

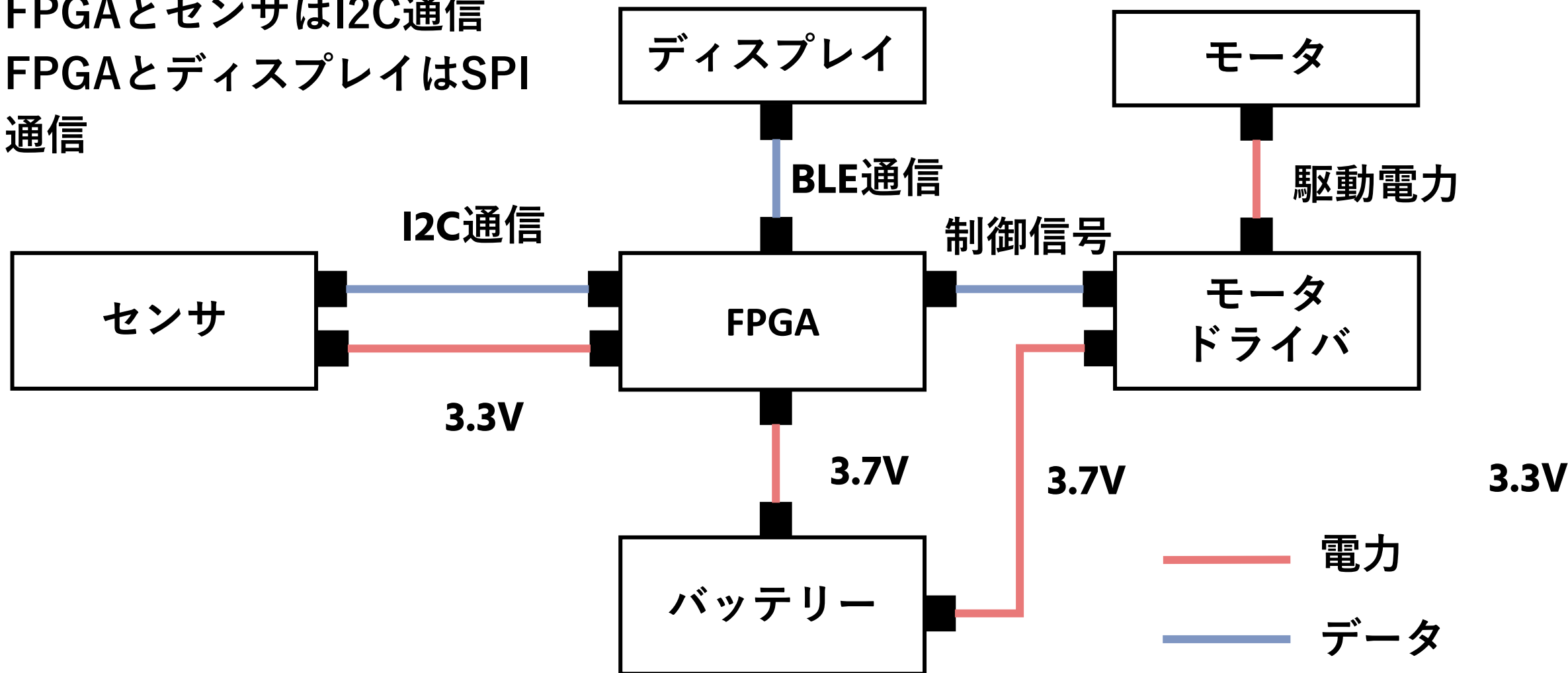
robbit-esp システムマニュアル

2025 Kise laboratory

- このプログラムはrobbit-espのハードウェア，ソフトウェアの内容を説明している
- この資料を参考にすることで，robbit-espのシステムの理解が容易になり，性能改善を行いやすくなる

ハードウェア: 概要

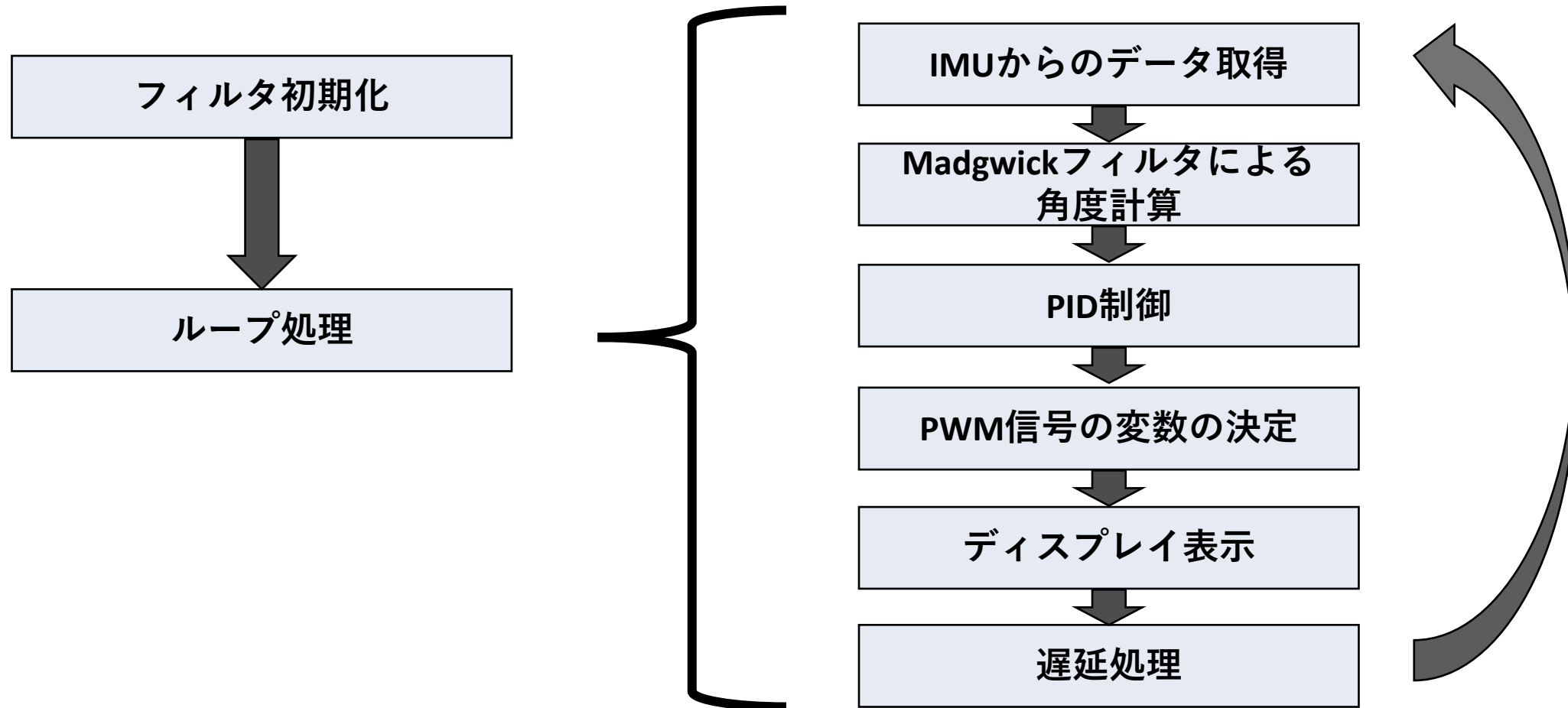
FPGAとセンサはI2C通信
FPGAとディスプレイはSPI
通信



Robbitのハードウェアブロック図

ソフトウェア: 概要

ソフトウェア処理はmain.cppに書いてある。いかにフローチャートを示す。



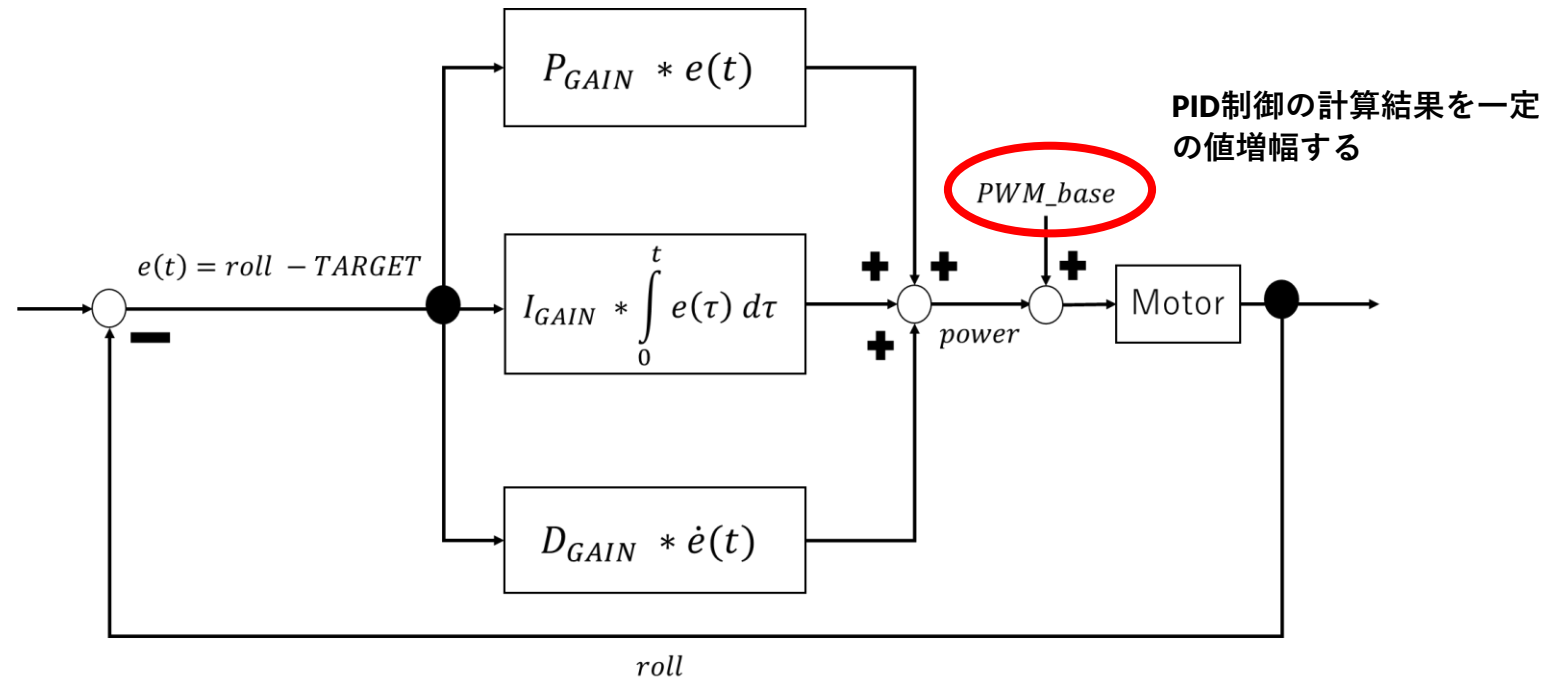
ソフトウェア: IMUからのデータ取得

- IMUから3軸の加速度と角速度を取得する
- IMUとの通信には既存のライブラリを用いる
- 3軸の加速度と角速度とMadgwickフィルタを利用することで角度を算出する
- Madgwickフィルタのライブラリにゲインの調整機能を追加して実装する

```
mpu.getMotion6(&ay, &ax, &az, &gy, &gx, &gz);  
MadgwickF.updateIMU(gz/131.0, gy/131.0, gx/131.0, az/16384.0, ay/16384.0, ax/16384.0);  
roll = MadgwickF.getRoll() - 90.0; // Note
```

■ PID制御

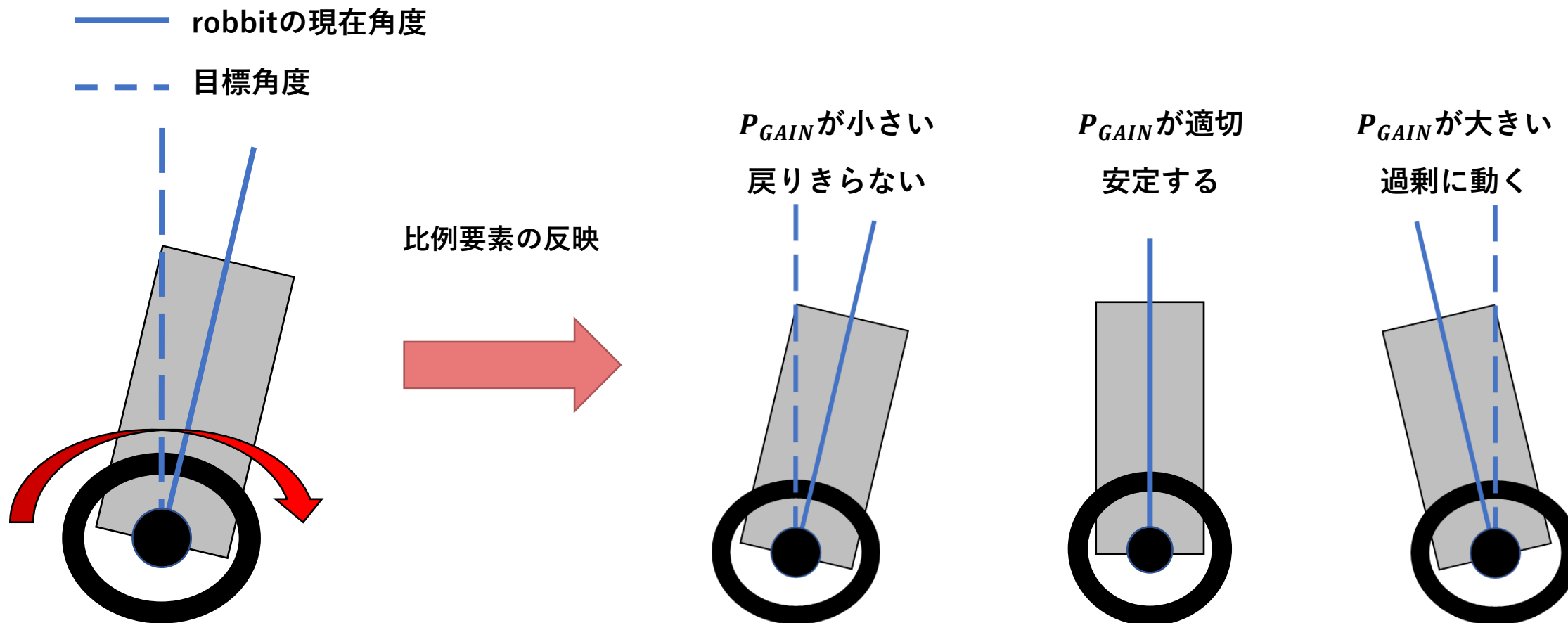
- 比例, 積分, 微分要素を組み合わせて操作量(角度)を決める
- 各要素の影響度合いは, ゲインによって決定される ($P_{GAIN}, I_{GAIN}, D_{GAIN}$)
- 偏差が小さい場合の動力不足を解消するため, PWM_baseを加算



robbitのPID制御のブロック図

PID制御: 比例要素(P成分)

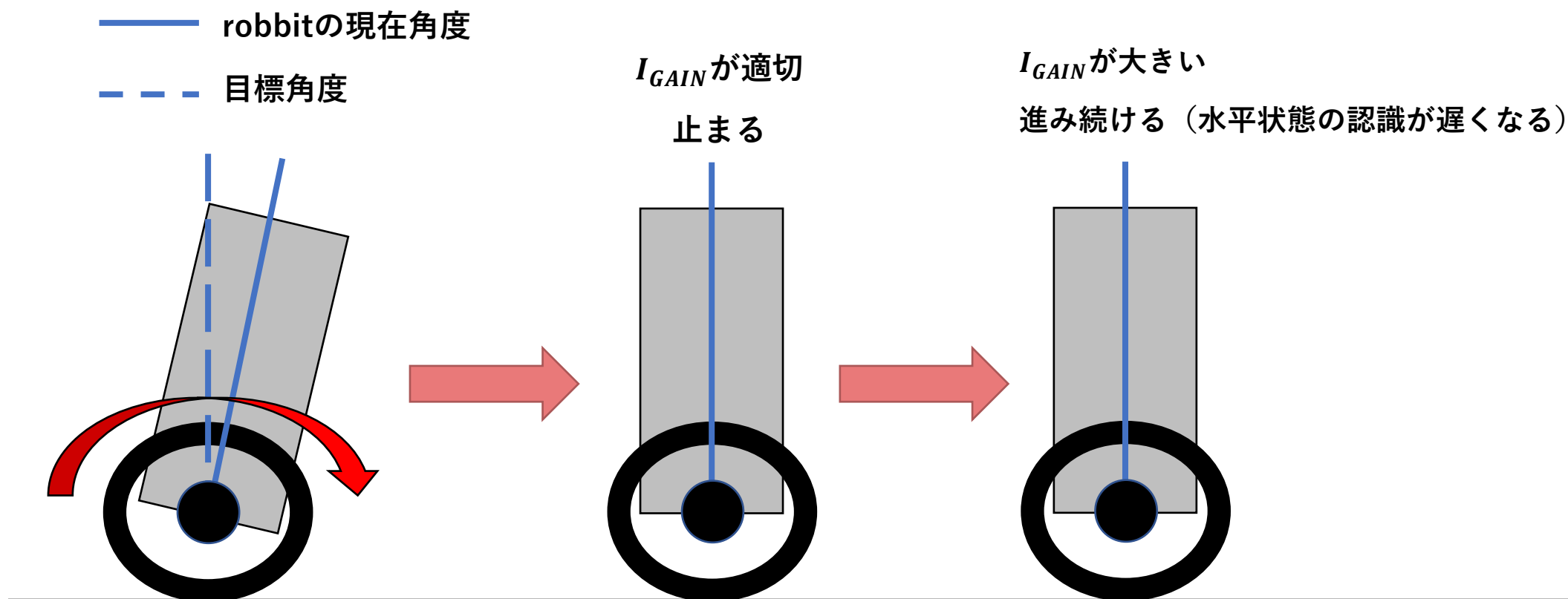
- 比例要素は操作量と目標値の誤差で表される
- P_{GAIN} が大きいと、偏差に対して敏感に反応する



比例要素の影響によるrobbitの動作イメージ

PID制御: 積分要素(I成分)

- 積分要素は操作量と目標値の誤差を時間積分している
- I_{GAIN} を大きくすると偏差を小さくできるが、大きすぎるとI成分の蓄積が大きくなり、システムの速応性や安定性が悪くなる



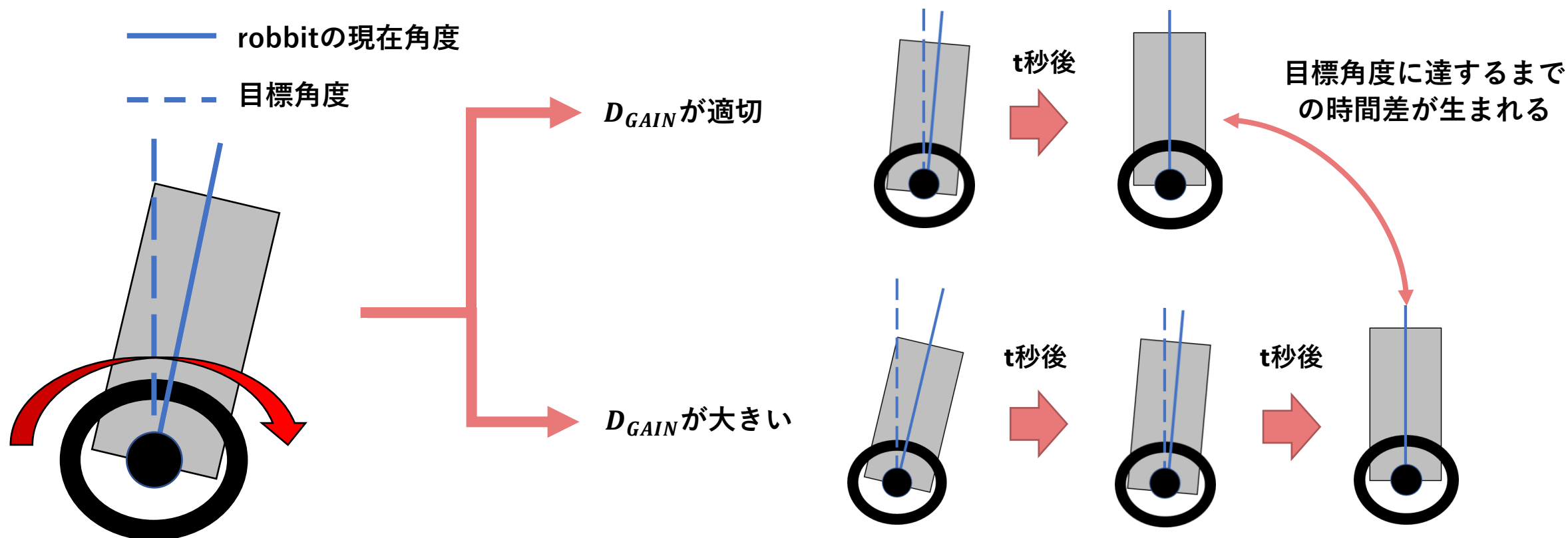
積分要素の影響によるrobbitの動作イメージ

- 前ページで述べた積分要素の蓄積を抑える手段としてアンチwindアップが存在する
- 実装方法は、積分要素の計算結果に対して上限と下限を設定し、範囲内だったら積分要素の値を更新する

$$I = \begin{cases} I_{MAX} & (|I + P * dt| > I_{MAX}) \\ -I_{MAX} & (|I + P * dt| > I_{MAX}) \\ I + P * dt & else \end{cases}$$

PID制御: 微分要素(D成分)

- 微分要素は操作量と目標値の誤差を時間微分している
- D_{GAIN} を大きくすると、目標角度を行き過ぎるオーバーシュートが抑制される。大きすぎると目標角度に到達する時間が長くなる。



積分要素の影響によるrobbitの動作イメージ

PID制御の実装は以下の通り

```
// PID control
P = (parameter.target - roll) / 90.0;    比例要素の計算
if(fabsf(I + P * dt) < I_MAX) I += P * dt; // cap 積分要素の計算 (アンチwindアップ)
D = (P - preP) / dt;    微分要素の計算
preP = P;

power = parameter.Kp * P + parameter.Ki * I + parameter.Kd * D; 出力の計算
```

- 変数Pでは比例要素を計算するため、目標角度(TARGET)と現在角度(roll)の偏差を導出する
- 変数Iでは積分要素を求めるため、比例要素を長方形近似で積分している
If(fabsf(I+P*dt))の部分がアンチwindアップの条件式に該当する
- 変数Dでは微分要素を求めるため、微分の公式を用いて計算を行っている
- 最後にpowerにすべての要素の値を足し合わせることで出力を計算する

ソフトウェア: PWM信号の決定

PWM制御の制御信号として、波形がHIGHの割合を0~255で表現する式で表すと以下の通りである

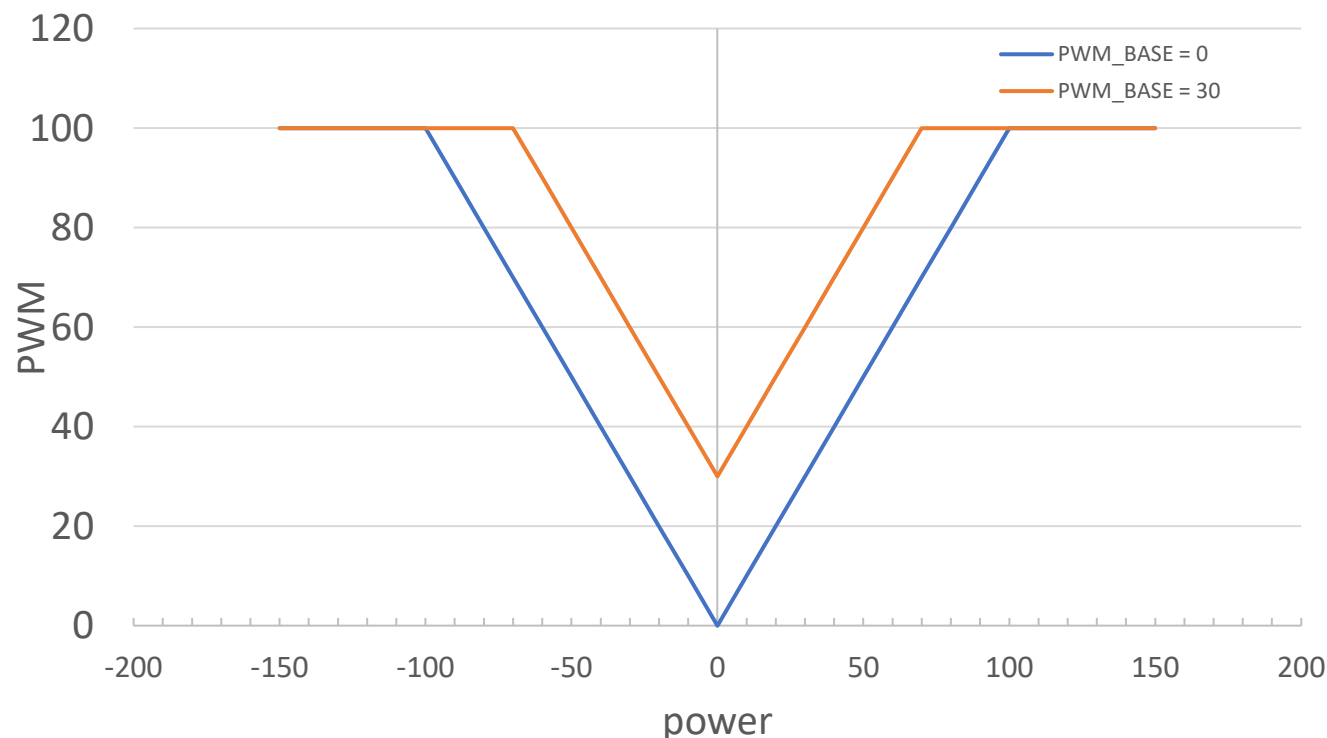
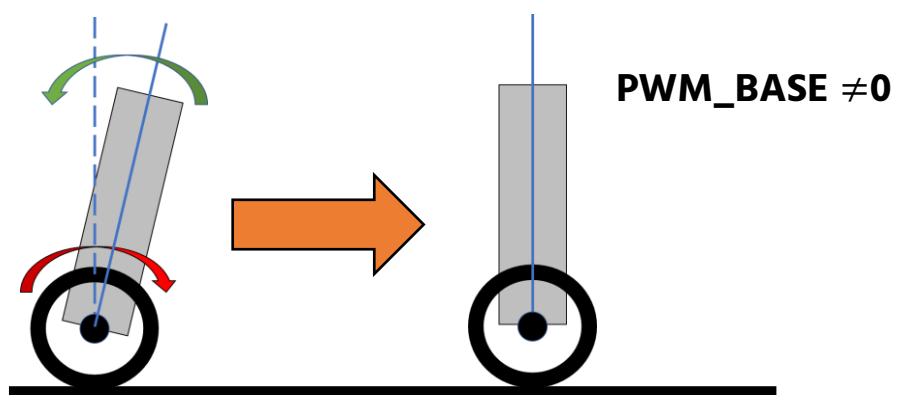
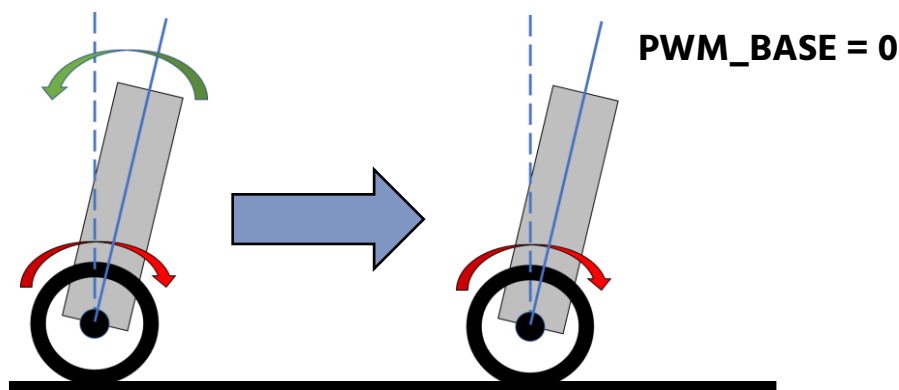
$power$ はPID制御の計算結果を表し、 pwm_{base} はPWM信号の増加分を表す(詳しくは次ページ)

$$PWM = \begin{cases} power + pwm_{base} & (|power| < V_{MAX}) \\ V_{MAX} & (|power| \geq V_{MAX}) \end{cases}$$

また、 $power$ の符号はモータの回転方向を決める制御信号として使われる

PWM_BASE : PID制御の計算結果に加える定数

- PID制御 : 偏差が小さいと十分な動力を得られず角度が戻りきらない
- PID+PWM_BASE : 偏差が小さい場合も動力が確保され, 角度が変わる



- PCとrobbit-espのBLE接続は既存のライブラリを用いて行う
- PCからの書き込み要求と読み込み要求をが来た時に，非同期にデータの送受信を行うため，コールバック関数として実装する

```
class MyCallbacks: public BLECharacteristicCallbacks {  
    void onWrite(BLECharacteristic *pCharacteristic) {  
        String status = pCharacteristic->getValue();  
        int spaceindex = status.indexOf(' '); //index of space  
  
        String parameter = status.substring(0, spaceindex); //parameter name  
        float value = status.substring(spaceindex, status.length()).toFloat();  
  
        if (parameter == "1") {  
            target = value;  
        } else if(parameter == "2"){  
            Kp = value;  
        } else if(parameter == "3"){  
            Ki = value;  
        } else if(parameter == "4"){  
            Kd = value;  
        } else if(parameter == "5"){  
            pwm_base = value;  
        } else if(parameter == "6"){  
            vmax = value;  
        }  
    }  
  
    void onRead(BLECharacteristic *pCharacteristic) {  
    }  
}
```

コールバック関数の処理

- onWrite : PCからの書き込み要求に対応する関数
- onRead : PCからの読み込み要求に対応する関数

今回のプログラムではloop関数でPCに送信する値の設定を決めているので何もしない



Thank You!