一、项目名称

全自动的走迷宫小车

二、小组成员信息

三、项目介绍及整体完成情况

计算机通过对地图和小车的图像识别，实时控制小车运行，从起点走过迷宫到达终点。为了实现这个目标，我们用分别用python和c++编写了两个功能类似的计算机程序，用energia编写了单片机程序，连接了电路，制作了小车的外壳。最终完成了课程目标。

在最终的测试中，我们实现了基本功能，即小车从起点到终点的全自动运行。我们还实现了迷宫起点和终点可以任意变更，以及地图可以在程序运行过程中旋转和位移。我们的程序只需要根据光照环境设置一个参数，可以说接近了自动适应光照条件，无需调节参数这一要求。

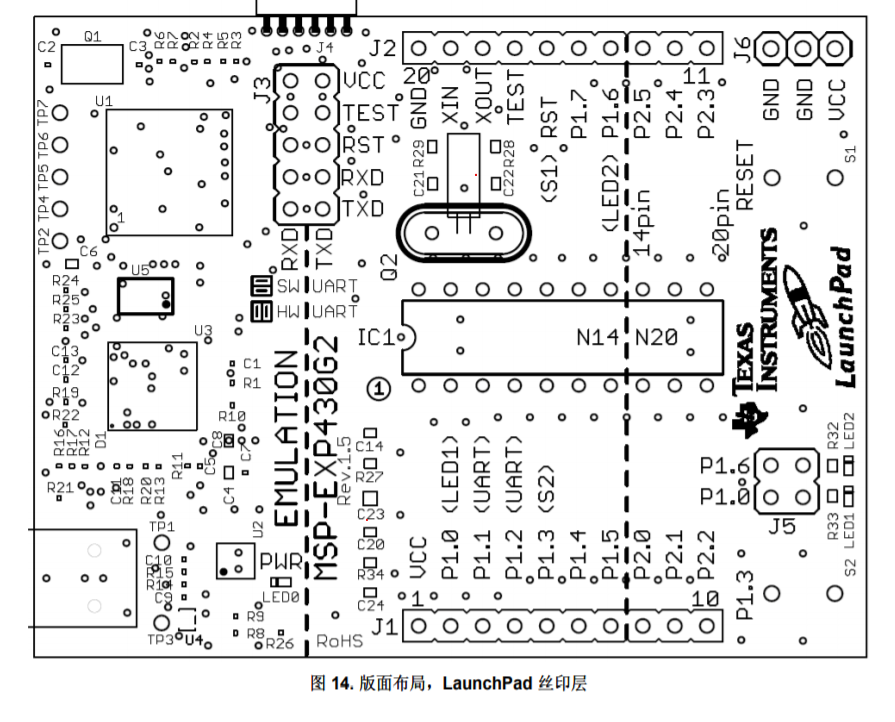
四、整体系统结构

硬件部分：编写单片机程序，通过单片机控制小车两个驱动轮的转速，实现小车的前进、后退和转向。通过蓝牙模块接收计算机发送的指令并控制小车进行相应的动作。

软件部分：在计算机上通过摄像头采集迷宫画面，监控小车位置，进行图像识别和路径规划。实时通过蓝牙对小车发布运动指令，控制小车走出迷宫。

地图部分：在白纸上用黑线画出迷宫，在四角贴上绿色圆片，用于图像识别中对地图的识别，迷宫的道路宽度大于小车宽度，边界均为直线，转角均为直角。

五、硬件部分介绍：



接线：

开发板如上图，端口3 RXD接蓝牙TXD, 端口4 TXD接蓝牙RXD, 再接上端口1 VCC和端口20 GND通电。再将开发板插到小车上，接线完成。

代码：

通过观察电路板和测试，得到9号端口对应右轮前进，10号端口对应右轮后退，13号端口对应左轮前进，12号端口对应左轮后退。设计7种动作，编写7个函数，对应7个控制命令‘a’到’g‘。

a: 前进，调用函数go(), 传递的参数为前进时间，单位ms，为了便于控制定为500ms，实现方法为左右轮前进端口输入高电平。

b: 左转，调用函数turnleft(), 传递的参数为旋转角度，为了便于控制定为30度，实际旋转角度可能会因电池电压的不同和纸面摩擦力的不同而有所差别。实现方法为右轮前进端口高电平，左轮后退端口高电平。

c: 右转，调用函数turnleft(), 与上述类似，区别在于左轮前进端口高电平，右轮后退端口高电平。

d: 左转微调，调用函数turnleftslight(), 无传递参数，控制小车左转约10度。

e：右转微调，调用函数turnrightslight(), 无传递参数，控制小车右转约10度

f: 前进微调，调用函数goslight(), 无传递参数，控制小车前进100ms

g: 后退微调，调用函数back(), 无传递参数，控制小车后退100ms

由于控制端口全程高电平的时候轮子转速过快，通过程序实现100hz的方波，高低电平各占一半，即不断重复写高电平，delay, 写低电平，delay的过程。上述所有的函数中相关端口都是写入这种方波，以次将小车的速度控制在便于操控的程度。

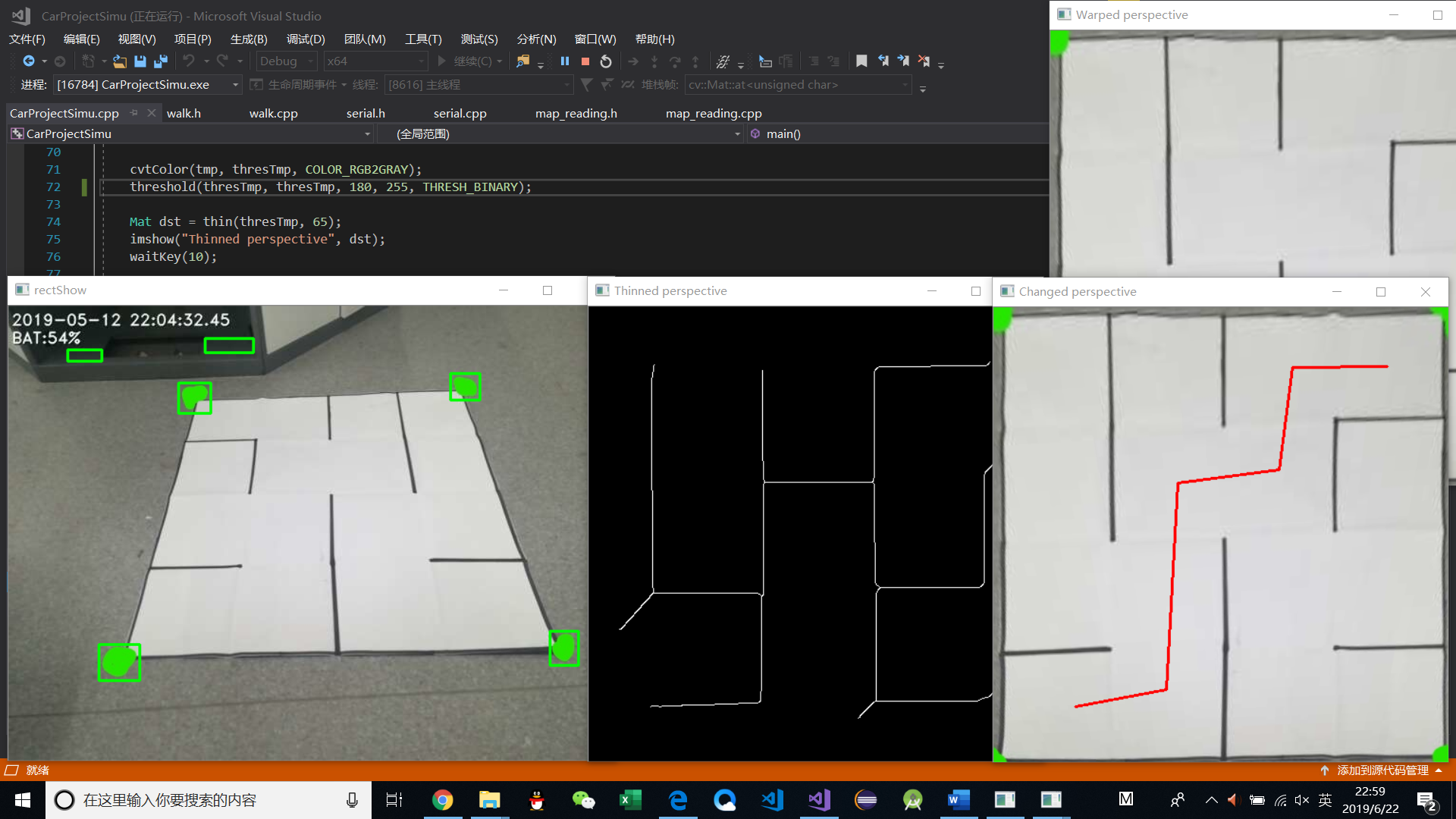
主程序每次检查串口是否由信息传递，若有，读入字符，判断是’a’到’g’中的哪条命令并调用函数，然后继续等待下一个命令。

六、软件部分介绍：

注：由于是展示结束后才写的报告，小车不在手边，因此图片中是使用了预存的照片进行演示的效果，代码中注释了所有与小车和摄像头相关的语句。

1. 主程序思路：
   1. 读图：
      1. 开启摄像头，等待图像稳定；用于调整摄像头位置的一段代码，按q退出（可注释掉）；展示第一张图片（为左下图）；
      2. 以绿色色块为标志（主要以色度区分），找出绿色色块；
      3. 腐蚀+膨胀消除小块干扰；
      4. 以得到的边界为依据变换视角（为右上图）；
   2. 计算路径：
      1. 起点终点程序中给定；
      2. 使用指导中的细化函数细化，迭代多次完成细化（为中下图）；
      3. 基于dfs寻路，在细化图中找到起点附近到终点附近的路径，返回路径点：
         1. dfs中，在递归返回路径上每几个像素记录一个点，得到近似路径；
         2. 将近似路径上那些落在前后两点构成的直线附近的点去除，即去除直线段中间的所有点；
         3. 将聚集在一起的点取均值，即将一个转折处留存的点融合为一个；
         4. 返回处理完成后留存的所有点。
      4. 画出处理完成的路径（为右下图）。
   3. 循环运行中为小车导航：
      1. 读入一帧，以色块为标志得到小车位置与方向；
      2. 以小车位置、方向为根据计算出小车需要进行的动作；
      3. 使用蓝牙通信将指令传输给小车；
      4. 循环整个过程，到达终点时跳出循环。
2. 其余程序思路：
   1. 源文件的头文件中均有详细解释。

截屏：（循环导航时的就不放了，反之没有小车没有意义（五毛一条，括号内删除））



七、系统测试情况：

经多次测试，小车运行流畅，前进快速，转弯平滑而精确，能正确到达终点，途中没有进入错误的岔路，也不会碰到迷宫的边界，始终走在道路的中间。

可以任意更改迷宫的起点和终点，比如起点和终点对调，起点和终点设置在迷宫中间而非边缘，小车始终能通过正确的道路从起点走到终点。

小车运行过程中地图的旋转和位移不影响地图识别和小车的运行，由于地图较大旋转麻烦，我们通过旋转、移动摄像头来达到相同的效果。在摄像头的抖动、旋转和移动中，小车仍然正确走完了路线。

八、系统的不足及可能的改进、

不足

1 在程序运行中，整张地图，特别是四个角的圆片，必须出现在摄像头画面中，否则程序就会出错。

2 程序不能自适应光照环境，若不调节那一个光照参数，在不同的光照环境下可能导致程序失败

3 单片机程序只接1 收由字符代表的命令而不接收参数比如前进时间或旋转角度，延长前进时间等操作需要在电脑程序中重复发送命令。

对应的改进方案

1 在电脑程序中修改代码，当地图被部分遮挡无法识别时，使用之前未被遮挡的地图图像，结合当前的小车位置，继续运行程序。或者暂停发送命令，直到地图不再被遮挡。总之加入合适的错误处理代码防止程序报错而直接终止运行。

2 可以设置地图上白纸的颜色为参考颜色，在不同的光照环境下自动调节相关参数，直到经参数处理后白纸的颜色为程序设定的标准白色。通过这种方法实现自适应光照环境

3 在单片机程序中添加代码读取串口中的字符串类型数据，并转化为数据类型传递到函数中，实现前进时间和旋转角度的指定。

九、小组成员的自我评价

刘权：

**自我评价**：本课程中，我主要负责的部分是电脑端的程序与算法设计，这部分由我和程云龙共同负责，互相监督，互相学习，互相促进，最终我们两个分别实现了两个不同的程序。我在项目开始之初投入时间较多，对于识图、尤其是识别色块方面有了成果。后来我在其他部分中的成果进展较为缓慢，虽然实现了一套新的算法，但因为投入时间不足而导致稳定性不够，最终未录进视频。另外，在工作过程中，我和程云龙互相帮助解决问题的团队合作过程，我认为也是值得一提的。

**收获**：我在课程之初，对于如何能完成这样一个项目，没有任何想法，因此当初胡乱查找了很多资料，自己臆想把任务的难度看得很高，把自己唬住了。现在看，那些知识多数是用不到的。最终，我通过自己对于任务层级结构的分析，以及与组员间的学习与讨论，我逐渐明晰了一点：这个任务的实际难度实际并不大，对于运行的精度要求不强，解决问题需要的知识量也不多，问题在于如何明确定位我们所需的知识。这时候，互联网以及组员的帮助就显得特别重要了。幸运的是我身边有这群十分热心的组员，没有他们的帮助我是不可能完成这些任务的。我十分感谢我的组员们，也十分感谢课程与老师，给了我这次实现工程项目的经历。

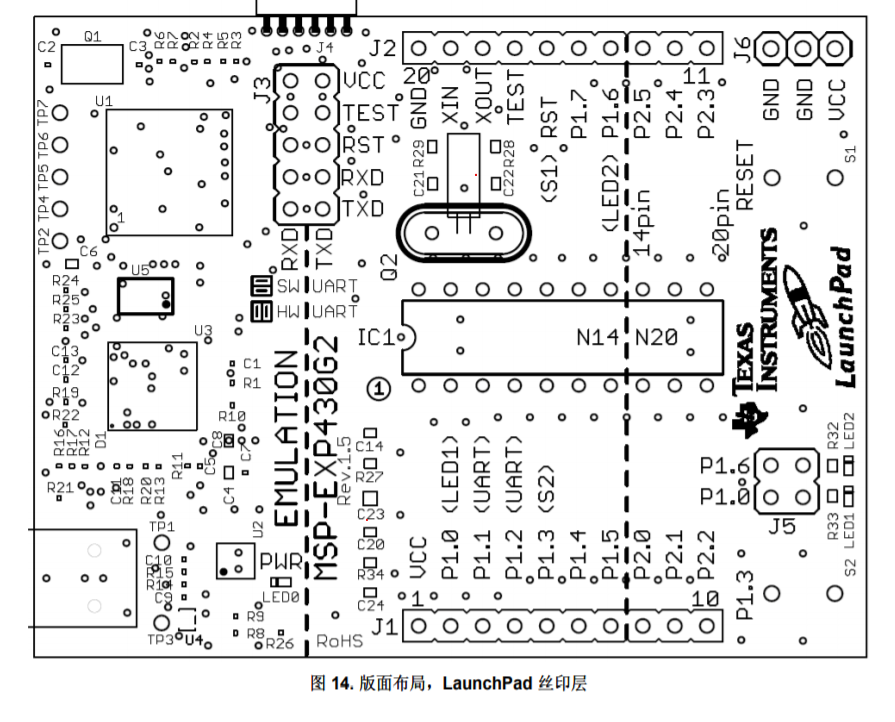
十、详细系统使用说明：

将地图在地面上铺开，将摄像头与电脑连接，启动程序，显示出摄像头拍摄的画面，根据当前光照环境设置好唯一一个参数，调整摄像头位置直到整张地图，尤其是地图四个角的四张圆片出现在画面中并固定。

小车装上电池，打开开关，通过开发板的LED灯和蓝牙模块的LED灯确定小车工作正常。

程序的迷宫起始点已经设好，如有必要可以在程序更改。将小车放到起始点，运行程序，等待小车前进至终点，程序结束，小车走迷宫的任务完成。

十一、系统电路图



蓝牙

VCC

RXD

TXD

GND

十二、参考资料

1 工科创2b网站提供的参考资料中的energia相关资料

2 energia官方网站的文档 <http://energia.nu/reference/>

3 《MSP-EXP430G2 LaunchPad 实验板用户指南》

<http://www.ti.com.cn/cn/lit/ug/zhcu010c/zhcu010c.pdf>

4