

物件導向程式設計與應用 Final Project



學生:劉倬愿

2022/12/19



- 1. 研究主題說明
- 2. 研究動機與研究目標
- 3. 研究方法與程式實作
- 4. 類別之設計與相互關係
- 5. 未來工作



- 1. 研究主題說明
- 2. 研究動機與研究目標
- 3. 研究方法與程式實作
- 4. 類別之設計與相互關係
- 5. 未來工作

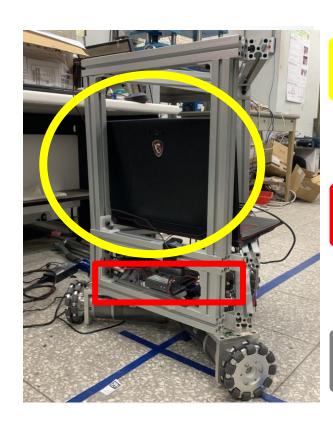


研究主題說明

- ◆AGV為工廠重要物流角色
- ◆以AGV為核心建立之虛實整合系統可串連整間工廠
- ◆提出以無人搬運車(AGV)應用為核心的智慧工廠架構



研究主題說明---AGV



Upper stage

Camera

(Track following)

Logistic

Decisionmaking unit

Camera

Sensing

(Track following)

Material platform

Notebook

MyRIO

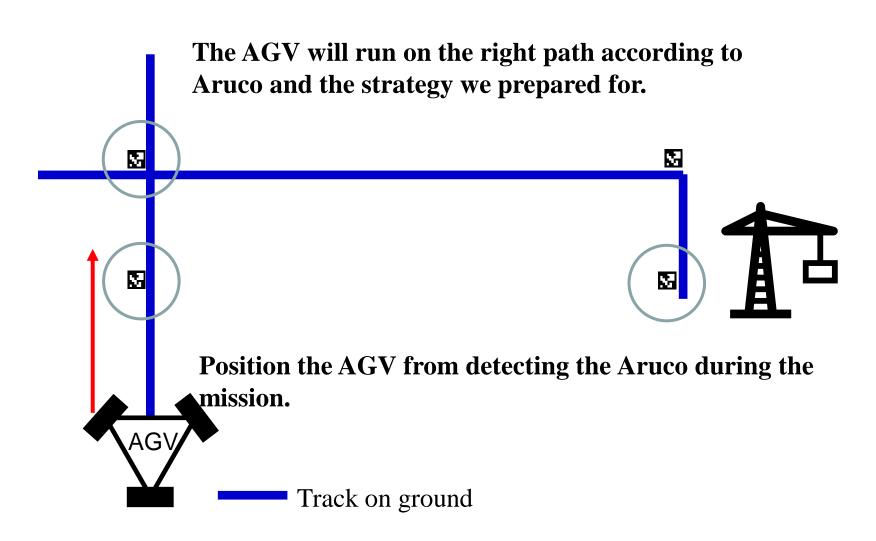
DAQ .

Arduino Mega

HB-25, Motor, Omni wheels

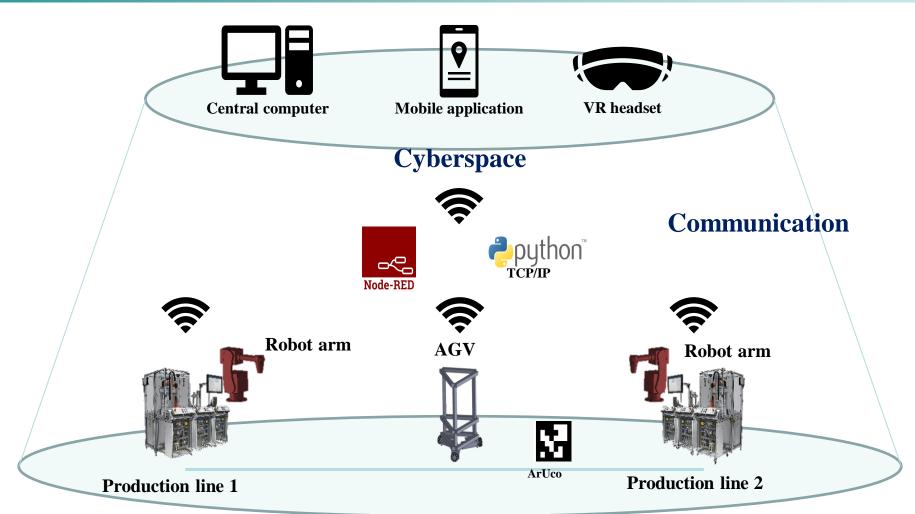
Camera, Accelerometers, Motor current sensor

研究主題說明---AGV





研究主題說明





- 1. 研究主題說明
- 2. 研究動機與研究目標
- 3. 研究方法與程式實作
- 4. 類別之設計與相互關係
- 5. 未來工作



研究動機

◆以智慧工廠為主要場景之無人搬運車研究,大部分使用鋪設磁帶或 是色帶的方式進行導航,建立環境時需要耗費大量的時間與金錢, 且在變動頻率高的環境中,將需要配合變動的環境重新鋪設,對於 工廠運作將產生一定程度的影響,若是能讓AGV在沒有事先架設的 環境中運作,將大幅降低工廠設置成本。



研究目標

- ◈鑒於以上的研究動機:
 - *建立與變動環境耗費時間和金錢
 - → 在高度變動且未事先布置的環境中實現導航,並製作出能監控 當前位置與移動路徑的視窗程式



- 1. 研究主題說明
- 2. 研究動機與研究目標
- 3. 研究方法與程式實作
- 4. 類別之設計與相互關係
- 5. 未來工作

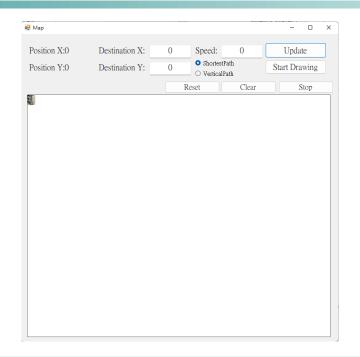


研究方法與程式實作

- ◆監控AGV當前位置
- ◆能設定目的地、速度
- ◆設定不同路徑



研究方法與程式實作



獲取當前 位置 輸入目的 地座標、 速度

選擇行走 路徑

繪製路線



- 1. 研究主題說明
- 2. 研究動機與研究目標
- 3. 研究方法與程式實作
- 4. 類別之設計與相互關係
- 5. 未來工作



類別之設計

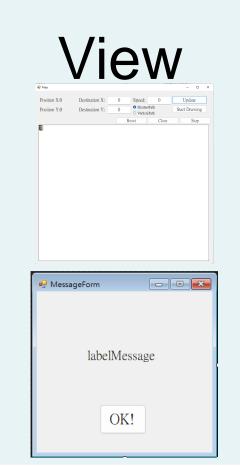
♦MVC架構

Model

```
private:
    float x, y;
    float desX, desY;
    float speed;
    bool ShortestPath;

public:
    Position();
    Position(float, float, float, float, bool);
    -Position();

float& operator[](int i);
    float& getValue(int );
    void updateInformation(float, float, float, float, float, bool);
    bool updatePosition();
};
```



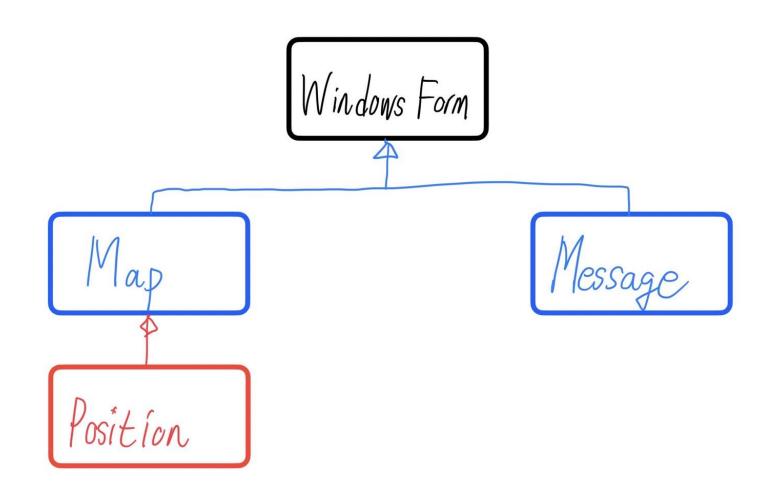
Controller

```
private: System::Void timer1_Tick(System::Ob

private: System::Void buttonUpdate_Click(System::Void buttonStop_Click(System::Void buttonStartDraw_Click(private: System::Void buttonStartDraw_Click(private: System::Void buttonClear_Click(System:private: System::Void panelMap_Paint(System:private: System::Void buttonReset_Click(System:private: System::Void buttonReset_Click(System:private: System::Void buttonReset_Click(System:private: System::Void buttonReset_Click(System:private:System::Void buttonReset_Click(System::Void buttonReset_Click(System::Void buttonReset_Click(System::Void buttonReset_Click(System::Void buttonReset_Click(System::Void buttonReset_Click(System::Void buttonReset_Click(System::Void
```



類別之相互關係



類別之相互關係

♦ Model.h --- Class Position

```
class Position {
private:
    float x, y;
    float desX, desY;
    float speed;
    bool ShortestPath;
 public:
    Position();
    Position(float, float, float, float, float, bool);
    ~Position();
     float& operator[](int i);
     float& getValue(int );
    void updateInformation(float, float, float, float, float, bool);
    bool updatePosition();
```



類別之相互關係

♦ Map.h

```
private: System::Void timer1_Tick(System::Ob
private: System::Void buttonUpdate_Click(Sys
private: System::Void buttonStop_Click(System
private: System::Void buttonStartDraw Click(
private: System::Void buttonClear_Click(Syst
private: System::Void panelMap_Paint(System:
private: System::Void buttonReset_Click(Syst
```

Message.h



- 1. 研究主題說明
- 2. 研究動機與研究目標
- 3. 研究方法與程式實作
- 4. 類別之設計與相互關係
- 5. 未來工作



Future Work

- ◈建立AGV與視窗程式之溝通橋梁
 - 業能在視窗程式中對AGV下達指令

