

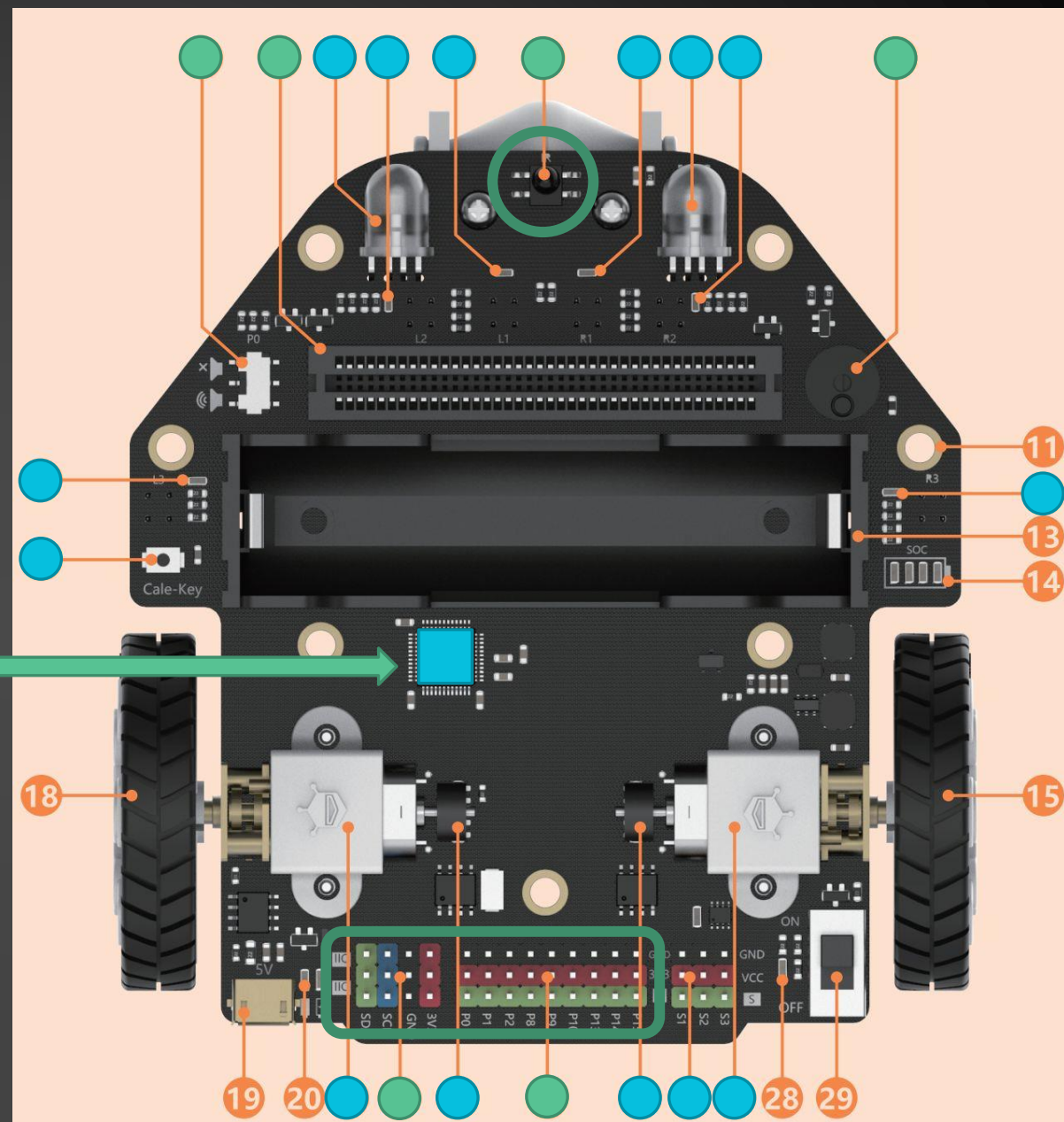
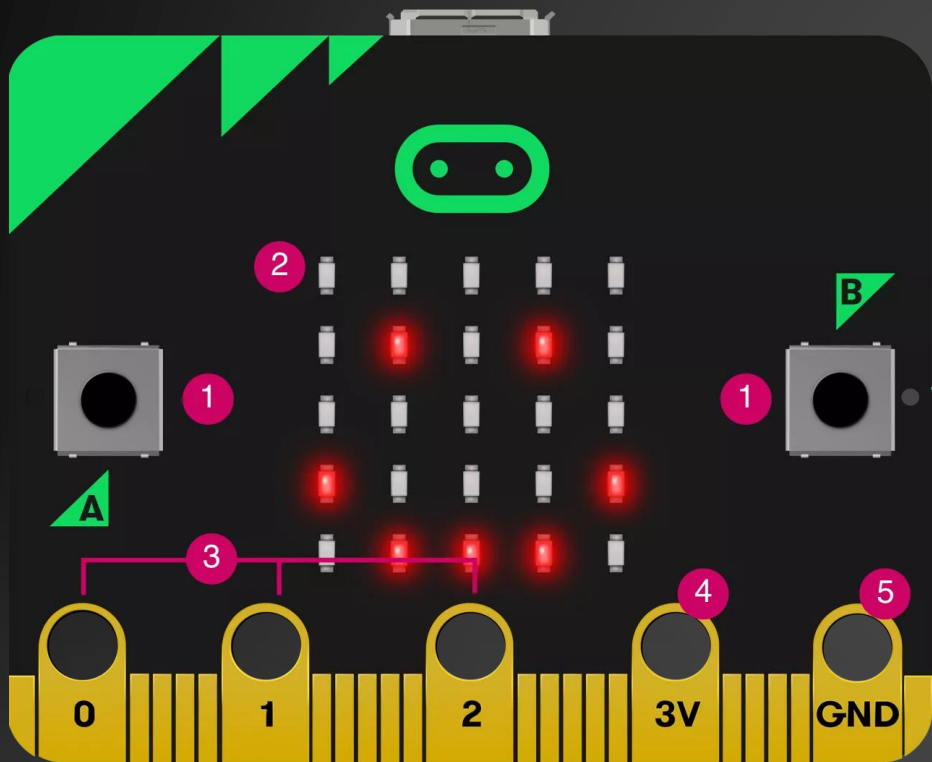
PYTHON ROBOTICS

WORKSHOP 2

© 2022, 2023 Karel Dupain & Joep Suijs
Beeld- en geluidopnames niet toegestaan

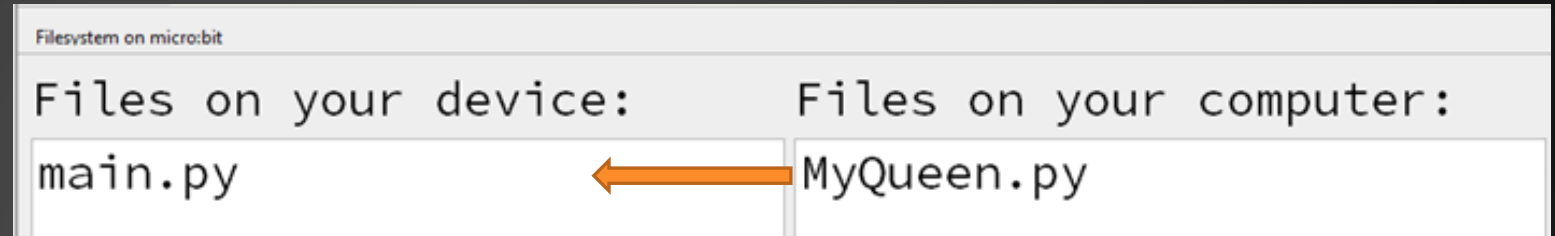
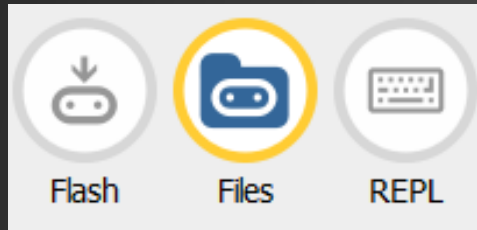
MAQUEEN PLUS (V1.0)

- 3.7V-18650 lithium battery power supply
- 5V charging voltage
- 900mA charging current
- 4 LEDs battery indicator
- N20 motor 260rpm drive motor
- Buzzer
- RGB-LED x 2
- P0 P1 P2 P8 P12 P13 P14 P15 P16 GPIO expansion ports
- I2C expansion ports x 3
- Servo expansion ports x 3
- Line tracking sensors x 6
- Analog + digital line tracking sensor output data
- Support line sensor calibration
- Infrared receiving sensor
- URM10 ultrasonic sensor
- 50cm x 50cm map size



OEFENING: RGB LED

- Zet 'MyQueen.py' in '%userprofile%\mu_code'
- Library overzetten met 'Files'



- Code hier rechts invoeren in Mu
- Code overzetten met 'Flash'

Problemen?
Probeer eerst
'hello world' uit
workshop 1

```
1 from MyQueen import *
2
3 while True :
4     Mq.RGB(1, 1)
5     sleep(500)
6     Mq.RGB(0, 0)
7     sleep(500)
```


RGB I2C CODE

Mq.RGB(1, 1)

```
89      # -----
90      # RGB - Maqueen Plus - set RGB leds (color range 1~7)
91      def RGB(self, colourL, colourR):
92          buf = bytearray(3)
93          buf[0] = 0x0b
94          buf[1] = colourL
95          buf[2] = colourR
96          i2c.write(self.I2caddr, buf)
```

FUNCTIE MAKEN { ZONDER ACCOLADES }

```
39 def Test(aap):  
40     → print("Test", aap)  
41  
42 Test('noot')
```

VERKEERSLICHT - STATES

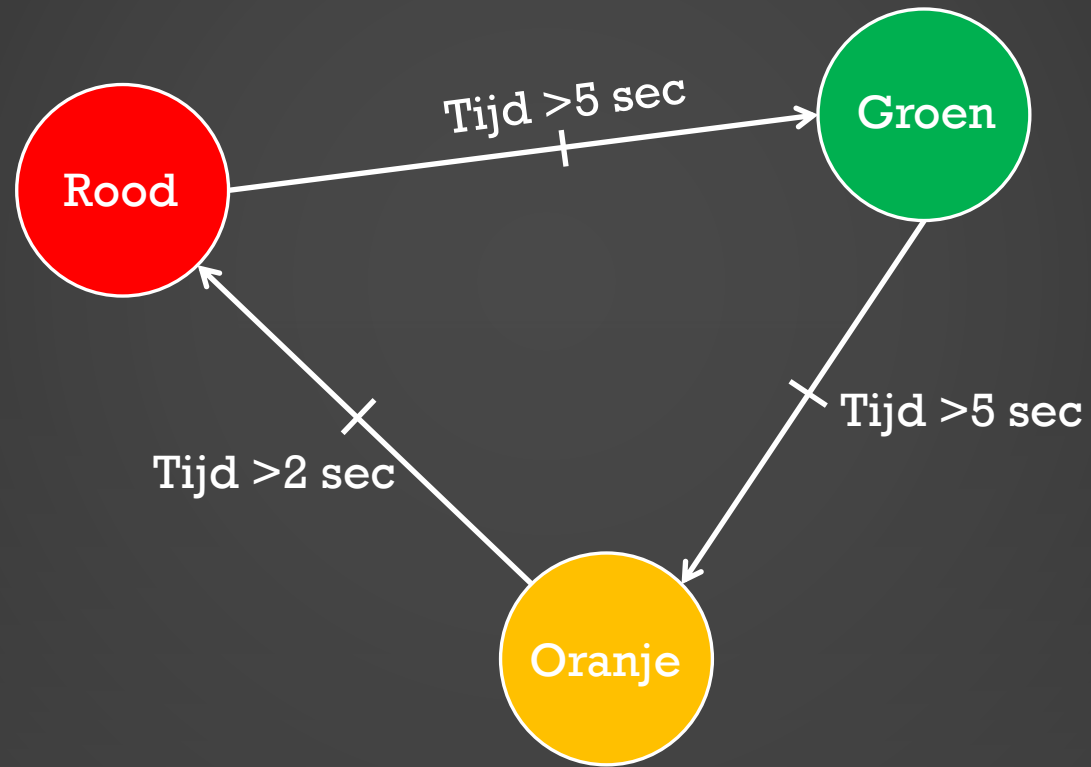
🔊 state {znw.}

🇳🇱 🔊 staat · situatie · stand · toestand
· gesteldheid · constellatie

```
1 from MyQueen import *
2
3 while True :
4
5     print('StateRood')
6     Mq.RGB(1, 1)
7     time.sleep_ms(5000)
8
9     print('StateGroen')
10    Mq.RGB(2, 2)
11    time.sleep_ms(5000)
12
13    print('StateOranje')
14    Mq.RGB(3, 3)
15    time.sleep_ms(2000)
```

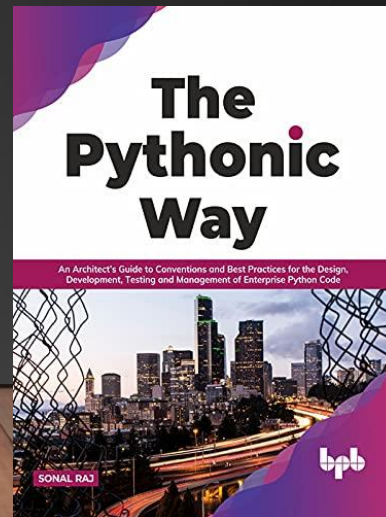


VERKEERSLICHT (TIJD)

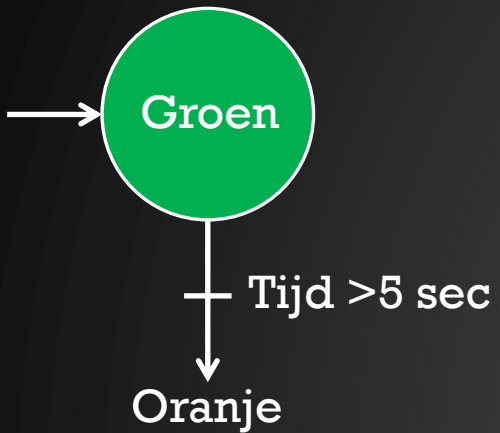


CAR VS PYTHON ROBOTICS

- States hebben nummer
 - Toestand van de hele statemachine in één variabele
 - Iedere state is een 'case' in een 'switch' statement
 - Alle states van een statemachine in één functie.
- States hebben naam
 - StateMachine class vervangt deze variabele en het switch-statement.
 - Iedere state is een functie
- Alle states bij elkaar
- States zijn functies die herbruikbaar zijn in andere statemachines



VERKEERSLICHT – STATEFUNCTIE



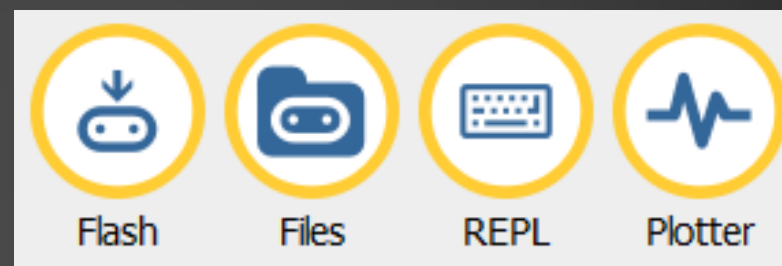
```
8 def StateGroen(S):
9     if S.IsNewState('StateGroen') :
10         Mq.RGB(2, 2)
11
12     if S.StateTime(5000) :
13         S.Goto(StateOranje)
```

VERKEERSLICHT – STATEMACHINE

```
30 Sm = StateMachine()  
31  
32 Sm.Goto(StateGroen)  
33  
34 while Sm.IsDone() == False:  
35     Sm.Takt()
```

OEFENING - I

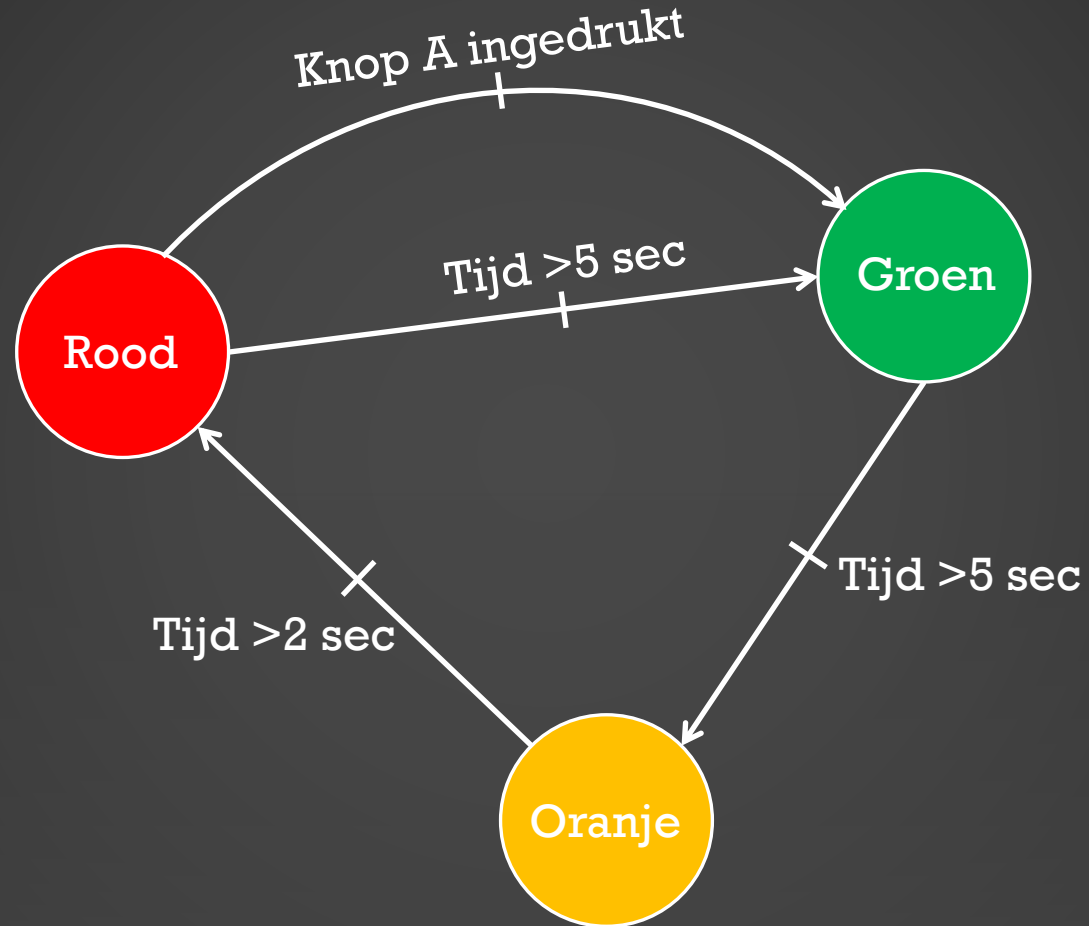
- Open “2.Verkeerslicht.py” in mu
- Flash
- Kijk naar output met REPL



```
30 Sm = StateMachine()  
31  
32 Sm.Goto(StateGroen)  
33  
34 while Sm.IsDone() == False:  
35     Sm.Takt()
```

```
8 def StateGroen(S):  
9     if S.IsNewState('StateGroen') :  
10         Mq.RGB(2, 2)  
11  
12     if S.StateTime(5000) :  
13         S.Goto(StateOranje)
```

OEFENING - II




```
3  # -----
4  def StateRood(S):
5      if S.IsNewState('StateRood') :
6          Mq.RGB(1, 1)
7
8      if S.StateTime(5000) :
9          S.Goto(StateGroen)
10
11     if pin5.read_digital() == False:
12         S.Goto(StateGroen)
13
```

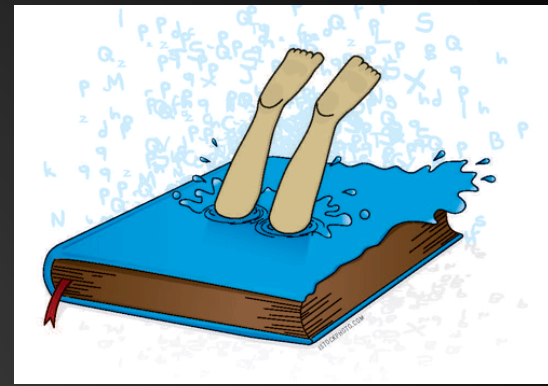
STATEMACHINE API

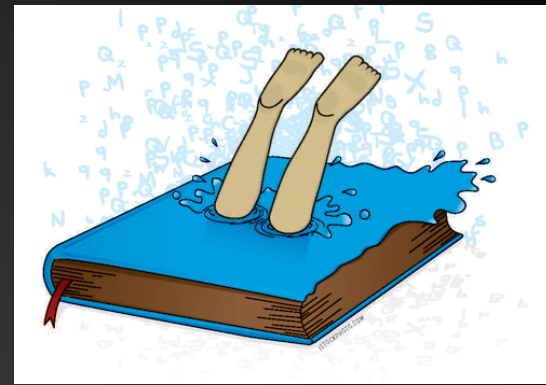
- `Reset()` Klaar voor een schone start
- `Goto(NextState)` Ga naar state of states
- `Return()` Einde van (serie van) states
- `IsNewState(StateName)` Geeft True terug bij eerste aanroep
- `StateTime(Delay)` Geeft True terug als we Delay miliseconden in deze state zijn.
- `IsDone()` Geeft True terug als alle states zijn afgehandeld (zie return).
- `Takt()` Voer actieve state uit

```
28 # -----
29 def SequenceWachtA(S):
30     if S.IsNewState('SequenceWachtA') :
31         Mq.RGB(7, 7)
32         Mq.Stop()
33
34     if pin5.read_digital() == False:
35         S.Goto(Sequence1s)
36
37 # -----
38 def Sequence1s(S):
39     if S.IsNewState('Sequence1s') :
40         Mq.RGB(5, 5)
41
42     if S.StateTime(1000) :
43         S.Return() # einde van s
```

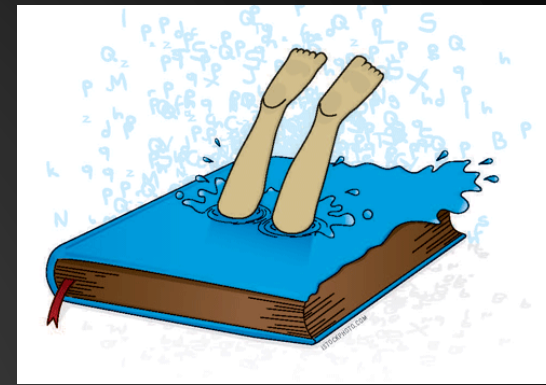
```
52 Sm.Goto(SequenceWachtA)
53 ...
54 Sm.Goto(StateGroen)
```

```
>>> a=[1, 2, 3]
>>>
>>> a
[1, 2, 3]
>>>
```





```
>>>  
>>> a=[1, 2, 3]  
>>>  
>>> a  
[1, 2, 3]  
>>>  
>>> a.append(StateGroen)  
>>> a  
[1, 2, 3, <function StateGroen at 0x20005820>]  
>>>  
>>> |
```

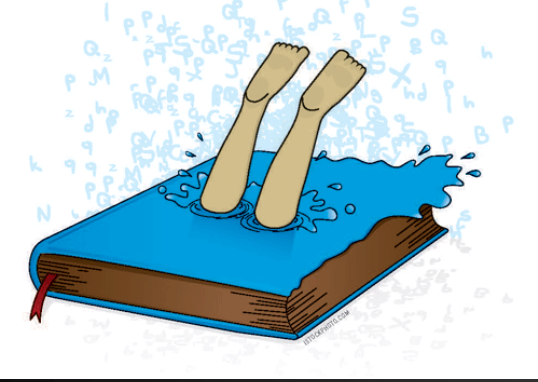



```
>>>  
>>> b=[SequenceWachtA, StateGroen]  
>>>  
>>> b  
[<function SequenceWachtA at 0x20005d90>, <function StateGroen at  
0x20005d70>]  
>>>
```

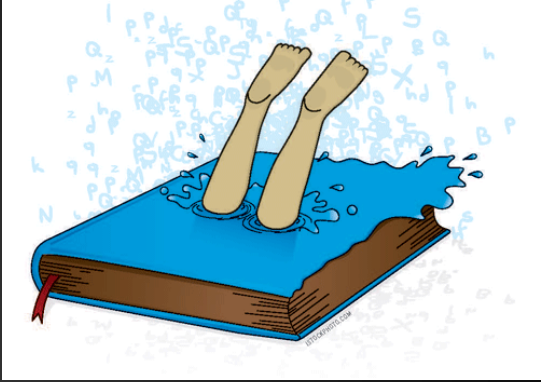
49

50 `Sm.Goto([SequenceWachtA, StateGroen])`

51

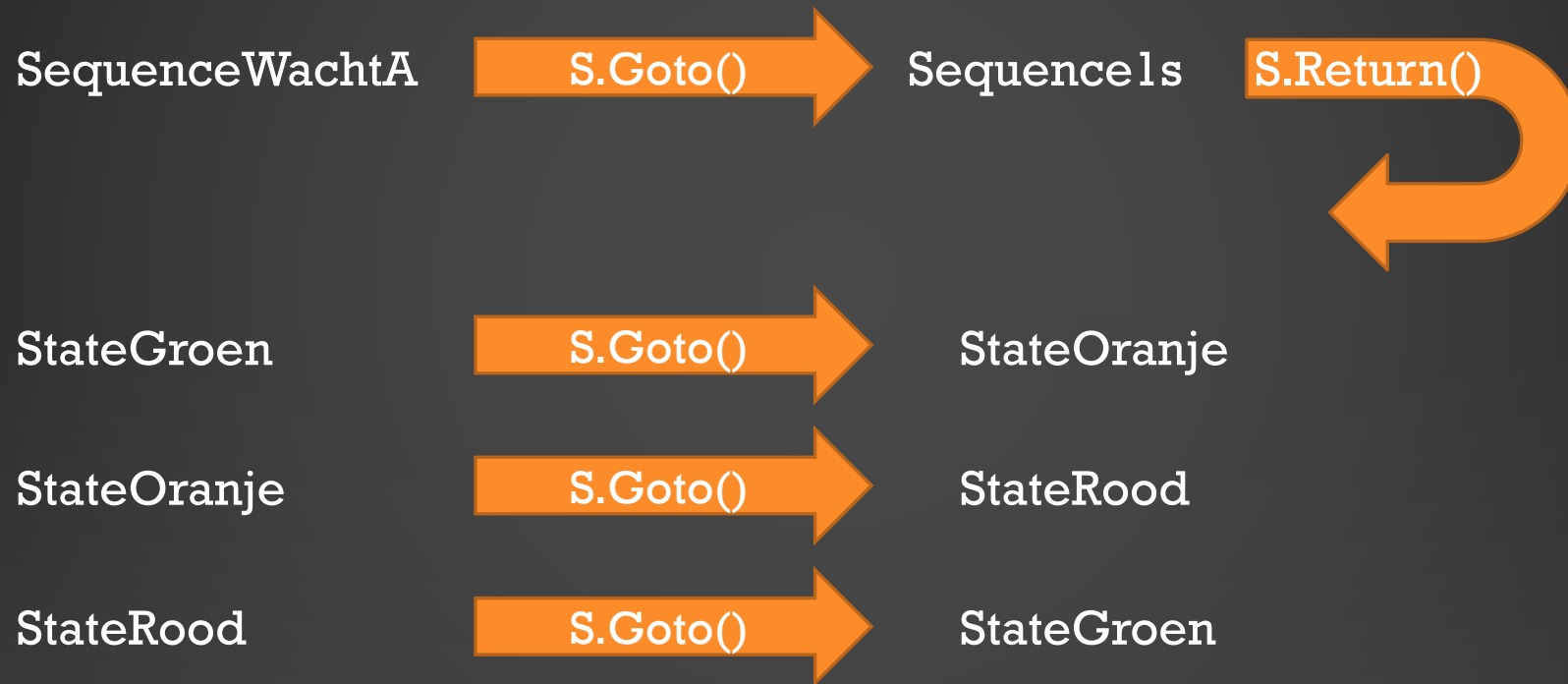


DEEP DIVE



```
22 # -----
23 # Goto - Execute NextState (leave current state)
24 def Goto(self, NextState):
25     print("Goto ", end='')
26     self.Return(True) # remove current active state (if any) without message
27
28     # NextState can be a function or list of functions
29     if isinstance(NextState, list) :
30         for S in reversed(NextState) :
31             self._States.append(S)          # add new items in reverse order
32     else :
33         self._States.append(NextState)      # add new item
34
```

Sm.Goto([SequenceWachtA, StateGroen])



HUISWERK

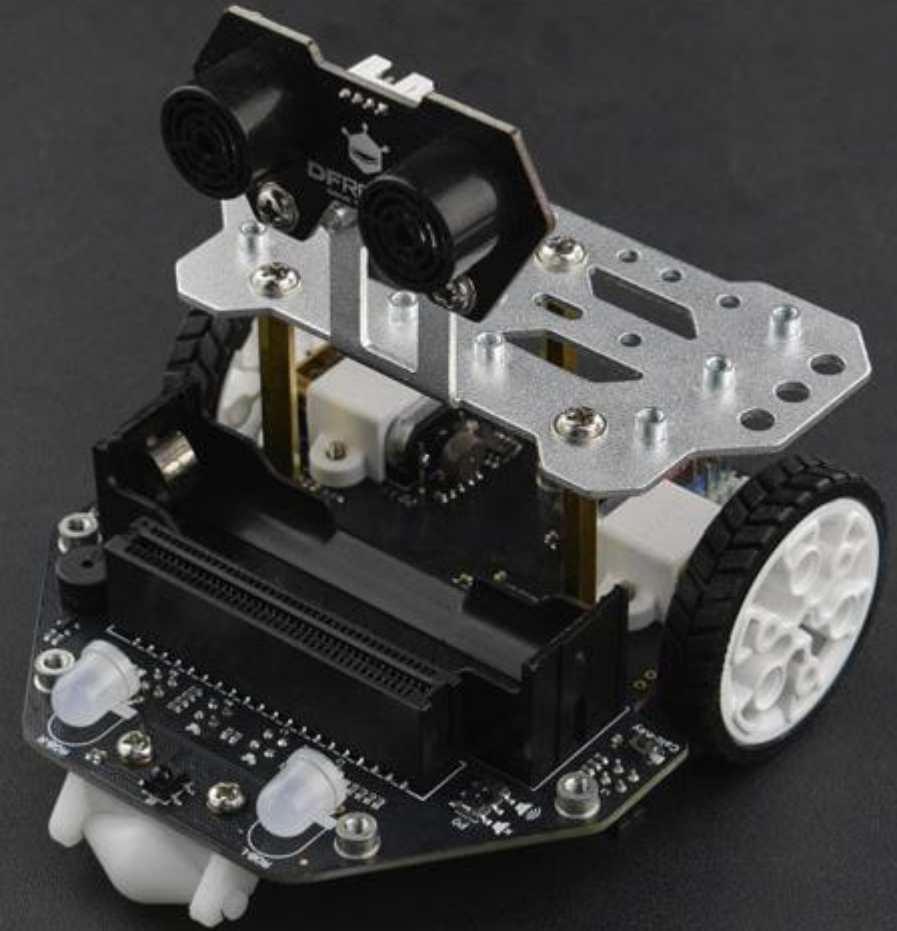
- Maak een statemachine voor een 'Duits' verkeerslicht
- Pas het verkeerslicht aan zodat je met knop A kunt schakelen naar 'oranje knipperen' en met knop B terug naar normaal gebruik.

Bonuspunten:

- De RGB leds hebben 8 kleur-combinaties. Maak een statemachine die deze om de beurt toont. Ga naar de volgende kleur als je op knop A drukt.

VOORBEREIDING WORKSHOP 3

- Plateau & ultrasoon sensor monteren
- Accu plaatsen & laden
- Kruiskop schroevendraaier meenemen



MEER UITDAGING?

```
1 from MyQueen import *
```

