README.md 2022/9/3

硬件设计大赛项目报告 无14 吕靖 小组组长: 吕靖 (2021012721) 小组成员: 吕靖 (2021012721) 一.设计背 景 在小学期初步接触并学习了一些硬件设计课程之后,我展开了硬件设计大赛作品的制作,因为在学校电路实 验中剥线操作很繁琐很费时,所以预期制作一个自动剪线器,经过思考,决定加上遥控移动功能,将两者合并 在一起,能够在较小区域提供给同学方便的剥线服务,命名为移动剪线器,因为线下联系队友距离较远,线上 又不能很好地协同,所以本队伍仅有我一人,但是必须说明的是,在硬件设计的过程中,西南大学21级新生刘 佳一,也是我非常好的朋友,帮了我不少忙,在此表示感谢。二.预期功能在开发初期,我们预期的功能十分 明确:移动小车能够实现手机或者摇杆的无线控制,电机能够提供较大的牵引力,因为车体上方会架有剪线部 分,重量不小;剪线部分能够实现用户指定剥线长度及剥线段数后,按照设定剪剥线。其后的工作也基本按照 这个思路展开。 三. 开发过程 我们首先展开了小车的制作, 因为第一次进行这样的制作, 缺乏很多经验, 也缺 乏很多工程制图,建模打板的经验,我们几乎是完全摸索着前进,小车的控制中心是arduino uno r3单片机,动 力使用了PID位移式算法,实现闭环控制,同时通过简单的输入设置能够实现加速减速。方向控制使用SG90舵 机,在做完简单的工作后,我们需要进行无线传输的工作。首先想到的是用摇杆控制,无线传输模块使用 NRF24L01无线射频模块,但是此模块在测试中难以调试,参考了很多教程,阅读了很多文档,花费了很长时 间,还是无法在两个uno板子之间无线通信,最终,我们不得已寻找其他途径。我们想到了蓝牙,通过对学校 发送的蓝牙模块HC-05进行AT命令调试,首先实现了通过电脑的串口助手无线传输,然后,我们将目光转向了 安卓应用开发,这一部分主要由刘佳一同学负责,通过网上参考了一些蓝牙权限申请的代码,我们设计好了"传 输协议",就是发送数据的特定格式,当然,在如何读取并转化为我们需要的值时,也花费了一定精力,最终能 够实现使用手机APP发送数据并控制小车的移动转向。 接下来是剪线部分的制作,传输部分我们仍然弃用 NRF2401,使用ESP8266-01S模块,通过手机连接剪线器的WiFi,将需要的参数传入单片机,通过查阅相关资 料,尝试了很久,最终通过AT指令调试sever (AP),手机作为客户端client(STA)。我们也考虑过直接使用 wifiduino,但由于接线孔较较少,最终弃用。我们继续进行剪线的动力设计,计划是在电机转轴上安装一个齿 轮,在齿轮盘上打洞,再通过这个洞搭配铁钩与剪线钳连接,从而实现剪线钳的上下运动,预期仍然使用普通 直流电机,但是需要解决定时转动或者定圈转动的问题,通过对代码不断调试,电机能大致实现定时转动,但 是,最短转动时间在3秒左右,低于三秒会出现很大误差,圈数也难以做到较为精确的一整圈,所以方案不可 行,于是我们希望将它用于传输导线,传输部分同样是通过电机,齿轮,通过摩擦力将导线传输至剪线部位, 而这里同样需要定时控制,所以这一部分也不能适用。最终我们决定使用步进电机,通过A4988电机驱动模块 控制,在调试电路中,需要使用电容进行滤波,同时手动调节电机驱动的电位,很不幸,由于操作的粗心,导 致一个电机驱动当场烧坏,此时时间已经接近开学,于是,我将所需的其他部件快递购买至到北京,预期在学 校继续进行,但是疫情突然来袭,导致无法返校,同时外部快递也无法邮寄进来,一时间硬件制作陷入停滞, 我们只能利用手边的东西进行材料的制作。 小车的模型无法网上购买,于是底盘拆卸自一个已经坏掉的小车玩 具,很多部件都通过锡焊的高温熔化塑料进行塑性,包括小车的齿轮传动,舵机固定,拐弯机制的设计,很多 都是通过其他的塑料进行粘合,周身通过纸板进行封装,最终做出了车体。剪线部分我们找了一块木板,通过 测量等准备,手工锯木板,同时通过木板,钉子,螺丝等物品进行部件的固定,这一部分也是十分费力费时。 在报告提交截止前一天电机驱动及其他部件到达,我们立刻开始调试,但是大大小小软硬件问题不断,主要是 传递导线的机械设计突然除了之前没有的问题,oled显示屏一旦接入控制板子会停止工作,剪线部分力矩不够 等等,通过忙碌的调试改错,终于能够实现预期功能。 四.模块使用 HC-05蓝牙模块; L298N电机驱动; SG-90舵机2; MG310电机; 3S 1100maH锂电池; LED模块; CH340 USB转TTL模块; ESP8266-01Swift模块; A4988 电机驱动2; Nema17 步进电机2; 0.96 寸OLED显示屏(128×64 I2C) 剪线钳DL383005; Arduino uno r3板2; 四.核心算法 在本次硬件设计中,所使用的对本项目较为重要的代码有: 1.PID位移式算法实现电机的 闭环控制。 2.蓝牙的AT指令调试相关代码。 3.ESP8266-01S的AT指令设置WiFi信息,因为某些原因,这些指令 需要以代码形式烧录进入控制板。 4.手机APP上蓝牙权限申请,WiFi连接相关,以及单片机接收解码相关代 码。 五.总结 本次硬件设计大赛是我第一次接触到硬件设计,过程充满曲折,也充满趣味,期间我发现问题的 能力和解决问题的能力增强,也提醒着我规范操作,掌握一定工具的重要性,在未来的学习中,我也需要更多 地将自己所学与实践相结合,这样才能创造价值,同时在实践中不断接触并学习新事物。