Teknisk dokumentation  
Linjeföljande robot

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Version | Anmärkning | Datum | Sign |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |

**Arbetsgrupp**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **Namn** | **Ansvar** |  |  |  |
| Martin Bäckström |  |  |  |  |
| Marcus Johansson |  |  |  |  |
| Björn Svensson | Oansvarig |  |  |  |
| Johan Skog |  |  |  |  |
| Abdul Khadir Hussein |  |  |  |  |
| Hans Winzell |  |  |  |  |

Innehållsförteckning

Innehåll

[1. Inledning 4](#_Toc453155859)

[1.1. Bakgrund 4](#_Toc453155860)

[1.2. Syfte 4](#_Toc453155861)

[1.3. Källor 4](#_Toc453155862)

[2. Beskrivning 5](#_Toc453155863)

[2.1. Systemet 5](#_Toc453155864)

[2.2. Manuelt läge 5](#_Toc453155865)

[2.3. Autonomt läge 5](#_Toc453155866)

[3. Slutsats 6](#_Toc453155867)

[4. Referenser 6](#_Toc453155868)

[5. Kopplingsschema 6](#_Toc453155869)

[6. Komponentlista 6](#_Toc453155870)

1. Inledning  
   Detta dokument är en teknisk beskrivning av den linjeföljande roboten Mars Rover 3, skapad av Embedded System Robotics.
   1. Bakgrund

I kursen Programmering Inbyggda System ingick att driva ett projekt och skapa ett system som ska visas upp i slutet av kursen. Gruppen valde att göra en robot som ska kunna gå i både autonomt och manuellt läge.

* 1. Syfte  
     I det autonoma läget så ska roboten följa en svart linje på marken med hjälp av 5 stycken IR-sensorer. I manuellt läge så ska roboten styras utav en fjärrkontroll genom en IR-mottagare.
  2. Källor  
     Källorna består utav olika sidor på internet där exempelkod samt information om komponenter hittades. Även boken Make: AVR Programmning användes. Under hela projektetsgång fanns handledare till hands för råd.

# Beskrivning

En display och knappar används för att komma in i de olika menyerna. Menyerna är:

* Manual
* Autonom
* Settings

När meny är inställd så sätts roboten i det läge som är valt.

Roboten använder en sensorpanel bestående av 5st IR-dioder och IR-sensorer. Sensorpanelen gör så att roboten kan hitta och känna av var linjen är, för att sedan kunna justera hastigheten på motorerna för att kunna styra åt rätt håll och därmed följa linjen. Detta är tack vare en regleralgoritm (PID) i koden som skickar signalerna till motorerna. Det finns även en sonar sensor längst fram på roboten som skickar ut ljudvågor och mäter hur lång tid det tar för dem att studsa tillbaka. Med den tiden kan man då med en beräkning läsa av hur långt det är till föremålet framför. Roboten är satt att om det är något föremål som är 10cm eller närmare så ska den stanna. För att sedan köra igång när föremålet är borta. Det är det som kallas för det autonoma läget.

I det manuella läget så används en IR-mottagare som letar efter en signal från en fjärrkontroll. I koden är det skrivet att 5 knappar används, med deras individuella hexkod, för att sedan kunna ge rätt signal till roboten för styrning.

## Systemet

Roboten använder I2C-bus för att kommunicera mellan de två enheterna.

## Manuellt läge

I det manuella läget så styrs roboten med en fjärrkontroll, detta genom en IR-sändare på fjärrkontrollen och en IR-mottagare på roboten. Varje knapp på fjärrkontrollen har en individuell hexkod. Denna hexkod används i programkoden för att ge specifika knappar specifika uppgifter.

Fjärrkontrollen styr så att roboten kan: Byta läge(Manuellt samt Autonomt) , köra fram, bak, höger och vänster, samt stop.

## Autonomt läge

Det autonoma läget börjar med att kolla om det finns något hinder i vägen. Om hinder upptäcks så stannar roboten. Om inget hinder upptäcks går roboten in i en funktion. Denna funktion läser hur lång tid det tar för ljuset från IR LED-lampan till IR-mottagaren. Därefter görs en beräkning för att se vilken av de 5 IR-mottagarna som har en svart tejp under givaren. Värdet skickas till en PID –funktion som beräknar hur mycket ena eller andra motorns varvtal ska sänkas. När PID-funktionen är klar, skickas värdet till motorfunktionen. Där verifierar funktionen om värdet är positivt, negativt eller noll och ändrar den ena eller den andra eller båda motorernas varvtal utifrån resultat. Detta loopas om och om igen så länge roboten är i det autonoma läget.

## IR-funktionen

IR-led slås på

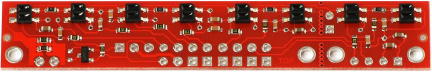
Port görs till utgång

Port sätts till hög

Man låter sensorn få vara hög i minst 10 mikrosekunder.

Port görs om till ingång

Mätning av den tid det tar för porten att gå från hög till låg.

IR-led slås av

Sensor QTR-8RC

Det finns åtta par av LED och fototransistor på kretsen. Varje fototransistor använder en urladdningskondensator som ger en mikrokontroller möjligheten att mäta reflektionen genom att mäta tiden det tar för spänningen att bli noll.

För göra mätning möjlig görs port till utgång och efter att den satts hög sätts den till ingång. Vid svart underlag tar det så lång tid att tidsgränsen på 2000 avbryter vilket innebär att den aktuella sensorn befinner sig över linjen. När underlaget är ljusare kan det bli värden närmare 60 komma ut från sensorn.

Sensorerna är placerade på ett avstånd av 4mm. Det rekommenderade maxavståndet från golv till sensor är 9.5mm och det mest optimala är 3mm.

# Slutsats

# Problematik

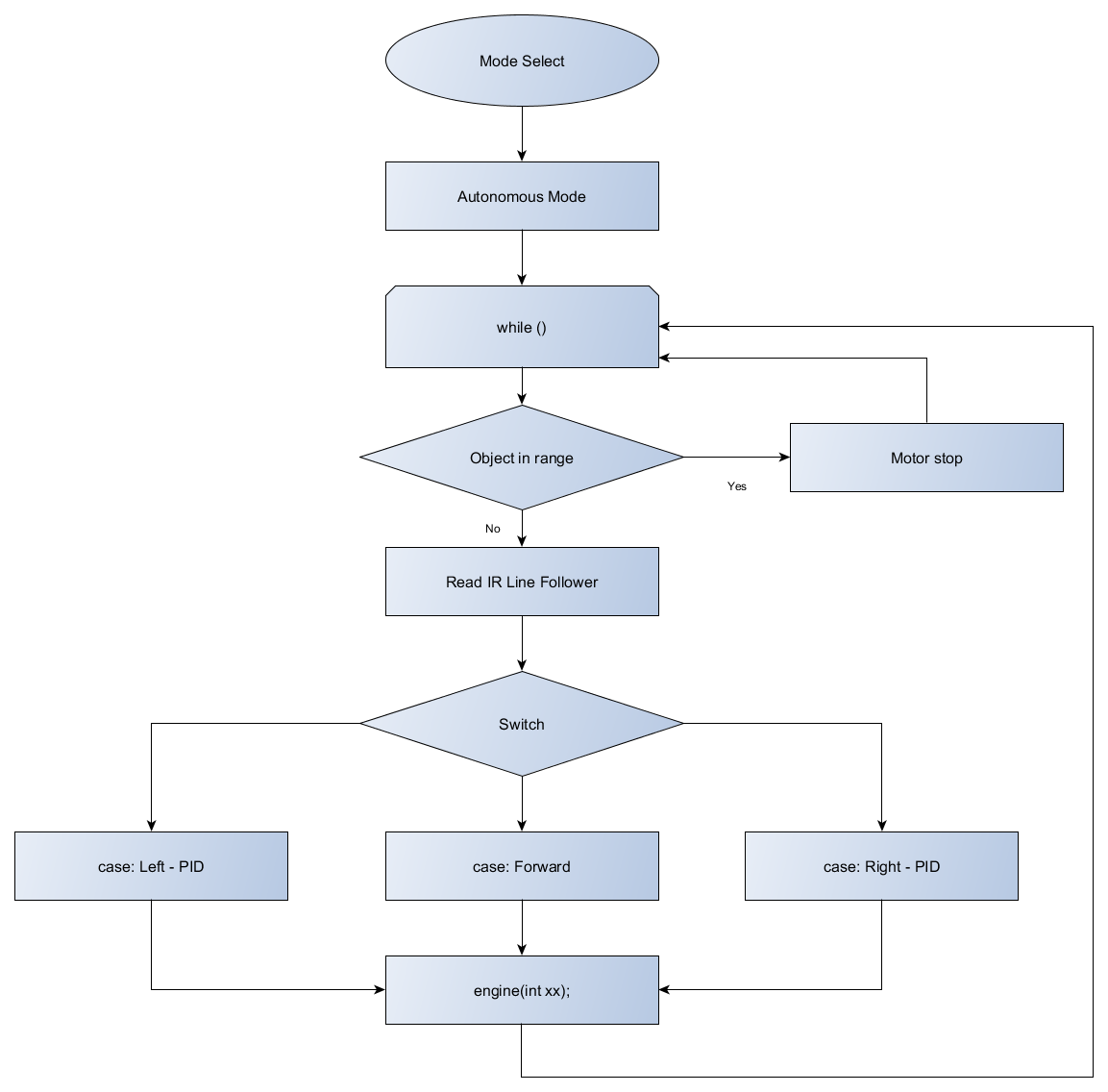
* När i2c skulle implementeras uppstod problem. Kommunikationen mellan mikrokontrollerna fungerade bra, dock bara under en begränsad tid. Utan anledning kunde hela systemet låsa sig. Efter mycket felsökning så togs kodraden ”while(!(TWCR & (1 << TWINT))” bort och allt fungerade felfritt. Denna kodrad ska inte vara med om man har interrupt-baserad i2c vilket detta system använder.
* När buzzer och IR mottagarens kod skulle sammanfogas uppstod konflikt mellan dem. Efter felsökning upptäcktes att konflikten var att de båda komponenterna använde samma timer-register i Arduinon. Efter att ha ändrat till ett annat timer-register i IR mottagarens bibliotek så fungerade allt som tänkt.
* Vid testkörning av roboten så fungerade allt bra till en början. Men efter en slumpartad tid började roboten att köra in i hinder den annars hade undvikit på banan. Efter efterforskning testades att montera en kondensator mellan 5volt och jord på ultraljudssensorn.
* När det var dags att testa funktionen för att följa en linje uppkom det problem. Roboten hade väldigt svårt att följa linjen och det kändes som att den gick lite hur som helst. Misstankarna gick direkt till PID beräkningarna. Det gjordes mycket ändringar av koden utan resultat. Tankarna gick då till hjulen på roboten. De var av dålig kvalité och väldigt skeva. Hjulen byttes och det blev lite förbättring men långt ifrån bra. Återigen gick tankarna till koden och den ändrades ytterligare flera gånger, men av en slump vid testkörning låste sig det bakre ”kundvagnshjulet” och roboten följde linjen enligt önskemål. Felkällan hade då upptäckts och åtgärdades genom att tejpa fast hjulet i en fast position.
* I början av utvecklingen användes alla åtta sensorer för att detektera linjens position. När sedan de olika delarna skulle slås ihop upptäcktes att det blev konflikt med PWM och vanliga I/O portar. Programmet hann bara initiera portar innan det startade om. Vid felsökning upptäcktes att det var portar på B registret som inte ville fungera ihop med PWM. Som åtgärd kopplades de fyra portarna på B-registret loss. Efter att ha omstrukturerat de portar som blivit tilldelade till linjesensorn så används fem istället för åtta sensorer och vi låter sensorerna lysa konstant.

# Referenser

# Kopplingsschema

*Bild 1: Kopplingsschema*

# Flödesschema



*Bild 2: Autonomous flödesschema*

# Komponentlista

* QTR-8RC Reflectance Sensor Array
* IR receiver
* 74HC165
* Pololu USB AVR Programmer v2
* Capacitor 10uF/50V
* Robotplattform 2WD ink hjul och motorer
* On-Off Power Switch
* AVR Atmega328P
* IC Socket - for 28-pin 0.3" Chips
* 22pF Ceramic Capacitor
* 16MHz Crystal
* HC-SR04 Ultrasonic Sensor HC-SR04
* Piezo Buzzer
* Round Tactile Button Switch
* Dual H-Bridge Motor Driver for DC or Steppers 600mA - L293D