

گزارش کار تمرین کامپیوتری اول

اعضای گروه: نگین مریوانی
بهاران خاتمی
ملیکه احقاقی

پاسخ سوالات

سوال اول

زبان برنامه نویسی آردوینو استفاده از PWM را آسان می کند. به سادگی `analogWrite(pin, dutyCycle)` را فراخوانی کنید. به طوری که `dutyCycle` یک مقدار از ۰ تا ۲۵۵ است و `pin` یکی از پین های PWM است (۳، ۵، ۶، ۹، ۱۰، ۱۱). تابع `analogWrite` رابط کاربری ساده ای را برای PWM سخت افزاری فراهم می کند، اما هیچ کنترلی روی فرکانس را فراهم نمی کند. (توجه داشته باشید که برخلاف نام تابع، خروجی یک سیگنال دیجیتال است که اغلب به عنوان موج مربعی نامیده می شود).

روش های دیگری جهت ساخت موج PWM در `arduino` وجود دارد:

Bit-banging PWM

```
void setup()
{
  pinMode(13, OUTPUT);
}

void loop()
{
  digitalWrite(13, HIGH);
  delayMicroseconds(100); // Approximately 10% duty cycle @ 1kHz
  digitalWrite(13, LOW);
  delayMicroseconds(1000 - 100);
}
```

این روش به ما این اجازه را می دهد که از پین دلخواه استفاده کنیم و `dutyCycle` را به شکل دلخواه به دست آوریم. اما در این جا این مشکل وجود دارد که هر گونه `interrupt`، `timing` مدار را تحت شعاع قرار خواهد داد. تصمیم گیری مناسب در مورد `constant` ها دشوار است که به فرکانس و `duty cycle` مطلوب بتوان رسید. هر چند دقت بالای در محاسبه ی آن به کار رود.

Using the ATmega PWM registers directly

در این روش در مود های مختلف می توان با کمک تایمر میکروکنترلر موجود روی برد آردوینو سیگنال PWM را تولید کرد.

سوال دوم

موتورهای DC موتور های دو سیمه هستند (`power` و `ground`) که در این نوع از موتور ها، موتور دائماً در حال چرخش است (تا زمانی که `power` اعمال می شود). سرعت چرخش موتور به وسیله PWM کنترل میشود به طوری که به صورت سریع `power` صفر و یک می شود و نسبت مقدار یک بودن پالس به کل دوره تناوب که به آن `duty cycle` گفته میشود نسبت سرعت موتور نسبت به حداکثر مقدار آن را مشخص می کند. مثلاً اگر `duty cycle` ۵۰٪ باشد موتور با نصف سرعت حداکثری خود می چرخد. این صفر و یک شدن انقدر سریع اتفاق می افتد که به نظر می آید موتور پیوسته در حال حرکت است.

موتور های `servo` موتور های سه سیمه هستند (`power`، `ground` و `control`). این موتورها دائماً در حال چرخش نیستند بلکه زاویه چرخش آنها که بین صفر تا ۱۸۰ درجه است به وسیله سیگنال کنترلی که مشخص کننده استیت خروجی موتور است و به وسیله مدار کنترل کننده و سنسور `position` مشخص میگردد. PWM به عنوان سیگنال کنترلی این موتور ها استفاده می شود. در این موتور ها طول یک بودن سیگنال مشخص کننده موقعیت شفت در این موتور هاست. بسته به نوع موتور پالس به طول مشخصی شفت موتور را در وضعیت میانی نگه می دارد و طول پالس بزرگتر یا کوچکتر منجر به چرخش موتور در جهت عقربه ساعت یا خلاف آن می گردد.

سوال سوم

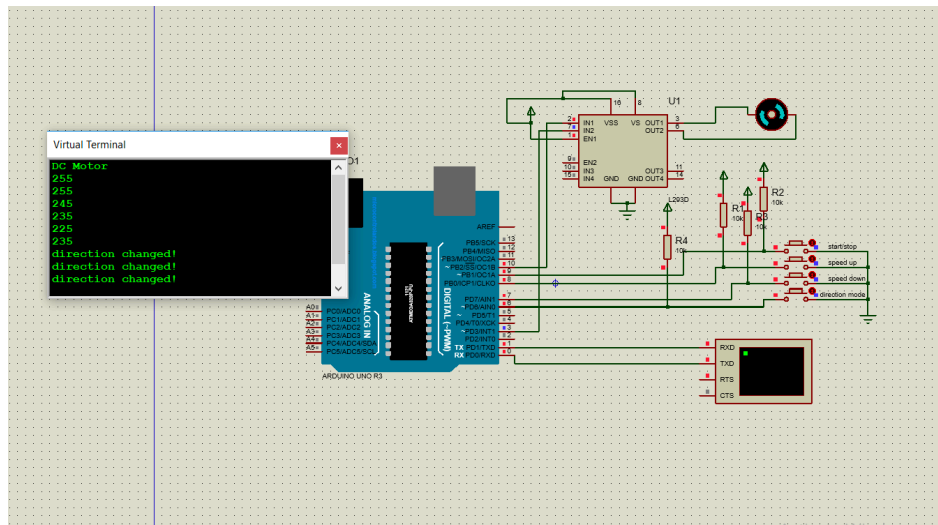
استپر موتور تعداد زیادی قطب دارد؛ (معمولاً ۵۰ تا ۱۰۰ قطب). در مقایسه سروو موتور قطب های کمتری دارد (معمولاً بین ۴-۱۲ قطب). برای هر قطب یک نقطه استپ برای شفت موتور وجود دارد. تعداد بیشتر قطب ها به استپر موتور اجازه می دهد تا بین هر قطب دقیق تر و صحیح تر حرکت کند، بنابراین به استپر موتور اجازه می دهد که بدون استفاده از فیدبک برای بسیاری از کاربردها مورد استفاده قرار گیرد. در مقابل، سروو موتورها اختلاف بین موقعیت کنونی انکودر و موقعیتی که به آنها فرمان حرکت به آن موقعیت داده شده است را می خوانند و جریانی که نیاز است به موقعیت دلخواه برسد ارسال می کنند. با شرایط موجود امروزه، کنترل استپر موتورها به مراتب ساده تر از سروو موتور های می باشد. ولی دقت سروو موتور های بیشتر است. برای کاربردهایی که سرعت بالا و گشتاور بالا مورد نیاز می باشد، سروو موتور فوق العاده است. سرعت استپر موتورها در محدوده ۲۰۰۰ rpm می باشد، در حالی که سروو موتورها بسیار سریع تر هستند. به اضافه سروو موتورها کم صدا هستند، برای درایوهای AC و DC موجود هستند و بخاطر رزونانس در سیستم دچار لرزش نمی شوند.

سروو موتورها برای سرعت های بالا، گشتاور های بالا مناسب می باشد در حالی که استپر موتور برای شتاب های کاری پایین و گشتاورهای نگهدارنده بالا بهتر می باشد.

نمونه استفاده از `servo motor`: ماشین های صنعتی مثل `cutting machine` و `packing machines`، `CD/DVD players`

نمونه استفاده از `stepper motor`: اسباب بازی ها، تلسکوپ و اتن ها

پیاده سازی موتور DC



```

//poles to driver
int motorPin1 = 10;
int motorPin2 = 3;

//speed of DC motor moves controlled by PWM pulse
int curSpeed = 255;

//flags to handle functional modes
int isOn = 1;
int speedUp = 0;
int speedDown = 0;
int isClockwise = 1;

//input pins controlled by Buttons
const int stopPin = 9;
const int speedUpPin = 8;
const int speedDownPin = 7;
const int directionPin = 6;

//to handle current state of motor
int stopPinState = 1;
int speedUpPinState = 1;
int speedDownPinState = 1;
int directionPinState = 1;

//initialization
void setup()
{
    pinMode(motorPin1, OUTPUT);
    pinMode(motorPin2, OUTPUT);

    pinMode(stopPin, INPUT);
    pinMode(speedUpPin, INPUT);
    pinMode(speedDownPin, INPUT);
    pinMode(directionPin, INPUT);

    curSpeed = 255;
    analogWrite(motorPin1, curSpeed);
    analogWrite(motorPin2, 0);

    Serial.begin(9600); // rate at which the arduino communicates
    Serial.println("DC Motor");
}

```

با کمک پایه های ۳ و ۱۰ که پایه های PWM هستند حرکت موتور کنترل می شود. بدین جهت flag هایی تعیین شده است که مود حرکتی آن را معین می کند. بدین صورت که از ۴ پین ورودی ۶ تا ۹ مود حرکتی مشخص می شود. state ها بدین جهت استفاده می شود که تا زمانی که کلید فشرده است اثر آن اعمال نشود و در صورت رها کردن آن اثر آن اعمال شود. در بخش setup نوع پین ها که INPUT یا OUTPUT هستند مشخص شده است و مود اولیه به صورت دیفالت بر روی DC motor پیاده سازی شده است. تابع analogWrite موج PWM ای ایجاد می کند که dutyCycle آن وابسته به اختلاف پتانسیل دو پین دو سر است.

جهت دیباگ مدار از serial استفاده شده است که وضعیت حرکتی موتور را با اتصال سریال به virtual terminal بر روی آن نمایش دهد.

```

//implementation in main loop
void loop()
{
    stopPinState = digitalRead(stopPin);
    speedUpPinState = digitalRead(speedUpPin);
    speedDownPinState = digitalRead(speedDownPin);
    directionPinState = digitalRead(directionPin);

    if (stopPinState == LOW)
    {
        while(stopPinState == LOW) {
            stopPinState = digitalRead(stopPin);
        }
        isOn = 1 - isOn;
        if(isOn)
            curSpeed = 255;
        else
            curSpeed = 0;
    }
    if (speedUpPinState == LOW)
    {
        while(speedUpPinState == LOW) {
            speedUpPinState = digitalRead(speedUpPin);
        }
        speedUp = 1;
    }
    if (speedDownPinState == LOW)
    {
        while(speedDownPinState == LOW) {
            speedDownPinState = digitalRead(speedDownPin);
        }
        speedDown = 1;
    }
    if (directionPinState == LOW)
    {
        while(directionPinState == LOW) {
            directionPinState = digitalRead(directionPin);
        }
        Serial.println("direction changed!"); //print on the serial
        isClockwise = 1 - isClockwise;
    }

    if(isOn)
    {
        if(speedUp)
        {
            speedUp = 0;
            curSpeed = curSpeed + 10;
            if(curSpeed > 255)
                curSpeed = 255;
            Serial.println(curSpeed); //print on the serial
        }
        else if (speedDown)
        {
            speedDown = 0;
            curSpeed = curSpeed - 10;
            if(curSpeed < 0)
                curSpeed = 0;
            Serial.println(curSpeed); //print on the serial
        }
    }
    else
    {
        curSpeed = 0;
    }

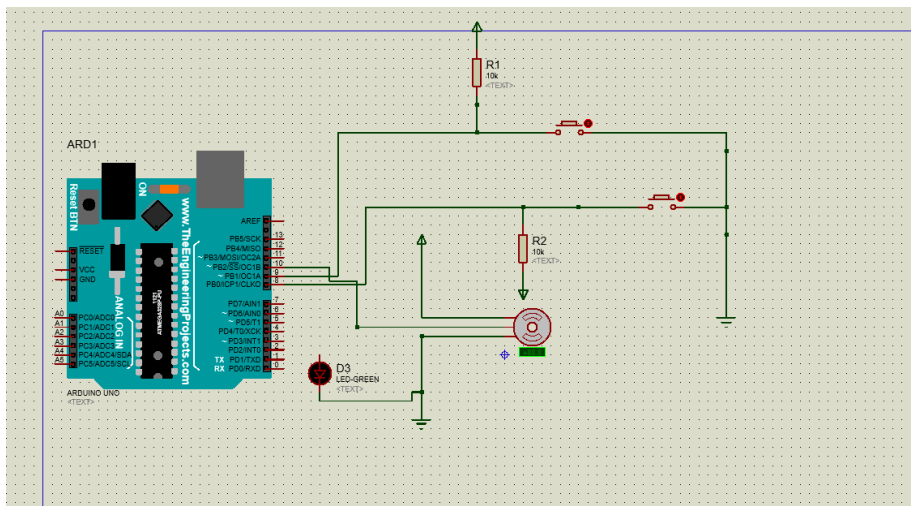
    if(curSpeed != 0) {
        analogWrite(speedPin, curSpeed);
        digitalWrite(motorPin1, isClockwise);
        digitalWrite(motorPin2, !isClockwise);
    }
    else {
        analogWrite(speedPin, curSpeed);
        digitalWrite(motorPin1, LOW);
        digitalWrite(motorPin2, LOW);
    }
}

```

Done Saving.

به طور پیوسته در یک حلقه state کلید ها دریافت می شود و در صورت LOW بودن اثر آن ها اعمال می شود. توجه شود که در افزایش سرعت در صورت افزایش سرعت به بالاتر از 255 و یا کاهش آن به زیر 0 مقادیر آن ها ماکسیمم و مینیمم ممکن ست می شود. هم چنین جهت تعیین جهت حرکت کافیت عدد اعمال شده روی motorPin ها معکوس شود.

پیاده سازی موتور Servo



```

sketch_feb13a
#include <Servo.h>

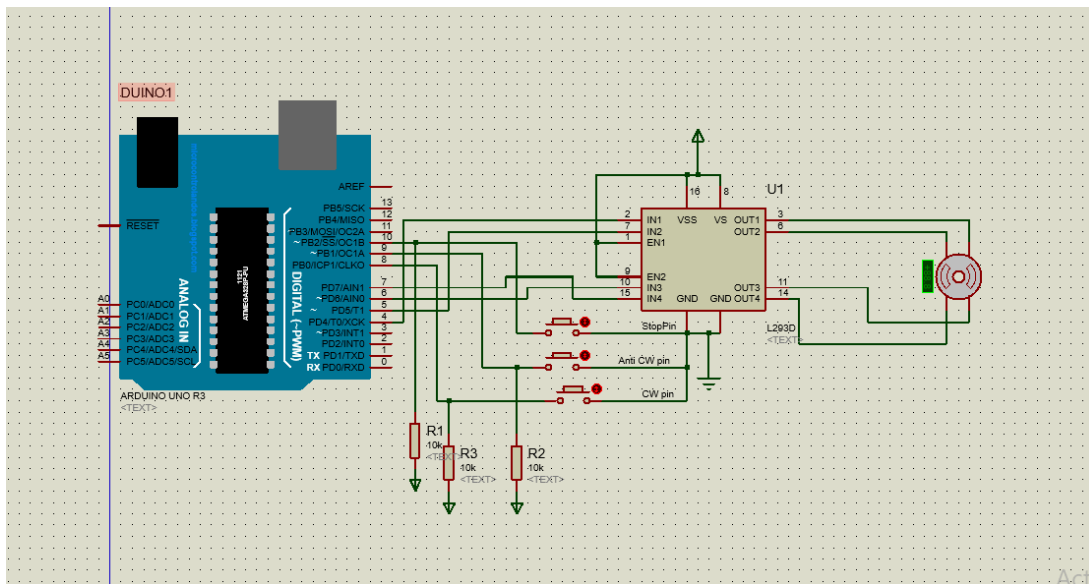
Servo myservo;
int pos = 1500;
int clockwise = 8;
int anticlockwise = 9;
int deg4 = 200/9;

void setup()
{
  myservo.attach(10);
  pinMode(clockwise, INPUT);
  pinMode(anticlockwise, INPUT);
}

void loop()
{
  if(digitalRead(clockwise) == LOW)
  {
    while(digitalRead(clockwise) == LOW){}
    pos = pos + deg4;
    myservo.writeMicroseconds(pos);
  }
  if(digitalRead(anticlockwise) == LOW)
  {
    while(digitalRead(anticlockwise) == LOW){}
    pos = pos - deg4;
    myservo.writeMicroseconds(pos);
  }
}

```

در پیاده سازی این بخش از کتابخانه ی Servo.h استفاده شده است. بدین صورت که در `setup` اولیه موتور سروو روی پایه ی PWM شماره ۱۰ ست شده است. همچنین جهت حرکت آن توسط دو پین ساعتگرد و پادساعتگرد کنترل می شود. به ازای روشن شدن هر کلید در جهت مورد نظر موتور ۴ درجه خواهد چرخید که بدین منظور در صورت `LOW` شدن `state` آن کلید پس از رها شدن آن کلید با کمک تابع `writeMicroseconds(pos)`، `position` مطلوب ست می شود.



```

    stepperMotor
#include <Stepper.h> //Library for Stepper motor

const int stepsPerRevolution = 36;

// initialize the stepper library on pins
Stepper myStepper(stepsPerRevolution, 4, 5, 6, 7);
const int ClkWisePin = 8;
const int AntiClkWisePin = 9;
const int StopPin = 10;
int ClkWisePinState = 1;
int AntiClkWisePinState = 1;
int StopPinState = 1;
int flag = 1;

void setup() {

// set the speed at 60 rpm
myStepper.setSpeed(6);

// initialize the serial port:
pinMode(ClkWisePin, INPUT);
pinMode(AntiClkWisePin, INPUT);
pinMode(StopPin, INPUT);
}

void loop() {

ClkWisePinState = digitalRead(ClkWisePin);
AntiClkWisePinState = digitalRead(AntiClkWisePin);
StopPinState = digitalRead(StopPin);

//check state
if (ClkWisePinState == LOW) {
    while(ClkWisePinState == LOW) {
        ClkWisePinState = digitalRead(ClkWisePin);
    }
    flag = 1;
}
if(AntiClkWisePinState == LOW){
    while(AntiClkWisePinState == LOW) {
        AntiClkWisePinState = digitalRead(AntiClkWisePin);
    }
    flag = -1;
}
if(StopPinState == LOW){
    while(StopPinState == LOW) {
        StopPinState = digitalRead(StopPin);
    }
    flag = 0;
}

//check mode
if(flag==1){
    myStepper.step(1);
}
else if (flag ==-1){
    myStepper.step(-1);
}
else if(flag ==0){
    myStepper.step(0);
}

}
}

```

جهت پیاده سازی مدار راه اندازی یک موتور stepper، از کتابخانه Stepper.h بهره برده ایم. بدین صورت که stepper ۴ قطب ورودی خود را از پین های ۴ تا ۷ دریافت می کند. سرعت اولیه ی آن توسط setSpeed برابر 6rpm قرار داده شده است. مود حرکت موتور که در حالت دیفالت ساعتگرد است توسط سه کلید مشخص می شود که تا آزاد شدن آن بعد از LOW شدن صبر مینماییم و بعد flag که مشخص کننده ی مود حرکتی است ست می شود. بر این اساس توسط step که ۰،۱ و ۱- باشد جهت حرکت یا عدم حرکت مشخص می شود.