

- 01 项目简述
- 02 嵌入式方案
- 03 成果展示
- 04 未来工作

ROBOMASTER

HwxLink

- 高精度姿态感知能力
- 智能设备控制终端
- 无线外置传感器
- 智能温度检测
- 便携DDS系统
- 简易示波器

项目重点

- 自顶向下的系统设计
- 总线协议节约资源
- 稳定且高效的嵌入式程序
- 合理且紧凑的PCB**设计**
- 外设芯片驱动与选型
- 上位机实现万物**互联**
- 人机交互



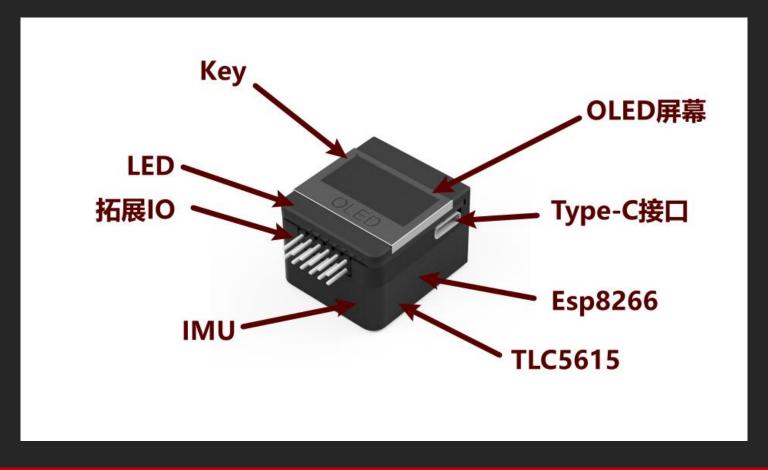
ROBOMASTER

整体设计

方案重点:轻量化,小型化,智能化,充分发挥便携与联网的优势

自主设计PCB,集成度高; 3D打印外壳,美观且稳定

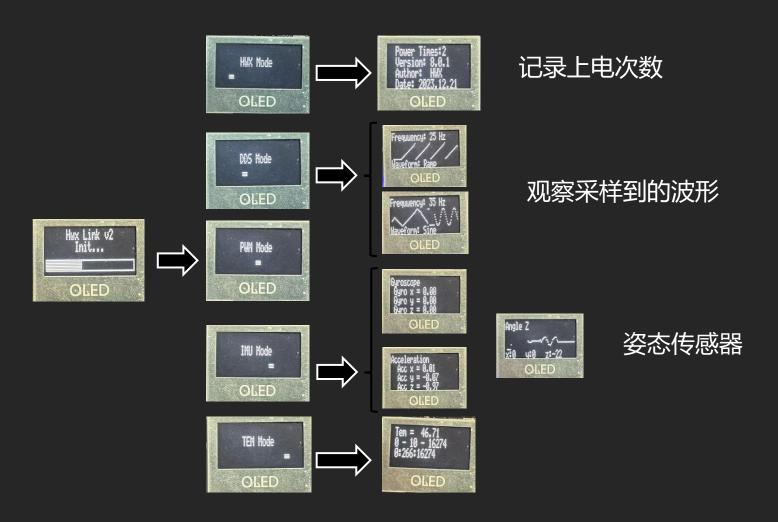
极高的可拓展性,Type-C接口与大量引出IO口



ROBOMASTER

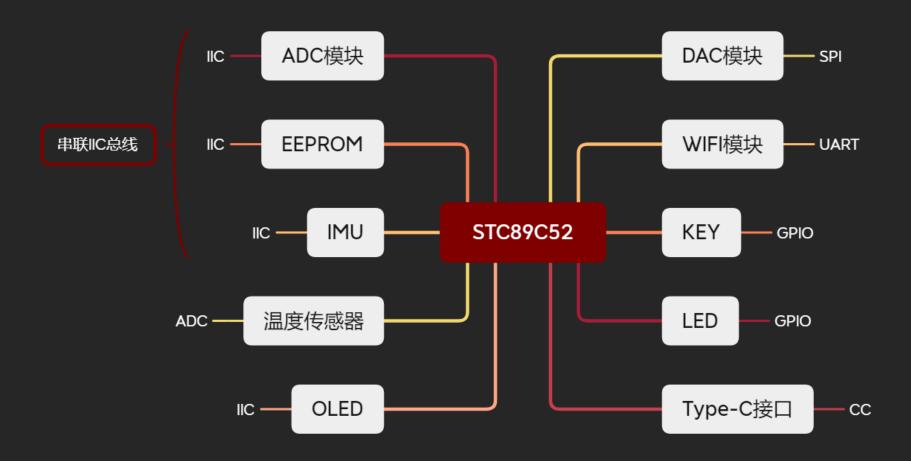
整体设计

按键配合OLED屏幕, 实现人机交互功能



设备布局

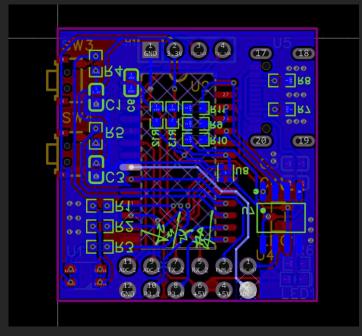
使用8051内核的STC89C52作为主控,利用IIC总线串联多路设备



ROBOMASTER

自研主控模块

体积小,接口丰富同时搭载ESP8266,具备组网能力,可实现物联网开发集成LY931高性能惯性测量单元(IMU),可精确解算位姿集成LDO 5转3.3V电源,采用662k芯片,提供稳定工作电压多路GPIO,2路ADC,1路UART,Type-C输入输出接口



主控PCB设计

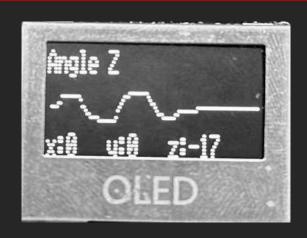


主控PCB实物

ROBOMASTER

示波器

通过对数据结构<mark>队列</mark>的应用,配合OLED屏幕 能实现类似示波器的功能



陀螺仪

使用JY931作为姿态传感器,为了提高对姿态的获取频率,使用独立的IIC总线,对地址Ox50进行读写,直接访问芯片各个寄存器,帧数高,精度高。



ROBOMASTER

WIF

使用串口与ESP8266通信,连接电脑热点,与服务器建立TCP连接

设备名称	IP 地址	物理地址(MAC)	
ESP_193365	192.168.137.173	94:b9:7e:19:33:65	

时间	MessageID	DeviceName	内容 (全部)	状态 🕝
2023/12/23 19:54:41.18 7	1738528549629630977	esp01	Publish message to topic:/sys/a1Me6XseN3i/esp01/thin g/event/property/postQoS=0	200
2023/12/23 19:54:34.10 0	1738528519899784193	esp01	Publish message to topic:/sys/a1Me6XseN3i/e	200

配合ESP的<mark>透传模式</mark>以及MQTT协议,将传感器数据上传到服务器,在服务端实时查看姿态数据

Yaw 155∘	查看数据	Pitch 153 °	查看数据	Roll 187°	查看数据
2023/12/23 15:02:24		2023/12/23 15:02:26		2023/12/23 15:02:26	

ROBOMASTER

DDS

TLC5615

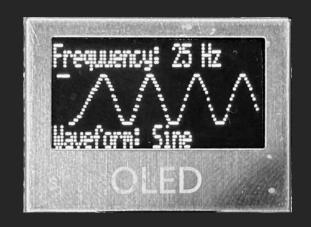
10 位电压输出数字模拟转换器(DAC), 具有缓冲的参考输入(高阻抗)。与单片 机使用**SPI**协议通信

PCF8591

低功耗的 8 位 CMOS 数据采集器件,具有四个模拟输入和一个串行 12C 总线接口。与单片机使用 1C协议通信

功能演示

将DAC输出引脚与ADC采集引脚短接(黄色跳线帽),可以实现类似示波器的自检功能,通过对TLC5615输出不同组合的电压,可以实现模拟输出正弦波、方波、三角波等模拟信号



ROBOMASTER

温度传感器

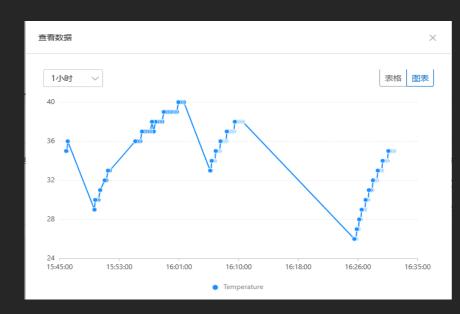
SHT40

输出模拟电压,直接连接到PCF8591的采样引脚,通过外置ADC芯片使用IIC协议回传到单片机



结合ESP8266上传云端,在服务器实时检测 当前温度,记录温度变化

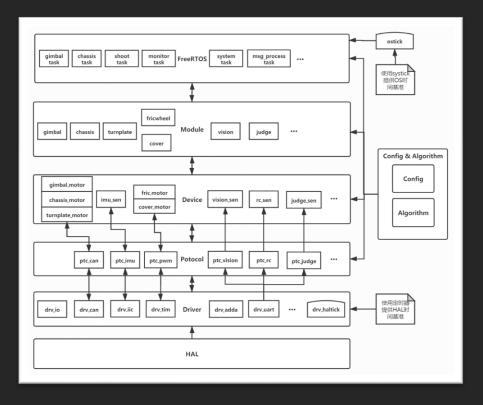
配合OLED模块实时显示温度



ROBOMASTER

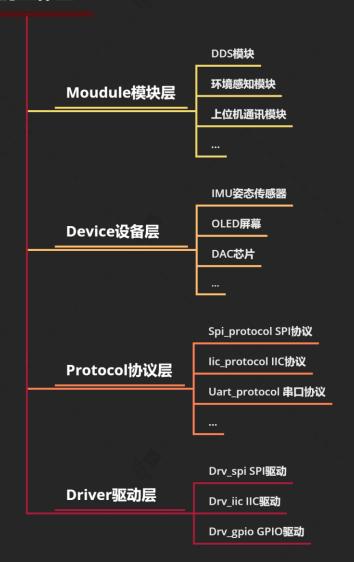
嵌入式代码框架

按层进行代码开发,仅上层代码能调用底层,降低各模块耦合程度,方便进行功能添加和调试。



一种典型的层间关系

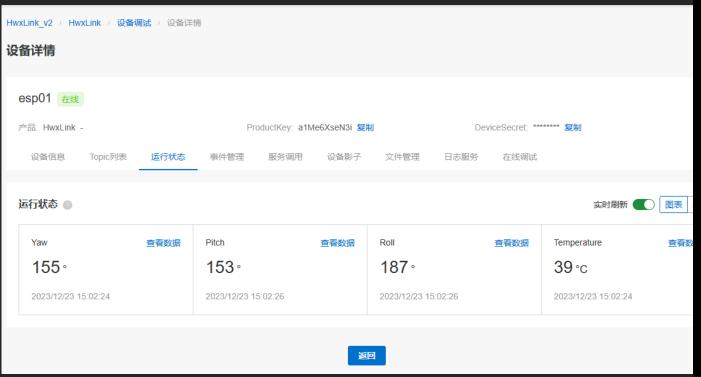
代码工作区

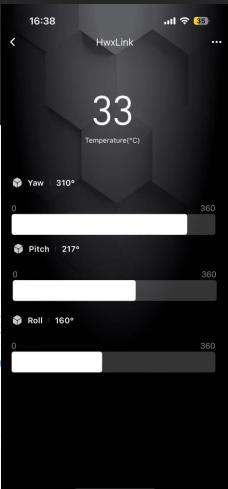


ROBOMASTER

云服务器

服务器端实时检测设备状态, 手机远程观测设备状态





ROBOMASTER

TCP + MQTT 协议

监听ESP8266发送的报文

3718 15365.304710	192.168.137.251	47.100.25.136	MQTT	111 Publish Message [/sys/a1Me6XseN3i/esp01/thing/event/property/post]
3718 15375.552693	192.168.137.251	47.100.25.136	TCP	54 43347 → 1883 [FIN, ACK] Seq=158 Ack=2 Win=2919 Len=0
3718 15375.554368	192.168.137.251	47.100.25.136	TCP	58 12175 → 1883 [SYN] Seq=0 Win=2920 Len=0 MSS=1460
3719 15375.611713	192.168.137.251	47.100.25.136	TCP	54 12175 → 1883 [ACK] Seq=1 Ack=1 Win=2920 Len=0
3719 15379.299511	192.168.137.251	47.100.25.136	TCP	154 12175 → 1883 [PSH, ACK] Seq=1 Ack=1 Win=2920 Len=100 [TCP segment of a reassembled PDU]
3719 15379.546446	192.168.137.251	47.100.25.136	MQTT	111 Publish Message [/sys/a1Me6XseN3i/esp01/thing/event/property/post]
3719 15389.740029	192.168.137.251	47.100.25.136	TCP	54 12175 → 1883 [FIN, ACK] Seq=158 Ack=2 Win=2919 Len=0
3719 15389.848951	192.168.137.251	47.100.25.136	TCP	58 6146 → 1883 [SYN] Seq=0 Win=2920 Len=0 MSS=1460
3719 15389.928503	192.168.137.251	47.100.25.136	TCP	54 6146 → 1883 [ACK] Seq=1 Ack=1 Win=2920 Len=0
3719 15393.397081	192.168.137.251	47.100.25.136	TCP	154 6146 → 1883 [PSH, ACK] Seq=1 Ack=1 Win=2920 Len=100 [TCP segment of a reassembled PDU]
3719 15394.377228	192.168.137.251	47.100.25.136	TCP	154 [TCP Retransmission] 6146 → 1883 [PSH, ACK] Seq=1 Ack=1 Win=2920 Len=100
3719 15394.421548	192.168.137.251	47.100.25.136	MQTT	111 Publish Message [/sys/a1Me6XseN3i/esp01/thing/event/property/post]
3719 15404.525066	192.168.137.251	47.100.25.136	TCP	54 6146 → 1883 [FIN, ACK] Seq=158 Ack=2 Win=2919 Len=0
3719 15404.690246	192.168.137.251	47.100.25.136	TCP	58 25147 → 1883 [SYN] Seq=0 Win=2920 Len=0 MSS=1460
3719 15404.788832	192.168.137.251	47.100.25.136	TCP	54 25147 → 1883 [ACK] Seq=1 Ack=1 Win=2920 Len=0
3719 15407.423219	192.168.137.251	47.100.25.136	TCP	154 25147 → 1883 [PSH, ACK] Seq=1 Ack=1 Win=2920 Len=100 [TCP segment of a reassembled PDU]
3719 15407.524151	192.168.137.251	47.100.25.136	MQTT	111 Publish Message [/sys/a1Me6XseN3i/esp01/thing/event/property/post]
3719 15417.719734	192.168.137.251	47.100.25.136	TCP	54 25147 → 1883 [FIN, ACK] Seq=158 Ack=2 Win=2919 Len=0
3719 15417.721191	192.168.137.251	47.100.25.136	TCP	58 15599 → 1883 [SYN] Seq=0 Win=2920 Len=0 MSS=1460
3719 15417.842459	192.168.137.251	47.100.25.136	TCP	54 15599 → 1883 [ACK] Seq=1 Ack=1 Win=2920 Len=0
3719 15419.373441	192.168.137.251	47.100.25.136	TCP	54 [TCP Dup ACK 371978#1] 15599 → 1883 [ACK] Seq=1 Ack=1 Win=2920 Len=0
3719 15421.224716	192.168.137.251	47.100.25.136	TCP	54 [TCP Dup ACK 371978#2] 15599 → 1883 [ACK] Seq=1 Ack=1 Win=2920 Len=0
3719 15421.507959	192.168.137.251	47.100.25.136	TCP	154 15599 → 1883 [PSH, ACK] Seq=1 Ack=1 Win=2920 Len=100 [TCP segment of a reassembled PDU]
3719 15421.611251	192.168.137.251	47.100.25.136	MQTT	111 Publish Message [/sys/a1Me6XseN3i/esp01/thing/event/property/post]
3720 15432.785078	192.168.137.251	47.100.25.136	TCP	54 15599 → 1883 [FIN, ACK] Seq=158 Ack=2 Win=2919 Len=0
3720 15432.939345	192.168.137.251	47.100.25.136	TCP	58 22156 → 1883 [SYN] Seq=0 Win=2920 Len=0 MSS=1460
3720 15433.616443	192.168.137.251	47.100.25.136	TCP	58 [TCP Retransmission] 22156 → 1883 [SYN] Seq=0 Win=2920 Len=0 MSS=1460

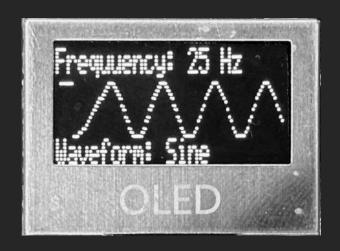
ROBOMASTER

角度检测 示波器功能

实时角度变化趋势



可视化输出波形,调节波形+频率



ROBOMASTER

智能家居案例智能关灯系统

使用HwxLink驱动sG90舵机,实现开关灯的功能;同时使用其wirk联网功能,在手机上可以实现控制舵机以实现远程开关灯

内置的计时功能也能记录下每次开 灯时间,温度传感器也能记录下当 前气温

配合麦克风,利用其ADC功能,可以实现智能开灯,检测环境噪音









ROBOMASTER

电子开发案例

快速电调 外置传感器

使用HwxLink驱动生成可调节频率的PWM波,可以快速校准无人机电调,以及测试无人机电机工作是否正常,OLED屏幕的存在提供了较好的**人机交互**

内置的<mark>陀螺仪</mark>能直接获得精准的位 姿数据

配合<mark>红外测距</mark>,利用其ADC功能, 可以检测距离







尾声

ROBOMASTER

