|  |
| --- |
| Санкт-Петербургский политехнический университет Петра Великого  Институт машиностроения, материалов и транспорта  Высшая школа автоматизации и робототехники |

|  |
| --- |
| **Курсовая работа**  по дисциплине «Объектно-ориентированное программирование»  Тема: Разработка алгоритма передвижения робота на основе показаний ультразвуковых датчиков расстояния |
|  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Выполнил студент гр. 3331506/00401 |  | С. А. Поздняков |
| Преподаватель |  | М. С. Ананьевский |

Санкт-Петербург

2023

Оглавление

[Цель и задачи 3](#_Toc132016174)

[Введение 3](#_Toc132016175)

[Блоки программы 4](#_Toc132016176)

[Ход работы 4](#_Toc132016177)

[Изучение схемы питания 4](#_Toc132016178)

[Реализация активации и деактивации выполнения программы 5](#_Toc132016179)

[Получение и обработка данных с датчика 6](#_Toc132016180)

[Звуковое оповещение при близком приближении робота к препятствию 8](#_Toc132016181)

[Управление моторами 9](#_Toc132016182)

# Цель и задачи

Написание программного кода для микроконтроллера, позволяющая определять препятствия и расстояния до них с помощью ультразвукового датчика для реализации операции парковки робототехнической платформы Omegabot.

# Введение

Описание робототехнической платформы, используемой для реализации задания: четырехколесный робот с дополнительной платформой и закрепленными на ней энкодерами, модулем схвата (захватной системой) и техническим зрением на основе Arduino и Raspberry Pi, возможна реализация таких задач, как движение по трассе, движение по лабиринту, парковка робота.

Данная робототехническая платформа имеет 4 двигателя и 4 присоединенных к ним колеса без возможности поворота относительно оси симметрии платформы. Следовательно, поворот может быть осуществлен только путем замедления одной пары колес и ускорения другой. Для движения робота применяется колесная платформа Omegabot. Колесная платформа является несущей конструктивной частью робототехнических устройств и позволяет размещать на ней необходимые компоненты (схваты, датчики и тд.).

В данном случае для реализации операции парковки будут задействованы сама платформа с двигателями и энкодерами, модуль захвата для удержания ультразвукового дальномера, ультразвуковой дальномер HC-SR04, модуль с кнопкой без фиксации, модуль пьезоизлучателя.

Написанная программа для реализации задания загружена на программируемый микроконтроллер Arduino Uno. Arduino Uno – плата микроконтроллера на базе ATmega328P, имеющая 14 цифровых портов ввода/вывода, 6 аналоговых портов. Питание возможно от аккумулятора или от источника постоянного тока. Использование платформы Arduino позволяет использовать различные библиотеки для упрощения кода и возможности использования аналогичных алгоритмов для решения разных задач.

# Блоки программы

* Активация и деактивация выполнения программы по кнопке. В данном случае используется модуль с кнопкой от Omegabot без фиксации. Возможно использовать иные методы включения/выключения (кнопка с фиксацией, геркон, таймер), но это потребует внесения изменений в код программы.
* Получение данных с ультразвукового датчика расстояния.
* Звуковое оповещение при близком приближении робота к препятствию
* Управление моторами на основании полученных данных (поворот платформы, ускорение, замедление, остановка перед препятствием).

Вид платформы Omegabot с используемыми компонентами представлен на рисунке 1.

**СЮДА СФОТКАТЬ ОМЕГАБОТА**

Рисунок 1 — Общий вид платформы с используемым навесным оборудованием

# Ход работы

Фотография используемого оборудования с указанными позициями элементов представлена на рисунке 2.

Рисунок 2 — Используемые компоненты

## Изучение схемы питания

Робототехническая платформа Omegabot питается от аккумулятора Li-ion 18650 с номинальной емкостью 3350 мАч и номинальным напряжением 3.6 В. Заряжается аккумулятор от сети 220В с помощью блока питания на 12В и 8А.

## Реализация активации и деактивации выполнения программы

Активация и деактивация выполнения программы реализуется с помощью кнопки без фиксации, то есть подается сигнал высокого уровня только в момент замыкания контактов на кнопке (нажатия) и при размыкании контактов сигнал становится обратно низкоуровневым. Схематичное изображение используемого модуля кнопки представлено на рисунке 3.

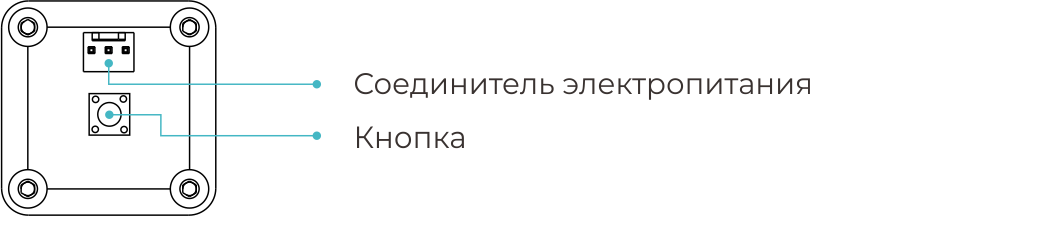


Рисунок 3 — Модуль кнопки

Ниже представлена часть кода программы, реализующая выполнение данного блока.

#define buttonPin = 8  // кнопка включения и отключения

bool is\_on = false;  // для кнопки включения

void loop() {

  if (digitalRead (buttonPin) == HIGH) {

    is\_on = not is\_on;

    current mode = 0;

    delay(1000);

  }

  if (is\_on) {

    start;

  }

  else {

    speed\_pin\_r = digitalWrite(LOW);

    speed\_pin\_l = digitalWrite(LOW);

  }

}

Изначально булева переменной is\_on задано значение false, что означает остановку всех моторов. Во время выполнения основной части программы происходит проверка, если было нажатие кнопки, и переменная is\_on стала иметь значение true, то начинает выполняться функция для работы моторов. При следующем нажатии кнопки переменная is\_on станет иметь значение false, а скорость моторов будет сброшена до нуля (робот остановится и прекратится выполнение программы).

## Получение и обработка данных с датчика

Для реализации задания используется ультразвуковой дальномер HC-SR04. Модуль ультразвукового дальномера использует принцип эхолокации: посылает сигнал и принимает его отражение от объекта. При этом запуск излучения осуществляется каким-либо внешним устройством управления подачей импульса на вывод, а при приеме отраженного сигнала дальномер формирует импульс на выводе. Таким образом может быть измерено время между началом излучения и приемом отраженного сигнала, а путем простейших математических преобразований полученное время может быть переведено в единицы длины (сантиметры и тд.) путем умножения половины полученного значения на скорость звука. Данный датчик обращается по интерфейсу I2C и выдает значения в сантиметрах от 2 до 254 см. В том случае, если предполагается работа робота с данным датчиком не при постоянной температуре, а например на улице с постоянными перепадами, то следует использовать датчик температуры для корректировки скорости звука. Скорость звука [зависит от температуры](https://tehtab.ru/Guide/GuidePhysics/Sound/SoundSpeedAirTemperature/): при +20°С это 343 м/с, а при -20°С – 318 м/с. Это 318/343=7%, что на расстоянии в 1 метр даст погрешность 7 сантиметров. Схематическое изображение модуля ультразвукового дальномера представлено на рисунке 4.

Изображение выглядит как диаграмма

Автоматически созданное описание

Рисунок 4 — Модуль УЗ дальномера

Ниже представлена часть кода программы, реализующая выполнение данного блока.

#define echoPin = 19  // приемник

#define trigPin = 18  // источник

float filt\_param = 0.2; // параметр для фильтрации

float dist\_filt = 0;  // отфильтрованный выход

float dur\_param = 29.1;

float get\_distance() {

  long dur, sm;

  trigPin = digitalWrite(LOW);

  delayMicroseconds(2);

  trigPin = digitalWrite(HIGH);

  delayMicroseconds(10);

  trigPin = digitalWrite(LOW);

  dur = pulseIn(echoPin, HIGH);

  sm = (dur / 2) / dur\_param; // перевод показаний датчика в сантиметры

  Serial.print("Distance is ");

  Serial.print(sm);

  Serial.print(" sm");

  delay(100);

  sm = map(sm, 0, 350, 0, 255);

  return (sm);

}

void dist\_filtered() {

  float dist = get\_distance();

  dist\_filt += (dist - dist\_filt) \* filt\_param;

  return (dist\_filt);

}

Примеры получаемого сигнала до использования функции фильтрации и после представлены на рисунках 5 и 6.

Изображение выглядит как диаграмма

Автоматически созданное описание

Рисунок 5 — Сигнал до фильтрации

Изображение выглядит как диаграмма

Автоматически созданное описание

Рисунок 6 — Сигнал после фильтрации

## Звуковое оповещение при близком приближении робота к препятствию

Для оповещения потенциального пользователя о близком приближении робота к препятствию добавлена функция звукового сигнала, громкость которого пропорциональна расстоянию до препятствия. Для реализации данной функции используется модуль пьезоизлучателя Omegabot. При наличии управляющего сигнала воспроизводится звуковой сигнал. Схематическое изображение модуля пьезоизлучателя представлено на рисунке 7.

Изображение выглядит как текст

Автоматически созданное описание

Рисунок 7 — Модуль пьезоизлучателя

## Управление моторами

Данный этап разработки программного кода заключается в построении алгоритма управления моторами (скорость вращения и направление). В качестве исходных данных используются показания ультразвукового дальномера.

Возможные изменения:

Вместо танкового типа поворота использовать 2 оси с колесами соедниненными с помощью сервопривода (переломка), что позволить лучше поворачивать на скорости и избежать проблем с поворотом при проскальзывании колес на покрытии

Возможно добавление датчика температуры воздуха для дальнейшего использования данного параметра для оценки изменения скорости звука и более точной оценки расстояния дальномером

Добавление дисплея пока хз зачем, придумаю