

Development of an Autonomous Ground Vehicle for the RobonAUT 2014 Contest

Csorvási Gábor Fodor Attila

Department of Automation and Applied Informatics

Budapest University of Technology and Economics

{csorvagep, attila.fodor.89}@gmail.com

Abstract. RobonAUT is a local robot development contest of the Faculty of Electrical Engineering and Informatics of BME. This paper describes the development process of an Autonomous Ground Vehicle which was one of the successful competitors of the 2014 contest. During software development of the embedded control system the possibilities of rapid prototyping have been exploited extensively. The paper demonstrates the power of model based design of control systems and embedded software, and describes the rapid deployment method in detail, which was used to integrate the MATLAB model with FreeRTOS on the target hardware.

Keywords: RobonAUT; Autonomous; AACs Workshop; MATLAB; Real-Time; Control Systems; ...

1 Introduction

The RobonAUT is an annual contest of the Department of Automation and Applied Informatics at the Budapest University of Technology and Economics. Each year many teams, consisting three students each design and build autonomous model cars that battle on an obstacle course, and race each other on a race track. The robots must be completely autonomous, lack any remote control and any kind of external intervention during the race is punished. The team whose car gathers the most points wins the contest in the end[1].

Even with such simple robots, there is enormous amounts of work, including the design of the system hardware carrying the sensor array, the software capable of recognizing and handling obstacles, a client software to ensure a safe testing environment and an efficient control system tasked to keep the the car "in line" while sweeping through the racetrack. As the fame of the competition grows, the expectations towards the cars heighten and teams become more ferocious to win. This all causes the pressure on the students to enlarge, while they have to hold their own in other challenges throughout the semester.

For these reasons, we decided to look beyond the boundaries of classic software development, and found a different approach often used together with *Rapid Prototyping* technologies, called the *Model Based Design*.

2 Related work

2.1 Classic software design approach

Explain what it lacks

C does not do any run time or compile time bounds checking in arrays. At run time the code will just access or mangle whatever memory it happens to hit and crash or misbehave in some unpredictable way thereafter. "Professional programmer's language." - Nick Parlante[2]

2.2 Other model based design approaches

In 2014, another competing team has turned towards model based design [cite, Need for PID]. Blabla about their results. Explain what it lacks. (special hardware requirements for example)

2.3 Background

For the **RobonAUT 2014** contest, we used **MATLAB** and **Simulink** to implement the control system and the state machine. We chose the **MathWorks** product family, because **Simulink** has extensive support for model and simulation based development, and supports the generation of generic **C** source code that can be later used on any hardware that is capable of running **FreeRTOS** or any other hard real-time operating systems.

A typical system designed in **MATLAB** can be divided to three parts. There's a **MATLAB Script** that defines the system model and computes the simulator and controller parameters. Based on these parameters we can build the simulator and control software in **Simulink** that interact with each other. If the system response in the simulation is correct, the controller is ready for code generation, and field-testing.

[figure about these relations: matlab script on top, simulator and controller equal, controller goes below to hardware with code generation,]

3 Model based design of the high level software

As described earlier, the Model based design is based on solving the problems in a more visual environment. During the development, there's limited connection between the designed software and the real hardware, as many of the solutions can be verified using the simulated model of the system.

In addition, with the use of the correct methods the result is not only the solution for the problem, but an automation that can formulate this solution for a given model. This means, that even if significant changes occur in the specifications, only minimal amount of modification is required to the code that formulates the software. This advantage can't be over emphasized, because the final specifications of the system are rarely known, especially in prototype development.

In conclusion, we claim that the using model based design in robotic software development results in a quick and efficient work. [lot of refinements required in this part]

3.1 Case study

In the first part of the article we will demonstrate how the focus of the software development has shifted from the actual coding to a more visual and mathematical representation of the system, and how to harness its traits to *quickly* develop a *reliable* system. In the second part it will be described how to use the MATLAB Coder auto code generation tool and how to integrate the source with (the?) FreeRTOS (hard real-time operating system?) and deploy it on the target hardware, the STM32F4-Discovery developer board.

3.2 Functional description

During the race, the track is marked by a dark line on light ground. The car follows this line that guides it through certain checkpoints. Between checkpoints, there are obstacles that need to be passed in a specific way. Each obstacle is marked in a unique way that allows the car to unambiguously determine, based on simple on-board sensors, which function it has to execute in the current segment.

The recommended sensor loadout[?, sensors]s a number of optoelectronic sensors beneath the front axis or bumper of the car, and a couple of range-estimator infrared sensors to cover the front and the sides of the car. Certain teams extended this setup with a camera for image-recognition, a second op-tosensor array and other methods. We stucked to the basic recommended sensor outfit, and this paper will not consider any other layouts.

3.3 Building a model

The first step in model based design is to create a model of the system, based on the functional description and known sensor loadout. To follow the line, the signals of the optical array must be processed and a control system must use this input to keep the car on the track. Let's define the following variables:

d	Position error: The shortest distance between the center of the front optical array and the center of the track
δ	Angular error: The angle between the centerline of the body and the tangent of the track
Φ	Steering angle: The effective steering angle, according to Ackermann-steering
κ	Current curvature of the track ($1/R$)
x	Line position: the position of the track line along the front optical array
c	Line speed: derivative of x , the change of the track line position
v	Car speed: The current speed of the car along the centerline

Illustrating the system can help to visualize the relationships:

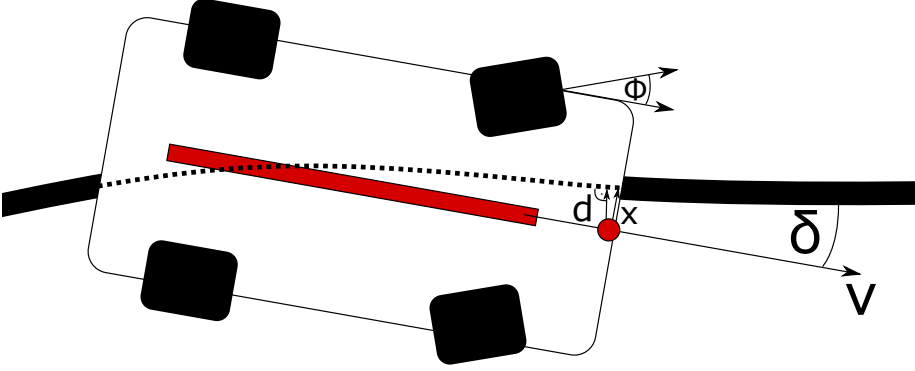


Figure 1: System model

Formulating the system model the first step is to implement the system descriptor script. In the following we'll build a steering controller.

Knowing the dynamical system equations (1, 2), and parameters (L : wheel-base), we can formulate the **A** (system transition) and **B** (system update) matrices linearly approximated in the equilibrium ($d = 0; \delta = 0; v = 1$) (3).

$$\dot{d} = \sin(\delta + \Phi) \cdot v \quad (1)$$

$$\dot{\delta} = \frac{v}{L} \cdot \tan(\Phi) + \kappa \quad (2)$$

$$\begin{bmatrix} \dot{d} \\ \dot{\delta} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & \delta \cdot v \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} d \\ \delta \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ \frac{v}{L} & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \Phi \\ \kappa \end{bmatrix} \quad (3)$$

Instead of hard-coding the system matrices into the script, we can apply a different method that's closer to the model based approach, by using the **MATLAB Symbolic Toolbox**. This package allows the automatic generation of the Jacobian matrices of the system, so the inputs are narrowed to the system parameters and nonlinear dynamic equations. Furthermore, this way we can hold on to a lot more information that can later be used to generate a nonlinear state observer, Extended Kalman Filter[appendix], or Hybrid Linear Controller[appendix].

[figure: partial prev figure extended with an above-top symbolic layer]

$$A_J = \begin{bmatrix} \frac{\partial \dot{d}}{\partial d} & \frac{\partial \dot{d}}{\partial \delta} \\ \frac{\partial \dot{\delta}}{\partial d} & \frac{\partial \dot{\delta}}{\partial \delta} \end{bmatrix} \quad (4)$$

$$B_J = \begin{bmatrix} \frac{\partial \dot{d}}{\partial \Phi} \\ \frac{\partial \dot{\delta}}{\partial \Phi} \end{bmatrix} \quad (5)$$

```

% Definition of system equations
d_dot = sin(Delta + Phi) * v;
Delta_dot = v/L * tan(Phi) + Kappa;

% Computing the Jacobi matrices
A_sym = [0      diff(d_dot, Delta);
         0      0                    ];

B_sym = [diff(d_dot, Phi);
         diff(Delta_dot, Phi)];

% Substitution of approximation points
A = double(subs(A_sym, [L, d, Delta, Phi, v],...
               [L_car, 0, 0, 0, 1]));
B = double(subs(B_sym, [L, d, Delta, Phi, v],...
               [L_car, 0, 0, 0, 1]));

```

Control system Once an accurate system model is available, it's possible to formulate a controller. It's relatively easy to implement multiple controllers and compare their effectiveness on the simulated system to determine, which would fit the robot the best. Already knowing the state-space form of the system, a full-state feedback controller can be formulated quickly to stabilize the system. Using the Ackermann formula, we get the feedback matrix.

```

% Definition of remaining state-space matrices
C = [1 0];
D = 0;
sys = ss(A,B,C,D);

% Controller design
P = [-3 -3];
K = acker(A,B,P);
sys_c = ss(A-B*K, B, C, D);

```

If we check the results we can see that the system has been stabilized.

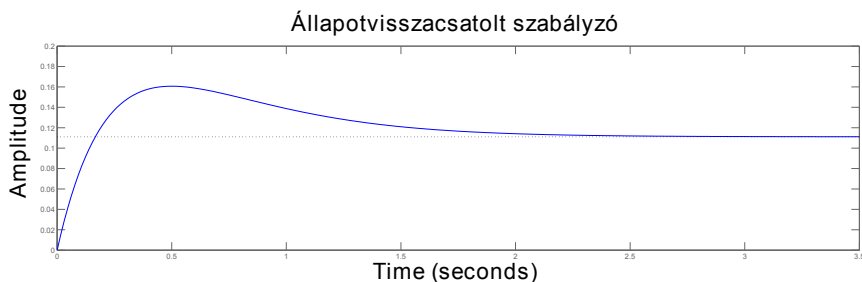


Figure 2: Instabil rendszer állapotviszacsatolt stabilizációja

Direct and inverse measurement models Unfortunately, a full-state feedback loop can rarely be realized directly, and the controller we have just created would not be able to control the actual system. Certain states can not be observed directly, and can only be estimated by a state observer. Simulating the sensor readings based on the state variables can be done with the *Direct measurement model*, while in order to estimate the states based on the sensor reading we need the *inverse measurement model*.

Knowing the geometrical layout of the car, the expected sensor readings can be simulated using geometrical projection to the optosensor array:

$$x = \frac{d}{\cos(\delta)} \quad (6)$$

After the direct model has been determined, the inverse model can be formulated as well:

$$\hat{d} = x \cdot \cos(\delta) \quad (7)$$

$$\hat{c} = \dot{x} \quad (8)$$

$$\hat{\delta} = \arctan\left(\frac{c}{v}\right) - \Phi \quad (9)$$

The direct model is usually part of the simulation only, however it's possible to proof-check the sensor readings during run-time. This can be especially useful, if we plan to produce the estimated states using sensorfusion. The inverse measurement model is always the first layer of the control loop, while it is rarely found in the simulated environment.

Note: δ can be directly measured if the robot is equipped with multiple optosensor arrays.

3.4 Building the simulation environment

When a sufficient model and controller are available, it is time to build the simulation environment. In case of a simple system, at this point the controller could be implemented directly in C, but in case of a complex system it is better practice to go through with the model based design.

A rendszert két fő logikai részre bonthatjuk, az **Irányító rendszerre** és a **Szimulátorra**, illetve egy harmadik blokk interfészt biztosít e kettő között. A MATLAB (így a Simulink is) gyengén típusos nyelv, de lehetőség van a típusok erős állítására is. Ez beágyazott rendszereknél különösen hasznos, mivel a MATLAB egészen meglepő típusokat tud előállítani magának, ami nem előnyös sem a futási sebesség, sem a kézbentarthatóság szempontjából, különösen ha fixpontos számábrázolással szeretnénk dolgozni.

Szimulátor A megállapított rendszermodell alapján felépíthetjük a szimulátort. Hiába terveztük a szabályzót a linearizált modellhez, a szimulátornak

mindig a legelső lépésben meghatározott, gyakran nemlineáris összefüggések alapján kell felépülnie, különben csak magunkat csapjuk be a hibás szimulációval, és az egész technológia nem ér semmit. A nemlineáris rendszerek felépítéséhez kiváló segédletet nyújt a Szabályozástechnika tárgy 5-6. gyakorlata, illetve annak felkészülési anyaga[?, p. 319-354], így erre nem térünk ki. Amennyiben a rendszermodellt a Jacobi mátrixok segítségével generáltuk, célszerűbb közvetlenül azt felhasználni a szimulációban a blokkokból felépített rendszer helyett, így nem csak paraméter-, hanem rendszerszintű változás esetén sem kell kézzel utólag módosítani a szimulátort.

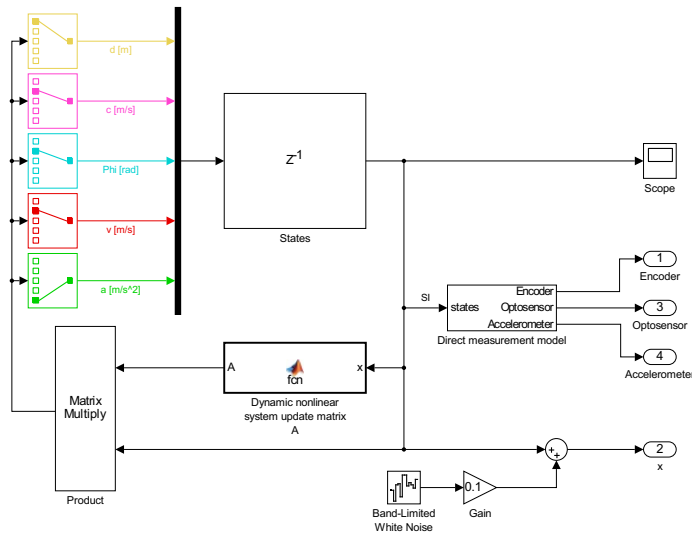


Figure 3: Jacobi-mátrix alapú nemlineáris szimulátor blokkdiagram

Ne feledjük, a szimulátor kimenete nem csupán az állapot, hanem a direkt mérési modell által előállított szimulált szenzorjelek, melyeket mesterségesen zajjal is terhelhetünk, hogy eggyel kevesebb meglepetés érjen a tényleges teszteléskor.

3.5 Implementation of a complex control system

Az irányítás tetszőlegesen bonyolult lehet, a RobonAUT-hoz készült megoldás 4 fő kritikus (működéshez elengedhetetlen) részre bontható:

Inverz mérési modell A korábban vázolt inverz mérési modell megvalósítása, célja a **visszacsatolt, mérhető állapotok** előállítása a szenzorok jelei alapján, tehát **priori információk nélkül**. Mivel a verseny során többféle jelre kellett szabályozni (vonaldetektálás, bal/jobbs éldetektálás, bal/jobbs távolságérzékelő

szenzor jele), ezekre mind létre kell hozni az inverz mérési modellt, majd a megfelelő visszacsatolt állapotot adni tovább a jelfeldolgozónak.

Jelfeldolgozó és állapotbecslő Az inverz mérési modell által előállított **visszacsatolt állapotokat** dolgozza fel **priori információk** segítségével. Ez a mi esetünkben egy Kálmán-szűrőt jelentett, ahol a mérési jel a visszacsatolt állapot, a priori információ pedig a rendszer modellje. Bár a Kálmán-szűrő támogatja az inverz mérési modell közvetlen integrálását a szűrőbe, ezt a megoldást nem találtam célszerűnek, mivel a szenzorsor jelvektorából a vonal pozíciójele nem állítható elő zárt mátrixos alakban, valamint többféle jelentősen eltérő lehetséges bemenet között kell kapcsolni.

Szabályzó A szabályzó a szkript alapján számított paraméterek alapján implementálható, ez függ a választott szabályzó típusától és a tervezés módjától.

Magas szintű irányítás, állapotgép A magas szintű irányítás felel a szabályzás és állapotgép alapján történő vezérlés közötti kapcsolásért és a szabályzó bemeneti jelének kiválasztásáért, az aktuális állapot szerint. Ezenkívül referenciajeleket határozhat meg a sebességnek és a kormány szabályzónak.

3.6 Preparing MATLAB Coder for code generation

Az elkészült szabályzóból C (vagy C++, Verilog és PLC) kódot generálhatunk, melyet beágyazhatunk a rendszerbe. A generált kód egyfajta statikus osztályként működik, vannak belső tárolói és tagfüggvényei, de nem szükséges a példányosítása.

Az első lépés a kódgenerálás előkészítéséhez a megfelelő **solver** beállítása. Ezt a **Simulation/Configuration parameters...** (Ctrl + E) menüpontban tehetjük meg a **Solver** menüpontban. A típust Fixed-step-re kell állítani, a solvert pedig discrete-re, hogy ne legyenek folytonos állapotok a modellünkben. Ezután ne felejtsük el megadni a mintavételi idejét a rendszernek, másodpercben. Ezt a beállítást célszerű már a modell létrehozásakor, a legelső lépésként elvégezni, ugyanis egy folytonos környezetben épített modell nem feltétlenül fog működni diszkrét solverrel! (Alternatív módon **Atomic Subsystem** blokkba helyezhetjük a fordítani kívánt rendszert, amennyiben mindenképpen folytonos idejű szimulátorral szeretnénk dolgozni. Ekkor nem szükséges a solver módosítása, viszont gondoskodni kell a mintavételi idő váltásról.)

A tényleges kódgeneráláshoz szükség van egy MATLAB által támogatott C/C++ compilerre is. A teljes lista megtekinthető a MathWorks weboldalán.¹

Target beállítása A kódgenerálásra millióféle különböző beállítás létezik, ezek közül az STM32F4-Discovery kártyához tartozót mutatjuk be, mivel ez volt a célplatform a RobonAUT verseny során.

¹<http://www.mathworks.com/support/compilers/>

A **Hardware Implementation** menüpontban a **Device Vendor** legördülő listát állítsuk **ARM Compatible**-re, a **Device type**-ot pedig **ARM Cortex**-re. A **Code Generation** menüpontban állítsuk át a **System target file**-t **ert.tlc**-re (ezzel az általános MATLAB-Embedded codert hívjuk meg). Az **Interface** menüpontban a **Code Replacement Library**-t állítsuk **GCC ARM Cortex-M3**-re. Amennyiben lebegőpontos számábrázolást is használunk a programban, kapcsoljuk be ezeknek a támogatását. Kihasználatlanul viszont nem javasolt mindent bekapcsolni, mivel csak felesleges típusdefiníciók jönnek létre. Ha valamit elfelejtettünk beállítani, Build közben hibajelzéssel ide fog visszairányítani a MATLAB. A **Report** menüpontban bekapcsolható a "Create code generation report", ami egy dokumentációt is generál a kód mellé. A **Code Generation** menüponthoz visszatérve bekapcsolhatjuk az optimalizációkat is, így javíthatunk a kód futásteljesítményén, valamint a generálás sebességén növelhetjük, ha nem kérünk make-filet, illetve buildet egyből, hanem csak a kódot állítjuk elő (úgyis csak arra van szükségünk itt). A kezelhetőséget javítja, ha a **Code placement**-ben a **Code packaging**-et **Compact**-ra állítjuk, így kevesebb forrásfájl generál, és könnyebb kezelni, ha csak egy generált rendszerünk van.

Tl;dr

- **Solver** → Fixed step, discrete
- **Hardware Implementation** → Device type → ARM Cortex
- **Code Generation** → System Target File → ert.tlc
- **Interface** → Code Replacement Library → GCC ARM Cortex-M3
- **MATLAB Command Line** → **mex -setup**

A megfelelő beállítás után a Simulink modellben keressük meg azt a blokkot, melyből kódot szeretnénk generálni. Egy nagy rendszerben akár több részben is lehet kódot generálni, pl. kapcsolható működés, vagy eltérő mintavételi idő esetén hasznos. Jelen esetben az Irányító rendszer blokkját szeretnénk felhasználni, melynek bemenete a szenzoroktól kapott közvetlen jel, kimenete pedig a szervójel. A blokkon jobb kattintás, majd **C/C++ Code** → **Build This Subsystem** (Régebbi MATLAB verziókban MATLAB Coder, illetve Real Time Workshop (RTW) menüpontokat kell keresni). A generált fileok a **MATLAB Current Working Folder** be kerülnek, nem a modell mappájába.

4 Integration

4.1 A generált kód felépítése

Amennyiben compact code placement beállítással generáltuk le a fileokat, csupán 4 számunkra hasznos file keletkezik:

- "subsystem neve".c
- "subsystem neve".h
- rtwtypes.h
- ert_main.c

A továbbiakban feltételezzük, hogy a generált subsystem neve "Controller" volt, az egyszerűbb olvashatóságért.

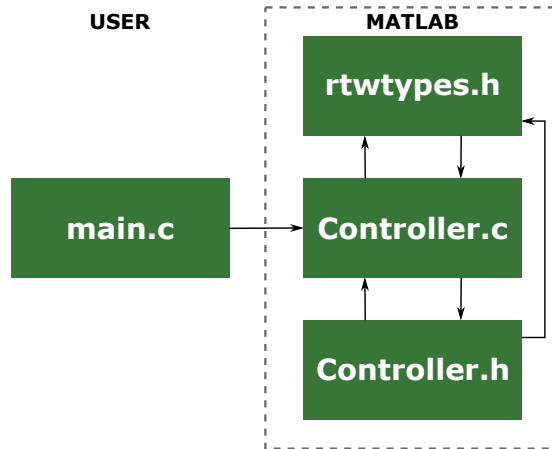


Figure 4: A generált fileok kapcsolata

A **Controller.c** és **Controller.h** fileokban van definiálva a rendszer működése. A kódból hozzávetőlegesen kiolvasható a modell működése. A **rtwtypes.h** fileban kerülnek definiálásra a rendszer által használt típusok, az **ert_main.c** pedig bemutatja a használatukat.

4.2 Simulink modell kezelése C kódban

A generált kód tökéletes megfelelője a Simulinkben futtatott modellnek. A generált fileok egy objektumot definiálnak, saját típusokkal és tagfüggvényekkel.

A rendszer inicializálását a `Controller_initialize()` függvénnyel tehetjük meg. Ez a modell futásának előkészítésének felel meg, beállítja a 0 időpillanatot a rendszerben, a kimenetek felveszik az alapértelmezett értéküket. A rendszerrel csupán a be és kimeneti interfészen keresztül kommunikálhatunk, valamint hatást gyakorolhatunk rá a **Step** függvény meghívási idejének változtatásával (ezt nem részletezzük, és ne is nagyon erőltessük). A bemeneti interfészt a `Controller_U` struktúra implementálja, ennek a változónak a tagjai felelnek meg egy-egy bemeneti jelnek.²

²Többdimenziós jel esetén tömbként történik az átadás. 2 vagy több dimenzió esetén ne feledjük, hogy a MATLAB **oszlopfolytonosan** kezeli a tömböket.

Miután beállítottuk a bemeneteket, a `Controller_step()` függvény meghívásával **léptethetjük** a modellt. A lépés megegyezik a generált rendszer **1 mintavételi idejű** lépésével. A `Step` függvény lefutása közben frissülnek a rendszer belső állapotai, valamint `Controller_Y`-ban a kimenetek. A kimenetet hasonlóléppen állítja elő a rendszer, `Controller_Y` struktúrában tárolva.

A bemenetek megadása, léptetés, kimenet kiolvasása az az elemi lépéssorozat, melyet rendszeresen **időzítve** végrehajtunk. Ha a modellnek időtől függő belső állapotai is vannak³, **pontos időzítéssel** kell biztosítanunk a periodikus meghívást. Ha a rendszer túlnyomó része MATLAB-ban készült, ez csupán timer időzítővel is biztosítható, ám ha más feladatokat is el kell látnia a rendszernek, valószínűleg egy Hard Real-Time operációs rendszerre is szükségünk lesz.

Rögtön felhívnam a figyelmet, ha eddig nem vált volna nyilvánvalóvá, hogy a generált forrásfileok közül **csak** az `ert_main.c`-t szabad módosítani. Ha úgy érezzük, hogy a többi generált kódba kell kézzel belenyúlni, akkor valamit elrontottunk. Továbbá meg lehet találni a megfelelő megfeleltetéseket a generált kód és a simulink modell között, de ez többnyire felesleges és **megbízhatatlan**. A legjobb fekete dobozként tekinteni a rendszerre, ha pedig valamilyen belső változóra szükség van debuggoláshoz, vegyük a fáradságot és vezessük ki kimenetre⁴.

4.3 Példarendszer integrációja periodikus meghívással

A példarendszerünk bemenete a vonal pozíciója, kimenete pedig a kívánt kormányászóg. A főprogramunkból a következőképpen tudjuk meghívni a modellt:

```
/* Pass inputs */
Controller_U.Position = line_position;

/* Update model */
Controller_step();

/* Receive outputs */
servo_position = Controller_Y.Servo;
```

Ezt a kódot kell egy olyan függvénybe beletennünk, melynek tudjuk biztosítani a periodikus meghívását.

A vonal pozíciót feldolgozhatjuk C-ben is akár, de minek, ha úgyis köré építünk egy MATLAB rendszert? Ehhez pointerrel tudjuk átadni az adattömböt, Simulinkben pedig vektor bemenetet kell beállítanunk.

5 Outlook and prospects

A MATLAB 2013b verziójától elérhető direkt hardware-támogatás az STM32F4 Discovery fejlesztőkártyához, melyet a MATLAB Hardware Support oldaláról

³Ez minden esetben igaz, P szabályzónál bonyolultabb irányítás esetében

⁴A Goto/From simulink blokkpárral ezt elegánsan megtehetjük, a vezetékek összekuszálása nélkül

tölthetünk le. A támogatás segítségével villámgyorsan tesztelhetjük az elkészített szoftvert, soros kábel segítségével pedig akár Processor-in-the-Loop tesztet is végrehajthatunk[?,].

5.1 Gyors Prototípustervezés

A RobonAUT elsősorban gyors prototípustervezési munkát igényel. Rövid idő alatt, minél hatékonyabb párhuzamosítással és a lehető legkevesebb teszteléssel kell sok funkcióval rendelkező, többé-kevésbé megbízható rendszert építeni. A magas és az alacsony szintű irányítás fejlesztése teljesen párhuzamosan zajlik, ha megfelelően kiaknázzuk a lehetőségeket.

Példa Készítsünk Simulinkben egy LED-villogtató programot 5 perc alatt!

Miután feltelepítettük a support package-et⁵, hozzunk létre egy új Simulink modellt, majd húzzuk be az **Embedded Coder Support Package for STM32-Discovery Board** library-ből a szükséges blokkokat. Az ábrán látható módon állítuk össze a kapcsolást, majd konfiguráljuk a modellt az 1. részben leírtakhoz hasonlóan, de most a **Code Generation** menüben **Target Hardware**-nek válasszuk az STM32F4-Discovery-t, valamint ne csak kódot generáljunk (Pipa ki a **Generate code only** checkbox-ból).⁶

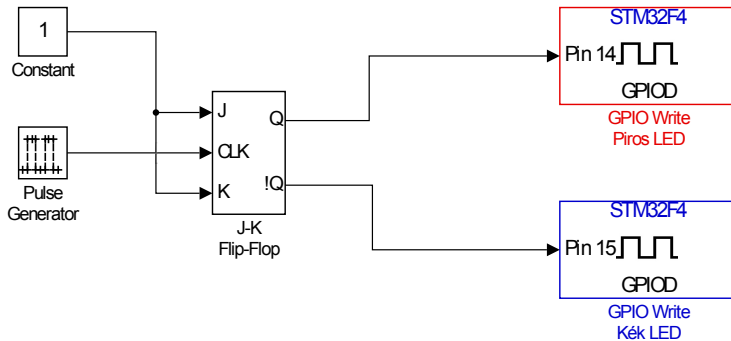


Figure 5: LED villogtató Simulink-modell

A teljes rendszert a **Code** menü **C/C++ Code** menüpontjából tudjuk buildelni. Ha mindent jól csináltunk, a jutalmunk a végén egy **.hex**, egy **.elf** és egy **.bin** file lesz a Working Directory-ben. Ezután az STM ST-LINK Utility segítségével felforogozhatjuk a kártyát a generált fileok segítségével. Természetesen nem csak a ledet tudjuk villogtatni, hanem az összes GPIO-t, gom-

⁵Ekkor indul a stopper

⁶Cheat sheet újoncoknak: A **Constant** blokk signal type-ját **boolean**-re, a **Pulse Generator** Pulse type-ját pedig **Sample based**-re kell állítani. A blokkokról pedig senki sem tudja, hogy melyik almenüben vannak, érdemes használni a keresőt. Ne felejtjük el a GPIO blokkok konfigurálását sem! Ha semmiképpen sem akar működni, akkor a kész modell letölthető innen.

bot és analóg I/O-t kezelni tudjuk tetszőlegesen bonyolult modell köré építve. A GPIO Read és Write blokkok beállításához az **ST-Microelectronics** megfelelő segédletet nyújt[?].

Hasonló elv alapján épült fel egy standard servo jeleket feldolgozó projekt is, melyet egy távirányítós autó végfokozatának PWM-es vezérlésére használtam. A Simulink modell szintén letölthető **innen**, és mélyebb betekintést ad a modell alapú tervezés nyújtotta lehetőségekbe. Egy ilyen feladat elkészítése is inkább munkapercekben, mint -órákban mérhető. Korábban említettük, hogy akár PIL tesztelésre is lehetőség van. Ebben a dokumentumban erre az alkalmazási területre nem térünk ki, de egy későbbi bővített kiadásban előfordulhat, ha igény mutatkozik a témára.

6 Konklúzió

[3] Bízunk benne, hogy sikerült meghozni a kedvet az **STM32F4-Discovery** fejlesztőkártya kreatív használatához, és népszerűsíthettünk egy olyan fejlesztési irányzatot, ami a rendszerszemléletet helyezi a végeláthatatlan kódolás elé.

Acknowledgments

The author would like to express his thanks to István Vajk ⁷ for his support as a scientific advisor. This work has been supported by the ...⁸

References

- [1] Department of Automation and Applied Informatics, Budapest University of Technology and Economics, *RobonAUT 2014 Versenyleírás és szabályzat*, v 1.4 ed., January 2014.
- [2] N. Parlante, *Essential C*. Stanford CS Education Library, April 2003.
- [3] W. Weinrebe, A. Kuijpers, I. Klaucke, and M. Fink, “Multibeam bathymetry surveys in fjords and coastal areas of west-greenland,” *AGU Fall Meeting Abstracts*, p. A1152, Dec 2009. Provided by the SAO/NASA Astrophysics Data System.

⁷Please mention the name of your advisor in the Acknowledgements section.

⁸Please mention the institution or organization that has supported your research work.