

ADC(12bit) + Magnetic angle

Micro Servo System Lab

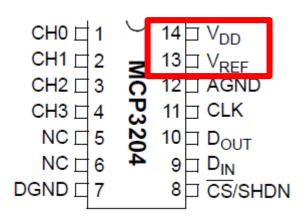
황해진

정밀제어시스템연구실 1

ADC(12bit) + Magnetic angle



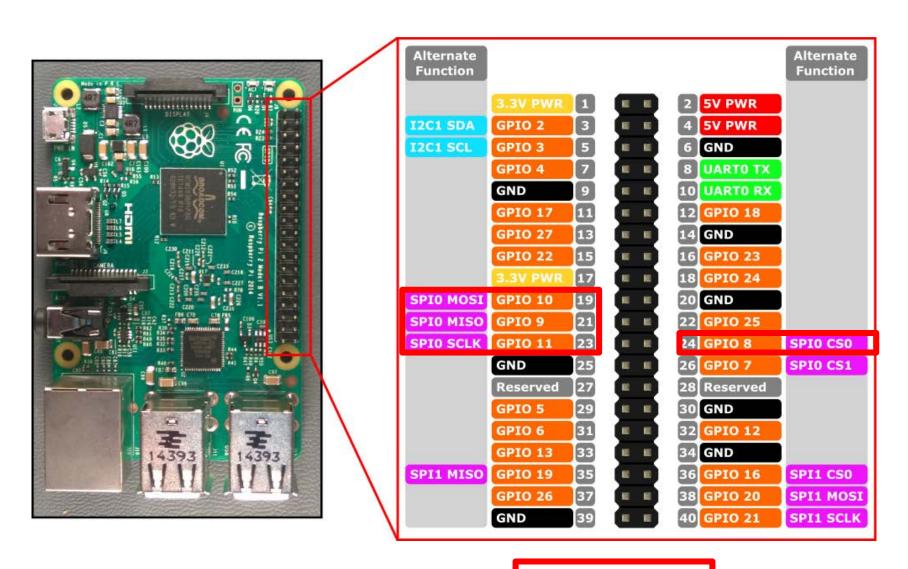
- MCP 3204 adc 활용 (MCP 3208과는 channel수 밖에 없음)
- 앱솔루트 각도 센서 : eZencoder(magnetic angle sensor, 12bit) in i2a system
- Raspberry 3 + Ubuntu + ROS + Python 기반 환경에서 진행
- 외부 라이브러리 python Spidev 활용
- VDD, VREF : 5V로 진행
- CH0 을 활용한 코드 작성 (magnetic.py에서 ch = 0~4 를 바꾸어 조절 가능)



정밀제어시스템연구실 2

Raspberry 3 Pin map





Raspberry Pi – permission of SPI



```
prompt >
```

sudo raspi-config ->3. Interfacing Options -> P3. SPI -> yes -> ok (SPI활성화) sudo nano /etc/modules — 파일 끝 부분에 spidev 추가 sudo apt-get install python python-dev git clone git://github.com/doceme/py-spidev cd py-spidev/ sudo python setup.py install sudo shutdown -r now

참조 사이트:

http://mechasolutionwiki.com/index.php?title=ADC%EB%A5%BC %EC%9D%B4%EC%9A%A9%ED%95%B4 %EC%A1%B0%EB%8F%84%EC%84%BC%EC%84%9C %EC%82%AC%EC%9A%A9%ED%95%98%EA%B8%B0 (%ED%8C%8C%EC%9D%B4%EC%8D%AC)

ROS Package



magentic_anlge 패키지에서 별 건 없지만, magnetic_read.py 실행 rosrun mangetic_angle magnetic_read.py

코드에 대한 설명은 아래 사이트 참조

https://m.blog.naver.com/PostView.nhn?blogId=msyang59&logNo=220806962339&proxyReferer=https%3A%2F%2Fwww.google.com%2F https://pypi.org/project/spidev/