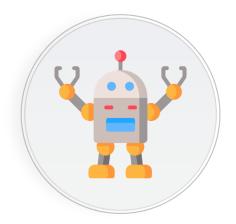
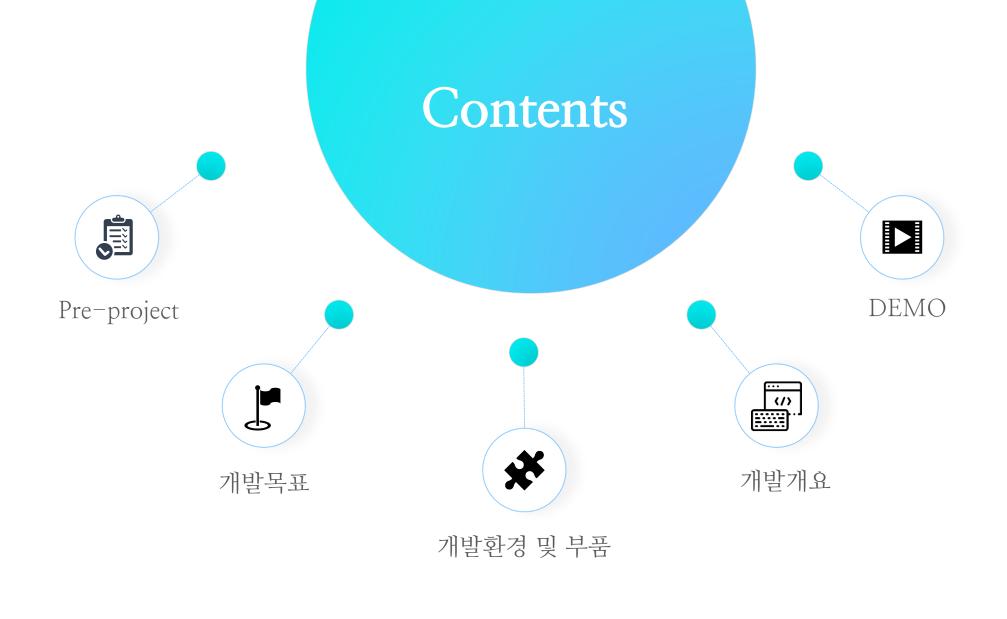
CC ROBOT

Robot control System



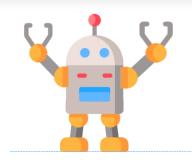
정지희 이준호 손원용 김태윤 강민영



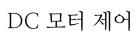
0. Pre-project

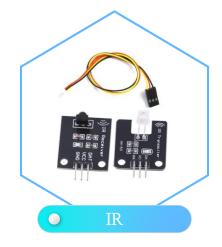
0. Pre-project : 개발목표

안드로이드 앱을 이용한 WooWee 로봇 모션 제어









IR 센서를 통한 LED 전등 원격제어



라즈베리파이와 로봇 간의 Wifi 통신앱 개발

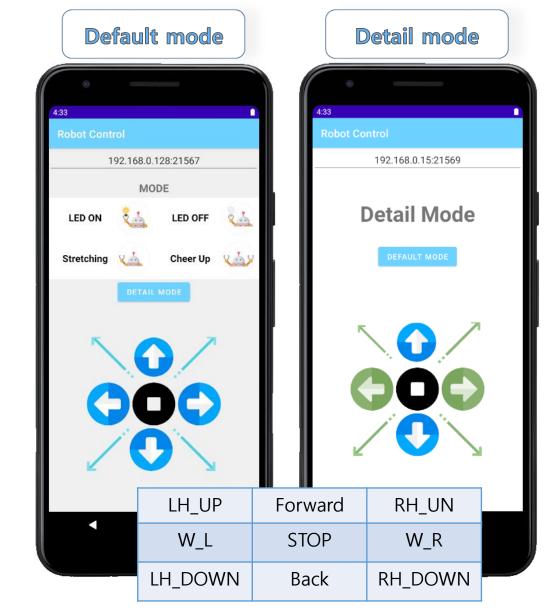


로봇 모션 제어

0. Pre-project : DEMO

· 기본 8버튼 제어 · LED on/off · 디폴트 모드 / 디테일 모드 3가지 기능 중 기본 8버튼 제어 DEMO

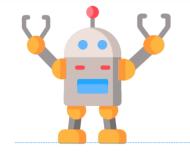




1. 개발목표

1. 개발목표

3~8세 유아 케어 CC 로봇 제작





놀이 모드

- 음성 인식을 통한 행동 제어
- 4가지 노래 중 선택 재생
- ·아기상어, 생일노래, 뽀로로, 통통통
- TV 채널 on/off (어린이 채널 틀기)
- ·TV 파워 on/off
- · 특정 채널로 지정해 변경 가능
- 녹음 및 재생
- ·사용자가 audio 녹음
- ·app 또는 스피커에 녹음 파일 재생



움직임 모드



홈CCTV 모드



- Default mode
- · 인사, 응원 2가지 특정 행동 수행
- 9가지 기본 모션 제어 (터치시 지정 횟수와 각도만큼 움직임)
- Detail mode
- 9가지 기본 모션 제어 (누르는 동안 모터 움직임)

- 홈CCTV 화면 출력
- · 좌우 상하 방향 조절 가능

Section 1

1. 개발목표

3~8세 유아 케어 CC 로봇 제작

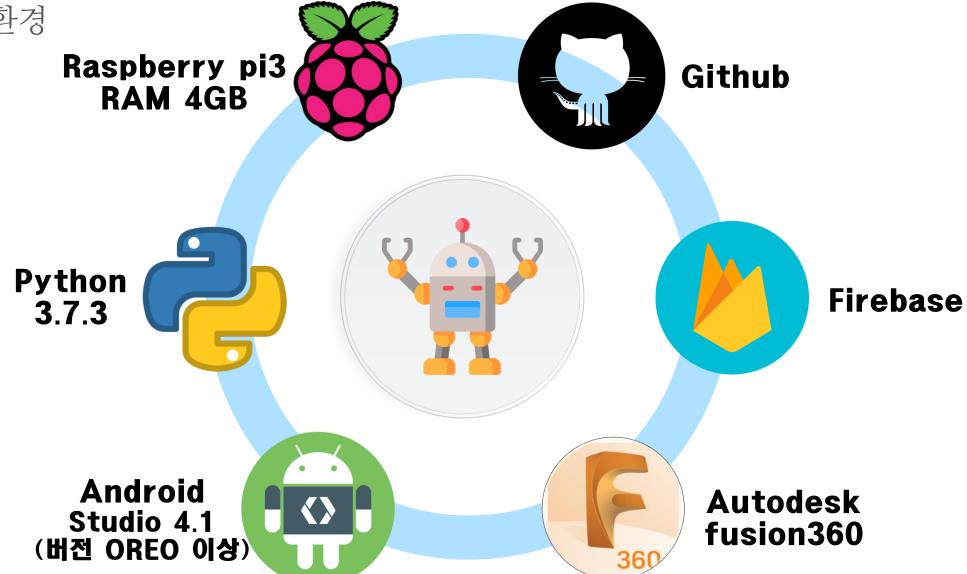


DC 모터 제어 라즈베리파이와 로봇 간의 로봇 모션 제어 Wifi 통신앱 개발



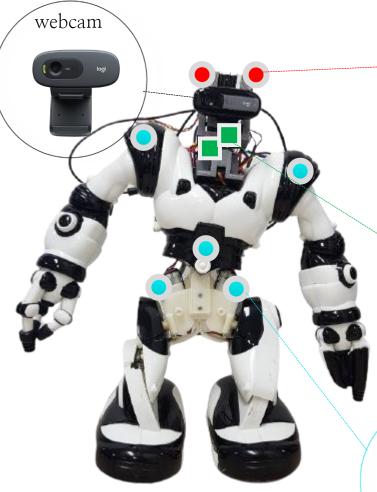
영상 촬영 앱에 영상 출력 웹캠 마이크 사용 IR 센서를 통한 TV 제어 음성 파일 녹음 후 웹 서버를 통해 송수신 2. 개발환경 및 부품







2. 부품 - 제품 구상도



WooWee Robosapien X

IR Trans sensor



SG90 Servo motor



5V DC 모터



별도의 데이터가 없는 저가형 5V DC모터 6V 이하 전압에서만 사용

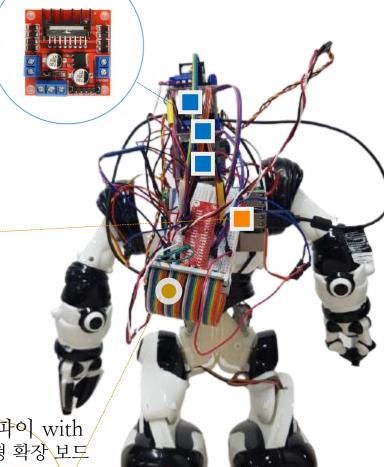
SZH-RPI01

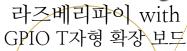


Li-ion 배터리 2200mAh 3.7V 2개



L298N 모터드라이버



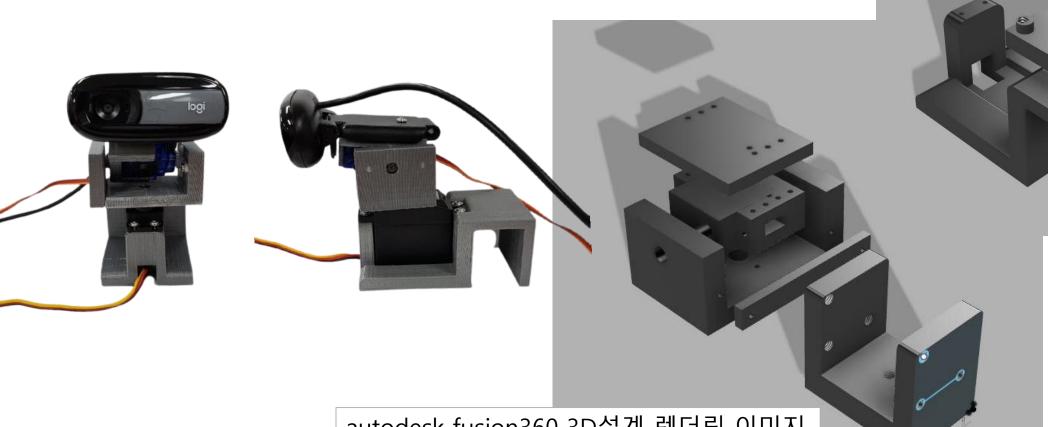






2. 부품 - webcam 연결부

Logitec C270 HD Webcam 720p



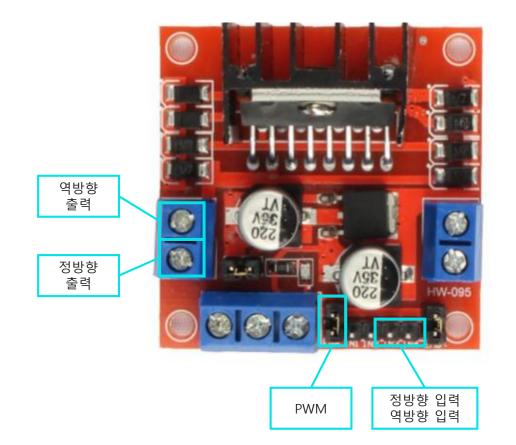
autodesk fusion360 3D설계 렌더링 이미지 makerbot replicator plus를 이용해 프린트

2. 부품 - L298N 모터 드라이버

총 3개의 모터드라이버를 사용

1.좌우 다리 제어 2.허리 제어 3. 좌우 어깨 제어

*왼쪽 다리 모터 제어 예시



- * 5V~12V 전압 입력 가능
- * 최대 허용 전류 2A
- * 2개의 DC 모터(단방향)
- * 모터의 양방향 제어
- * 모터의 속도제어 가능 (PWM 제어)
- * 외부전원 이용가능

2. 부품

서보모터[SG90]



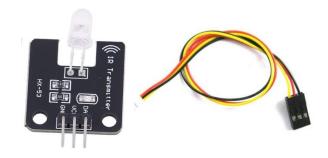
- 모터 유형: 연속 회전

- 전압: 4.8 ~ 6VDC

- 회전 각도: 0~180도

Brown	GND
Red	VCC
Orange	Data

적외선 실험 키트 [KIT030101]의 Trans Sensor



- 발신 센서

- 최대 발신 거리 2M

- 주파수 38kHz

Data VCC GND 3. 개발개요

3. 개발개요 - Home화면, Robot Control

Android Studio java 파일리스트

cctvActivity	Home cctv 모드
common_menu	Fregment 메뉴
DetailActivity	Robot control-Detail
indexActivity	Loading 화면
MainActivity	Home 화면
MainRecordingActivity	Recording IN 화면
moveActivity	Robot control 모드
playingActivity	Playing 모드
Recording	Recording data 수신
RecordingAdapter	Recording list Adapter
RecordiongListActivity	녹음 리스트
recyclerAdaptor	로봇 모션 화면 Adapter
serverList	Firebase 녹음 리스트

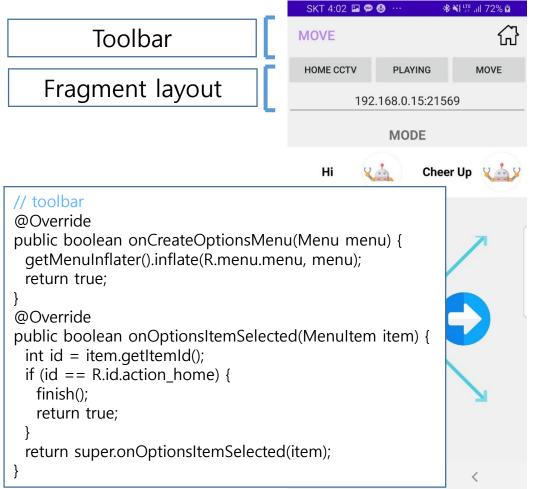
Raspberry Pi python 파일 리스트

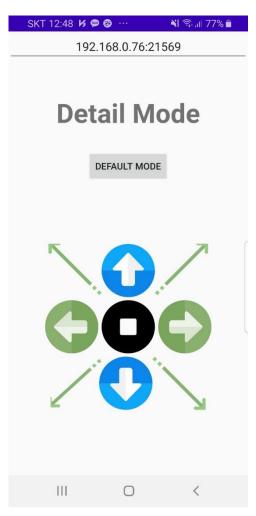
Android Control	안드로이드 제어
CMDlist	CMDlist
Motor	모터 제어
Music	음악 재생
RecordPlay	녹음 파일 재생
servoMotorModule	servomotor 제어
VoiceMode	Voice 인식 모드

3. 개발개요 - Home화면, Robot Control

Home화면 SKT 4:02 🗭 🔀 💣 ... **৵শ**েল না 72% **ত্র** 0.. HOME CCTV **PLAYING** ROBOT CONTROL 111

Robot Control화면





3. 개발개요 - Fragment layout

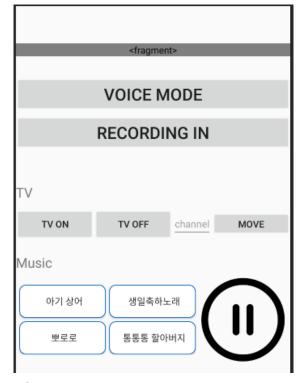
fragment_common_menu.xml



common_menu.java

- wifi통신, fragment 정보 포함
- View rootView = inflater.inflate
 (R.layout.fragment_common_menu, container, false);

activity_playing.xml



<fragment

android:id="@+id/fragment"
android:name="com.robowow.wowow.common_menu"
android:layout_width="match_parent"
android:layout_height="wrap_content" />

3. 개발개요- AndroidControl.py

TCP통신

연결 PORT = 21569 ctrCmd = ['0','1','2','3','4','5','6','7','8','a','b','c','d','A','B','C','D','E','F','S','Z','M','N','O','P','Q','R','T','U','V','W','X']

0: 프로그램 종료

1: 왼손 들기

2: 왼손 내리기

3: 오른손 들기

4: 오른손 내리기

5: 왼쪽으로 기울기

6: 오른쪽으로 기울기

7: 앞으로 5걸음

8: 뒤로 5걸음

a: 인사

b: LED on

c: LED off

d: 응원

A: 상세모드 왼손들기

B: 상세모드 왼손내리기

C: 상세모드 오른손들기

D: 상세모드 오른손 내리기

E: 상세모드 왼쪽으로 기울기

F: 상세모드 오른쪽으로 기울기

S: 모터 정지

Z: 음성 모드 시작

M: 아기상어 재생

N: 노래 정지

O: 생일노래 재생

P: 포로로 재생

Q: 통통통 재생

R: 녹음파일 다운로드 및 재생

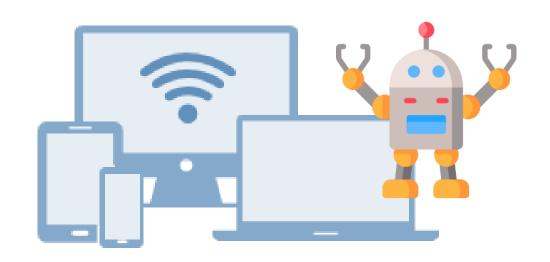
T~~: TV channel

U:TV on

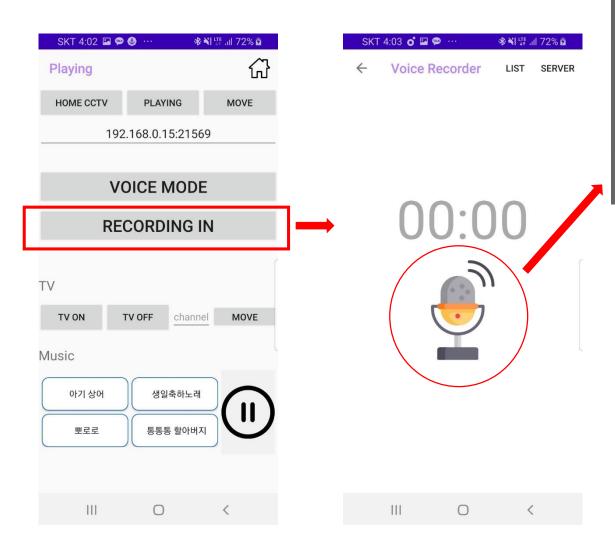
V:TV off

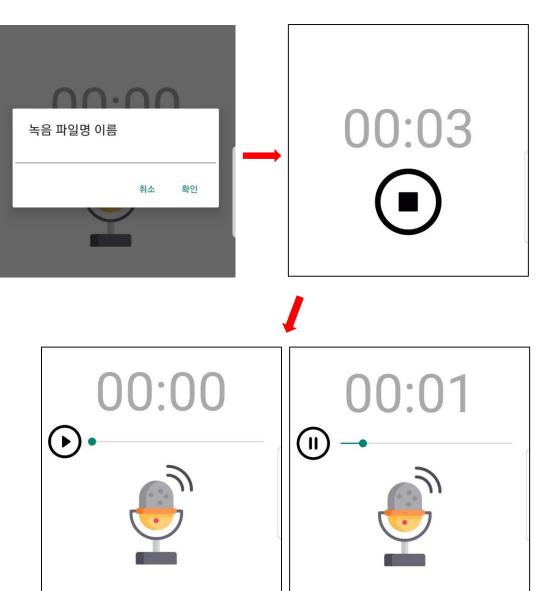
W:Camera Left

X:Camera Right



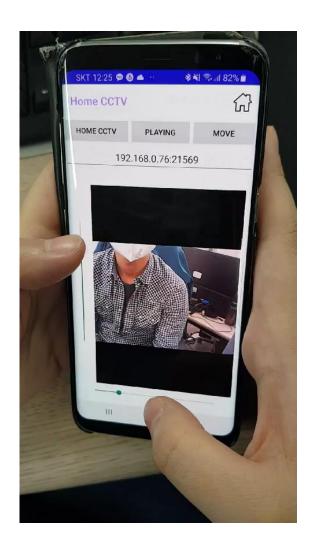
3. 개발개요 - Playing (Recoring In)





4. DEMO

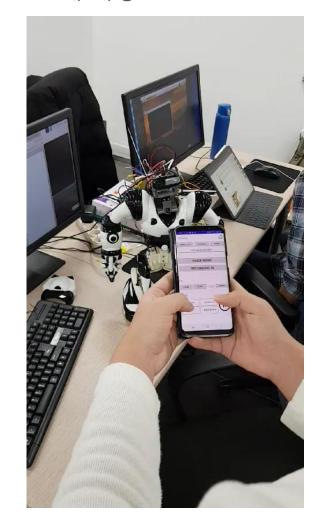
4. DEMO - Home CCTV



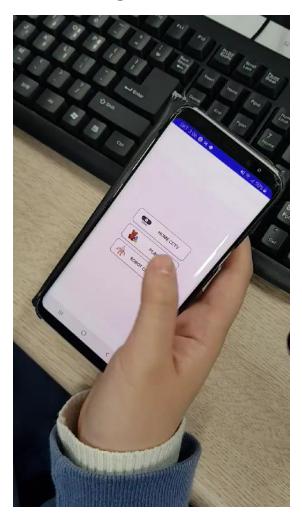
Voice mode



노래 재생 mode



Recoding In (핸드폰에서 재생)



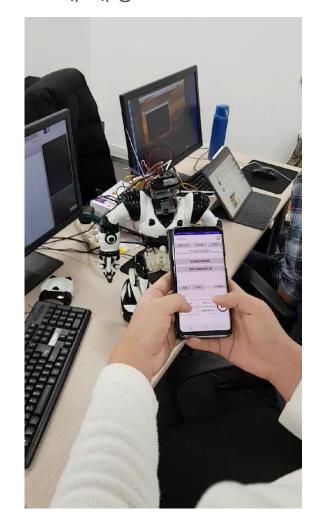
(서버에 저장된 파일을 스피커로 재생)



TV on/off 및 채널 변경



노래 재생 mode



TV on/off



TV 채널변경



감사합니다.

