Robot op afstand bedienen met bluetooth

**Internet of things 2**

## Beschrijving project

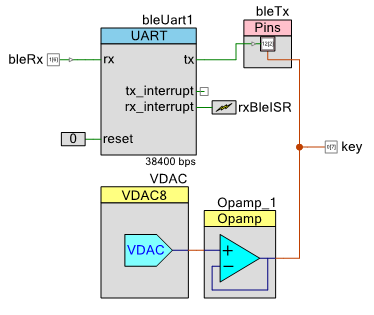
In dit project zal een point to point verbinding worden opgesteld tussen 2 HC-05 modules die elk verbonden zijn aan hun eigen CY8KIT59 controller. De eerste controller noemen we het control board, de bluetooth module die hier is op aangesloten zal functioneren als de master.  
De tweede module is aangesloten aan de robot die voor het vak project al reeds werd uitgewerkt. De robot zal functioneren als slave. Om communicatie mogelijk te maken moeten eerst beide modules geconfigureerd worden, dit zullen we doen met behulp van putty. Ten tweede moet er een systeem uitgewerkt worden die het mogelijk maakt om data uit te wisselen.

## Interfacing in PSOC

De modules mogen gevoed worden met 5 V maar de data pinnen verwachten inputs van maximaal 3.3 V en geven output signalen van 3.3 V dus hier zullen we rekening mee moeten houden.

Op Figuur 1 is te zien hoe dit mogelijk is gemaakt. De ‘bleRx’ input pin moet ingesteld worden op LVTTL zodat hij de signalen die de module stuurt kan lezen. De output pin ‘bleTx’ zijn drive level moet worden ingesteld om ‘Vref’, hierdoor kan je referentie spanning aansluiten aan de pin. Indien de pin een digitale 1 zal sturen zal het signaal dus even groot zijn als de aangesloten referentie spanning.

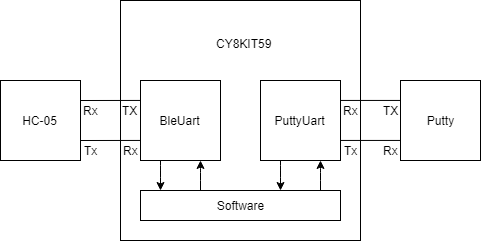
In dit geval hebben we aan die pin een VDAC aangesloten, deze kan je zodanig instellen dat hij als een spanningsbron werkt die 3.3 V levert. We sluiten een buffer opamp aan aan de uitgang van de VDAC zodat hij niks merkt indien we hem belasten.



Figuur 1: Interfacing HC-05

Verder hebben we de ‘key’ pin die we nodig zullen hebben om de bluetooth module in programmeer modus te zetten, deze is ook aangesloten aan de buffer opamp dus op de pin staat een constante spanning van 3.3 V. De ‘UART’ module heeft standaard instellingen behalve de baudrate is aangepast naar 38400 bps aangezien dat dit de standaard baudrate is van een HC-05 module. Als laatste hebben we een interupt aangesloten aan ‘rx\_interrupt’ deze interupt zal getriggerd worden indien er data binnen komt.

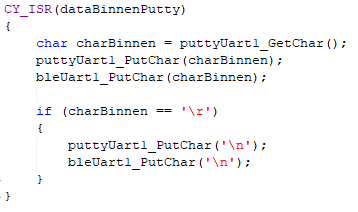
Op Figuur 2 is het gebruikte blokschema afgebeeld. Zo is te zien dat de Rx steeds is aangesloten aan de Tx en omgekeerd. De 2 uart blokken zijn via software met elkaar gelinkt zodat het mogelijk is om vanuit Putty de HC-05 te programmeren en om data die in de HC-05 binnenkomt zichtbaar te maken in Putty voor eventueel te debuggen.



Figuur 2: Blokschema

## Configuratie modules

Om de HC-05 modules te programmeren moeten we als eerst de key pin aansluiten aan de key pin van module. Hierdoor zal het ledje met een bepaald tijdsinterval knipperen. Als we nu AT commando’s sturen naar de module zal de module oneindig lang terug blijven antwoorden. Dit komt omdat putty enkel een ‘\r’ karakter stuurt na een druk op de enter toets. We moeten dus via software een ‘\n’ karakter toevoegen na elk ‘\r’ karakter. De code hiervoor is te zien op Figuur 3.



Figuur 3: Interrupt puttyUart Rx

De volgende commando’s moet je ingeven om een connectie op te stellen tussen de 2 HC-05 modules.

### Slave module

1. ‘AT’: hiermee kan je testen als je commando succesvol toe komt, de module antwoord met OK.
2. ‘AT+NAME=HC05\_SLAVE’: Hiermee stel je de naam in van de module.
3. ‘AT+PSWD=1234’: Als de module naar een paswoord vraagt geef je dit commando in.
4. ‘AT+ROLE=0’: Met dit commando stel je de module in als slave.
5. ‘AT+ADDR?’: Als je dit ingeeft krijg je het addres van de slave module te zien, noteer dit.

### Master module

1. ‘AT+RMAAD’: Door dit in te geven delete je de vorige connectie instellingen.
2. ‘AT+PSWD=1234’ : Als de module naar een paswoord vraagt geef je dit commando in.
3. ‘AT+ROLE=1’ : Met dit commando stel je de module in als master.
4. ‘AT+LINK=14,2,110007’: Geef nu dit commando in maar met je eigen slave adres.

## Communicatie

Data die binnenkomt in de master of de slave wordt opgeslagen in een ronde buffer. Een geldig commando ziet er als volgt uit ‘M/FF/’. De M is het commando karakter, als je dit wijzigt kan je bepaalde dingen aansturen zie TABEL voor ondersteunde commando’s. Het deel tussen de ‘/ ‘ karakters is de data. De data wordt hexadecimaal doorgestuurd en zal een waarde representeren tussen 0 en 255

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Commando karakter | Beschrijving | Range | Richting |
| I | Stuur de infrarood data van de robot door naar het control board | 0-255 | Robot -> control board |
| T | Stuur een testgetal door om zichtbaar te maken op de lcd van het control board | 0-255 | Robot -> control board |
| X | Stuur de X waarde van de joystick door naar de robot | 0-255 | Control board -> robot |
| Y | Stuur de Y waarde van de joystick door naar de robot | 0-255 | Control board -> robot |
| M | Schakel de motoren aan/uit | 0-1 | Control board -> robot |