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.

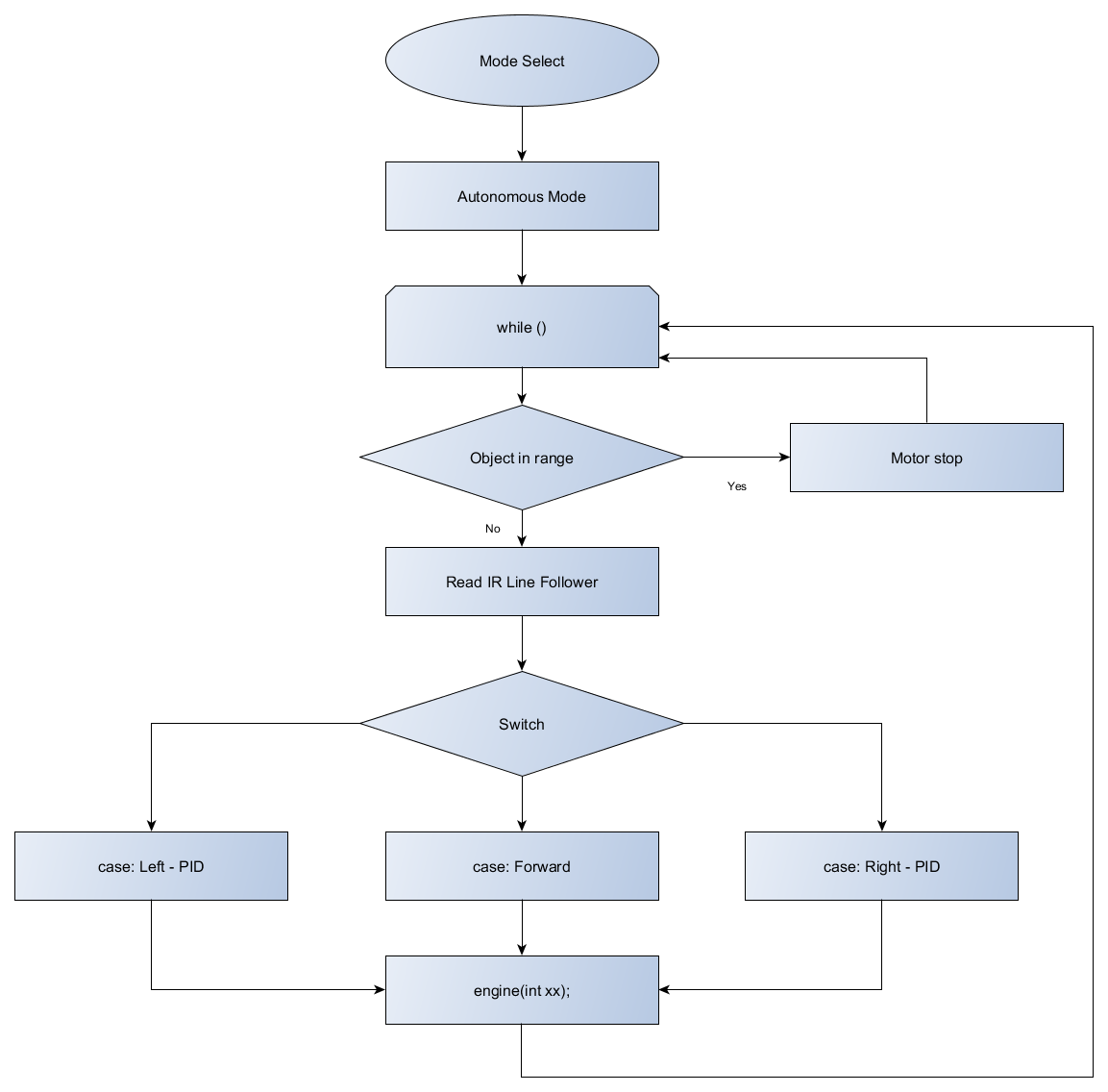
# Slutsats

* 1. Oklart

# Referenser

# Kopplingsschema

# Flödesschema



*Bild 1: 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