

Smart City

Probleemoplossen en Ontwerpen, Deel 2

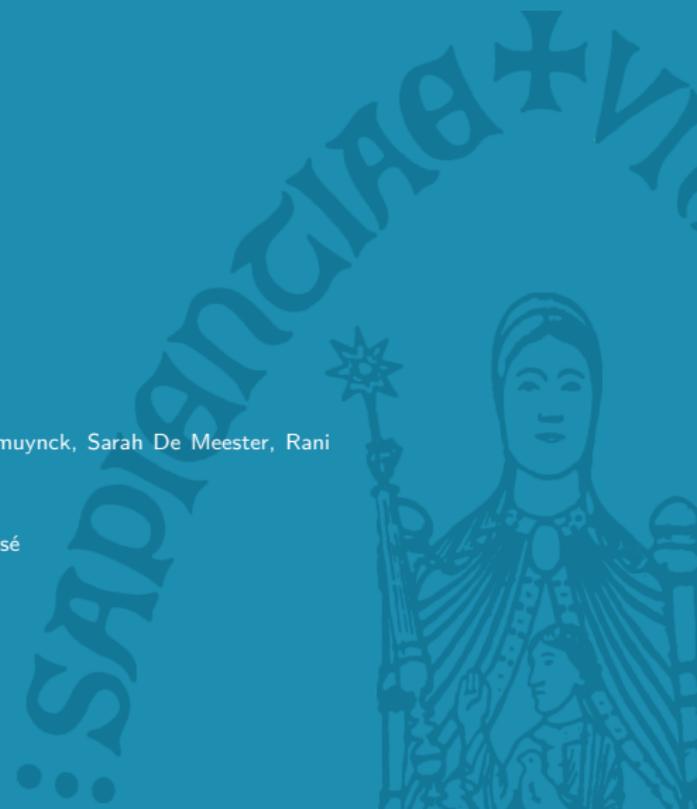
Groep 6 - Jolien Barbier, Mathis Bossuyt, Dieter Demuynck, Sarah De Meester, Rani

Jans, Aaron Vandenberghe

o.l.v. Benjamin Maveau, Kevin Truyaert en Martijn Boussé

KU Leuven Kulak

Academiejaar 2020 – 2021



1 Inleiding

- ▶ Wat: Zelfrijdend autootje met principe Smart City
- ▶ Gekozen optie: Richtingsaanwijzers

Definitie: Smart City

Een stad waarbij informatietechnologie gebruikt wordt om de stad te beheren en te besturen. [10]

1 Maatschappelijke relevantie autonome wagens

- ▶ Meer veiligheid
 - Snellere reactie dan mensen
 - Ongelukken vermijden
- ▶ Oplossing mobiliteitsproblemen
 - Minder files
- ▶ Milieubewust autotransport
 - Kortste weg wordt gekozen

2 Overzicht

① Opdracht

② Aanpak

③ Programma in LabVIEW

④ Demonstratie

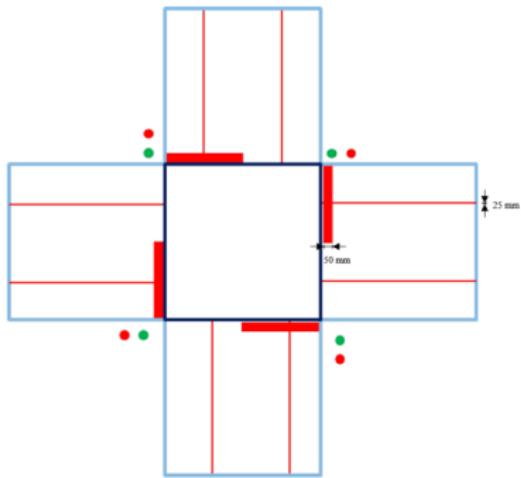
⑤ Besluit

2 De V's van vereisten

- ▶ **Volglijnalgoritme**
- ▶ **Verkeerslichtinterpretatie**
(bijhorend bij stoplijn)
- ▶ **Voorliggerdetectie**

Extra's

- ▶ Acceptabele snelheid
- ▶ Manuele besturing



Figuur: Kruispunt met volglijnen
(25mm) en stoplijnen (50mm)

[3]

3 Overzicht

① Opdracht

② Aanpak

Volledige wagen

Onderdelen

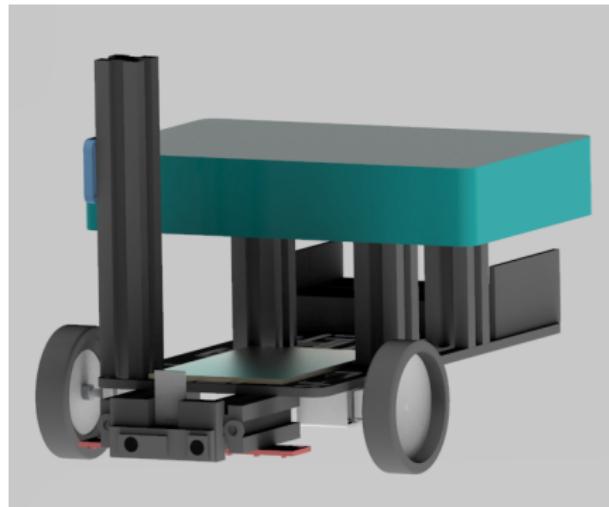
Prijsbesteding

③ Programma in LabVIEW

④ Demonstratie

⑤ Besluit

3 Volledige wagen



Figuur: Assemblage van de wagen

3 Frame en motoren



Figuur: Chassis

[7]



Figuur: Wiel
42x19mm

[8]



Figuur: Kogelwiel

[6]



Figuur:
Tandwielmotor 50:1
HP

[4]

3 Microcontroller

De microcontroller of processor is het hart van de auto. Het verwerkt o.a. signalen van sensoren.



Figuur: NI myRIO

[2]

3 Sensoren

Sensoren laten ons toe om informatie te lezen over een bepaalde plaats.



Figuur: Kleurensensor

[9]



Figuur: Analoge reflectiesensor

[5]

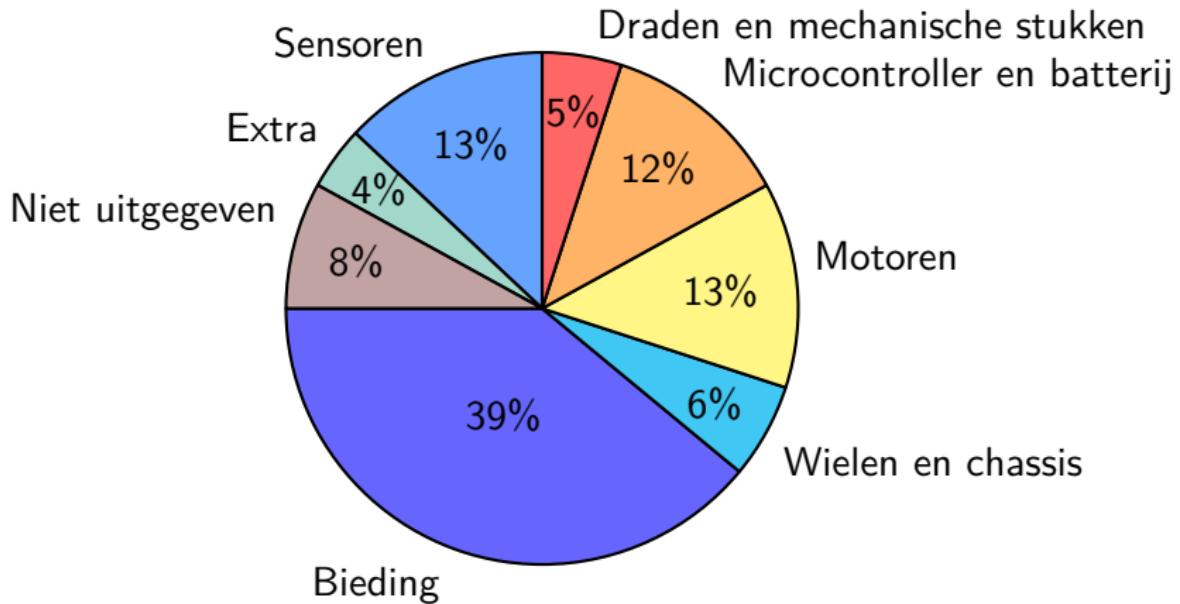


Figuur: Analoge afstandssensor

[1]

3 Prijsbesteding

- Budget: 3500 eenheden



4 Overzicht

① Opdracht

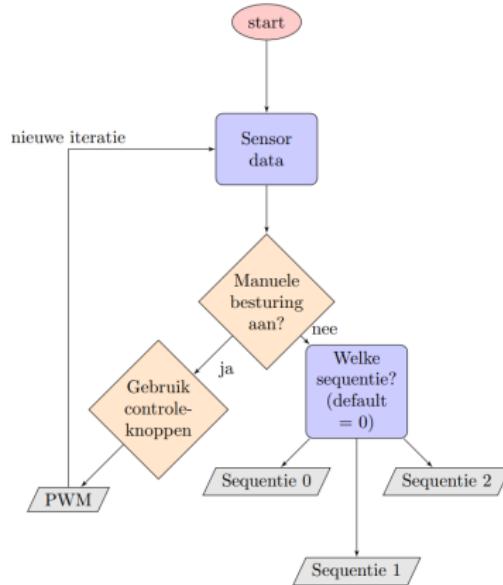
② Aanpak

③ Programma in LabVIEW

④ Demonstratie

⑤ Besluit

4 Basisprogramma



Figuur: Samenvatting van het programma

5 Overzicht

① Opdracht

② Aanpak

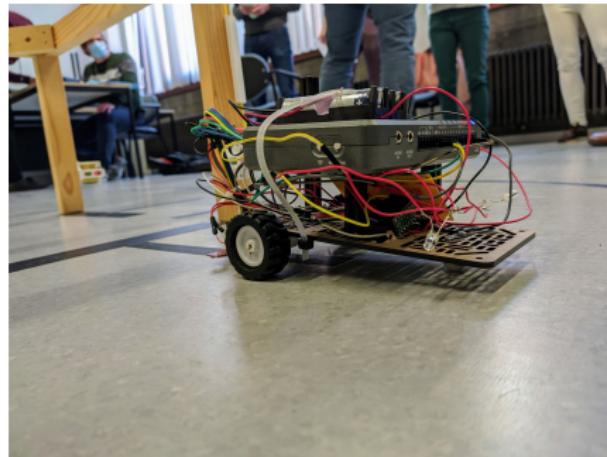
③ Programma in LabVIEW

④ Demonstratie

⑤ Besluit

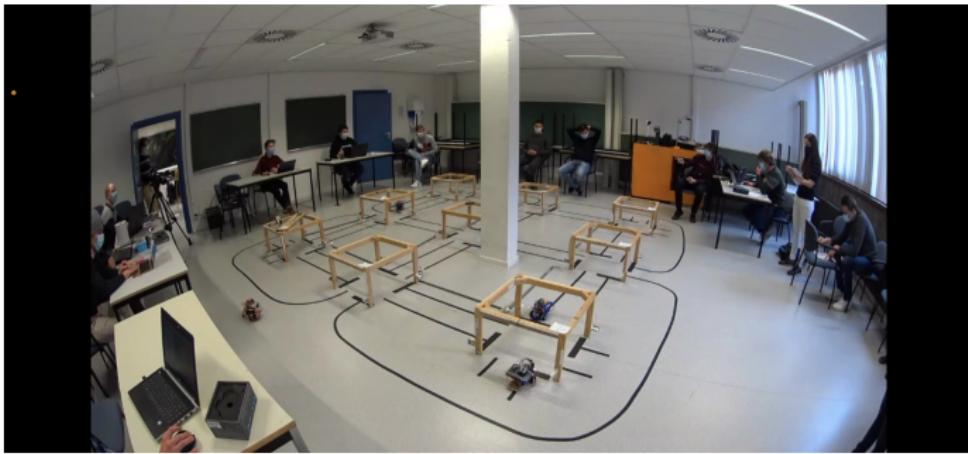
5 Demonstratie

- ▶ Enkele problemen
- ▶ Aanpassingen



Figuur: Het wagentje

5 Demonstratie



Figuur: De modelstad

6 Overzicht

① Opdracht

② Aanpak

③ Programma in LabVIEW

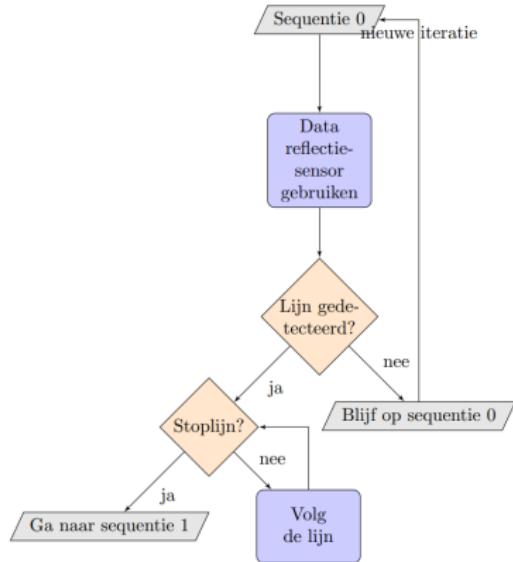
④ Demonstratie

⑤ Besluit

6 Besluit

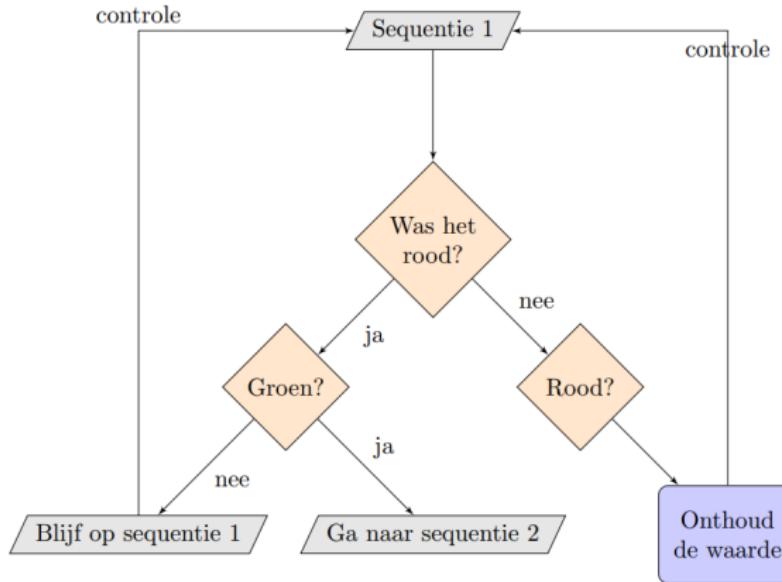
- ▶ Veel opzoekingswerk vereist
- ▶ Programmeren a.d.h.v. flowcharts
- ▶ Verbetering onderdelen
 - Krachtigere wielen
 - Camera

6 Programma Reflectiesensor



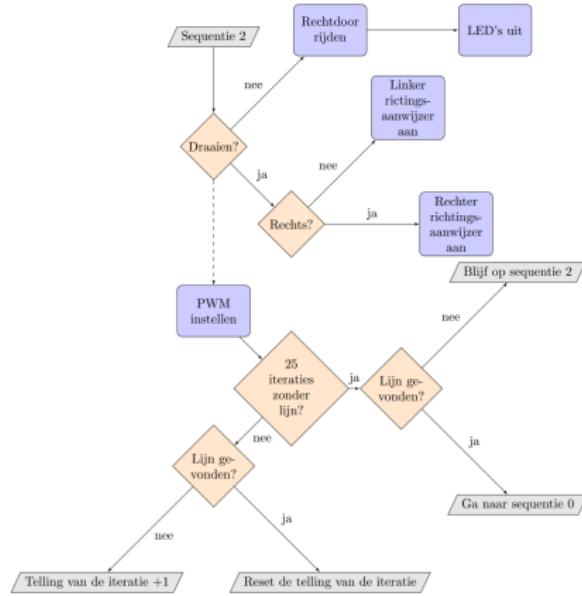
Figuur: Programma reflectiesensor

6 Programma kleurensensor



Figuur: Programma kleurensensor

6 Programma



Figuur: Programma om gedrag op kruispunt te bepalen

6 Bronvermelding

-  Ir distance sensor includes cable (10cm-80cm) [gp2y0a21yk0f] : Id 164 : \$14.95 : Adafruit industries, unique & fun diy electronics and kits.
<https://www.adafruit.com/product/164>.
(Accessed on 03/19/2021).
-  myrio-1900 user guide and specifications - national instruments.
<https://www.ni.com/pdf/manuals/376047c.pdf>.
(Accessed on 04/02/2021).
-  Opgave teamopdracht probleemoplossen en ontwerpen 2.
https://p.cygnus.cc.kuleuven.be/bbcswebdav/pid-27580445-dt-content-rid-293983943_2/courses/B-KUL-X0B54a-2021/TO_Opgave_2021%281%29.pdf.
(Accessed on 04/02/2021).
-  Pololu - 50:1 micro metal gearmotor hp 6v.