ARDULOGIC О проекте Главная Блог

Блог / GPS спидометр на NEO-7 и Wemos D1 (ESP8266)



GPS спидометр на NEO-7 и Wemos D1 (ESP8266) NEO-7M OLED 128x64

Wemos D1 Ardulogic

16 июня 2017

В этой части мы сделаем простой GPS спидометр с возможностью замера времени разгона на базе платы Wemos D1 и модуля VK2828U7G5LF NEO7-М и выведем полученные результаты на OLED дисплей SSD1306.

С этим компонентами по отдельности мы уже научились работать в предыдущих статьях, если вы их до сих пор еще не видели, то настоятельно рекомендую ознакомиться перед прочтениям данного материала: Подключение OLED дисплея SSD1306 к Wemos D1, Подключение U-Blox NEO-7 к Wemos D1.

GPS спидометр на NEO-7 и Wemos ... Подключение Спидометр

● 6254 **♀** 0

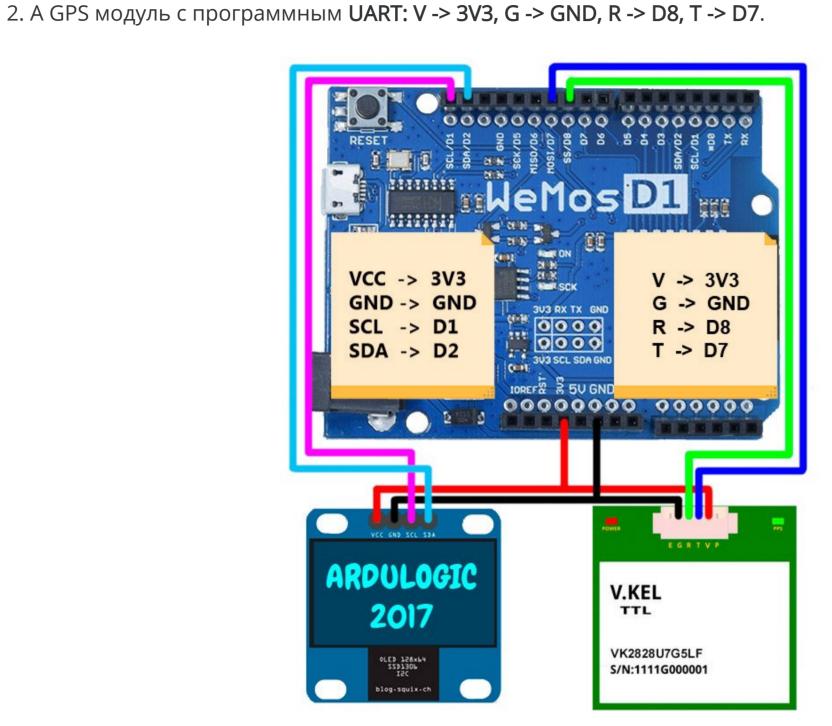
Замер разгона NEO-7M MPU6050

OLED 128x64 Wemos D1

Подключение

Для начала давайте подключим всё следующим образом:

1. Соединим дисплей с шиной I2C: VCC -> 3V3, GND -> GND, SCL -> D1, SDA -> D2.



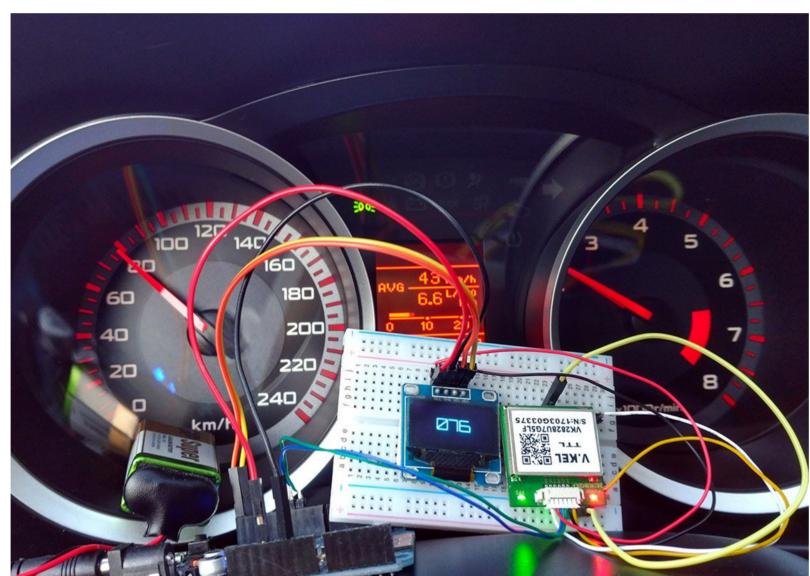
Спидометр

Напомню, что для максимальной производительности мы будем использовать только протокол UBX. Чтобы не перегружать статью кодом я вывел всю работу по обработке протокола в отдельные файлы, скетч целиком можно будет скачать ниже.

```
Напишем простой код, который будет выводить на экран текущую скорость.
    1 #include <SSD1306.h> // Библиотека для работы с дисплеем
   2 #include "UbloxGPS.h" // Библиотека для работы с GPS
   3 #include "font.h" // Шрифт Orbitron_Light_26
   5 SSD1306 display(0x3c, D2, D1);
   6 char gpsSpeed[3]; // Буфер для строки с скоростью
   7 int gpsSpeedKm = 0; // Скорость в км/ч
   8 - void setup() {
   9 serial.begin(115200);
        delay(500);
        gpsSetup(); // Настройка модуля Ublox
  12 // Первоначальные настройки дисплея
        display.init();
  13
        display.flipScreenVertically();
        display.setTextAlignment(TEXT_ALIGN_CENTER);
        display.setFont(Orbitron_Light_26);
  17 }
  18 - void loop() {
        int msgType = processGPS();
  21 - if (msgType == MT_NAV_PVT) {
          display.clear();
  22
          gpsSpeedKm = ubxMessage.navPvt.gSpeed * 0.0036; // Переводим в км/ч
          sprintf(gpsSpeed, "%03d", gpsSpeedKm);
          display.drawString(64, 22, gpsSpeed);
  25
          display.display();
  27
```

Скачать архив со скетчем: Spedometr.zip

Загрузим его, и попробуем прокатиться.



Немного видео:



Замер разгона

Давайте усложним задачу, добавим замер разгона до 30, 60 и 100 км/ч.

Алгоритм предельно простой:

- 1. Ждем когда начнется движение 2. Замеряем время старта
- 3. При достижении определённой скорости вычитаем из текущего времени время старта и сохраняет результат 1 #include <SSD1306.h> // Библиотека для работы с дисплеем

```
2 #include "UbloxGPS.h" // Библиотека для работы с GPS
   3 #include "font.h" // Шрифт Orbitron_Light_26
   5 SSD1306 display(0x3c, D2, D1);
   6 char gpsSpeed[3]; // Буфер для строки с скоростью
   7 int gpsSpeedKm = 0; // Скорость в км/ч
   8 bool start = false; // Старт замера
   9 long startMillis = 0; // Начало отсчета
  10 long currentMillis = 0; // Текущее время
  11 float meteringTime = 0; // Время замера
  12 // Структура результатов
  13 struct Metering
  14 - {
  15 float accel30;
  16 float accel60;
  17 float accel100;
  18 };
  19 Metering metering;
  20 - void setup() {
  21 serial.begin(115200);
  22
        delay(500);
  23 gpsSetup();
                        // Настройка модуля Ublox
  24 metering = {0.0, 0.0, 0.0}; // Тут будем хранить результаты
  25 // Первоначальные настройки дисплея
       display.init();
        display.flipScreenVertically();
        display.setTextAlignment(TEXT_ALIGN_CENTER);
Скачайте архив со скетчем и загрузите его в ваш Wemos D1: Spedometr2.zip
```

oo Spedometr2 | Arduino 1.8.2

```
Файл Правка Скетч Инструменты Помощь
                          int msgType = processGPS();
                          if (msgType == MT_NAV_PVT) {
                            gpsSpeedKm = ubxMessage.navPvt.gSpeed * 0.0036; // Переводим в км/ч
                            // Если движемся
                            if (gpsSpeedKm > 0) {
                              // Если это был старт
                              if (!start) {
                                start = true;
                                startMillis = millis();
                              meteringTime = (float) (currentMillis - startMillis) / 1000; // Время замера
                              // Результаты замера
                              if (0.0 == metering.accel30 && gpsSpeedKm >= 30) {
                                metering.accel30 = meteringTime; // Разгон до 30км/ч
                              else if (0.0 == metering.accel60 && gpsSpeedKm >= 60) {
                                metering.accel60 = meteringTime; // Разгон до 60км/ч
                              else if (0.0 == metering.accel100 && gpsSpeedKm >= 100) {
                                metering.accel100 = meteringTime; // Разгон до 100км/ч
                            else if (start && 0 == gpsSpeedKm) { // Если остановились
                        Скетч использует 251001 байт (24%) памяти устройства. Всего доступно 1044464 байт.
                         лобальные переменные используют 32720 байт (39%) динамической памяти, оставляя 49200 байт для локальных переменных.
                                                                                             WeMos D1 R2 & mini, 80 MHz, 921600, 4М (3М SPIFFS) на СОМ4
Теперь отправляемся на ровный безлюдный участок дороги и проводим тестовый замер.
```

ВНИМАНИЕ: Я настоятельно рекомендую соблюдать правила ПДД и СКОРОСТНОЙ РЕЖИМ, все действия

производятся на Ваш страх и риск, а статья предоставлена исключительно в ознакомительных целях и автор никакой ответственности не несёт. Вот мой результат разгона, по моему неплохо для "овоща".))



← Ранее Подключение U-Blox NEO-7 к Wemos D1

© 2017 - 2019 ARDULOGIC

Далее → Подключение гироскопа-акселерометра MPU6050 к Wemos d1