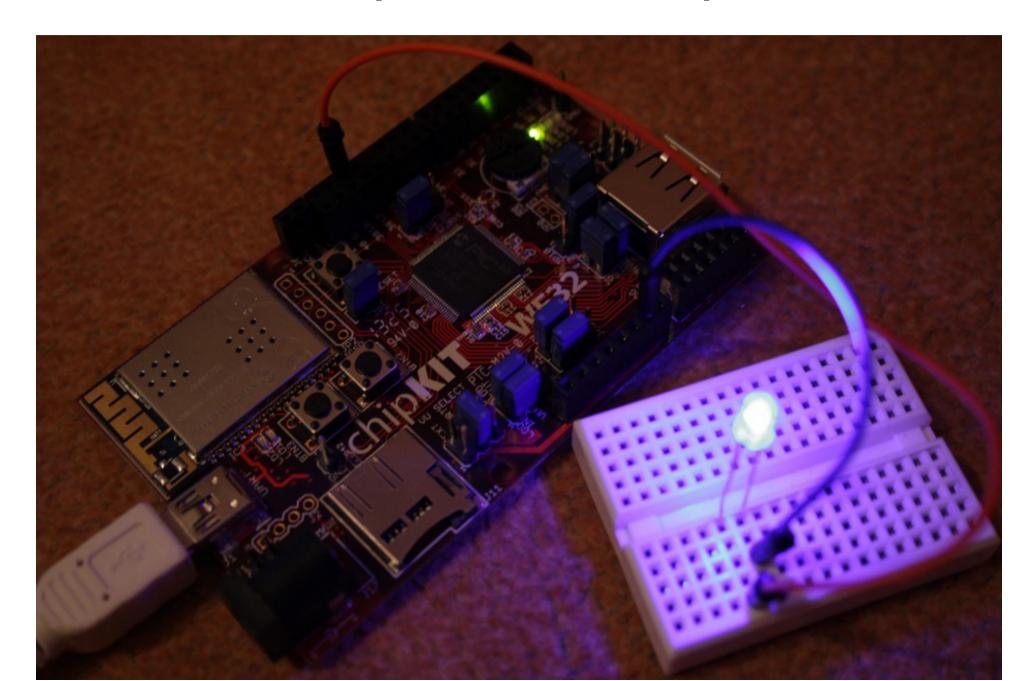
```
1 blink | Mpide 0023-linux32-20130817-test
File Edit Sketch Tools Help
1 blink
                                                                 ₽
// запускается один раз при запуске контроллера
void setup() {
    pinMode(13, OUTPUT); // 13й пин режим вывода
// бесконечный цикл
void loop() {
    digitalWrite(13, 1); // включить лампочку
    delay(1000); // подождать секунду
    digitalWrite(13, 0); // выключить лампочку
    delay(1000); // подождать секунду
Done Saving.
                                                      chipKIT WF32 on /dev/ttyUSB0
```

Загрузка прошивки на плату: наверху вторая слева кнопка Upload



```
1 blink | Mpide 0023-linux32-20130817-test
File Edit Sketch Tools Help
(▷) → 🖺 🕒 🛂 Upload
 _1_blink
// запускается один раз при запуске контроллера
void setup() {
     pinMode(13, OUTPUT); // 13й пин режим вывода
// бесконечный цикл
void loop() {
    digitalWrite(13, 1); // включить лампочку
    delay(1000); // подождать секунду
    digitalWrite(13, 0); // выключить лампочку
    delay(1000); // подождать секунду
Done Saving.
                                                        chipKIT WF32 on /dev/ttyUSB0
```

То горит, то не горит



Моторчик с коллекторным двигателем



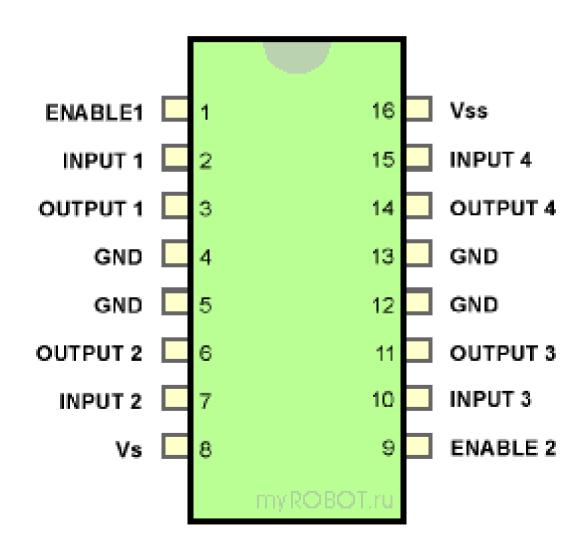
Моторчик с редуктором крутится медленнее, но тянет больше нагрузки



Без редуктора будет крутиться, но машинка не поедет

Управление мотором: микросхемадрайвер-усилитель L293D





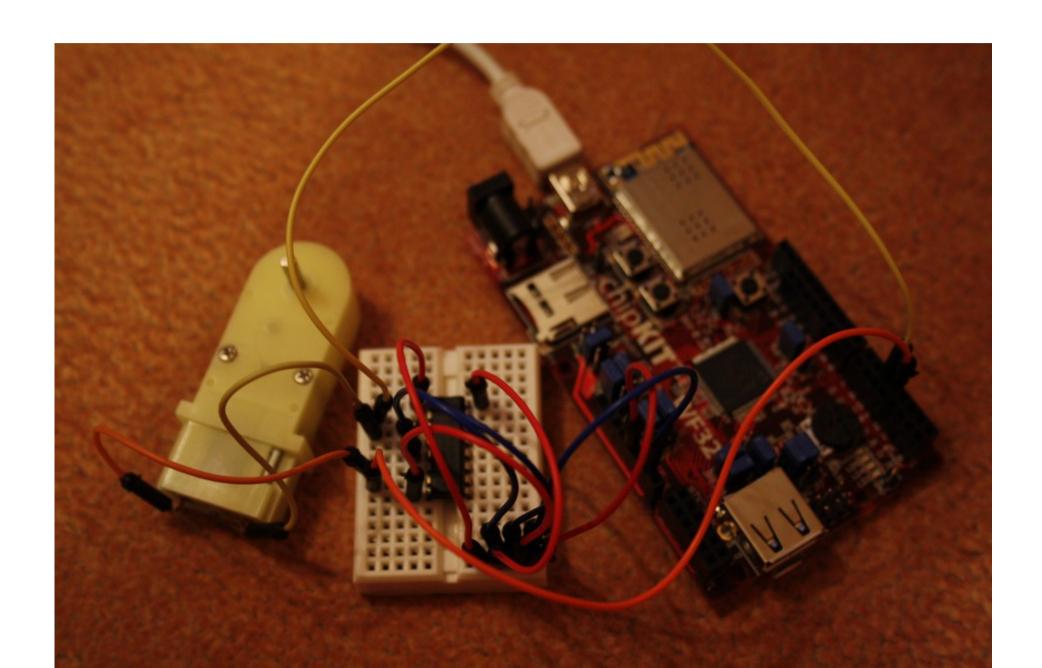
Микросхема-усилитель L293D

- GND земля (и заодно теплоотвод)
- Vs питание двигателей: 4,5-36B
- Vss питание микросхемы: 5В
- ENABLE1/2 включить/выключить левую/правую половину
- INPUT1/2/3/4 слабый сигнал от платы
- OUTPUT1/2/3/4 усиленный сигнал на мотор (от источника Vs)

Управление мотором

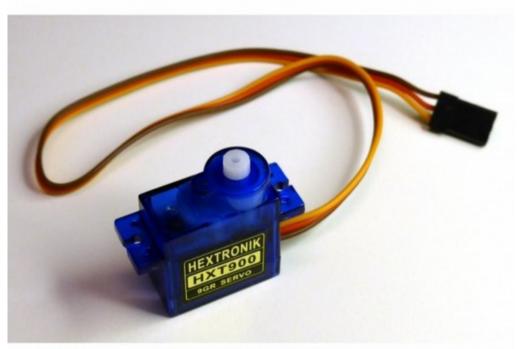
```
2 motor | Mpide 0023-linux32-20130817-test
File Edit Sketch Tools Help
     ₽
                                                                              ₽
 2 motor
// запускается один раз при запуске контроллера
void setup() {
    pinMode(4, OUTPUT); // 4й пин режим вывода
    pinMode(5, OUTPUT); // 5й пин режим вывода
// бесконечный цикл
void loop() {
    // вперед
    digitalWrite(4, 0);
    digitalWrite(5, 1);
    delay(3000); // подождать 3 секунды
    // назад
    digitalWrite(4, 1);
    digitalWrite(5, 0);
    delay(3000); // подождать 3 секунды
                                                                 chipKIT WF32 on /dev/ttyUSB0
```

Взад-вперёд



Сервомоторчики:

- Угол поворота 0 180 градусов
- 3 провода: питание 5В (+), земля (GND/-), управляющий сигнал

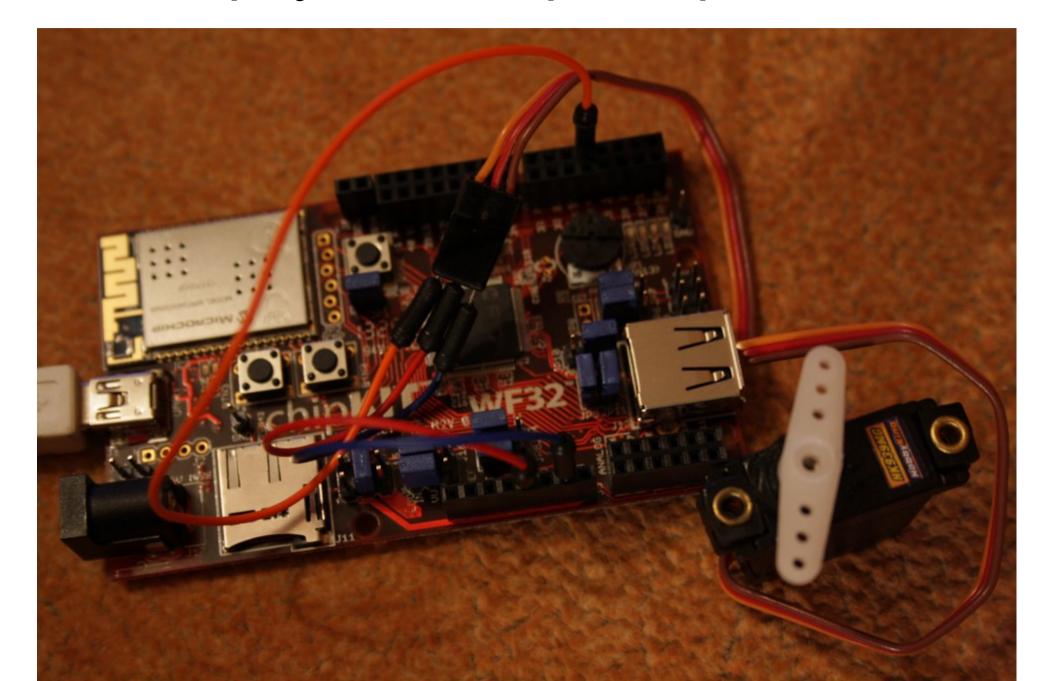




Управление серво-моторчиком: библиотека Servo.h

```
2 servo | Mpide 0023-linux32-20130817-test
File Edit Sketch Tools Help
 凸
                                                                                ➪
  2 servo
#include <Servo.h>
Servo servol:
void setup() {
    servol.attach(4);
void loop() {
    servol.write(0); // поворот 0 градусов
    delay(1000);
    servo1.write(180); // 180 градусов
    delay(1000);
    servo1.write(45); // 45 градусов
    delay(1000);
Done Saving.
                                                                   chipKIT WF32 on /dev/ttyUSB0
```

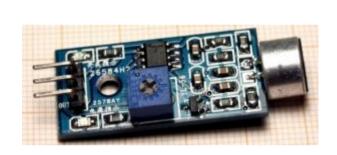
Повернулись-зафиксировались



Разные датчики

на ardunn.ru



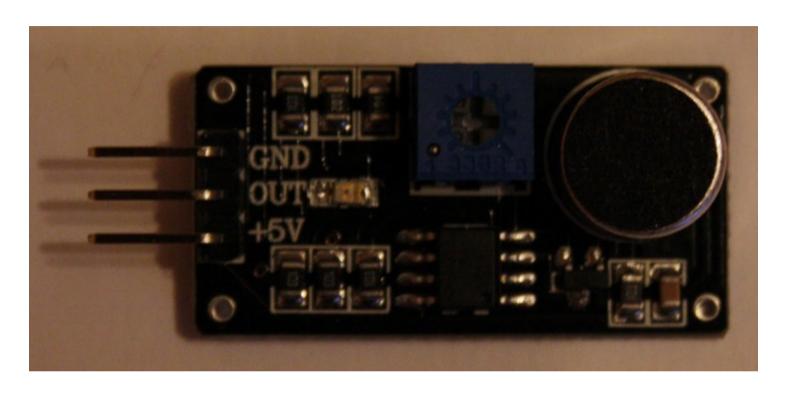








Сенсор звука: всего 3 ножки

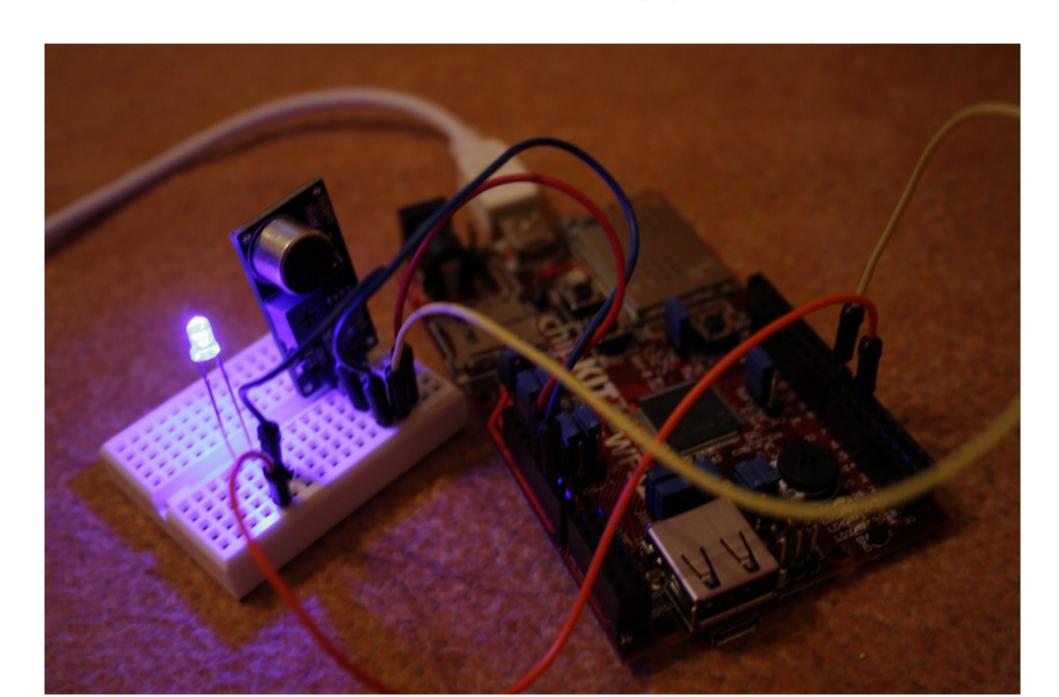


- GND земля
- +5V питание 5В
- OUT значение сенсора: 0 звук есть, 1 звука нет

Реагируем на звук



Хлопаем в ладоши



1i7.livejournal.com

Антон Моисеев