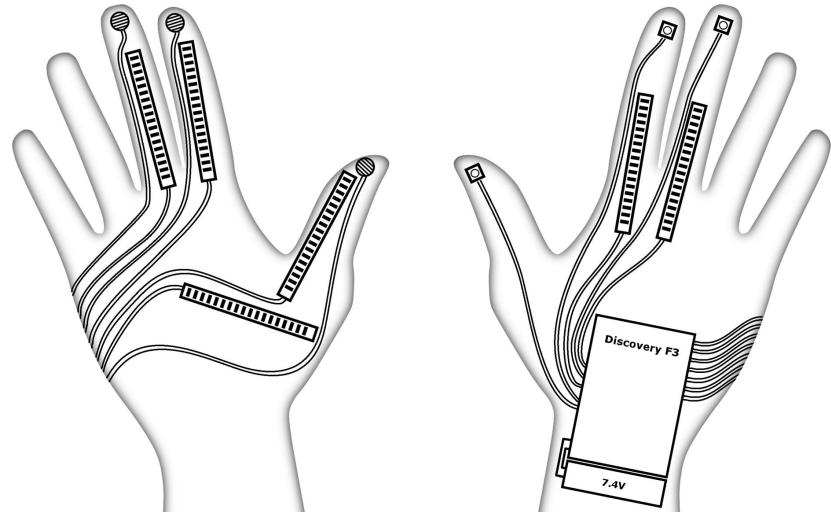


Dokumentacja techniczna projektu Rękawica Sensoryczna

Projekt realizowany w ramach kursu Roboty Mobilne 1 na Politechnice
Wrocławskiej



Temat Projektu: Rękawica sensoryczna

Autorzy: Krzysztof Dąbek 218549, Dymitr Choroszczak 218627,
Anna Postawka 218556

Kierunek: Automatyka i Robotyka

Specjalność: Robotyka (ARR)

Prowadzący: dr inż. Andrzej Wołczowski

Kurs: Roboty Mobilne 1

Termin zajęć: pn TN 11:15, śr TN 14:30

Spis treści

1	Główne założenia projektowe:	2
2	Opis czujników	2
2.1	Parametry	2
2.1.1	Dane czujnika nacisku	2
2.1.2	Dane czujnika ugięcia	2
2.1.3	Dane z akcelerometru	3
2.2	Odczyt danych z czujników	3
2.2.1	Czujniki nacisku	3
2.2.2	Czujniki ugięcia	3
2.2.3	Akcelerometr	3
3	Elementy składowe projektu	4
3.1	Połączenie z komputerem	4
3.2	Połączenie z komputerem	4
3.3	Struktury danych	5
3.4	Wizualizacja dloni	6
3.5	Pomiar parametrów w czasie rzeczywistym	6
4	Badania z wykorzystaniem rękawicy	7
4.1	Dane pomiarowe	7
4.2	Przykładowe gesty	7
5	Podsumowanie	8
5.1	Problemy podczas konstrukcji	8
5.2	Zmiany w założeniach projektowych	11
5.3	Pomysły na rozwinięcie projektu	11

1 Główne założenia projektowe:

- Stworzenie rękawicy z czujnikami ugięcia w trzech palcach oraz czujnikami nacisku na opuszkach
- Zamontowanie na opuszkach LEDów (np. RGB) wizualizujących odczyty z czujników nacisku
- Wykorzystanie płytki STM32F3Discovery do przetwarzania danych
- Użycie akcelerometru zawartego na płytce do określenia położenia dloni względem pionu (wektora przyśpieszenia grawitacyjnego)
- Bezprzewodowe przesyłanie danych do komputera za pomocą modułu Bluetooth HC-06
- Przewodowe przesyłanie danych do komputera za pomocą interfejsu USB
- Zewnętrzne zasilanie z akumulatora
- Uproszczony model dloni w wizualizacji 3D

2 Opis czujników

- Na opuszkach palców zamontowano **czujniki nacisku FSR-400 Short od Interlink Electronics**. Spadek rezystancji przy przyłożonej sile pozwala zmierzyć siłę nacisku [rys. 1].
- Do wykrycia zgięcia stawów międzypaliczkowych i śródręczno-paliczkowych oraz stawów kciuka zastosowano **czujniki ugięcia – Flex Sensory 2.2" firmy Spectra Symbol**. Zgięcie tych sensorów powoduje wzrost rezystancji.
- **Akcelerometr LSM303DLHC**, znajdujący się na płytce Discovery został użyty do określenia orientacji rękawicy względem wektora grawitacji.

2.1 Parametry

Patrz: Tabela 1, Tabela 2, Tabela 3.

2.1.1 Dane czujnika nacisku

- Średnica powierzchni czynnej: 5 mm
- Zakres pomiarowy nacisku: 0.2 - 20 N
- Zakres rezystancji: 150 Ohm - 10 MOhm
- Rezystor pomiarowy do dzielnika: 3 kOhm

2.1.2 Dane czujnika ugięcia

- Długość powierzchni czynnej: 55.37 mm
- Zakres rezystancji: 25 kOhm - 125 kOhm
- Rezystor pomiarowy do dzielnika: 62 kOhm

2.1.3 Dane z akcelerometru

- Protokół komunikacyjny: I^2C
- Ilość osi: 3
- Maksymalne przeciążenie: 16g
- Dokładność pomiaru: 16 bitów

2.2 Odczyt danych z czujników

2.2.1 Czujniki nacisku

Dane z czujników są odczytywane za pomocą przetwornika ADC oraz przy użyciu DMA (Direct Memory Access), co pozwala na bezpośrednie przekierowanie danych z czujników do odpowiednich zmiennych, bez wywoływania dodatkowej funkcji zwracającej wynik pomiaru.

2.2.2 Czujniki ugięcia

Obsługa taka sama jak w: Czujniki nacisku.

2.2.3 Akcelerometr

Z akcelerometrem komunikacja następuje po interfejsie I^2C .

Zakres	0,2–20 N
Masa	0,15 g
Wymiary zewnętrzne	7,6 x 7,6 x 0,4 mm

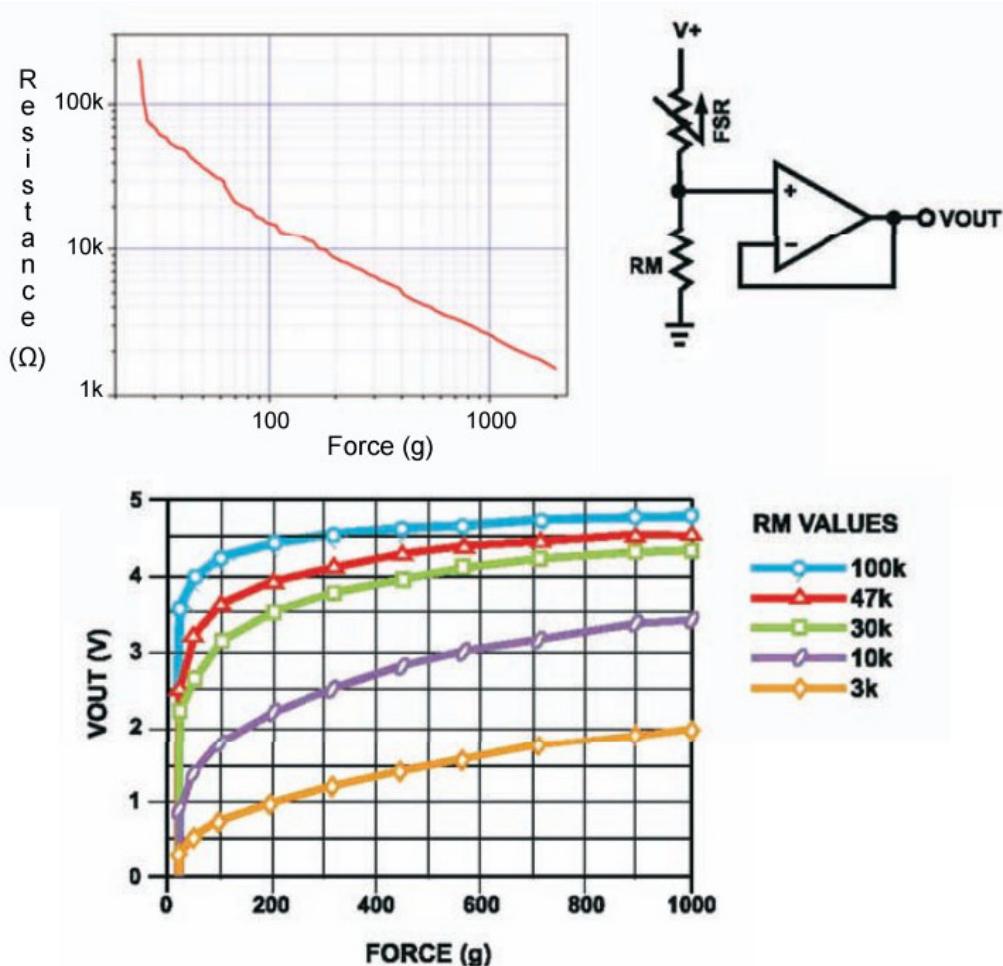
Tablica 1: Czujnik siły nacisku FSR-400

Min. wartość rezystancji	25 kΩ
Zakres rezystancji podczas zginania	45–125 kΩ
Dł. całkowita	73,66 mm
Dł. użytkowa czujnika	55,37 mm
Szerokość	6,35 mm

Tablica 2: Czujnik ugięcia Flex Sensor 2.2"

Napięcie pracy	2,2–3,6 V
Interfejs komunikacyjny	I^2C
Rozdzielcość	16 bitów
Regulowany zakres akcelerometru	$\pm 2g, \pm 4g, \pm 8g, \pm 16g$
Zakres magnetometru	od $\pm 1,3$ do $\pm 8,1$ gauss

Tablica 3: LSM303DLHC – 3-osiowy akcelerometr i magnetometr I2C



Rysunek 1: Układ pomiarowy oraz wykresy zależności napięć i rezystancji od przyłożonej siły dla czujnika FSR-400

3 Elementy składowe projektu

Rękawica sensoryczna zbiera dane z prawej dłoni. Czujniki ugięcia przyszyto na zewnętrznej stronie dłoni [rys. 2a]. Przetestowano kilka ustawień czujników i takie zdaje się najlepiej spełniać założenia, czyli poprawnie odczytywać zgięcia konkretnych stawów palców, nie ograniczając przy tym ruchów dłoni. Czujniki nacisku przymocowano na opuszczach [rys. 2b]. Zostały one przyklejone klejem błyskawicznym. Przymocowano również na wierzchu dłoni 2 listwy żeńskie do wpięcia płytka Discovery F3, aby móc pobierać dane z akcelerometru i wykrywać obrót ręki [rys. 2a].

«««< HEAD

3.1 Połączenie z komputerem

Płytką STM32F3DISCOVERY potrafi połączyć się z komputerem za pomocą interfejsu USB.

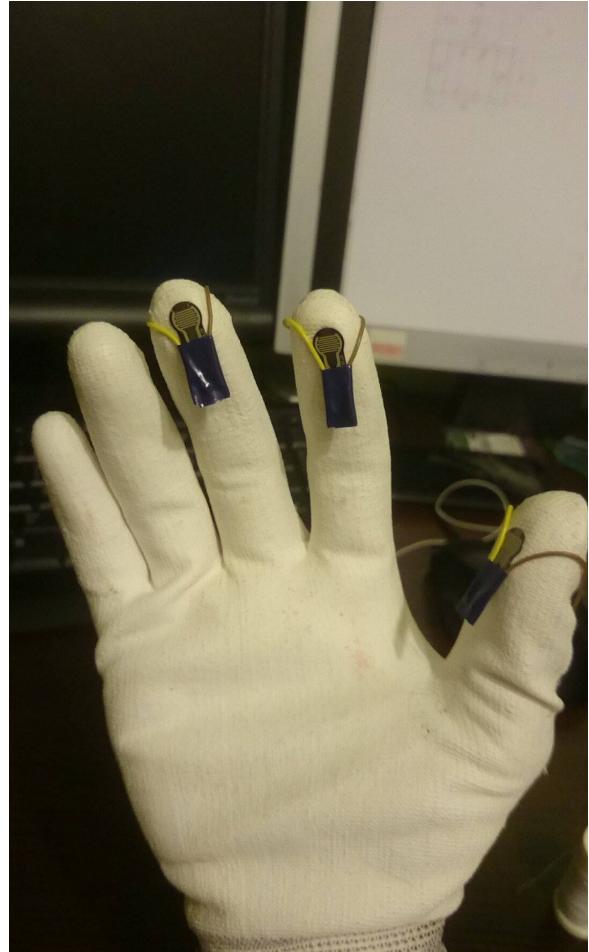
=====

3.2 Połączenie z komputerem

Płytką STM32F3DISCOVERY potrafi połączyć się z komputerem za pomocą interfejsu USB i UART. Zrezygnowano z połączenia za pomocą Bluetooth ze względu na zbyt małą szybkość przesyłania oraz niepoprawne funkcjonowanie modułu Bluetooth komputera. »»> ca716ed146e35f1982f10d



(a) Zewnętrzna część dloni



(b) Wewnętrzna część dloni

Rysunek 2: Gotowa rękawica

3.3 Struktury danych

Dane z czujników są przechowywane w następujących strukturach:

```
1 #define FINGER_JOINT_COUNT 3
2 #define FINGER_COUNT 5
3 #define FLEX_SENSOR_COUNT 10
4 #define TENSION_SENSOR_COUNT 5
5 #define ACCELEROMETER_AXIS_COUNT 3
6 #define SENSOR_COUNT (FLEX_SENSOR_COUNT+TENSION_SENSOR_COUNT+
ACCELEROMETER_AXIS_COUNT)
7
8
9 typedef struct s_measurements
10 {
11     uint16_t FlexSensor [FLEX_SENSOR_COUNT] ;
12     uint16_t TensionSensor [TENSION_SENSOR_COUNT] ;
13     int16_t Accelerometer [ACCELEROMETER_AXIS_COUNT] ;
14 } s_measurements;
15
16 typedef struct s_AggregatedMeasurements
17 {
18     float FlexSensor [FLEX_SENSOR_COUNT] ;
19     uint8_t TensionSensor [TENSION_SENSOR_COUNT] ;
```



Rysunek 3: Zdjęcie rękawicy w fazie montażu (aktualny rozkład czujników jest zmieniony)

```

20 float Accelerometer [ACCELEROMETER_AXIS_COUNT] ;
21 } s_AggregatedMeasurements ;
22
23 typedef struct s_JointAngles
24 {
25     float Joint [FINGER_JOINT_COUNT] ;
26 } s_JointAngles ;

```

3.4 Wizualizacja dłoni

Aplikacja pozwala na wizualizację modelu ręki na podstawie odczytów z czujników. Powstała we frameworku Qt. Aktualny interfejs graficzny wyświetla uproszczony model dłoni [rys. 4].

3.5 Pomiar parametrów w czasie rzeczywistym

Projekt umożliwia podglądarkanie następujących parametrów w programie STMStudio:

Dane z czujników nacisku:

- Wyrażone w voltach
- Zobrazowane za pomocą przestrzeni kolorów HSV

Dane z czujników ugięcia:

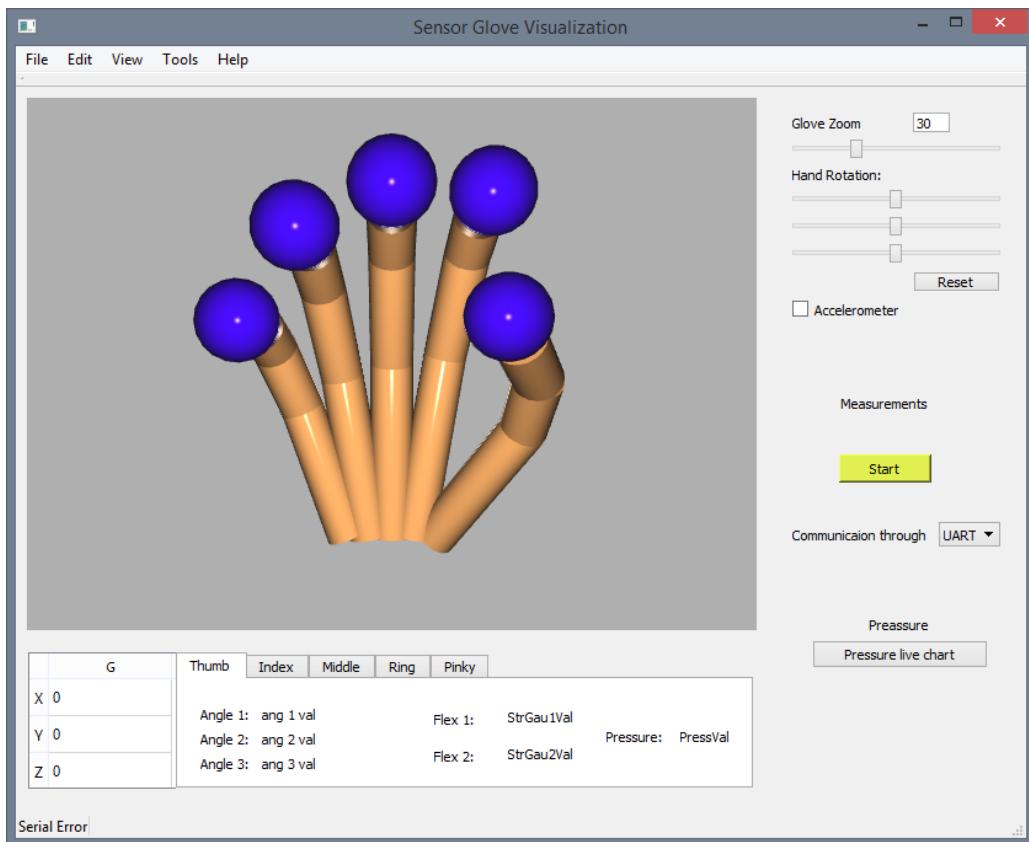
- Wyrażone w voltach
- Interpolowane liniowo na kąty w przegubach

Dane z akcelerometru:

- Wyrażone w m/s^2

Powyższe wartości są filtrowane na bieżąco przez filtr dolnoprzepustowy ze zmiennym parametrem β (zależnie od metody wysyłania).

$$y[n] - \beta y[n - 1] = (1 - \beta)x[n]$$



Rysunek 4: Aktualny interfejs graficzny

4 Badania z wykorzystaniem rękawicy

Rękawica sensoryczna pozwala na zbieranie pomiarów i próbę jak najdokładniejszego wykrycia konkretnych gestów ludzkiej dłoni na podstawie odczytów z czujników. Takie badania mogą być wykorzystywane m.in. przy rozwoju protez biomedycznych. Takie gesty mogą posłużyć sterowaniu robotem lub systemem automatyki (np. budynkowej). Przyporządkowanie gestu do wykonywanej czynności daje możliwość kontroli systemu.

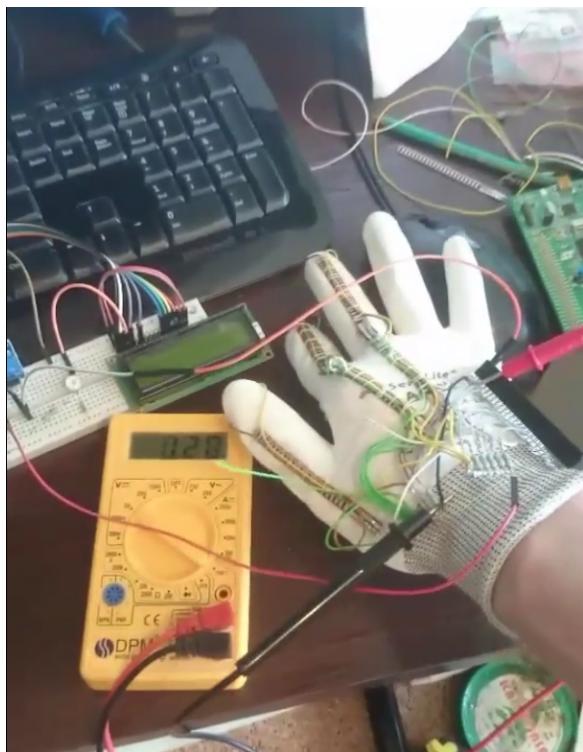
Wykrywanie gestów sprowadza się do ustawienia odpowiednich progów na niektórych czujnikach ugięcia i nacisku, po których przekroczeniu sygnalizuje się wykrycie gestu.

4.1 Dane pomiarowe

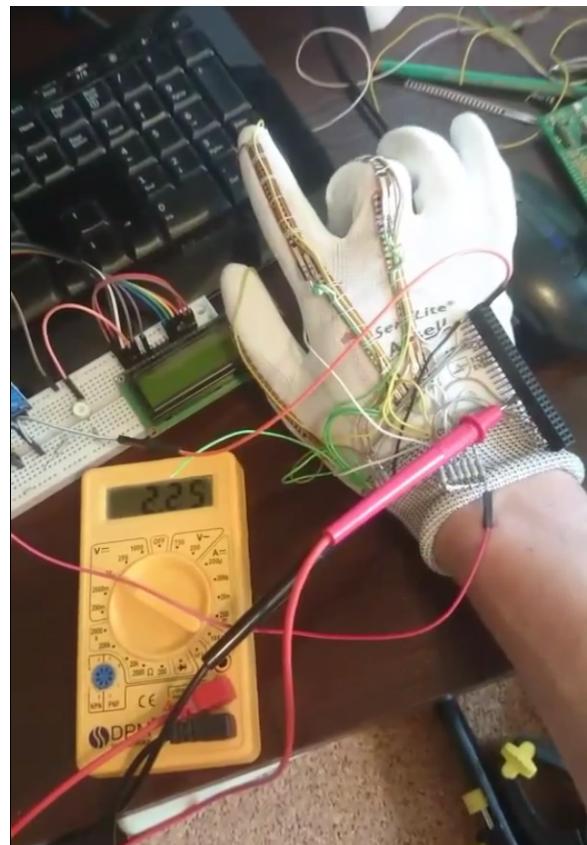
Zbadano poprawność pozyskiwania i wysyłania danych pomiarowych za pomocą terminala (Realterm) oraz programu STMStudio. Wyniki przedstawiono na rysunkach (6, 7).

4.2 Przykładowe gesty

Badane gesty zostały przedstawione na rysunkach (8, 9, 10, 11, 12).



(a) Testowanie czujników nacisku



(b) Testowanie czujników ugięcia

Rysunek 5: Testy

Rysunek 6: Wysyłane dane wyświetcone na terminalu

Rysunek 7: Pobierane dane wyświetcone w STMStudio

Rysunek 8: Gest – zaciśnięta pięść

Rysunek 9: Gest – otwarta dłoń

Rysunek 10: Gest – OK

Rysunek 11: Gest – pacyfka

Rysunek 12: Gest – wskazywanie palcem

5 Podsumowanie

5.1 Problemy podczas konstrukcji

- *Mała powierzchnia czujników nacisku* – przy niektórych chwytach człowiek wykorzystuje różne części palców, np. powierzchnię boczną, a czujniki umieszczone są tylko na opusz-
kach
- *Problem z umieszczeniem czujnika rotacji kciuka* – jest to złożony ruch, trudno wychwycić go jednym wąskim czujnikiem
- *Różnice w dloniach konstruktorów* – rękawica musi pasować do konkretnej dłoni, żeby czujniki były na odpowiednich miejscach i poprawnie zbierały pomiary
- *Mała dokładność czujników, przesuwanie się ich na rękawicy*
- *Niedoskonałość pomiarów kątów zgięcia palców* – przy danej konstrukcji i typie czujników nie jest możliwe uzyskanie tak wysokiej dokładności, jak zakładano
- *Trudności w uzyskaniu poprawnego działania aproksymacji kątów z akcelerometru*
- *Kłopoty z interpolacją / aproksymacją* – jest to trudne do uzyskania w C
- *Komplikacje przy zamówieniu elementów elektronicznych na katedrę* – brak kontaktu z laborantem sprawił, że przez pewien czas nie można było uzyskać informacji, czy zamówienie zostało złożone, co poskutkowało opóźnieniem projektu

5.2 Zmiany w założeniach projektowych

- *Zamontowanie na opuszkach LEDów wizualizujących odczyty z czujników nacisku* – za-brakło miejsca, bo czujniki trzeba było przesunąć w stosunku do wstępnego schematu, a poza tym każda dioda wymagałaby 4 kabli, co utrudniałoby ruchy dloni
- *Bezprzewodowe przesyłanie danych do komputera za pomocą modułu Bluetooth* – zrezygnowano, bo okazało się za wolne (BaudRate 9600 nie wystarcza)

5.3 Pomyśły na rozwinięcie projektu

- RPY z wielu akcelerometrów
- Dokładniejsze pomiary i metoda interpolacji
- Wykrywanie większej ilości gestów
- Sterowanie robotem za pomocą gestów
- Dodatkowe czujniki nacisku