# 2017ESLab Lab2 Report

Group member: b03901016 陳昊 b03901022 卓伯鴻 b03901152 陳景由

## ─ \ Design

1. 開發版:tessel 2

2. 模組使用: servo \* 4 , camera

3. 設計理念:用簡單材料做出如四軸般可以進行無人拍攝的載具。

4. 設計概述:

(1)遙控裝置:利用tessel 2 開發版可以連上網際網路並透過同一個網域的電腦下指令,因此我們利用電腦鍵盤map到控制載具上的servo來進行移動與轉向。其中我們將wsad這組鍵盤map到兩個servo上,並用這兩個servo來進行載具的前進/後退(servo的正轉與逆轉)並將servo改為能轉一整圈以確保載具能持徐前進。再利用鍵盤上的ijkl這組鍵盤map到兩個控制鏡頭方向的servo,這兩個servo則分別有一個控制了機器臂的左右轉向,另一個則控制了機器臂的上下轉向,便可使鏡頭照射到任何角度。

(2)camera:對於對操控鏡頭的module我們是參考tessel官網上的audio module,並將控制刷新照片頻率的fps改至滑順如同影片的程度(亦即超越人腦處理影像速度),再用網站的方式用電腦觀看。每一次按下按鍵就會觸發onKeyPress事件,然後馬上更新運行的數值,但每0.01秒才會將新的數值更新servo上,除此之外,我們有另外架設網站,會隨時把camera的串流傳輸到網頁上,因此我們可以再local端即時監控camera的拍攝影像。

# ☐ \ Code Description

Part1:我們有對servo做dummy-proof,如果任一個固定方向不斷移動並不會造成程式出錯。

```
servo.configure(servol, 0.05, 0.12, function () {
    setInterval( () => {
        servo.move(servol, position1);

    if (position1 > 1)
        position1 = 1;
    else if( position1 < 0 )
        position1 = 0;

}, 10); // Every 500 milliseconds
});</pre>
```

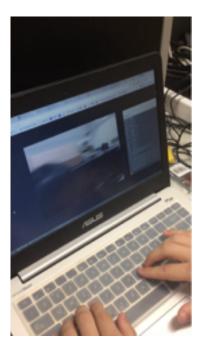
2.除此之外,我們有另外架設網站,會隨時把camera的串流傳輸到網頁上,因此我們可以再local端即時監控camera的拍攝影像。

```
const server = http.createServer((request, response) => {
  if (/frame/.test(request.url)) {
    console.log("asking for image...");
    response.writeHead(200, { "Content-Type": "image/jpeg" });
    camera.capture().pipe(response);
  } else {
   console.log("asking for web page...");
    response.writeHead(200, { "Content-Type": "text/html" });
    response end(
      <!doctype html>
      <html>
        <head>
          <title>${os.hostname()}</title>
        </head>
        <body>
          <img src="/frame">
        </body>
      </html>
}).listen(port, () => {
 console.log(`http://${ip.address()}:${port}`);
 console.log(`<img src="${camera.url}">`);
```

### 三、Demo Photo and Video Link

#### 1. Photo(ScreenShots)







2. Video Links Link1:https://www.dropbox.com/s/krmdtmk1wszjube/IMG 2712.MOV?dl=0

Link2:https://www.dropbox.com/s/krmdtmk1wszjube/IMG\_2712.MOV?dl=0