

UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI PERUGIA  
Facoltà di Scienze Matematiche, Fisiche e Naturali

---

CORSO DI LAUREA IN INFORMATICA



Tesi di Laurea

**Implementazione di un sistema mobile ed autonomo  
per la ricerca di oggetti in base al colore**

Laureando

*Simone Mariotti*

Relatori

*Prof. Marco Baiocchi*

*Dott. Emanuele Palazzetti*

---

Anno Accademico 2013-2014

*TODO: DEDICA*

# Indice

|  |           |
|--|-----------|
| <b>Introduzione</b>  | <b>1</b>  |
| <b>1 Visione Artificiale</b>                               | <b>2</b>  |
| <b>2 Componenti hardware</b>                               | <b>7</b>  |
| 2.1 UDOO Quad . . . . .                                    | 7         |
| 2.2 Tank Kit . . . . .                                     | 10        |
| 2.3 Sensori . . . . .                                      | 10        |
| 2.3.1 Sensore di riflessività - QRD1114 . . . . .          | 10        |
| 2.3.2 Sensore di distanza a ultrasuoni - HC-SR04 . . . . . | 13        |
| <b>3 Componenti software</b>                               | <b>17</b> |
| 3.1 OpenCV . . . . .                                       | 17        |
| 3.2 ADK . . . . .  | 18        |
| 3.3 ADK Toolkit . . . . .                                  | 20        |
| <b>4 Implementazione</b>                                   | <b>22</b> |
| 4.1 Android . . . . .                                      | 22        |
| 4.1.1 Il package <i>logic</i> . . . . .                    | 23        |
| 4.1.2 Il package <i>opencv</i> . . . . .                   | 28        |

---

|                              |                                       |           |
|------------------------------|---------------------------------------|-----------|
| 4.1.3                        | Il package <i>messaging</i> . . . . . | 30        |
| 4.2                          | Arduino . . . . .                     | 30        |
| <b>Conclusioni</b>           |                                       | <b>31</b> |
| <b>Bibliografia</b>          |                                       | <b>32</b> |
| <b>Elenco delle immagini</b> |                                       | <b>33</b> |

# Introduzione

Obiettivi

Strumenti utilizzati

# Capitolo 1

## Visione Artificiale

La *visione artificiale* è l'unione dei procedimenti che permettono di creare un modello del mondo reale in tre dimensioni a partire da numerose immagini bidimensionali per cercare di emulare il processo biologico della vista. Negli umani, così come in molte altre specie, vedere non è solo scattare una fotografia bidimensionale mentale di un ambiente, è interpretare le informazioni ricevute attraverso la retina per analizzare e creare un modello 3D dell'ambiente circostante.

Un sistema di visione artificiale, per provare ad avvicinarsi alla capacità visiva e di interpretazione umana, ha bisogno di numerosi componenti di diversa natura: ottici, elettronici e meccanici per acquisire e memorizzare le immagini da elaborare. Il primo tentativo in tal senso è datato 1883 quando Paul Gottlieb Nipkow inventò il primo sistema in grado di trasformare o meglio trasdurre, informazioni visive in un segnale elettrico.

Il sistema si basa su un disco con dei fori praticati lungo una spirale che parte dal centro del disco e procede verso l'esterno. Il disco ruota ad una velocità costante mentre l'immagine inquadrata viene focalizzata da una lente

verso i fori in modo che un sensore, posto sul retro del disco, possa percepire i cambi di luminosità della porzione di scena inquadrata e convertire questa variazione in segnali elettrici.

Il ricevitore emetterà luce in base a dei segnali elettrici e attraverso un disco identico al primo e in rotazione sincrona proietterà un'immagine con tante righe quante sono i fori del disco. Questo sistema porterà alla creazione della TV meccanica nel 1925. Negli anni successivi, con l'introduzione della

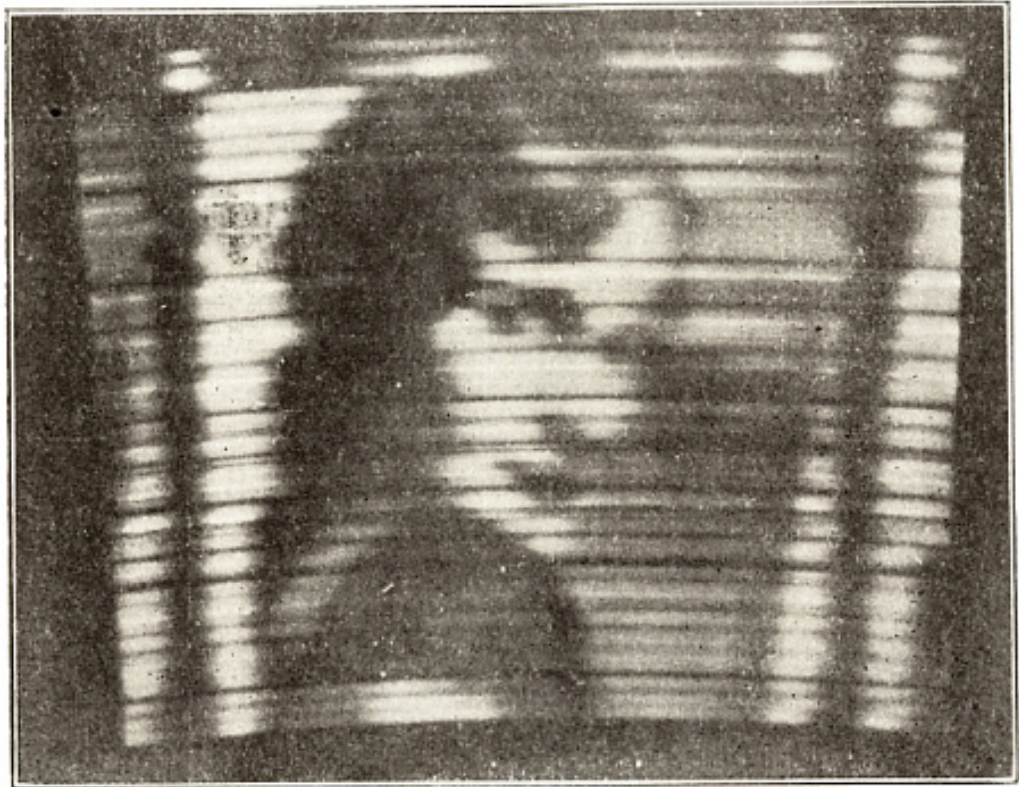


Figura 1.1: Immagine visibile su una TV meccanica del 1925

miniaturizzazione nell'elettronica, sono stati compiuti enormi progressi. Da un punto di vista teorico, gli scienziati cominciarono ad ispirarsi al corpo umano, una delle migliori "macchine" esistenti, nel tentativo di riprodurre

il suo comportamento. Analizzando da vicino l'occhio e in particolare la retina hanno scoperto che era formata da minuscoli recettori sensibili alla luce collegati, tramite il nervo ottico, al cervello. Si è così deciso di creare dei micro sensori di luce e formarne un'enorme matrice. Il primo risultato di questi studi si ebbe circa 40 anni dopo e fu il sensore CCD<sup>1</sup>, ideato da Willard S. Boyle e George E. Smith nel 1969 presso i Bell Laboratories, mentre dobbiamo aspettare il 1993 per vedere i primi prototipi funzionanti del sensore CMOS<sup>2</sup> sviluppati presso il Jet Propulsion Laboratory, entrambi hanno come elemento base il fotodiodo che equivale ad un pixel. Il CCD è un sensore analogico<sup>3</sup> che ha bisogno di più energia ma offre in genere una qualità superiore un rumore minore ad un costo più elevato.

Il CMOS è un sensore digitale che offre una buona qualità di immagine ad

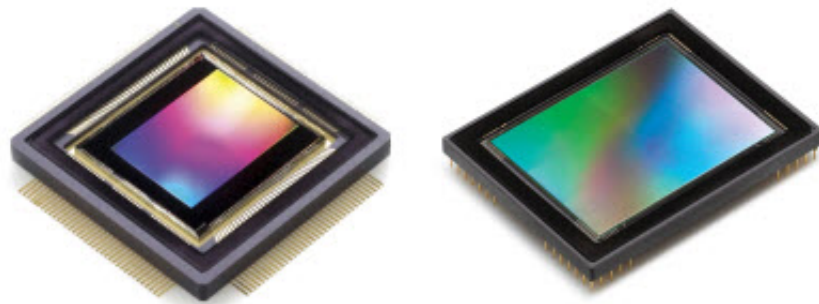


Figura 1.2: Due sensori moderni. A sinistra un sensore CMOS a destra uno CCD

costo minore; per contro l'immagine presenta un forte rumore a causa della

---

<sup>1</sup>Charge-Coupled Device

<sup>2</sup>Complementary Metal-Oxide-Semiconductor

<sup>3</sup>Il sensore più grande esistente è di 1,4 Gigapixel ed è montato sul telescopio Pan-STARRS sviluppato per l'individuazione di meteoriti in rotta di collisione con la Terra



conversione analogico-digitale.

La visione artificiale ha principalmente tre utilizzi:

- **Ricognizione:** ricercare uno o più oggetti, scelti a priori, e organizzarli in insiemi generici o classi mantenendo informazioni riguardo il loro posizionamento nella scena.

Esempio: ricercare in un'immagine o in un video tutte le persone, le macchine o gli animali.

- **Identificazione:** identificare una istanza specifica di una classe di oggetti.

Esempio: ricercare in un'immagine o in un video un volto, una macchina o un animale specifico..

- **Individuazione:** cercare una condizione specifica nell'immagine.

Esempio: cercare imperfezioni nelle immagini a raggi X di superfici o materiali.

Un campo che ne fa massiccio utilizzo è la modellazione di ambienti 3D a partire da due o più immagini 2D; questo è stato reso possibile grazie all'enorme aumento della capacità di elaborazione grafica delle GPU.

La visione artificiale è stata applicata a molti altri campi nei quali si è verificata una vera e propria rivoluzione. Uno di questi è la medicina nella quale l'introduzione di questa tecnica ha portato alla realizzazione di radiografie, angiografie, tomografie e molte altre; in questo modo è possibile identificare anomalie e problemi, quali i tumori, che non sarebbero visibili all'occhio umano se non in seguito a procedure molto invasive. Un altro campo è quello del controllo di veicoli autonomi i quali stanno aumentando ad un ritmo

vertiginoso, progressivamente al migliorarsi delle tecniche di visione artificiale. Autovetture, droni, robot e carri per il rifornimento sono solo degli esempi a cosa può portare la visione artificiale applicata nei settori civili e di ricerca. La nostra tesi si concentra proprio sull'applicazione ad un robot



Figura 1.3: Drone della società statunitense Amazon. Consegnerà prodotti a domicilio in completa autonomia

autonomo dei concetti di visione artificiale appena descritti.

# Capitolo 2

## Componenti hardware

### 2.1 UDOO Quad

UDOO è un progetto tutto italiano di una piattaforma hardware destinata alla generazione dei “makers”, cioè quelle persone che vogliono realizzare i propri progetti con le tecnologie a basso costo ad oggi disponibili. La scheda ha visto la luce dopo una sorprendente campagna di crowdfunding <sup>1</sup> terminata l'8 Giugno 2013 con 4172 donazioni per un totale di \$641.612 a fronte di \$27.000 richiesti per iniziare la produzione. Per permettere l'utilizzo di librerie e applicazioni computazionalmente pesanti come openCV, PureData e altre UDOO monta un processore ARM Freescale i.MX6 Cortex-A9 Quad core 1GHz che supporta sia Android che Linux. Il tutto è completato da una GPU Vivante, 1GB di RAM DDR3, numerose porte di I/O come SATA, microfono, audio out, Ethernet, HDMI, USB, connettore per display LVDS con touch screen, connettore CSI per camera esterna e connettività bluetooth e Wi-Fi. La periferica di “boot” è una microSD il che permette

---

<sup>1</sup>dall'inglese crowd, folla e funding, finanziamento. In italiano finanziamento collettivo.

un rapido passaggio da Linux a Android e viceversa. Quello che però rende veramente unica questa piattaforma, e che ne ha fatto la nostra scelta per questo progetto di tesi, è la presenza di un Arduino DUE completamente integrato nella stessa board. E' presente una CPU Atmel SAM3X8E ARM Cortex-M3<sup>2</sup> e 76 GPIO<sup>3</sup>, di cui 62 digitali e 14 digitali/analogici, disposti per essere perfettamente compatibili con la piedinatura dell'Arduino DUE e dell'Arduino UNO Rev.3.

La presenza di un Arduino DUE all'interno della board rende UDOO una scheda di prototipazione a tutti gli effetti e apre nuovi interessanti scenari e possibilità unendo la versatilità e semplicità di Arduino, la potenza di calcolo del Freescale i.MX6 e le numerose periferiche disponibili per Linux o Android.

Essendo una piattaforma open-source è possibile accedere alla shell del sistema operativo come root tramite la porta seriale integrata e modificare a piacimento la configurazione del sistema operativo. Arduino è collegato al Freescale i.MX6 tramite un bus interno e quindi viene rilevato come una normale periferica USB da Linux; su Android la comunicazione tra i due dispositivi avviene sullo stesso bus ma usa lo standard USB OTG<sup>4</sup>. L'interconnessione tra l'accessorio Arduino e l'applicazione Android è realizzata tramite l'ADK<sup>5</sup> 2012, di cui parleremo più avanti in questo stesso capitolo, che permette l'integrazione delle più disparate periferiche a dispositivi

---

<sup>2</sup>la stessa di cui dispone l'Arduino DUE

<sup>3</sup>General Purpose Input/Output

<sup>4</sup>On-The -Go è una specifica che permettere di agire come host ad un qualsiasi dispositivo (tipicamente smartphone e tablet). A differenza dell'USB classico l'OTG è driver-less, cioè non necessita l'installazione di driver specifici per ogni dispositivo

<sup>5</sup>Android Development Kit

Figura 2.1: Schema piedinatura UDOC

Android tramite una connessione USB o Bluetooth.

## **2.2 Tank Kit**

Per dare la giusta stabilità e manovrabilità al robot si è deciso di usare una locomozione a cingoli che richiede solo due motori e permette di ruotare sul posto o comunque in spazi ristretti: la nostra scelta è stata il “Multi-Chassis - Tank Version”. Questa piattaforma, appositamente pensata per la realizzazione di robot multifunzione, si è rivelata la scelta perfetta in quanto possiede due potenti motori DC già forniti di riduttori 48:1 per affrontare terreni impervi e scoscesi, quattro ruote da 52 mm di diametro a cui sono applicati i due cingoli. E’ presente anche un alloggiamento per un servomotore standard che nella nostra applicazione non è stato usato. L’intelaiatura, di alluminio spesso 2,5 mm, presenta numerosi fori e asole per il montaggio di accessorie quali sensori, staffe e motori. Presenta inoltre un “doppio fondo” in cui sono alloggiati i motori DC e i riduttori e in cui è possibile sistemare altri componenti che non debbano essere facilmente accessibili.

## **2.3 Sensori**

### **2.3.1 Sensore di riflessività - QRD1114**

Avevamo la necessità di fornire al robot un modo per rilevare eventuali sconfinamenti dall’ambiente di test che fosse il più flessibile possibile. Abbiamo optato per il sensore di riflessività QRD1114 prodotto dalla Fairchild Semiconductor: questo sensore è costituito da un LED infrarosso e un fototransistor tarato sulla luce infrarossa e con filtro per la luce solare onde evitare disturbi. Il robot era stato pensato per lavorare su un tavolo o altra

superficie con spigoli netti: per rilevare l'imminente caduta in questo tipo di ambiente sarebbe stato sufficiente un sensore di distanza puntato verso terra. Con il sensore di riflessività abbiamo reso possibile l'utilizzo in terra o comunque in ambienti estesi delimitati da un recinto spesso circa 10 cm realizzato con materiale a basse riflettività come del semplice cartoncino nero opaco. Il sensore non fa differenza tra il cartoncino nero o lo spazio a fianco di un tavolo, rileva semplicemente una riflessività vicina allo zero. Il sensore così come fornito dal produttore non è direttamente utilizzabile, per far sì che Arduino potesse acquisire dal sensore valori proporzionali alla riflessività del materiale in esame abbiamo dovuto realizzare un circuito elettronico di interfaccia.

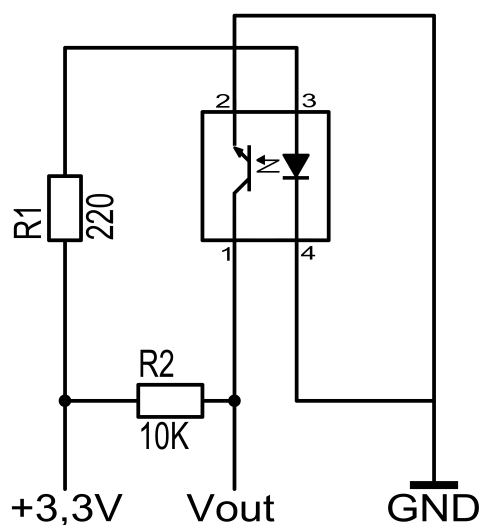


Figura 2.2: Circuito di interfaccia tra Arduino DUE e il sensore QRD1114

Il circuito alimenta il LED tramite una resistenza da  $220\Omega$  ( $R1$ ) e colle-

ga  $V_{CC}$ <sup>6</sup> al collettore del fototransistor tramite una resistenza da  $10\text{ k}\Omega$  ( $R2$ ) mentre l'emettitore è collegato a terra; il punto da cui prelevare il segnale ( $V_{OUT}$ ) è tra  $R2$  e il collettore. Il principio alla base del circuito è semplice: il LED è sempre acceso e illumina in modo diffuso parallelamente al fototransistor. Il fototransistor in assenza di luce o, nel nostro caso, in presenza di una bassa riflessività si trova in stato di interdizione; i pin di Arduino impostati come input sono in configurazione “alta impedenza”, equivalenti ad un interruttore aperto dal punto di vista circuitale, quindi non c'è passaggio di corrente né tramite il transistor né tramite la resistenza  $R2$  il che porta esattamente il valore di  $V_{CC}$  in ingresso ad Arduino. Quando il fototransistor è totalmente illuminato, cioè in presenza di alta riflessività, entra in stato di conduzione così che nel punto  $V_{OUT}$  si venga a trovare la massa. Ogni stato intermedio di illuminazione equivale ad una conduzione parziale del fototransistor a cui corrisponde una tensione proporzionale alla riflessività sul pin  $V_{OUT}$ . Il sensore può essere utilizzato in modalità digitale o analogica semplicemente collegando il pin  $V_{OUT}$  ad un pin digitale o analogico e cambiando la configurazione relativa all'interno della programmazione di Arduino. La configurazione digitale si è rivelata inadatta all'applicazione in quanto l'intervallo di valori che rappresenta un oggetto riflette nelle immediate vicinanze del sensore, e quindi lo stato di normale funzionamento, è troppo stretto e anche un minimo sussulto manda il robot in allarme sconfinamento. La configurazione analogica invece ci permette di avere circa 1024 valori discreti dal trasduttore, abbiamo quindi impostato una soglia oltre la quale il robot va in allarme sconfinamento; è importante notare che questa libertà nello scegliere una soglia di allarme ci

---

<sup>6</sup>pari a 3,3 V nell'Arduino DUE



permette di effettuare una calibrazione affinata in base al materiale su cui si svolge il test per minimizzare la possibilità di falsi positivi.

### 2.3.2 Sensore di distanza a ultrasuoni - HC-SR04

Il robot aveva bisogno di conoscere la distanza degli oggetti che si trovavano di fronte ad esso, la scelta è ricaduta un sensore ad ultrasuoni, a discapito di uno ad infrarossi, per la totale assenza di disturbi dovuti all'illuminazione dell'ambiente di test. In particolare abbiamo scelto il sensore HC-SR04 che offre ottime prestazioni, è facile da integrare ed è di dimensioni contenute. Il sensore può rilevare oggetti distanti da 2 cm a 400 cm con una risoluzione di 0,3 cm entro un cono frontale con apertura di  $60^\circ$ ,  $30^\circ$  per lato rispetto alla perpendicolare dal sensore.

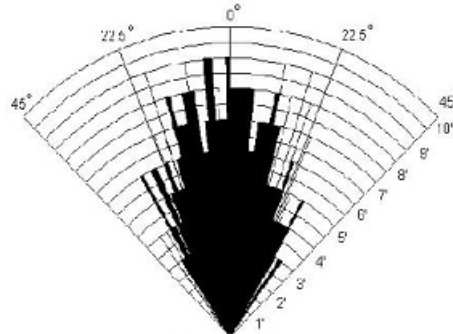


Figura 2.3: Risposta del sensore rispetto alla posizione dell'ostacolo

Il collegamento alla piattaforma di sviluppo è effettuato tramite quattro pin:  $+5V$ , *trig*, *echo* e *GND*. Il funzionamento è piuttosto semplice, una volta alimentato il sensore si invia sul pin *trig* un impulso di durata  $10\mu s$ , il sensore invia quindi un impulso ultrasonico e restituisce sul pin *echo* un segnale positivo di durata pari al tempo di percorrenza andata e ritorno del

segnale ultrasonico. Una volta ottenuto il tempo di percorrenza si utilizza la formula del moto rettilineo uniforme:

$$v = \frac{\Delta s}{\Delta t}$$

sapendo che la velocità del suono a 20 °C è approssimabile a 344 m/s allora la durata dell'impulso di *echo* sarà compreso tra 116.3  $\mu$ s e 23,26 ms rispettivamente per distanze percorse di 4 cm (2+2) e di 8 m (4+4).

Per ricavare la distanza ( $d$ ) in centimetri a partire dalla durata dell'impulso notando che 344 m/s = 29,1 cm/ $\mu$ s e indicando con  $T_e$  la durata dell'impulso di echo usiamo:

$$d = \frac{T_e}{2 \cdot 29,1}$$

Per quanto riguarda il collegamento ad Arduino se la nostra scheda accettasse input a 5 V questo sensore non avrebbe bisogno di nessun accorgimento per essere collegato, purtroppo però, anche se la nostra UDOO e l'Arduino DUE in essa integrato possono fornire alimentazione a 5 V, non possono accettare input allo stesso voltaggio ma solo a 3,3 V.

Allo stesso modo del sensore QRD1114 ci serve un circuito di interfaccia che in questo caso sarà un semplice partitore di tensione il cui schema generico è riportato di seguito

Il partitore di tensione, a fronte di un noto valore di tensione di ingresso  $V_{IN}$  riesce a fornirci il valore di tensione desiderato in uscita  $V_{OUT}$  tramite due resistenze opportunamente dimensionate.

La formula che regola il partitore di tensione è la seguente

$$V_{OUT} = V_{IN} \cdot \frac{R_2}{R_1 + R_2}$$

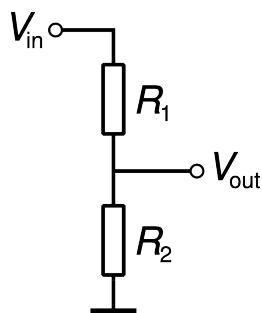


Figura 2.4: Schema generico del partitore di tensione

nel nostro caso  $V_{IN} = 5\text{ V}$  e  $V_{OUT} = 3,3\text{ V}$  quindi scegliendo arbitrariamente il valore di  $R_1$   $1\text{ k}\Omega$  ricaviamo semplicemente il valore di  $R_2$  tramite la formula inversa

$$R_2 = R_1 \cdot \frac{V_{OUT}}{V_{IN} - V_{OUT}}$$

che da come risultato  $1941,48\ \Omega$ ; approssimando il valore appena calcolato al più vicino taglio standard di resistenze, cioè  $R_2 = 2\text{ k}\Omega$ , si ottiene  $V_{OUT} = 3,\bar{3}$  che è assolutamente accettabile.

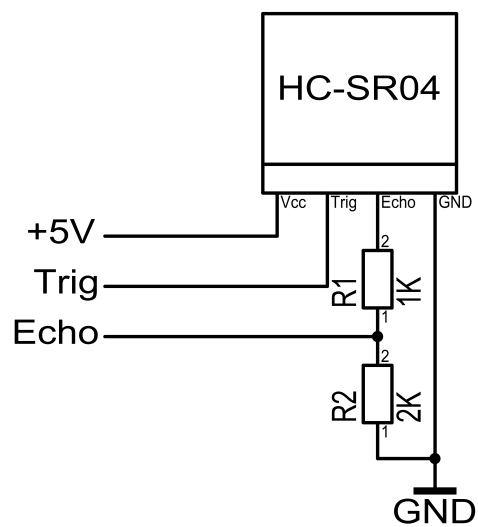


Figura 2.5: Circuito di interfaccia tra Arduino DUE e il sensore HC-SR04

# Capitolo 3

## Componenti software

### 3.1 OpenCV

Per dare al robot una visione dell'ambiente circostante ci serviva una libreria di visione artificiale. Le più famose disponibili per Java sono OpenCV e JavaCV; la nostra scelta è stata OpenCV per via della maggiore disponibilità di documentazione. OpenCV<sup>1</sup> è stata originariamente sviluppata da Intel che cercava di migliorare le prestazioni delle loro CPU con applicazioni computazionalmente pesanti come per esempio gli algoritmi di *ray tracing*<sup>2</sup> ed è ora disponibile sotto licenza BSD.

La libreria per poter funzionare su un dispositivo Android ha bisogno di un'applicazione di supporto chiamata OpenCV Manager che può essere scaricata dal Play Store o installata direttamente con il pacchetto apk.<sup>3</sup> La

---

<sup>1</sup>Open Source Computer Vision

<sup>2</sup>Tecnica di geometria ottica che analizza il percorso dei raggi di luce. In grafica 3D è un algoritmo di rendering che costruisce la scena facendo partire i raggi luminosi dalla camera (visuale del giocatore) invece che dalla sorgente luminosa.[1]

<sup>3</sup>Android Package, il tipo di file delle App Android simile al formato JAR

libreria viene caricata in modo asincrono all'avvio dell'App e fornisce ogni frame come una matrice dove ogni cella rappresenta un pixel; OpenCV usa il tipo di dato interno Mat per rappresentare le matrici. Tutte le operazioni effettuate su oggetti di tipo Mat usano algoritmi appositamente ottimizzati per le operazioni tra matrici.

## 3.2 ADK

In Android, a partire dalla versione 3.1, è supportato il protocollo Android Open Accessory (AOA), ogni accessorio sviluppato per Android deve supportare lo stesso protocollo.

A causa della limitata autonomia dei dispositivi su cui Android è maggiormente utilizzato (smartphone e tablet) l'AOA impone che l'accessorio funga da host e alimenti quindi il bus utilizzato

Per usare Arduino come un accessorio per Android e rispettare lo standard AOA esiste la libreria *adk.h* che permette di dialogare con un dispositivo Android dopo un'accurata configurazione. Android distingue diversi accessori sulla base di informazioni che ogni accessorio fornisce all'atto della connessione, queste informazioni sono:

- Vendor
- Name
- Longname
- Version
- Url

## ■ Serial

Il dispositivo Android accetterà la richiesta di connessione solo se le stringhe identificative in suo possesso combaciano perfettamente con quelle fornite dall'accessorio. Per ottenere effettivamente la connessione bisogna indicare ad Android quali sono gli accessori supportati e quale applicazioni è in grado di gestire un particolare accessorio. Questo si ottiene inserendo la successiva direttiva nel Manifest file dell'App

---

Codice 3.1: Porzione del Manifest file dell'App

---

```
...
<meta-data
    android:name="android.hardware.usb.action.
                                USB_ACCESSORY_ATTACHED"
    android:resource="@xml/usb_accessory_filter" />
...
```

---

In questo modo alla connessione di qualsiasi accessorio sarà il sistema operativo a suggerire di aprire una certa app se l'accessorio connesso è presente nel file `usb_accessory_filter.xml` associato.

Nel nostro caso il file `usb_accessory_filter.xml` si presenta così

---

Codice 3.2: `usb_accessory_filter.xml`

---

```
<resources>
    <usb-accessory
        version="0.1.0"
        model="Mobile-Tanker"
        manufacturer="Simone Mariotti"/>
</resources>
```

---

Le stesse identiche stringhe saranno impostate durante la fase di configurazione di Arduino in modo da permettere l'accoppiamento.

### 3.3 ADK Toolkit

L'ADK toolkit è una libreria che aggiunge un grado di astrazione all'ADK, l'invio e la ricezione dei messaggi sono semplificati così come l'inizializzazione della connessione.

Il toolkit si basa su due classi principali: `AdkManager` e `AdkMessage`.

`AdkManager` espone metodi per la gestione della connessione e per l'invio e la ricezioni di dati. `AdkMessage` rappresenta il messaggio ricevuto dall'accessorio ne suo formato nativo, cioè un array di byte; tramite dei metodi ausiliari, `getString()`, `getFloat()`, `getInt()`, è possibile ottenere una versione tipizzata del messaggio e naturalmente la versione “grezza” dei dati con `getBytes()` e `getByte()`.

Grazie a questa libreria l'uso dell'ADK, originariamente poco intuitivo, diventa efficiente ed elegante

---

Codice 3.3: Inizializzazione della connessione con l'accessorio

---

```
private AdkManager mAdkManager;

@Override
protected void onCreate(Bundle savedInstanceState) {
    // ...

    mAdkManager = new AdkManager(this);
}
```



```
@Override  
protected void onResume() {  
    super.onResume();  
    mAdkManager.open();  
}
```

---

---

Codice 3.4: Lettura e scrittura dati

---

```
// Write  
adkManager.write("Ciao da Android!");  
  
// Read  
AdkMessage response = adkManager.read();  
System.out.println(response.getString());  
// Could outputs: "Ciao da Arduino!"
```

---

# Capitolo 4

## Implementazione

### 4.1 Android

L'app per Android è stata sviluppata avendo come priorità la modularità. E' infatti molto semplice cambiare totalmente il comportamento del robot o la codifica dei messaggi sostituendo o modificando una singola classe senza coinvolgere il resto del codice.

La modularizzazione a grana più grossa è a livello di package<sup>1</sup>: ci sono tre package, ognuno con un compito preciso, e sono **logic**, **messaging** e **opencv**.

---

<sup>1</sup>Un contenitore che racchiude classi che svolgono compiti affini

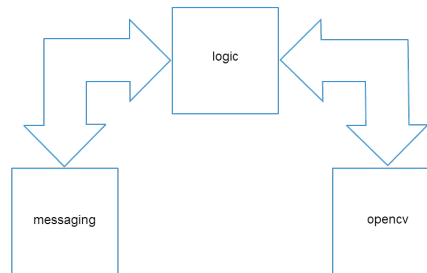


Figura 4.1: Schema di interconnessione dei package

#### 4.1.1 Il package *logic*

Si occupa di reperire le informazioni dal mondo reale e analizzarle al fine di eseguire l'azione più adatta. Contiene tre classi: `RobotActivity`, `RobotLogic` e `UpdateDirections`.

##### La classe *RobotActivity*

Come suggerisce il nome è l'Activity vera e propria, cioè quella classe che il sistema operativo istanzia all'avvio dell'app. Essa stessa istanzia e prepara tutti gli altri oggetti per l'esecuzione. Implementa due interfacce: `.OnTouchListener` e `CvCameraViewListener`. La prima permette di gestire gli input da touch screen senza ricorrere ad una classe esterna, la seconda è un'interfaccia presente nella libreria OpenCV e permette di “intercettare” i frame proveniente dalla camera prima che vengano renderizzati a schermo tramite l'override<sup>2</sup> del metodo `OnCameraFrame()`. Ogni frame verrà elaborato e solo alla fine visualizzato a schermo. All'avvio si occupa di inizializzare OpenCV tramite la callback `BaseLoaderCallback` e ottiene il riferimento all'istanza dell'ADK tramite l'ADKToolkit. E' buona norma interrompere le connes-

---

<sup>2</sup>Tecnica che permette di ridefinire il comportamento di un metodo ereditato

sioni e liberare il canale usato nel momento in cui un'app viene chiusa. Per questo nel metodo *onDestroy()* viene chiuso il canale usato per comunicare con Arduino tramite il metodo *close()* fornito dall'ADKToolkit.

In aggiunta alle normali funzioni di un'Activity RobotActivity integra un listener per gli eventi touch verificatesi all'interno della porzione di interfaccia utente che mostra il video proveniente dalla camera. Al verificarsi di un tale evento viene invocato il metodo *onTouch()* ereditato da View.OnTouchListener che esegue la media dei colori presenti in una regione di 8x8px intorno alle coordinate in cui è avvenuto il tocco da parte dell'utente. Fornisce il colore così calcolato alla classe TargetSearch del package **opencv** tramite il metodo pubblico di quest'ultima *setTargetHsvColor()*. Questo sarà il colore che il robot cercherà nella scena, il suo obbiettivo.

### La classe *UpdateDirections*

Questa classe è un “singleton”<sup>3</sup> e si occupa di mostrare all'utente tramite immagini e testi quello che il robot sta facendo o quale sarà la sua prossima mossa. Dovendo agire sull'UI<sup>4</sup> deve essere eseguita sul thread che si occupa dell'UI, per questo implementa l'interfaccia *Runnable* e ogni sua esecuzione è lanciata tramite *runOnUiThread()*. Le informazioni visualizzabili sono limitate e ben distinte, ad ognuna corrisponde un metodo da invocare per visualizzare quella data informazione a schermo. I metodi disponibili sono:

- *left()*: indica che l'obbiettivo è visibile è stato individuato e si trova alla sinistra del robot.

---

<sup>3</sup>E' un design pattern descritto dalla cosiddetta “Gang of four” nel libro “Design Patterns”. Permette la creazione di una sola istanza della classe e ne regola l'accesso.

<sup>4</sup>User Interface, interfaccia utente

- *right()*: indica che l'obiettivo è visibile è stato individuato e si trova alla destra del robot.
- *aimed()*: indica che l'obiettivo è visibile è stato individuato e si trova esattamente di fronte al robot che si muoverà in quella direzione.
- *search()*: indica che l'obiettivo non è visibile, il robot si muoverà secondo l'algoritmo di ricerca.
- *found()*: indica che l'obiettivo è visibile e il robot si trova a meno di 30 centimetri.
- *avoidingLeft()*: indica che è presente un ostacolo sul percorso del robot a meno di 30 centimetri. Il robot lo aggirerà verso sinistra.
- *avoidingRight()*: indica che è presente un ostacolo sul percorso del robot a meno di 30 centimetri. Il robot lo aggirerà verso destra.
- *chooseColor()*: indica che il robot è in attesa che venga impostato il colore da cercare.

La classe espone anche altri metodi che mostrano (*show()*) o nascondono (*hide()*) la porzione di interfaccia che visualizza le indicazioni, oppure bloccano (*lock()*) e sbloccano (*unlock()*) la possibilità di cambiare le indicazioni visualizzate.

### La classe *RobotLogic*

La classe *RobotLogic* è il vero “cervello” di tutta l'app.

Viene chiamata in causa ogni volta che arriva un nuovo messaggio da Arduino. Per far questo si è usato un altro famoso design pattern, quello

di “Observable” e “Observer” in cui l’“Observer” è questa stessa classe e l’“Observable” è la classe IncomingMessage del pacchetto **messaging**.

Alla ricezione di ogni messaggio viene invocato il metodo *decodeMessage()* che decodifica il messaggio ricevuto e crea un’istanza di DecodedMessage per accogliere le informazioni appena ricevute e facilitarne l’accesso. Se il messaggio contiene informazioni sulla distanza del primo oggetto nella direzione del robot allora tale distanza viene salvata nell’istanza in modo che successivamente si possa usare per valutare in modo più preciso la situazione.

Il metodo principale della classe è *think()* ed è invocato ogni volta che dal package opencv, e in particolare dalla classe TargetSearch, giunge un aggiornamento sull’obbiettivo, la sua eventuale presenza in scena e la sua posizione. *think()* viene effettivamente eseguito solo se sull’interfaccia utente è stato premuto Start e per prima cosa stabilisce in che fase l’iterazione precedente ha portato il sistema.

Le possibilità sono:

- “Cheer Phase”: indica che l’obbiettivo è stato trovato e il robot sta girando su se stesso per segnalare la fine della ricerca.
- “Avoiding Phase”: indica che sulla traiettoria del robot si è presentato un ostacolo e lo sta aggirando. Si compone di tre sottofasi:
  - Fase 1: scegliere in modo casuale una direzione tra destra e sinistra e ruota di circa 90° in quella direzione.
  - Fase 2: si muove in avanti per un tempo prestabilito.

- Fase 3: ruota di  $90^\circ$  nella direzione opposta a quella scelta nella fase 1.

- “Search Phase”: indica che l’obiettivo non è stato ancora trovato e il robot si sta muovendo per trovarlo.

Se si trova nella “Cheer Phase” ignora ogni comunicazione proveniente da Arduino, finisce la rotazione di segnalazione e invoca il metodo *reset()* di *RobotActivity* per preparare il sistema all’inserimento di un nuovo obiettivo da parte dell’utente.

Se si trova nella “Avoiding Phase” esegue in successione le tre fasi. Si può interrompere solo se durante le manovre di aggiramento dell’ostacolo l’obiettivo compare nella scena.

Se si trova nella “Search Phase” controlla se l’obiettivo è presente in scena e si trova a meno di 30 centimetri, in caso di risposta affermativa ferma il robot, interrompe l’esecuzione di *think()* e attiva la “Cheer Phase”. Se l’obiettivo non è in vista ma c’è un oggetto a meno di 30 centimetri ferma il robot e attiva la “Avoiding Phase”.

Se l’obiettivo non è visibile rimane in “Search Phase” e si muove in avanti.

Se l’obiettivo è visibile ma si trova a più di 30 centimetri effettua le correzioni di rotta necessarie per portarlo in direzione di marcia.

Se l’obiettivo è precisamente di fronte al robot si muoverà in quella direzione.

La rotazione necessaria per portare l’obiettivo esattamente di fronte al robot implica movimenti lenti e precisi che è difficile ottenere con i motori DC di cui è fornito il robot. Lo scenario tipico è vedere i motori sforzarsi di muovere il robot con un certo quantitativo di energia, aumentare quell’energia di

un'unità e vedere il robot iniziare a ruotare velocemente. Purtroppo l'energia richiesta per mettere in rotazione il robot cambiava in funzione di troppe variabili: la direzione di rotazione, l'uso di entrambi i cingoli o solamente uno, la presenza di piccoli ostacoli sotto il robot. Per ovviare a questo problema che impediva una corretta movimentazione del robot quando erano necessari movimenti precisi si è usata una soluzione adattiva che permette al robot di trovare sempre la minima energia necessaria per muoversi. Per far questo il robot prende come riferimento la posizione dell'obiettivo e tenta di ruotare, se all'iterazione successiva non nota uno spostamento relativamente all'obiettivo allora aumenta l'energia inviata ad i motori. Appena si muove l'energia cessa di essere aumentata e il robot ruota in modo fluido e controllato.

### 4.1.2 Il package *opencv*

Il package **opencv** è costituito di due sole classi. Si occupa di analizzare i frame provenienti dalla camera alla ricerca dell'obiettivo, comunica poi la posizione dell'obiettivo o l'assenza dello stesso alla classe RobotLogic del package **logic**.

#### La classe *ColorBlobDetector*

*ColorBlobDetector* è la classe che effettivamente cerca l'obiettivo nei frame provenienti dalla camera. L'obiettivo gli viene fornito da RobotActivity tramite *setTargetHsvColor()* nel momento in cui l'utente lo indica sull'interfaccia utente. I colori in OpenCV vengono rappresentati con un tipo di dato interno detto Scalar che può essere assimilato ad un array. Il metodo che



esegue l'operazione di ricerca è *process()*. Per prima cosa converte lo schema di colori del frame sotto analisi da RGBa<sup>5</sup>. a HSV<sup>6</sup> e filtra l'immagine in modo che rimangano solo i pixel che hanno un colore che si trova entro un certo intorno del colore cercato. Usa poi la funzione fornita da OpenCV *findContours()* che cerca i contorni delle zone con il colore di nostro interesse e li restituisce come una un ArrayList di MatOfPoint; MatOfPoint è un tipo di dato di OpenCV che è usato per memorizzare una quantità variabile di punti che sono in relazione tra di loro, in questo caso dei punti che formano un contorno. In seguito cerca il contorno che ha area maggiore e scarta tutti quelli che sono più piccoli del limite impostato ad un un'ordine di grandezza in meno. I contorni rimasti saranno quelli analizzati da TargetSearch.

### La classe *TargetSearch*

Questa classe per prima cosa invoca *process()* di ColorBlobDetector passandogli il frame da analizzare e raccoglie i risultati tramite *getContours()* che restituisce i contorni individuati da *process()*.

Scorre poi uno ad uno i contorni così ricevuti e trova per ognuno un “Bounding Rectangle”, cioè il rettangolo di area minima che contiene per interno il contorno corrente, scartando tutti i rettangoli minori di un certo valore e mantenendo un riferimento a quello di area maggiore trovato fino a quel momento. I rettangoli saranno tutti colorati di blue tranne quello di area maggiore che sarà colorato di rosso. Sarà proprio questo rettangolo il nostro

---

<sup>5</sup>Ogni colore è rappresentato da quattro valori compresi tra 0 e 255 per le immagini

CV<sub>8U</sub>, cioè le immagini dove i colori sono memorizzati in un byte. I quattro canali sono *R*(red), *G*(green), *B*(blue)

<sup>6</sup>Ogni colore è rappresentato da quattro valori compresi tra 0 e 255 per le immagini

CV<sub>8U</sub>, cioè le immagini dove i colori sono memorizzati in un byte. I quattro canali sono *H*(hue), *S*(saturation)

obbiettivo.

Fornisce un feedback all'utente sul colore scelto e la gamma di colori simili che sono stati cercati.

Infine calcola la posizione dell'obbiettivo e la comunica a RobotLogic e comanda a UpdateDirection del pacchetto **logic** di mostrare le informazioni corrispondenti. Le posizioni sono sempre riferite all'asse x in quanto il robot non ha capacità di movimento sull'asse y e possono essere:

- $TARGET_{POSITION_{LEFT}}$  : *il centro dell'obbiettivo si trova a sinistra del centro del frame.*
- $TARGET_{POSITION_{FRONT}}$  : *il centro dell'obbiettivo e il centro del frame coincidono. Tuttavia l'obbiettivo non è visibile.*

### 4.1.3 Il package *messaging*

## 4.2 Arduino

## Conclusioni e sviluppi futuri

# Bibliografia

[■] Marco Ambroglio. Ray Tracing GPU-based - [http://www.unibg.it/dati/corsi/38001/45691-lezione\\_06052011\\_optix.pdf](http://www.unibg.it/dati/corsi/38001/45691-lezione_06052011_optix.pdf)

# Elenco delle immagini

|     |   |    |
|-----|---|----|
| 1.1 | Immagine visibile su una TV meccanica del 1925 . . . . .  | 3  |
| 1.2 | Due sensori moderni. A sinistra un sensore CMOS a destra<br>uno CCD . . . . .                                 | 4  |
| 1.3 | Drone della società statunitense Amazon. Consegnerà pro-<br>dotti a domicilio in completa autonomia . . . . . | 6  |
| 2.1 | Schema piedinatura UDOO . . . . .   | 9  |
| 2.2 | Circuito di interfaccia tra Arduino DUE e il sensore QRD1114  | 11 |
| 2.3 | Risposta del sensore rispetto alla posizione dell'ostacolo . . .  | 13 |
| 2.4 | Schema generico del partitore di tensione . . . . .   | 15 |
| 2.5 | Circuito di interfaccia tra Arduino DUE e il sensore HC-SR04  | 16 |
| 4.1 | Schema di interconnessione dei package . . . . .  | 23 |

# Appendice