Bologna, venerdì 10 giugno 2016

Sviluppo di un software per l'esecuzione di routines ed analisi dei dati per l'identificazione del modello matematico di un rotore brushless

Relazione di tirocinio curriculare

Federico Baldassarre

Federico Venturini

Paper e articoli scientifici

- M. Bangura, H. Lim, H. Kim, and R. Mahony, "Aerodynamic power control for multirotor aerial vehicles", in *Robotics and Automation (ICRA)*, 2014 IEEE International Conference on, May 2014, pp 529-536
- M. Bangura and R. Mahony, "Nonlinear Dynamic Modeling for High Performance Control of a Quadrotor", in Proceedings of Australasian Conference on Robotics and Automation, 3-5 Dec 2012, Victoria University of Wellington, New Zealand.

Banco prova e hardware

- Rotore T-Motor MT2212 KV750
- Autoquad Esc32 v2
- Convertitore FTDI-Seriale SparkFun FTDI Basic Breakout 3.3v
- Parametri di connessione per il collegamento FTDI seriale
 - Baud rate 230400
 - No bit di parità
 - 1 bit di stop
 - 8 bit di dati







Putty

- Tool per la comunicazione remota multi-interfaccia
- Utilizzato per i primi test di comunicazione con l'ESC
- Configurazione dei parametri di comunicazione attraverso porta seriale

Eclipse

- Ambiente di sviluppo integrato open source
- Standard ad alta diffusione per progetti personal e business
- Semplice integrazione con Git
- Maven builder integrato
- Supporto all'estensione tramite plugin
- Multipiattaforma (Windows e Linux)
- Esperienza d'uso derivata dall'utilizzo durante la Triennale

Maven

- Tool di building automation open source
- Standard ad alta diffusione per progetti personal e business
- · Learning curve più accentuata rispetto ad altri tool di build
- Stile dichiarativo
- Gestione standardizzata del ciclo di vita progetti software:
 - Compilazione dei sorgenti in codici eseguibili (build)
 - Verifica (test)
 - Assemblaggio e gestione delle dipendenze
 - Documentazione
 - Deployment e la relativa configurazione

Git

- Suite open source per versioning e collaborazione
- Standard ad alta diffusione per progetti personal e business
- Integrato con GitHub
- History delle modifiche effettuate al progetto
- Concetti di commit, branch e tipico workflow
- Conoscenza necessaria in qualsiasi contesto lavorativo futuro

RxTx

- Libreria di comunicazione seriale open source
- Immediata integrazione con Linux

JFreeChart

- Libreria Java per il rendering di grafici
- Alta personalizzabilità grazie al vasto numero di API

Apache Math Commons

Libreria Java open source per l'analisi matematica

Prototipo 1

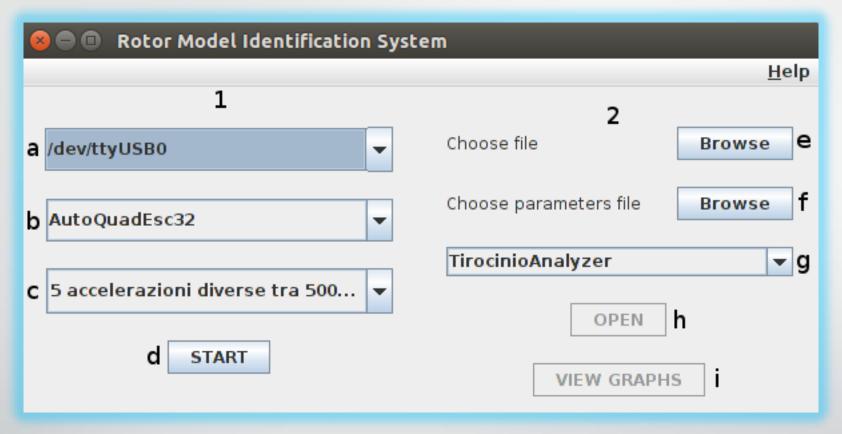
- Interfaccia da linea di comando
- Possibilità di inviare comandi all'ESC come da Putty
- Gestione a interrupt dell'input dall'ESC
- Ridirezione della telemetria αs is su file

- Semplice interfaccia grafica con scelta della porta e pulsante di avvio, output non formattato su text area
- Set di istruzioni hard coded nel sorgente
- Gestione a interrupt estremamente inefficiente, si passa a una gestione a polling

- Refactoring completo della business logic e dei package
- Architettura a model-view-controller per rendere semplice lo sviluppo di interfacce grafiche e modelli dei dati intercambiabili
- Astrazione dal modello di ESC utilizzato e dai particolari comandi a cui risponde
- Astrazione del set di istruzioni inviabili agli ESC
- Astrazione delle routines eseguibili dagli ESC intese come successione di istruzioni

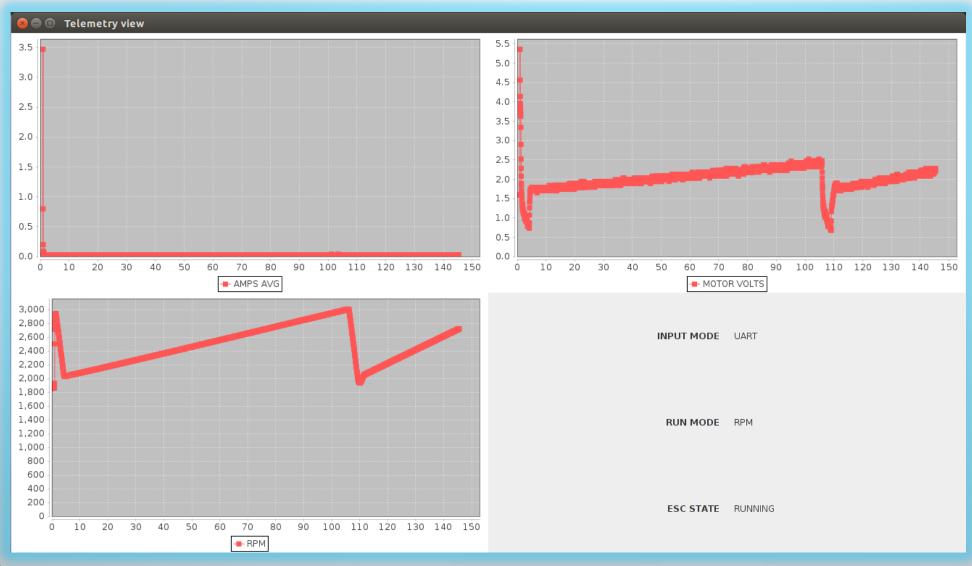
- Refactoring completo della GUI
- Telemetria mostrata in modo semplice come text box aggiornate in real time
- Astrazione dei parametri di telemetria e gestione objectoriented degli stessi
- Esportazione in csv della telemetria e possibilità di svolgere analisi matematiche con tool esterni
- Parsing delle routines da file di testo semplice (alta configurabilità e possibilità di riutilizzo del software per altri scopi)

- Interfaccia grafica per la visualizzazione dei dati in tempo reale usando JFreeChart
- Astrazione del concetto di Analyzer in maniera analoga a quanto fatto per gli ESC
- Caricamento dinamico di modelli di ESC e di Analyzer tramite Reflection
- Ottimizzazione delle classi concrete per l'AutoQuadEsc32 e l'Analyzer richiesto per l'obiettivo iniziale

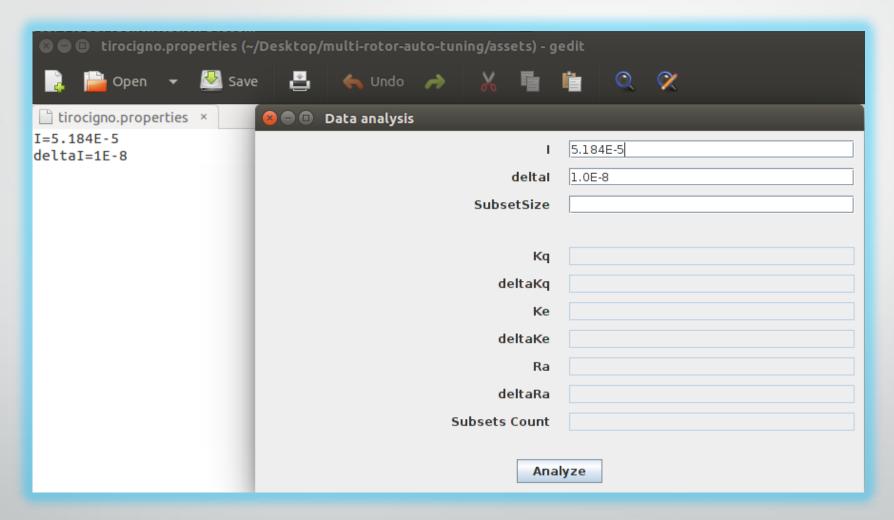


- 1. Esecuzione di una routine
- 1.a Selezione della porta seriale
- 1.b Selezione del modello di ESC
- 1.c Selezione della routine da eseguire
- 1.d Avvio della routine

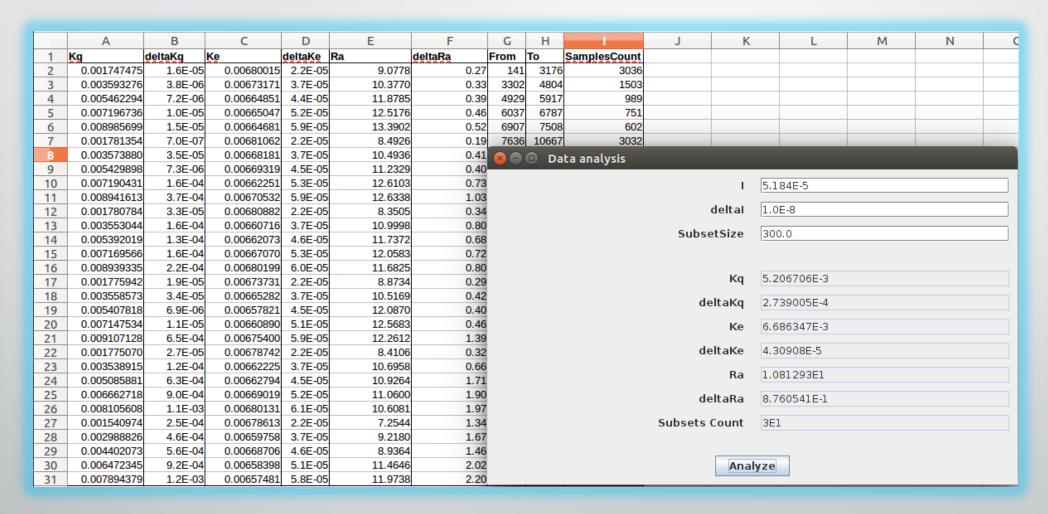
- 2. Analisi dei dati
- 2.f Selezione del file dei dati
- 2.g Selezione del file di parametri per l'analisi
- 2.h Selezione del tipo di analisi
- 2.i Avvio dell'analisi
- 2.j Ricostruzione dei grafici



Vista della telemetria durante l'esecuzione di una routine



Configurazione di parametri aggiuntivi necessari ad un Analyzer, sia in maniera statica da file di testo, che a runtime



Visualizzazione dei risultati di un'analisi, come risultati finali mostrati a video e risultati parziali o aggiuntivi scritti su file csv