

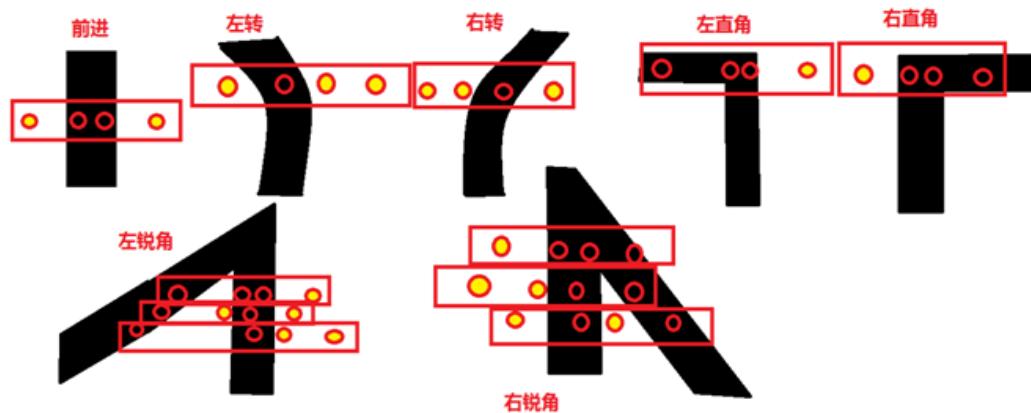
四路巡线实验

1、实验目的

烧录四路巡线的代码，将stm32f103rct6主控板上电后，启动小车的红外巡线功能，小车会自动的巡黑线行走。这里需要调节红外探头的灵敏度，保证探头在黑线灯亮，在黑线外灯灭，震动小车调节探头，保证小车在运动过程中探头检测黑线的精确度。

2、实验原理

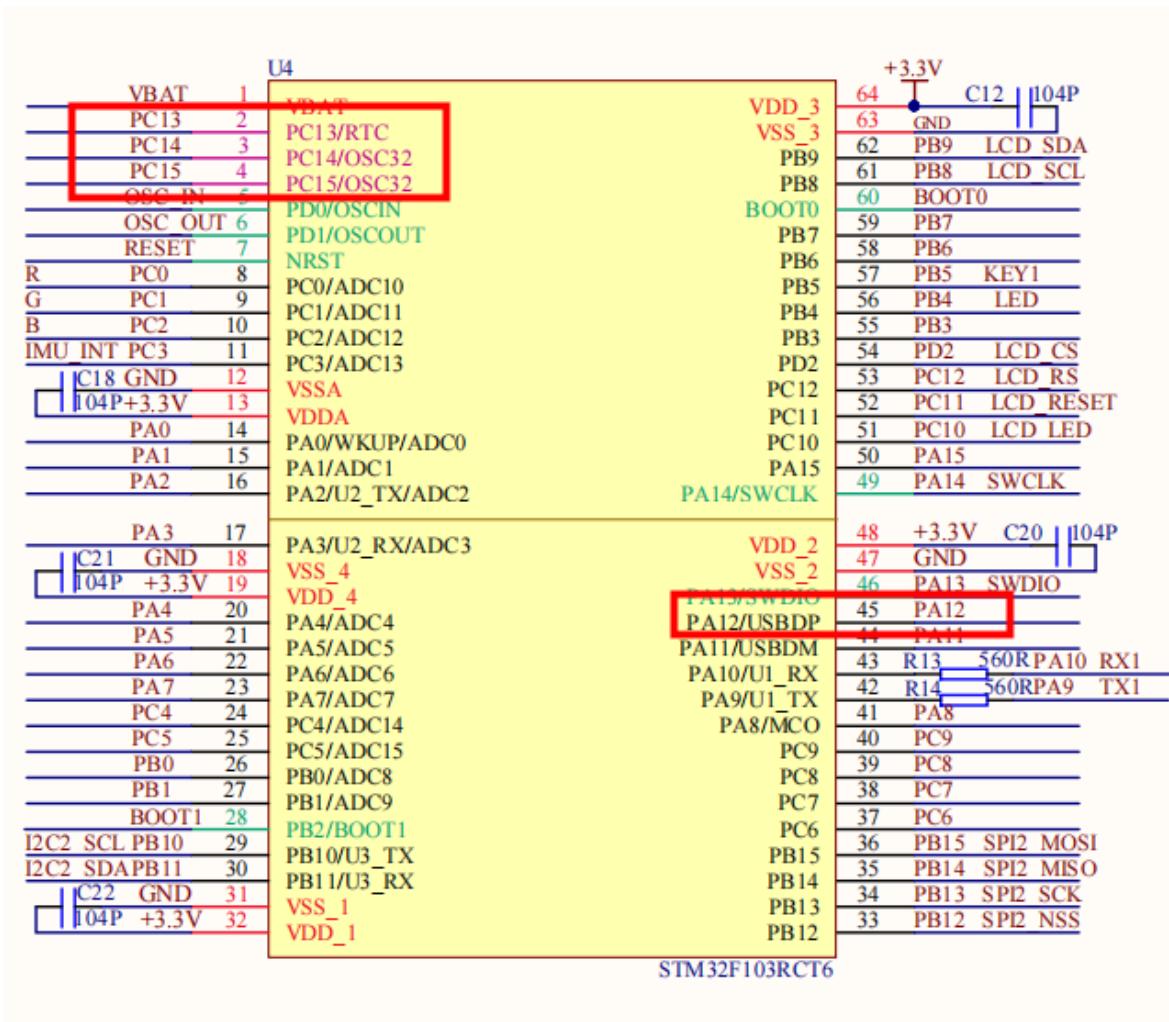
红外传感器巡线的基本原理是利用物体的反射性质，我们本次实验是巡黑线行驶，当红外线发射到黑线上时会被黑线吸收掉，发射到其他的颜色的材料上会有反射到红外的接受管上。我们根据这点的不同写相应的代码完成小车巡线功能。我们本次实验采用的是四路红外传感器分别连接在STM32主控板上的PC13, PC14, PC15, PA12口上。其中中间两路巡线是一直在黑线上，小车会直行，当任意一个出来，则小车会自动纠正，如果最外面的检测到黑线，则小车以更大速度纠正到正确黑线上面。以下为处理直线、小弯、直角、锐角的传感器状态分析。



3、实验步骤

3.1 先按照电机驱动教程完成主板与双路电机驱动板的接线，确保小车可以正常驱动。

3.2 根据stm32主控板的原理图，我们使用PC13, PC14, PC15, PA12引脚来对应连接四路巡线模块的X1, X2, X3, X4接口。



接线完成之后，将代码通过stm32上的microusb口烧录进芯片，小车则启动四路巡线模式。

注意：本次实验需要调节4路红外循迹模块的电位器使得巡线的灵敏度达到最佳。

4、主要代码展示

```
#include "stm32f10x.h"
#include "linewalking.h"
#include "AllHeader.h"

/**
* Function      Linewalking_GPIO_Init
* @brief         巡线传感器GPIO初始化接口
* @param[in]     void
* @param[out]    void
* @retval        void
* @par History   无
*/
void Linewalking_GPIO_Init(void)
{
    /*定义一个GPIO_InitTypeDef类型的结构体*/
    GPIO_InitTypeDef GPIO_InitStructure;

#ifndef USE_LINE_L1
    /*开启外设时钟*/
    RCC_APB2PeriphClockCmd(Linewalk_L1_RCC, ENABLE);
    /*选择要控制的引脚*/

    GPIO_InitStructure.GPIO_Pin = Linewalk_L1_PIN;
    /*设置引脚模式为通用推挽输出*/
    GPIO_InitStructure.GPIO_Mode = GPIO_Mode_IPU;
    /*设置引脚速率为50MHz */
    GPIO_InitStructure.GPIO_Speed = GPIO_Speed_50MHz;
    /*调用库函数，初始化PORT*/
    GPIO_Init(Linewalk_L1_PORT, &GPIO_InitStructure);
#endif

#ifndef USE_LINE_L2
    /*开启外设时钟*/
    RCC_APB2PeriphClockCmd(Linewalk_L2_RCC, ENABLE);
    /*选择要控制的引脚*/

    GPIO_InitStructure.GPIO_Pin = Linewalk_L2_PIN;
    /*设置引脚模式为通用推挽输出*/
    GPIO_InitStructure.GPIO_Mode = GPIO_Mode_IPU;
    /*设置引脚速率为50MHz */
    GPIO_InitStructure.GPIO_Speed = GPIO_Speed_50MHz;
    /*调用库函数，初始化PORT*/
    GPIO_Init(Linewalk_L2_PORT, &GPIO_InitStructure);
#endif

#ifndef USE_LINE_R1
    /*开启外设时钟*/
    RCC_APB2PeriphClockCmd(Linewalk_R1_RCC, ENABLE);
    /*选择要控制的引脚*/

    GPIO_InitStructure.GPIO_Pin = Linewalk_R1_PIN;
    /*设置引脚模式为通用推挽输出*/
    GPIO_InitStructure.GPIO_Mode = GPIO_Mode_IPU;

```

```

/*设置引脚速率为50MHz */
GPIO_InitStructure.GPIO_Speed = GPIO_Speed_50MHz;
/*调用库函数，初始化PORT*/
GPIO_Init(Linewalk_R1_PORT, &GPIO_InitStructure);
#endif

#ifndef USE_LINE_R2
/*开启外设时钟*/
RCC_APB2PeriphClockCmd(Linewalk_R2_RCC, ENABLE);
/*选择要控制的引脚*/

GPIO_InitStructure.GPIO_Pin = Linewalk_R2_PIN;
/*设置引脚模式为通用推挽输出*/
GPIO_InitStructure.GPIO_Mode = GPIO_Mode_IPU;
/*设置引脚速率为50MHz */
GPIO_InitStructure.GPIO_Speed = GPIO_Speed_50MHz;
/*调用库函数，初始化PORT*/
GPIO_Init(Linewalk_R2_PORT, &GPIO_InitStructure);
#endif

}

/***
* Function      GetLinewalking
* @brief        获取巡线状态
* @param[in]    int *p_iL1, int *p_iL2, int *p_ir1, int *p_ir2 四路巡线位指针
* @param[out]   void
* @retval       void
* @par History  无
*/
void GetLinewalking(int *p_iL1, int *p_iL2, int *p_ir1, int *p_ir2)
{
    *p_iL1 = GPIO_ReadInputDataBit(Linewalk_L1_PORT, Linewalk_L1_PIN);
    *p_iL2 = GPIO_ReadInputDataBit(Linewalk_L2_PORT, Linewalk_L2_PIN);
    *p_ir1 = GPIO_ReadInputDataBit(Linewalk_R1_PORT, Linewalk_R1_PIN);
    *p_ir2 = GPIO_ReadInputDataBit(Linewalk_R2_PORT, Linewalk_R2_PIN);
}

/***
* Function      Linewalking
* @brief        巡线模式运动
* @param[in]    void
* @param[out]   void
* @retval       void
* @par History  无
*/
void Linewalking(void)
{
    int LineL1 = 1, LineL2 = 1, LineR1 = 1, LineR2 = 1;

    GetLinewalking(&LineL1, &LineL2, &LineR1, &LineR2); //获取黑线检测状态

    if( (LineL2 == LOW || LineR1 == LOW) && LineR2 == LOW) //右锐角：右大弯,low表示
检测到黑线
    {

```

```
    Motion_Set_Pwm(-1500,-1500,1500,1500); //右急转弯
    delay_ms(75);
}
else if ( LineL1 == LOW && (LineR1 == LOW || LineL2 == LOW)) //左锐角左大弯
{
    Motion_Set_Pwm(1500,1500,-1500,-1500); //左急转弯
    delay_ms(75);
}
else if( LineL1 == LOW ) //左最外侧检测
{
    Motion_Set_Pwm(1700,1700,-1700,-1700); //左急转弯
    delay_ms(10);
}
else if ( LineR2 == LOW) //右最外侧检测
{
    Motion_Set_Pwm(-1700,-1700,1700,1700); //右急转弯
    delay_ms(10);
}
else if (LineL2 == LOW && LineR1 == HIGH) //中间黑线上的传感器微调车左转
{
    Motion_Set_Pwm(1500,1500,0,0); //左转
}
else if (LineL2 == HIGH && LineR1 == LOW) //中间黑线上的传感器微调车右转
{
    Motion_Set_Pwm(0,0,1500,1500); //右转
}
else if(LineL2 == LOW && LineR1 == LOW) // 都是黑色， 加速前进
{
    Motion_Set_Pwm(1500,1500,1500,1500);
}

}
```