

# TSEA56 - Kandidatprojekt i elektronik Systemskiss

Version 0.1

Grupp 2

Agafonov, Nikolaj, `nikag669`

Berberovic, Adnan, `adnbe196`

Brorsson, Andreas, `andbr981`

Fridborn, Fredrik, `frefr166`

Oprea, Robert, `robop806`

Skytt, Måns, `mansk700`

2015-02-13

Status

Granskad	Robert Oprea	2015-02-16
Godkänd		

**PROJEKTIDENTITET**

2015/VT, Undsättningsrobot Gr. 2  
Linköpings tekniska högskola, ISY

Namn	Ansvar	Telefon	E-post
Nikolaj Agafonov	Projektdeltagare (PD)	072-276 99 46	nikag669@student.liu.se
Adnan Berberovic	Projektledare (PL)	070-491 96 07	adnbe196@student.liu.se
Andreas Brorsson	Projektdeltagare (PD)	073-524 44 60	andbr981@student.liu.se
Fredrik Fridborn	Projektdeltagare (PD)	073-585 52 01	frefr166@student.liu.se
Robert Oprea	Projektdeltagare (PD)	070-022 10 18	robop806@student.liu.se
Måns Skytt	Projektdeltagare (PD)	070-354 28 84	mansk700@student.liu.se

E-postlista för hela gruppen: adnbe196@student.liu.se

Kund: Kent Palmkvist, 581 83 Linköping, Kundtelefon: 013-28 13 47, kentp@isy.liu.se

Kursansvarig: Tomas Svensson, 013-28 13 68, tomass@isy.liu.se  
Handledare: Kent Palmkvist, 013-28 13 47, kentp@isy.liu.se

## Innehåll

<b>1</b>	<b>Inledning</b>	<b>1</b>
1.1	Syfte och mål . . . . .	1
1.2	Användning . . . . .	1
1.3	Definitioner . . . . .	1
<b>2</b>	<b>Systemöversikt</b>	<b>1</b>
2.1	Grov beskrivning av systemet . . . . .	2
2.2	Ingående delsystem . . . . .	2
<b>3</b>	<b>Delsystem 1 - Sensormodul</b>	<b>3</b>
3.1	Sensorer . . . . .	3
<b>4</b>	<b>Delsystem 2 - Styrmodul</b>	<b>3</b>
4.1	LCD-Display . . . . .	3
4.2	Motorer . . . . .	4
4.3	Gripklo . . . . .	4
4.4	Gränssnitt - Display . . . . .	4
4.5	Brytare för val av autonom eller manuell styrning . . . . .	4
<b>5</b>	<b>Delsystem 3 - Kommunikationsmodul</b>	<b>4</b>
5.1	Bluetooth . . . . .	4
<b>6</b>	<b>Delsystem 4 - PC</b>	<b>4</b>
6.1	Användargränssnitt - Visualisering . . . . .	4
6.2	Bluetooth . . . . .	5

## Dokumenthistorik

Version	Datum	Utförda förändringar	Utförda av	Granskad
0.1	2015-02-13	Första utkastet	Grupp 2	Robert Oprea

# 1 Inledning

Denna projektskiss är en del av förarbetet till kandidatprojektet i Elektronik (TSEA56) och detta är en översiktlig beskrivning av hela systemet samt dess ingående delsystem. Projektet utförs på uppdrag av en beställare.

## 1.1 Syfte och mål

Syftet med projektet är att tillverka en undsättningsrobot som ska tjäna som prototyp för att testa de olika ingående delsystemens funktionalitet samt den autonoma styrningen. Målet med projektet är att tillhandahålla en så väl fungerande prototyp av en autonom undsättningsrobot som möjligt, inom ramarna för projektet.

## 1.2 Användning

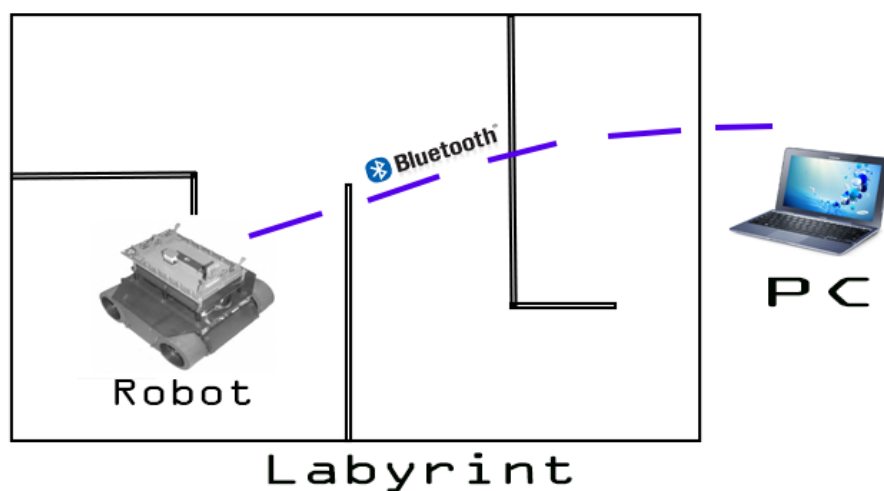
Roboten är tänkt att användas i ett grottsystem (läs spelregler) för att hitta och undsätta personer som fastnat. Roboten ska arbeta autonomt för att hitta kortaste vägen till de nödställda för att sedan leverera nödmateriel så fort som möjligt. Roboten ska även gå att styra från en dator med enkla kommandon tex styra fram, bakåt, svänga och rotera.

## 1.3 Definitioner

Eventuella definitioner

# 2 Systemöversikt

Figur 1: Systemet i sin tänkta miljö



## 2.1 Grov beskrivning av systemet

Sensorerna på roboten läser av avstånden till närliggande väggar för att hitta vägar att åka vidare på. Sensorerna kollar även så att det inte ligger hinder i vägen. Med hjälp av sensorernas data kommer roboten bygga upp en karta om vart den är, vart väggar finns och vart den redan har varit. Med hjälp av kartan ska roboten själv kunna ta beslut om vart den ska åka vidare med hjälp av styrmodulen. Styrmodulen har inbyggd reglering för att åka centrerat i grottan och ta svängar utan att fastna. När roboten har hittat fram till de nödställda ska den själv kunna läsa av kartan och ta kortase vägen tillbaka för att plocka upp last som den sedan ska kunna köra kortaste vägen fram till den nödstälde igen. Under tiden roboten kör runt autonomt i grottan ska den skicka data via blåtand tillbaka till en dator som sedan kan presentera tex en karta, hastighet och riktning.

## 2.2 Ingående delsystem

Systemet kan delas upp i 4 moduler, delsystem, som ska fungera oberoende av varandra. Dessa system/moduler består även dessa av delsystem.

Delsystem 1:	Sensormodul
Delsystem 2:	Styrmodul
Delsystem 3:	Kommunikationsmodul
Delsystem 4:	PC

Tabell 2: Ingående moduler

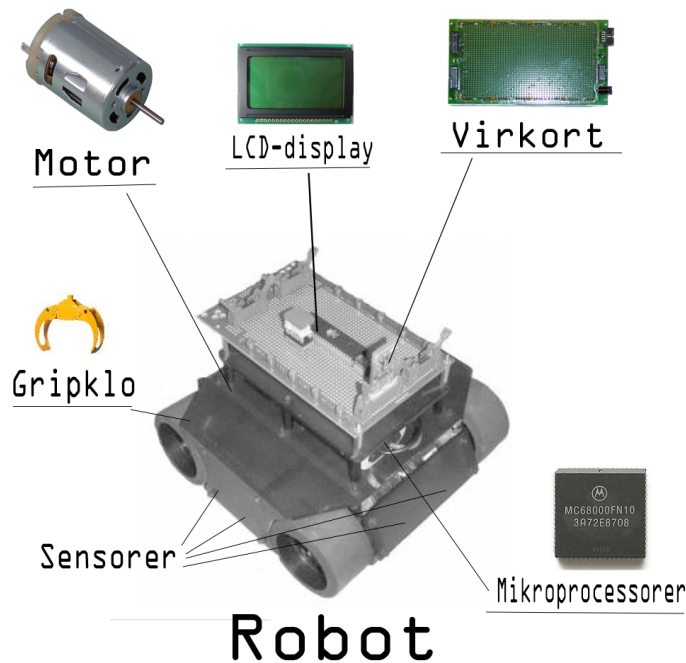
Sensormodulen består av ett antal sensorer som samlar in data om omgivningen och en mikroprocessor som processerar denna data för att sedan skicka information om omgivningen till styrmodulen. Styrmodulen består även den av en mikroprocessor som utför beräkningar och tar beslut. Motorer, gripklo och LCD-display ingår även det i vad som räknas till styrmodulen.

Kommunikationsmodulen och PC:n består båda av bluetoothsändare och mottagare för dataöverföring. Kommunikationsmodulen har även den en mikroprocessor.

Sensormodul:	Mikroprocessor, Sensorer
Styrmodul:	Mikroprocessor, LCD-Display, Motorer, Gripklo
Kommunikationsmodul:	Mikroprocessor, bluetooth- sändare/mottagare
PC:	Laptop, Bluetooth- sändare/mottagare

Tabell 3: Modulens interna delsystem

Figur 2: Robot med vissa delmoduler



### 3 Delsystem 1 - Sensormodul

Sensormodulens uppgift är att känna av omgivningen runtomkring roboten och behandla denna data för att skicka behandlad data med rätt gränssnitt till styrmodulen.

#### 3.1 Sensorer

Sensorerna består främst av IR- och optiska sensorer men även andra typer kan komma att användas. Sensorerna kopplas till mikroprocessorn i sensormodulen som tar hand om all deras data.

### 4 Delsystem 2 - Styrmodul

Styrmodulen ska kunna ta in data både från sensormodulen och från kommunikationsmodulen beroende på om roboten ligger i autonomt eller manuellt läge. När roboten är i autonomt läge får den strömmande data från sensormodulen som den sedan jämför med kartan som roboten själv bygger upp. Med informationen den fått och har görs ett beslut om vart den ska. När roboten vet vart den ska används reglerteknik för att hålla sig centrerad och att svänga utan att fastna mot väggar.

#### 4.1 LCD-Display

Displayen kommer vara fäst på roboten synligt. Data som skickas till displayen är de beslut som styrmodulen har tagit, status och data från sensorer och kommunikationsmodulen.

## 4.2 Motorer

Motorerna styrs parvis (båda på höger sida och båda på vänster sida) med två signaler per sida. Roboten styrs differentiellt, det vill säga genom olika hastighet på höger och vänster sida.

## 4.3 Gripklo

Roboten kommer att utrustas med en gripklo för att kunna greppa och släppa material till de nödställda. Gripklon kommer kopplas till strymodulen som ger instruktioner när den ska greppa och släppa. Gripklon kommer att sitta på antingen framsidan eller baksidan av roboten.

## 4.4 Gränssnitt - Display

Displayen ska visa aktuell status och data från roboten på ett tydligt vis.

## 4.5 Brytare för val av autonom eller manuell styrning

En brytare kommer sitta på ett bra ställe på roboten så den autonoma styrningen kan slås av till fördel av manuell styrning via kommunikationsmodulen och tvärt om med fördel för den autonoma styrningen via sensorer.

# 5 Delsystem 3 - Kommunikationsmodul

Kommunikationsmodulen har två roller beroende på om roboten ligger i autonomt eller manuellt läge. I autonomt läge har den i huvuduppgift att skicka data till PC:n från sensor- och styrmodulen. I manuellt läge har den i uppgift att ta emot data från PC:n som styr roboten via kommunikationsmodulen.

## 5.1 Bluetooth

På kommunikationsmodulen sitter det ett Bluetooth-modem som kan skicka och ta emot data från en PC.

# 6 Delsystem 4 - PC

PC:n har två roller beroende på om roboten ligger i autonomt eller manuellt läge. I autonomt läge har den i huvuduppgift att ta emot data från roboten och sammanfatta för att rita upp en karta på skärm.

## 6.1 Användargränssnitt - Visualisering

I användargränssnittet så kommer det dels finnas en visualisering av den karta som roboten ritar upp, dels så kommer mät- och styrdata samt de styrbeslut som roboten tar att presenteras på ett tydligt sätt.



## 6.2 Bluetooth

På PC:n sitter det ett Bluetooth-modem som kan skicka och ta emot data från roboten.