



KU Leuven  
Departement Computerwetenschappen

# P&O: COMPUTERWETENSCHAPPEN

## Eindverslag

### Episode IV: A New Hope

*Team:*  
**Indigo**

WANDER BAVIN  
VINCE GOOSSENS  
DIMITRI JONCKERS  
SUNIL TANDAN  
WOUT VEKEMANS

Academiejaar 2013 – 2014

## **Samenvatting**

Dit rapport documenteert onze analyse en oplossing van het volgende probleem: de constructie en operatie van een zeppelin in wedstrijdverband. Net zoals vorige semester wordt de zeppelin bestuurd door een Pi, en heeft hij propellers om de beweging te controleren. Navigatie gebeurt op basis van een op voorhand gekend grondplan met unieke patronen van figuren dat wordt ingeladen in de software. De positie van de zeppelin wordt bepaald door een algoritme gebaseerd op pattern recognition. Het veld bevat tablets die QR-codes kunnen weergeven die een opdracht encoderen. De wedstrijd bestaat uit het volgen van opdrachten om naar een bepaalde positie te vliegen, en uiteindelijk te landen. Beide zeppelins wisselen informatie uit met elkaar en met hun sturende pc via een server gebaseerd op RabbitMQ. Een GUI dient de toestand van het speelveld en beide zeppelins te visualiseren. Een simulator biedt de mogelijkheid om een wedstrijd na te bootsen zonder dat er echt zeppelins aanwezig moeten zijn. Al deze functionaliteiten worden geïmplementeerd in Java.

## **Inhoudsopgave**

<b>1 Inleiding</b>	<b>2</b>
<b>2 Beschrijving materiaal en bouw zeppelin</b>	<b>2</b>
<b>3 Testen</b>	<b>4</b>
3.1 Afstandssensor . . . . .	4
3.2 Camera en pattern recognition . . . . .	4
3.3 Motoren . . . . .	6
<b>4 Algoritmes</b>	<b>6</b>
4.1 Verticale bewegingen . . . . .	6
4.2 Horizontale bewegingen . . . . .	6
4.3 Pattern recognition . . . . .	7
4.4 Locatiebepaling . . . . .	8
<b>5 Software</b>	<b>9</b>
5.1 GUI . . . . .	9
5.2 Client pc: pattern recognition, locatiebepaling en horizontale beweging . . . . .	9
5.3 Connectie . . . . .	10
5.4 Simulator . . . . .	11
<b>6 Besluit</b>	<b>12</b>
<b>A Beschrijving van het proces</b>	<b>13</b>
<b>B Beschrijving van de werkverdeling</b>	<b>13</b>
<b>C Kritische analyse</b>	<b>13</b>

# 1 Inleiding

Dit tweede deel van de bachelorproef draait nog steeds rond het aansturen van een zeppelin op basis van een Raspberry Pi. De zeppelin moet nog steeds kunnen bewegen in de 3D-ruimte. Dit semester zal de zeppelin zich constant boven een speelveld bevinden waarop figuren liggen. Er kan dus image processing worden gebruikt om de positie exact te bepalen. De eigen zeppelin speelt een wedstrijd tegen een vijandige zeppelin van een ander team. Beiden proberen om als eerste de opgegeven bestemmingen te bereiken en te landen op de aankomst.

In dit document volgt eerst een korte beschrijving van het gebruikte materiaal en de fysische structuur van de zeppelin. Daarna worden de uitgevoerde testen en gebruikte algoritmes beschreven. Tot slot volgt er nog een sectie die specifiek over de gebruikte en geschreven software handelt.

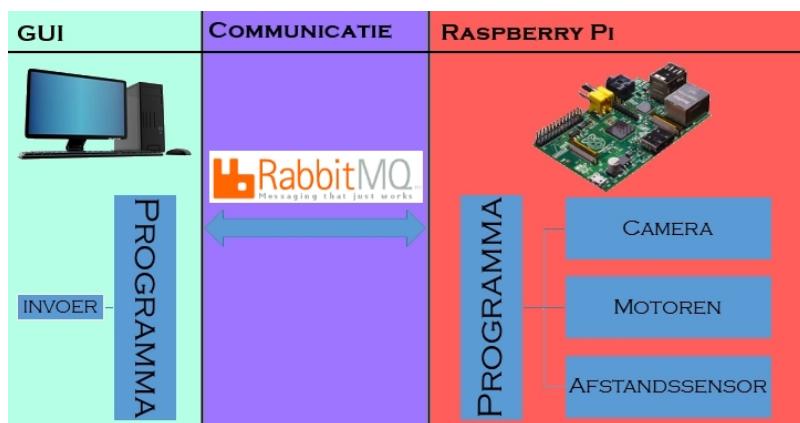
## Fysisch ontwerp

De zeppelin bestaat uit een houten frame waaraan 2 heliumballonnen ( $\varnothing$  90 cm) vastgemaakt zijn. Aan het frame zijn een camera en een afstandssensor vastgemaakt, die beiden naar beneden gericht zijn. Zowel de camera als de afstandssensor zijn verbonden met een Raspberry Pi die in het frame zit ingebed. Het geheel bevat drie propellers: twee voor horizontale bewegingen en één voor verticale bewegingen.

## Software ontwerp

De software is verdeeld in twee delen. Enerzijds is er het hardware-gerelateerde deel (foto's nemen en motoren aansturen) dat op de Pi draait. Anderzijds is er het 'zwaardere' werk (image processing, PID-regelaars,...) dat op de sturende pc wordt uitgevoerd. De GUI draait uiteraard op de laptop.

Alle software is geschreven in Java. De communicatie tussen de zeppelins en de laptop gebeurt via een RabbitMQ server, waarlangs commando's moeten passeren die aan een vooraf afgesproken formaat voldoen. (Zie figuur 1).

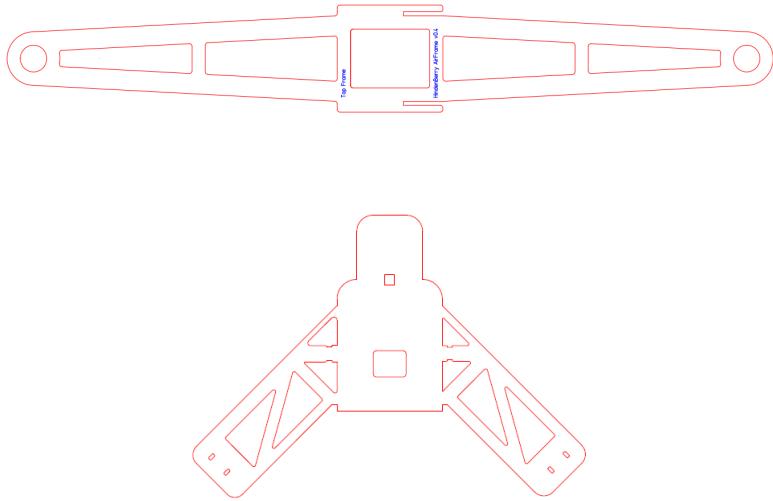


**Figuur 1:** Architectuur

# 2 Beschrijving materiaal en bouw zeppelin

De basis van de zeppelin is een houten frame. Hierop zijn alle andere onderdelen bevestigd. Ten eerste zijn er drie motoren vastgemaakt aan het frame. Twee van deze motoren dienen om in het horizontale vlak te bewegen. Ze zijn met haakse draairichting op het frame (zie figuur 2) gemonteerd. Dit staat toe om een horizontale beweging te reduceren tot een beweging in x- en y-richting, zodat het niet nodig is om te draaien (tijdens het vorige semester werd al duidelijk dat dit voor sterke afwijkingen van de zeppelin zorgt). De derde propeller dient om de hoogte te regelen,

en is naar beneden gericht. De propellers kunnen op volle kracht of door middel van pwm<sup>1</sup> worden aangestuurd (in 2 richtingen). Met deze techniek is het mogelijk om naast de richting ook de kracht van de motor in te stellen. De onderste propeller wordt aangestuurd door de hardware-pwm op het motorbordje (waarvoor er maar 1 pin is), terwijl voor de horizontaal gerichte propellers gebruik wordt gemaakt van SoftPWM<sup>2</sup>.



**Figuur 2:** Blueprint van het frame

Er zitten ook 2 heliumballonnen ( $\varnothing 90$  cm) vast aan de bovenkant van het frame. Die dienen om het geheel in de lucht te houden. Ze hebben initieel een lift van 268 gr per stuk, maar dit vermindert wanneer de ballonnen doorheen de weken volume verliezen.

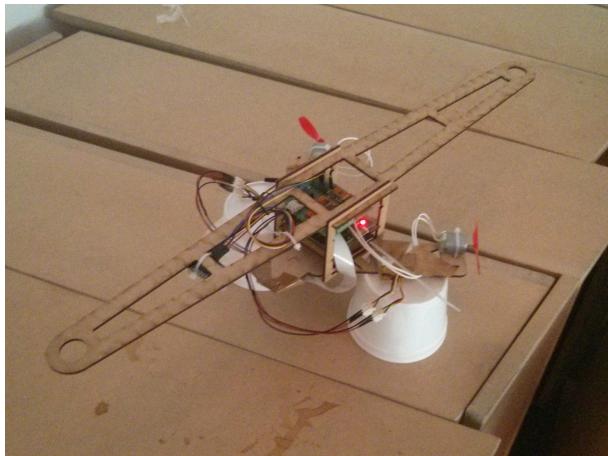
De zeppelin wordt aangestuurd door een Raspberry Pi model A. Deze heeft volgende specificaties:

- *Processor:* 700MHz ARM
- *Geheugen:* 256MB
- *Poorten:* 1 USB 2.0, HDMI, audio out, RCA video
- *Voeding:* Micro USB
- GPIO-pinnen om de hardware aan te sturen

In de Raspberry Pi zit een SD-kaart van 4 GB. Hierop staat Raspbian, het standaard besturingssysteem van de Raspberry Pi. Er is nog voldoende ruimte over om onze eigen programma's als jar-file op de Pi te zetten.

Verder zijn er nog 2 apparaten waarvan de zeppelin gebruik maakt:

- *De camera* laat toe foto's te nemen met een maximum resolutie van 5 MP. Hij wordt in deze opdracht vooral gebruikt voor het bepalen van de positie van de zeppelin. Hiervoor neemt hij foto's van de patronen op de grond die vergeleken worden met het gekende grondplan. Daarnaast kan de camera video's maken met resoluties tot 1080p.
- *De afstandssensor* kan worden gebruikt om met ultrasone trillingen de afstand te meten tussen de zeppelin en de grond of muur. De sensor heeft een bereik van 2-400 cm. Onze afstandssensor is vooral gebruikt voor het aansturen van het hoogteregelend PID-algoritme.



**Figuur 3:** Frame met gemonteerde onderdelen

Om het geheel te monteren, hebben we gebruik gemaakt van plakband en zipties (bundelbandjes). We hebben bekertjes bevestigd om ballast te dragen, zodat het geheel lichtjes zakt wanneer de motor geen kracht naar boven zet. Als gewicht gebruiken we zout, zodat het mogelijk is om nauwkeurig het gewicht te regelen. Tijdens het landen steunt het geheel op twee pootjes, gemaakt van piepschuimen bekertjes.

Voor de finale demo hebben we een nieuw frame gemaakt, dat een symmetrische gewichtsverdeling heeft als de motoren haaks op elkaar geplaatst worden. De pootjes en de ballast is behouden gebleven. Omwille van geometrische redenen (oriëntatie van de zeppelin in xy-vlak) is de camera 45 graden gedraaid.

### 3 Testen

Om er zeker van te kunnen zijn dat het aansturen van de zeppelin correct gebeurt, is het nodig dat de componenten getest worden. In deze sectie volgt hierover meer informatie.

#### 3.1 Afstandssensor

Voor gedetailleerde gegevens verwijzen we naar het verslag over onze zeppelin van het eerste semester (versie 2). Hier hadden we gemerkt dat een enkele waarde van de sensor niet noodzakelijk de correcte afstand weergeeft. Daarom houdt de afstandssensor de laatste 10 gemeten waardes bij. De huidige hoogte wordt gegeven als het gemiddelde van deze waardes (rolling median techniek). Het interval tussen twee metingen hebben we kunnen terugbrengen tot 20 ms. Een rollende mediaan wordt gebruikt om de invloed van uitschieters en incorrecte metingen op te vangen.

#### 3.2 Camera en pattern recognition

De implementatie van de pattern recognition vereist nieuwe testen van de camera om deze functionaliteit op punt te brengen. De tests proberen de verschillende moeilijkheden van de real time uitvoering te simuleren. De factoren die de positiebepaling aan de hand van de pattern recognition beïnvloeden, hebben vooral betrekking tot de lichtintensiteit, de hoogte en het nemen van foto's terwijl de zeppelin beweegt. De verschillende factoren en hun bijbehorende tests worden hieronder

---

<sup>1</sup>en.wikipedia.org/wiki/Pulse-width\_modulation

<sup>2</sup><https://github.com/Pi4J/pi4j/blob/master/pi4j-core/src/main/java/com/pi4j/wiringpi/SoftPwm.java>

besproken.

### Lichtintensiteit

De intensiteit van het licht beïnvloedt de detectie van de contouren en de kleuren. De belangrijkste fout bevindt zich bij de kleuren. We hebben geprobeerd om vormen en kleuren te herkennen in een kamer met kunstlicht en een kamer met natuurlijk licht. In beide situaties konden de kleuren herkend worden, mits het correct afstellen van de grenzen voor bepaalde kleuren. Als dat calibratieproces op een nauwkeurige manier kan gebeuren voor de demo zullen alle kleuren herkend worden.

### Hoogte

De hoogte van de zeppelin tijdens de fotoregistratie heeft gevolgen voor het aantal vormen die geregistreerd worden en de afstand tussen de vormen op de foto. Er is een minimaal aantal vormen nodig om de positie te bepalen (3 figuren). Een succesvolle verwerking vereist een minimale hoogte, die we zullen bepalen door verschillende hoogtes te testen. Te weinig vormen op de foto zorgen ervoor dat de positie niet bepaald kan worden. Het aantal pixels tussen de verschillende contouren kan ook een negatief effect hebben op de differentiatie van de verschillende vormen. De camera neemt foto's van een patroon van vormen gepositioneerd onder de zeppelin waarbij de hoogte steeds varieert.

### Beweging

Als de zeppelin beweegt, kan dit effect hebben op de geregistreerde vormen. Een dilatie van de vormen kan plaatsvinden, waardoor bijvoorbeeld een rechthoek verandert in een ruit. Een ander mogelijk probleem constateert zich in het wazig worden van de foto's waardoor image recognition niet met goede nauwkeurigheid plaatsvindt. Dit is belangrijk omdat het bewegen van de zeppelin tijdens het nemen van de foto dit effect kan teweegbrengen. Deze proef test het effect van de beweging, alsook de snelheid van de zeppelin op de dilatie van de figuren en de wazigheid van de foto's.

### Kleurherkenning

Voor het bepalen van de kleur van een herkende figuur is er eerst getest met RGB-waarden. Dit gaf oorzaak aan een aantal onverklaarbare foutmeldingen, waardoor er is overgeschakeld op HSV. Dit werkt nu zeer goed: voor elke kleur kan een specifiek gebied worden afgebakend.

**Vormherkenning** Voor het herkennen van vormen zijn er verschillende methodes geprobeerd. Een eerste plan was om met convex omhullende figuren te werken en dan de oppervlakteverhouding te bepalen tussen contour en omhullende. Dit had weinig zinvol resultaat. Een andere aanpak was controleren of een figuur al dan niet convex is (onderscheid tussen hart/ster en cirkel/rechthoek), maar dit reageerde niet zoals verwacht). Ook is er geprobeerd om met de pixeloppervlakte van de benaderde contour te bepalen welke vorm het was, maar dit werkte ook niet zoals verwacht. Uiteindelijk is er voor elk van de vier vormen een methode gevonden die vrij nauwkeurig bepaalt of een bepaalde contour al dan niet een hart, ster,... is. Voor de uiteindelijk gebruikte methodes verwijzen we u door naar de sectie over algoritmes.

Voor de rechthoek is er nog geprobeerd om te controleren of er twee evenwijdige lijnen waren. Dit bleek door onnauwkeurigheden bij het omzetten naar contouren onbetrouwbaar te zijn.

Om een cirkel te detecteren is er gewerkt met de oppervlakte van de berekende binnen- en buitencontour. Door de fout op de gemiddelde oppervlakte van die twee contouren te vergelijken met de effectieve oppervlakte zou een cirkel kunnen worden herkend, maar dat verliep ook niet zoals gedacht.

Voor het herkennen van een ster zijn er al een aantal verschillende dingen geprobeerd. Eén van de geprobeerde methodes gaat uit van het punt dat het verste van het middelpunt gelegen is. Als alle punten gelegen op  $2\pi/5$  even ver van het middelpunt van de figuur liggen is het een ster. Dit is vaak niet correct, omdat het middelpunt van de figuur lang niet altijd exact kan bepaald worden. Een andere mogelijkheid is het berekenen van de verhouding tussen het punt het verste van het middelpunt en het punt het dichtste bij, maar ook dit is om dezelfde reden geen goede methode.

### 3.3 Motoren

In het eerste semester hebben we uitgebreide testen gedaan over de mogelijkheden van pwm. Het werd duidelijk dat het nodig ging zijn om constant de hoogte te controleren en bij te sturen. Daarnaast bleek ook dat horizontale bewegingen moeilijk exact kunnen worden uitgevoerd, omdat de zeppelin zeer gevoelig is voor allerlei veranderingen van de windomstandigheden in de omgeving: een andere zeppelin die beweegt, de airco, ...

In het tweede semester hebben we enkele testen opnieuw moeten uitvoeren, voornamelijk gelinkt aan het gebruik van SoftPWM. We hebben gekeken hoe het zit met de minimum waarde waarbij het vermogen groot genoeg is om voor beweging te zorgen (deze blijkt bij software-pwm niet aanwezig te zijn: zelfs 1/100 zorgt voor beweging, bij hardware-pwm is er wel een minimumwaarde). Bij dit testen hoort ook het tunen van PID-waardes voor alle motoren, omdat niet elke motor exact even sterk is.

## 4 Algoritmes

### 4.1 Verticale bewegingen

Om naar een bepaalde hoogte te stijgen, maken we gebruik van een PID-algoritme<sup>3</sup>. Hierbij gaan we op basis van de huidige fout in hoogte, bepalen of de zeppelin moet stijgen of dalen en met welke kracht. Daarnaast wordt rekening gehouden met de afgeleide, om toekomstige veranderingen te voorspellen. Tenslotte is er de integraal, die fouten uit het verleden voorstelt. Op basis hiervan wordt een pwm-waarde voor de motor gegeven. Het algoritme wordt aangepast aan het gewicht van onze zeppelin en de kracht van de gegeven motoren.

De output wordt berekend op basis van deze formule:

$$output = K_p * error + K_i * integral + K_d * derivative \quad (1)$$

Hierin zijn  $K_p$ ,  $K_i$  en  $K_d$  constanten die we hebben moeten bepalen. Eerst hadden we enkel rekening gehouden met de huidige error ( $K_i = K_d = 0$ ), maar dit bleek er voor te zorgen dat de zeppelin veel te snel naar een bepaalde hoogte gaat en er dan ver boven of onder gaat. We hebben dit opgelost door  $K_d$  te verhogen. Door deze groot te maken, gaat de zeppelin veel rustiger naar de opgegeven hoogte en gaat hij er niet voorbij. In het tweede semester hebben we de waardes van deze constanten opnieuw getuned, aangezien er nieuwe volle ballonnen gegeven waren en we een ander frame gebruiken.

Er is een HeightController die vergelijking 1 implementeert, en die er voor gaat zorgen dat de zeppelin zijn hoogte behoudt of naar een gevraagde hoogte gaat. Deze gaat om de 0.1 s de hoogte controleren en de pwm-waarde bijsturen.

### 4.2 Horizontale bewegingen

Voor bewegingen in het horizontale vlak maken we eveneens gebruik van PID-gebaseerde algoritmes. We gebruiken twee afzonderlijke algoritmes die tegelijk lopen (voor de x- en y-richting). Telkens wanneer een nieuwe foto genomen wordt, kunnen we hieruit de positie binnen het veld en draaiing ten opzichte van het veld afleiden (zie het algoritme voor locatiebepaling). Dan kunnen we de af te leggen afstand ontbinden in twee loodrechte bewegingen (x- en y-richting ten opzichte van het veld). De zeppelin wordt in het middelpunt geplaatst van het nieuwe coördinatenstelsel. De coördinaten van de bestemming in het geroteerde en verschoven assenstelsel bepalen dus exact hoeveel we in x- en y-richting (tov zeppelin) moeten bewegen. De omzetting gebeurt in 2 stappen,

---

<sup>3</sup><http://www.csimn.com/CSI-pages/PIDforDummies.html>

met eerst een verschuiving:

$$\begin{cases} x_{shifted} = x_{destination} - x_{zeppelin} \\ y_{shifted} = y_{destination} - y_{zeppelin} \end{cases} \quad (2)$$

Vervolgens doen we een draaiing volgens de hoek  $\alpha$  waarmee de zeppelin gedraaid staat ten opzichte van het rooster (rekening houdend met de richting van het frame):

$$\begin{cases} x_{new} = x_{shifted} * \cos(\alpha) + y_{shifted} * \sin(\alpha) \\ y_{new} = -x_{shifted} * \sin(\alpha) + y_{shifted} * \cos(\alpha) \end{cases} \quad (3)$$

Nu geven we deze nieuwe x- en y-waarden als bestemming door aan de bijbehorende PositionController, zodat de PID-regelaar de juiste motor bijstuurt. Zie verder voor het UML-schema met de klassen die gebruikt worden voor horizontale navigatie (figuur 5).

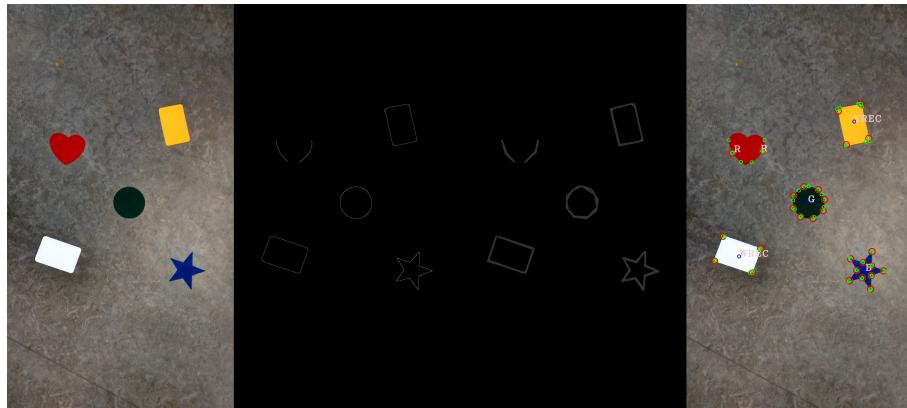
### 4.3 Pattern recognition

De camera neemt foto's van de patronen op het veld onder de zeppelin. De Raspberry Pi bewerkt deze foto's met behulp van zelfgeschreven software. Op elk geregistreerd beeld wordt dezelfde sequentie van operaties uitgevoerd.

Als eerste herkent de software de simpele vormen. De functionaliteit van het programma beperkt zich tot de mogelijke vormen meegedeeld in de probleemstelling (cirkel, rechthoek, vijfpuntige ster, hart). Een omvorming naar zwart-wit vergemakkelijkt dit. De vormherkenning algoritmes (pattern recognition) registreren de contouren van de vormen en halen de nuttige contouren uit het waar genomen beeld. Operaties in het algoritme verwijderen contouren die geen betrekking hebben tot de vormen.

Vervolgens benadert de software de overgebleven contouren door polygonen (veelhoeken). Op basis van de punten van deze benaderingen en kenmerken van de mogelijke vormen haalt het algoritme de corresponderende vorm(en) uit de foto. Bijvoorbeeld: De punten op een cirkel bevinden zich op een vaste afstand van het middelpunt, de lengte van een rechthoek is gelijk aan de gesommeerde afstand tussen de vier hoekpunten,...

Eenmaal de vorm gespecificeerd is, dient de kleur nog bepaald te worden. Het programma converteert hiervoor de foto naar een HSV-digitale voorstelling. De minimale en maximale waarden voor respectievelijk H,S en V, die karakteristiek zijn voor de mogelijke kleuren, bepalen de aanwezige kleur binnen de contour van de gedetecteerde vorm. Voor een visualisatie van de verschillende stappen, zie figuur 4.



**Figuur 4:** Pattern Recognition

## 4.4 Locatiebepaling

Om de locatie te bepalen wordt er gebruik gemaakt van een set van symbolen. Deze zijn in het ideale geval herkend door het pattern recognition algoritme. Elk symbool heeft een kleur en vorm en een x- en y-coördinaat binnen de afbeelding. Eerst bepaalt het algoritme (zie verder) welk van de gegeven symbolen het meest centraal ligt ten opzichte van de andere symbolen. Dit symbool wordt het middelpunt.

Vervolgens zoekt het algoritme driehoeken. Een driehoek bestaat uit het middelpunt en twee punten die op de kortst mogelijke afstand van elkaar liggen. Een driehoek bepaalt eenduidig de locatie van de zeppelin omdat elke driehoek maar één keer mag voorkomen. Om driehoeken te detecteren kijken we welke punt er het dichtst bij het middelpunt ligt, en filteren we de andere punten zodat we enkel punten overhouden waarvoor de afstand tot het middelpunt binnen een bepaalde marge ligt ( $1.2x$  kortste afstand). Deze punten worden gesorteerd op poolcoördinaten. Vervolgens selecteren we twee punten die samen met het middelpunt een driehoek vormen. Deze twee punten mogen wel maximum  $1.2x$  de kortste afstand uit elkaar liggen (voor het geval er symbolen ontbreken) en het tweede punt moet in wijzerzin van het eerste punt liggen.

Dan kan het echte vergelijken met het raster gebeuren: alle punten van het veld worden afgegaan. Indien het middelpunt overeen komt met een punt uit het raster, worden alle buren van dit punt opgevraagd. Indien de andere twee punten van de gevonden overeen komen met twee buren, die ook naast elkaar liggen en in dezelfde volgorde staan, hebben we een match en hebben we de locatie gevonden. De locatie die wordt teruggegeven is de locatie van het middelpunt.

### Locate:

```
in: Symbols; out: location
Symbol center = calculateCenter(symbols)
Symbol closestToMid = closestSymbol(symbols,center) //get symbol closest to center symbol
closestToMidDist = dist(center,closestToMid)
List <Symbol>neighbours = filter(symbols,1.2*closestToMidDist)
neighbours = sortPolar(neighbours,center) //sort around center
for Symbol s1 in neighbours do
    s2 = next(s1)
    if dist(s1,s2) ≤ 1.2*closestToMidDist && clockwise(s1,s2) then
        location = match(center,s1,s2)
    end if
end for
```

### Match:

```
In: center, s1, s2; out: location
for Symbol s on map do
    if s matches center then
        for Symbol sm1 in map.neighbours(center) do
            sm2 = next(sm1)
            if s1 matches sm1 && s2 matches sm2 then
                location found
                return center.coordinates
            end if
        end for
    end if
end for
```

Vervolgens moet de hoek nog bepaald worden. We weten al met welke drie punten op het veld de gevonden punten overeenkomen. Nu gaan we kijken welke van de drie figuren horizontaal liggen op het raster. Zo zijn er telkens twee te vinden voor elke driehoek. Dan kijken we met welke twee punten van de gevonden punten deze twee overeenkomen. Nu kunnen we door gebruik te maken van het verschil in x- en y-coördinaat in de afbeelding en van de tangens, berekenen wat de hoek is

ten opzichte van de werkelijke hoek die 0 zou moeten zijn. Hiervoor wordt een onderscheid gemaakt op basis van de groottes van de coördinaten ( $x_1 \mid x_2?$ ,  $y_1 \mid y_2?$ ), om aan de hand daarvan een bepaalde transformatie te doen op de hoek gevonden van de tangens (omdat de positiecontroller de hoek in een bepaald formaat verwacht en om alle hoeken tussen  $-\pi$  en  $\pi$  te vinden). Voor dit algoritme geven we geen pseudocode, aangezien het grotendeels uit een aantal if-tests bestaat. Door de manier van werken is deze hoek volledig nauwkeurig.

## 5 Software

Alle software voor dit project is in Java geschreven. Deze keuze is in het eerste semester al gemaakt omdat dit voor het hele team de meest gebruikte programmeertaal was, en omdat er voldoende voorbeeldcode te vinden was om te programmeren op de Pi. We hebben in het eerste semester ook geen problemen gehad met het implementeren van functionaliteit in Java (aansturen motoren, QR-codes).

Een andere oplossing, door veel concurrenten gekozen, is Python. Een nadeel hiervan is dat ieder een dan een nieuwe taal zou moeten leren, wat het ontwerpproces enorm vertraagt. Voor Python is wel meer voorbeeldcode te vinden voor de Raspberry Pi. Om de redenen hierboven beschreven hebben we echter voor Java gekozen.

Dit semester zijn we wel op veel moeilijkheden gestoten bij het implementeren van image recognition.yyy

Een gedeelte van de code is overgenomen van ons project van vorig semester. Deze is echter volledig opgefrist, waardoor de code veel overzichtelijker is geworden. Stukken software die toen door tijdsgebrek zomaar ergens werden bijgezet, zijn verplaatst naar waar ze echt thuishoren. Enkele basiselementen zoals het aansturen van de motoren zijn echter hetzelfde gebleven.

### 5.1 GUI

De GUI stelt de gebruiker in staat om vanaf een pc verbinding te maken met de RabbitMQ-server die het speelveld en de zeppelins controleert. De GUI geeft dan informatie weer over het speelveld, de coördinaten van de zeppelins, en de bestemming.

De eerste tab ('overview') toont de hoogte van beide zeppelins, alsook de toestand van de eigen propellers. Een kaart geeft de locaties van de zeppelins weer. De kaart wordt uitgelezen (zoals al beschreven bij het algoritme voor plaatsbepaling) en omgezet naar een afbeelding. Op de afbeelding verschijnen ook de posities van de eigen zeppelin en de vijandige zeppelin, en de bestemming. Naast de kaart wordt de opdracht van de zeppelins getoond en is er een overzicht van de laatste berichten die zijn uitgewisseld tussen de pc en de zeppelin.

De tweede tab geeft een uitgebreider overzicht van alle informatie die wordt uitgewisseld tussen server, GUI en zeppelin, met een tijdsindicatie. Er is de mogelijkheid om berichten te filteren op type.

De derde tab ('credits') geeft wat versieinformatie en auteursrechterlijke informatie over het programma.

### 5.2 Client pc: pattern recognition, locatiebepaling en horizontale beweging

De eerder vermelde pattern recognition is gemaakt met behulp van de Java-library OpenCV<sup>4</sup>. Hiermee kan detectie van vormen en kleuren worden geïmplementeerd. Oorspronkelijk was het plan om image recognition op de Pi zelf te draaien, en om eigenlijk zoveel mogelijk van de programmatuur op de Pi te zetten. We hebben echter veel problemen ondervonden om OpenCV werkende te krijgen op de Pi, waardoor we uiteindelijk hebben besloten image recognition op de client pc uit te voeren. In dit geval is het ook logisch de locatiebepaling en locatiecontrole op deze pc te zetten,

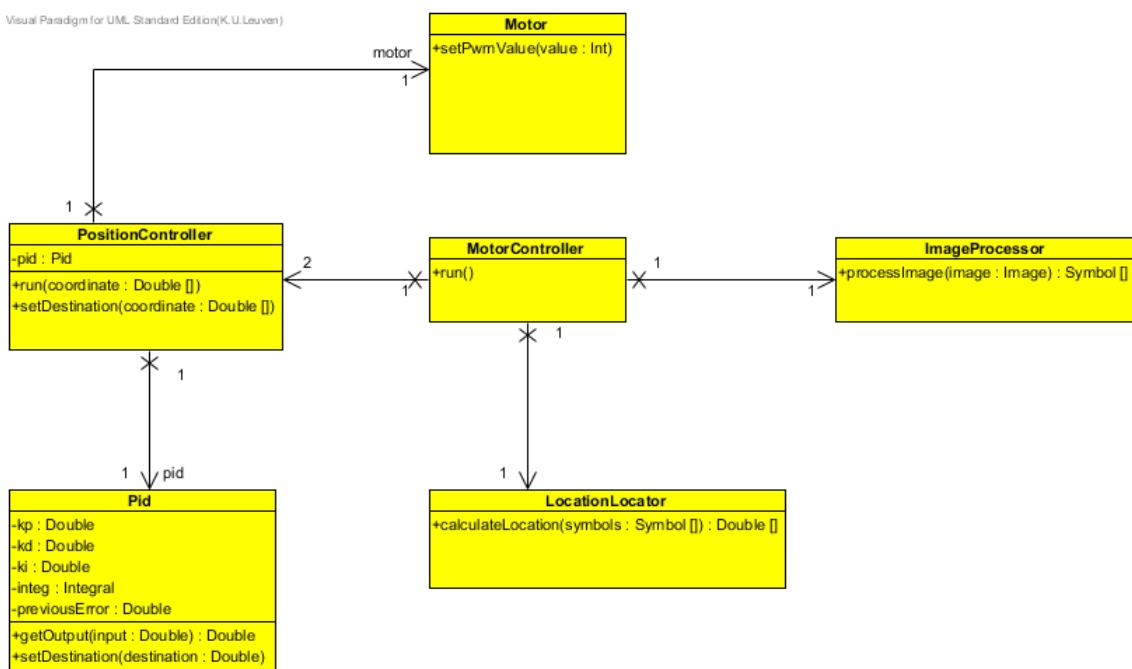
---

<sup>4</sup><http://opencv.org/>

aangezien ze de volgende stappen zijn nadat de figuren herkend zijn.

De zeppelin biedt via een webserver afbeeldingen aan (zie verder). De client gaat de recentste afbeelding om de 0.5 s opvragen. Deze wordt dan omgezet naar een lijst van figuren door de ImageProcessor. De LocationLocator kan hieruit de huidige positie van de zeppelin bepalen. Nu gaat de PositionController de af te leggen afstand in x- en y-richting bepalen. Beide richtingen hebben een PositionController, die met een PID-algoritme de pwm-waarde bepaalt. Deze worden als low-level commands naar de zeppeling gestuurd.

De client bevat naast de hierboven beschreven software ook de GUI. Een controlerende klasse stuurt relevante informatie door naar de GUI. Daarnaast kijkt hij of de zeppelin zich bij een tablet waar hij naartoe moet bevindt (want dan moet deze worden gevraagd de QR-code te tonen en moet uit de afbeelding een opdracht worden gelezen) en of de zeppelin bij de bestemming is (want dan moet er worden geland).



**Figuur 5:** UML-schema horizontale bewegingen

### 5.3 Connectie

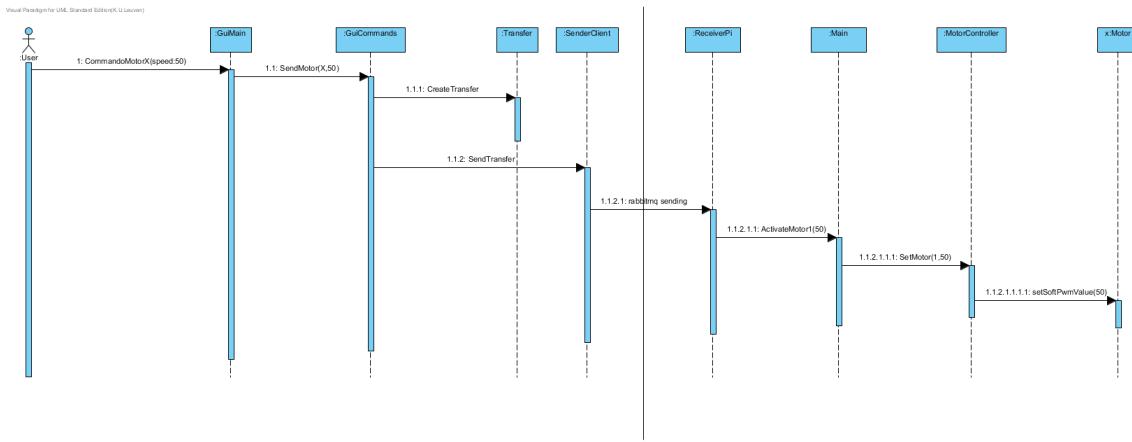
De verbinding tussen Pi en laptop is volledig veranderd ten opzichte van het eerste semester. Voordien werd informatie uitgewisseld door middel van sockets, op een virtueel netwerk gehost vanuit een laptop. Communicatie verliep via sockets over dit netwerk. De Pi werd toen de server genoemd omdat deze de sockets initialiseerde. Deze opdracht verplicht ons gebruik te maken van een RabbitMQ server<sup>5</sup>. Voor de eerste tussentijdse demo werd de server op een eigen laptop worden gestart. Voor de tweede demo is een server voorzien. We hebben nu dus de server (de exchange) die losstaat van de rest van het programma, en twee clients: de zeppelin (Pi) en de client-pc. Zowel pc als Pi connecteren dan op een exchange genaamd 'server'. Elke boodschap die wordt uitgewisseld krijgt een bepaalde sleutel toegewezen, die aangeeft wat de boodschap bevat en voor wie ze bestemd is. Een boodschap wordt dan naar de exchange verstuurd. De exchange weet dankzij de sleutel naar welke queue hij de boodschappen moet versturen. Zowel de client als de Pi abonneren zich op queues met een bepaalde sleutel, afhangende van welke gesleutelde boodschappen ze willen ontvangen. Om gebruik te maken van RabbitMQ in onze code moesten er

<sup>5</sup>[www.rabbitmq.com](http://www.rabbitmq.com)

enkele libraries<sup>6</sup> toegevoegd worden.

Over de RabbitMQ server kunnen naar de zeppelin high-level en low-level commands worden gestuurd. High-level commands zeggen bijvoorbeeld dat de zeppelin naar een bepaalde plaats moet gaan, terwijl low-level commands naar een specifieke motor een pwm-waarde sturen. Aangezien bij ons de navigatie op de client wordt geregeld, zijn de high-level commando's voor locatie enkel belangrijk voor de client die de zeppelin aanstuurt. Low-level commands daarentegen zijn relevant voor de zeppelin, alsook high-level commando's voor hoogte (bijvoorbeeld om te landen).

Op het sequentiediagram (zie figuur 6) is te zien hoe een low-levelopdracht voor het aanschakelen van de motoren aan een bepaalde snelheid wordt doorgegeven vanaf een client naar de Pi. Vanuit de GUI wordt er steeds via de klasse GUICommands gegaan, die een abstractie geeft naar buiten toe. Klassen voor communicatie versturen en ontvangen de boodschap (met toevoeging van correcte sleutel) via RabbitMQ. De MotorController gaat uiteindelijk bepalen dat de x-motor aan een bepaalde SoftPwm-value moet draaien.



**Figuur 6:** Sequentiediagram van de communicatie

## 5.4 Zeppelin

Op de zeppelin zijn nog maar een aantal stukken software. Het belangrijkste is de motorcontroller, die de motoren aanstuurt op basis van low-level commando's van de client-pc en op basis van de HeightController. De HeightController zelf staat ook op de Pi. Verder is er een thread die constant de hoogte meet, en een thread die afbeeldingen neemt met de camera en deze opslaat.

De afbeeldingen die worden gemaakt worden opgeslagen in het geheugen, en kunnen via een webserver worden opgevraagd. De reden dat dit via een webserver gebeurt is om snelhedenredenen. Op deze manier kan een afbeelding worden doorgestuurd in minder dan 0.1 s. We hebben geprobeerd dit te doen via de RabbitMQ server, maar dit zorgde voor een te grote vertraging (ongeveer 7 s, zelfs op een lage resolutie).

## 5.5 Simulator

Er is een simulator beschikbaar, die de toestand van het spel simuleert. Dit stelt ons in staat om algoritmes (bijvoorbeeld om een tegenstander te ontwijken) uit te testen zonder dat we echt met twee zeppelins op het speelveld moeten zitten.

In principe wordt gebruik gemaakt van 2 simulators: eentje voor de eigen zeppelin en eentje voor

<sup>6</sup><http://www.rabbitmq.com/java-client.html>

de vijand. De eerste is nuttig om de locatiebepaling en locatiecontrole na te bootsen en te testen. De tweede is nuttig om een wedstrijd na te spelen zonder aanwezigheid van een andere zeppelin. Beide simulatoren houden een kaart bij. De simulator voor de eigen zeppelin krijgt de low-level commando's voor de motoren binnen, en maakt gebruik van formules uit de mechanica om hieruit de huidige locatie te bepalen. Deze locatie wordt doorgestuurd als een reeks symbolen (de driehoek van symbolen die in realiteit op die plaats en bij die hoek zou worden gezien). Voor de client wordt dus de image processing uitgeschakeld, en de client zal een reeks symbolen krijgen die normaal door de image processing herkend zouden zijn. Voor de rest gaat de zeppelin zich gedragen zoals ook in realiteit het geval is: de informatie over de symbolen binnenkrijgen, hieruit zijn plaats bepalen, en zijn positie bijstellen. De simulator gedraagt zich dus exact zoals een zeppelin, en is geabonneerd op de queue voor low-level commando's. Er is ook een optie beschikbaar die, indien aangezet, op geregelde tijdstippen een afwijking op de beweging zet, omdat dit iets is wat in realiteit ook onvermijdelijk zal gebeuren.

De simulator voor de zeppelin van de vijand heeft naast de kaart ook de bestemming nodig. Hij maakt geen gebruik van formules uit de mechanica, maar zal op geregelde tijdstippen de zeppelin dichter naar de bestemming bewegen. Hij stuurt dan de exacte locatie door naar de server.

## 6 Besluit

De uitvoering van de toevoegingen aan soft- en hardware zijn vrij goed gelukt. We zijn tevreden over de kwaliteit van de code, die nu veel ordelijker is dan vorig semester. Het implementeren van pattern recognition brachten wel enkele moeilijkheden met zich mee. Het communiceren met een RabbitMQ-server hadden we vrij snel onder de knie en dit zorgde slechts voor kleine aanpassingen. We hebben een nieuw frame ontworpen dat het besturen van de zeppelin vergemakkelijkt, doordat er niet meer gedraaid hoeft te worden. Op het moment van schrijven is de image recognition nog maar net volledig klaar, zodat de locatiecontrole nog moet worden getuned en we nog veel gaan moeten vliegen vooraleer de demo kan worden gegeven. De locatiebepaling werkt helemaal en bepaalt de locatie (door de locatie te nemen van het symbool op de kaart dat overeenkomt met het symbool het meest centraal binnen een genomen afbeelding) en de hoek (volledig nauwkeurig). Er is een simulator voor zowel de eigen zeppelin (beweging nabootsen op basis van commando's aan de motoren) en voor de vijand (bewegen naar bestemming).

## A Beschrijving van het proces

Dit onderdeel maakt geen deel uit van dit verslag. Het zal beschikbaar zijn in de versie van dit verslag die na de tweede demo wordt ingediend.

## B Beschrijving van de werkverdeling

Dit onderdeel is niet aangevuld sinds de versie van de eerste demo. Aangevulde versie zal beschikbaar zijn in de versie van dit verslag die na de tweede demo wordt ingediend.

Een overzicht van de taken van de groepsleden:

- Wander Bavin: Vervulde de rol van coördinator en van vertegenwoordiger in de scheidsrechtercommissie. Hiervoor heeft hij zich beziggehouden met onderzoek van RabbitMQ, met het schrijven van een deel van de software voor de server, en met voorstellen voor een protocol voor de voorstelling van commando's. Hij heeft ook het gedeelte van de communicatie verzorgd, en in het begin even meegewerkt aan de nieuwe GUI. Heeft zich ook beziggehouden met het opruimen van code van het eerste semester en het maken van UML-diagrammen.
- Dimitri Jonckers: Heeft de GUI herschreven en zich beziggehouden met het opruimen van code van het eerste semester. Heeft gewerkt aan het verslag en de UML-diagrammen. Heeft een deel van de nieuwe code voor de zeppelin geschreven (positiecontrole, bewegingsalgoritme). Verder heeft hij het uitlezen van de map verzorgd.
- Sunil Tandan: Heeft zich grotendeels beziggehouden met onderzoek naar pattern recognition en hier software voor geschreven. Verder heeft hij gewerkt aan een algoritme voor het bepalen van de plaats op basis van de figuren.
- Wout Vekemans: Vervulde de rol van secretaris. Heeft zich voor een groot stuk beziggehouden met het verslag. Heeft een deel van de nieuwe code voor de zeppelin geschreven (positiecontrole). Hij ligt ook mee aan de basis van de nieuwe GUI. In het tweede deel van het semester heeft hij het nieuwe frame ontworpen en gemonteerd.
- Vince Goossens: Heeft zich grotendeels beziggehouden met onderzoek naar pattern recognition en hier software voor geschreven. Verder heeft hij gewerkt aan een algoritme voor het bepalen van de plaats op basis van de figuren.

Hieronder is een tabel te vinden met de gewerkte uren binnen en buiten de sessies:

Overzicht:	Dimitri Jonckers	Wander Bavin	Wout Vekemans	Sunil Tandan	Vince Goossens
10/02 - 16/02	9	12.5	7	11	9
17/02 - 23/02	17.5	16.5	7.5	7.5	11
24/02 - 02/03	15	6	9.5	18.5	9.25
03/02 - 05/02	6	5	8	9	9
Totaal	47.5	40	32	46	38.25

## C Kritische analyse

Dit onderdeel maakt geen deel uit van dit verslag. Het zal beschikbaar zijn in de versie van dit verslag die na de tweede demo wordt ingediend.