Programmering C eksamen:

Swagway Debugger

af Mathias Dannesbo 10. maj 2012

1 Indledning

Formålet med opgaven er at lave et stykke software der kan bruges sammen med forfatterens eksamenprojekt i Teknikfag A: El. Formålet med teknikfags projektet er at bygge en Segway klon, en motoriseret selvbalancrende tohjulet trasportenhed. Nawnet på Segway klonen er Swagway. Under udviklingen af Swagway blev der behov for et stykke software til at teste et filter.

Kort beskrivelse af Swagway funktion

For at Swagway kan holde sig lodret skal den kende vinklen den er fra lodret. Det udregner den ved at læse data fra to sensorer: et accelerometer og et gyroskob.

Et gyroskob kan måle vinkelhastigheder. Det vil sige ændringer i vinklen. Hvis denne vinkelhastighed integreres over tid finder man vinklen gyroskobet har flyttet sig. Problemet med at integrer gyroskobdata er, at pga. måleusikkerheder vil det målte nulpunkt drive væk fra det fysiske nulpunkt.

Et accelerometer kan måle accelerationer. Man kan med hjælp fra tanges og data fra to akser udregne den vinklen accelerometeret står i forhold til jordens tygdekræft. Problemet med dette er at accelerometer måler alle accelerationer, ikke kun jordens tyngdekræft. Når Swagwayen fx accelerer, bremser eller køre over en sten bliver den udregnet vinkel forkert.

For at komme begge problemer til livs bliver begge sensorer brugt og data fra begge to bliver samlet i et såkaldt Kalman-filter. Kalman-filtret kan tilnærmelses ses som et highpass og low-pass filter. Det taget de hurtige ændringer (high-pass) fra gyroskob-dataene og bruger accelerometer-dataene til at holde det målte og det fysiske nulpunkt over ens.

Swagway Debugger

For at teste om Kalman-filtret er implementeret og tunet korrekt er det nødvendig at sammenligne de tre vinkler fra hhv. gyroskobet, accelerometert og kalmanfiltret. En måde at gøre dette på er ved at sende disse data fra elektronikken på Swagwayen til en PC og vise den grafisk. Det er her Swagway Debugger-softwaren kommer ind i billedet.

Swagway Debugger modtager data fra en Arduino mikrocontroller på Swagwayen over en seriel-port og skriver dataene på en graf. Som der står i produktbeskrivelsen:

Opgaven er at lave software der kan modtage data fra en Arduino over en serielport og visualiserer det. Softwaren er til test af filtereringen af data fra et gyroskop og accelerometer. Softwaren viser bl.a. et rullende plot, samt nogle viserinstrumenter.

2 Udførelse

Swagway Debugger er skrevet på Windows i C# som en Windows Form Application. Der er ingen eksterne afhængighedder; det bruger kun Microsoft biblioteker:

FiXme: Er dette biblioteker?

```
using System.IO.Ports; // Seriel-porte
   using System. Text. Regular Expressions; // Regular expressions
   using System. Globalization; // Forskel på , og .
12 using System.Windows.Forms.DataVisualization; // Grafer
   Der er fem globale variabler:
18
       string readFromUART; // Holder data læst direkte fra UART
19
       string rxStringBuffer; // Holder rest af sidste pakke
       List<string> rxListBuffer = new List<string>(); // Holder
20
           pakker som liste
21
       int packageCount = 0;
22
       int oldPackageCount = 0;
23
```

De tre første er buffere der bliver brugt til midlertidig at gemme modtaget data i, de to sidste er tællere over antallet af pakker.

2.1 Indstillinger

Ved opstart af applikationen indlæses alle tilgængelige serial-porte og der sættes en standardinstilling for valget af seriel hastighed:

FiXme: Indsæt billed af "settings-tab

Ved afslutning af applikationen lukkes en eventuel åben seriel-port:

```
/* Kaldes ved afslutning: lukker seriel-porte */
41
        private void Form1_FormClosing(object sender,
42
            FormClosingEventArgs e)
43
          if (serialPort.IsOpen) // Luk seriel-porten hvis den er å
44
              ben
            {
45
              serialPort.Close();
46
            }
47
        }
48
```

LoadSerialPorts() kaldes ved opstart og af knappet btReload. Den føjer alle systemets serial-porte til listen, sætter den første seriel-port som standardindstilling og advare i statuslinjen hvis der ikke er fundet seriel-porte:

```
/* Finder systemets seriel-porte */
private void LoadSerialPorts()
{
    cbComPort.Items.Clear(); // Ryd listen
```

```
54
          foreach (string s in SerialPort.GetPortNames()) // For
55
              alle serielporte i systemet
56
              cbComPort.Items.Add(s); // Føj til listen
57
            }
58
59
          if (cbComPort.Items.Count > 0) // Hvis der er fundet
60
              seriel-porte
61
              cbComPort.SelectedIndex = 0; // Sætter den første
62
                  seriel-port som standardinstilling
            }
63
          else
65
              lbConnectionStatus.Text = "No COM-ports found"; //
66
                  Ellers advarer i statuslinjen
            }
67
        }
68
```

Eventhandleren for btConnect både forbinder og afbryder til en seriel-port. Hvis der er afbrud finder den hvilken serielport og hastighed der er valgt, forbinder og opdaterer statuslinjen og dens egen tekst. Hvis der er oprettet forbindelse afbryder den og ligeledes opdaterer statuslinjen og dens egen tekst:

```
76
        /* Forbind og afbryd til serielporten */
        private void btConnect_Click(object sender, EventArgs e)
77
78
          if (btConnect.Text == "Connect") // Hvis der skal
79
              forbindes
            {
80
              if (!serialPort.IsOpen) // Hvis der ikke er forbundet
81
                   serialPort.PortName = cbComPort.SelectedItem.
                       ToString(); // Find navnet på porten
                   serialPort.BaudRate = int.Parse(cbSpeed.
84
                       SelectedItem.ToString()); // Find hastigheden
                   serialPort.Open(); // Forbind
85
                }
86
87
              if (serialPort.IsOpen) // Hvis forbindelsen lykkedes
88
89
                   lbConnectionStatus.Text = "Connected to: " +
90
                       serialPort.PortName; // Skriv i statuslinjen
91
                   btConnect.Text = "Disconnect"; // Lav knappen om
                       til afbryd
92
            }
93
          else // Hvis der skal afbrydes
94
95
              if (serialPort.IsOpen) // Hvis der er forbindelse
96
97
                {
                  serialPort.Close(); // Afbryd
98
99
                }
100
```

Up-Down tællerenudPackages bestemmer hvor meget data der skal vises på grafen. Når værdien i tælleren ændres ændre den dynamisk skala. Endeligt kalder opdaterer den grafens X-akses maksimal værdi:

```
/* Længden af X-aksen på grafen */
106
        private void udPackages_ValueChanged(object sender,
107
            EventArgs e) // Bliver kaldt hver gang tallet ændres
108
           if (udPackages.Value <= 1000) // Hvis værdien er under</pre>
109
              eller ligemed 1000 skal den ændres med 100
110
               udPackages.Increment = 100;
111
            }
112
113
           if (udPackages.Value > 1000) // Hvis værdien er over 1000
114
                skal den ændres med 1000
115
               udPackages.Increment = 1000;
116
117
118
           if (udPackages. Value == 1100) // Er værdien 1100 skal den
119
                være 2000
120
121
               udPackages.Value = 2000;
            }
122
123
           chart1.ChartAreas.First().AxisX.Maximum = (double)
124
              udPackages.Value; // Set X-aksens maksimum værdi
125
```

2.2 Seriel modtagelse og monitor

Når der, efter der er forbundet til en seriel-port, ankommer data lægges det i bufferen readFromUARTVis og ReadToMonitor kaldes:

ReadToMonitor Skriver den modtaget data, readFromUART, direkte til monitoren uden at vidrebehandle den. Den undesøger om der er meget data i monitoren og sletter en smugle af det ældste hvis det er tilfældet. Til slut kalder den CleanData().

```
/* Skriver rå data til monitor, ryder op i monitor og
138
            kalder CleanData()*/
        private void ReadToMonitor(object sender, EventArgs e)
139
140
          tbMonitor.AppendText(readFromUART); // Tilføjer til
141
              monitor
142
          if (tbMonitor.TextLength > 50000) // Hvis der mere end ca
143
               . 2000 pakker i monitor
144
               tbMonitor.Lines = tbMonitor.Lines.Skip(20).ToArray();
145
                    // Slet 20 linjer
146
147
          CleanData(readFromUART); // Kalder CleanData()
148
149
```

Datapakkerne fra Swagwayen er af formen $\langle \text{gyro} \rangle, \langle \text{acc} \rangle, \langle \text{kalm} \rangle, \langle \text{tid} \rangle \rangle$

Hvor

 $\langle {\rm gyro} \rangle$ er vinklen målt med gyroskobet med to decimaler og eventuelt negativt fortegn, $\langle {\rm acc} \rangle$ er vinklen målt med accelerometret med to decimaler og eventuelt negativt fortegn, $\langle {\rm gyro} \rangle$ er vinklen udregnet af Kalman-filtret med to decimaler og eventuelt negativt fortegn og $\langle {\rm tid} \rangle$ er tiden i μS siden sidste pakke blev sendt.

CleanData() tager den rå modtaget data, readFromUART, og tilføjer det til en ny buffer, rxStringBuffer, som allerede indeholder en rest data fra sidste gang. Denne buffer bliver splittet og hver pakke bliver indsat i listen rxListBuffer. Den sidste, ikke fuldstændige, pakke bliver lagt tilbage i rxStringBuffer og er klar til at bliver parret sammen ved næste kald af CleanData():

```
/* Tager rå data, rengør det og sender det til graf */
151
        private void CleanData(string input)
152
153
          rxStringBuffer += input; // Tilføjer nyt rå data fra UART
154
          rxListBuffer = rxStringBuffer.Split('<').ToList(); //</pre>
155
              Splitter ved hver begyndelse af ny pakke '<'
          rxStringBuffer = rxListBuffer[rxListBuffer.Count() - 1];
              // Ligger den sidste, ikke fuldstændige, pakke
              tilbage i buffer
157
          rxListBuffer.Remove(rxListBuffer.Last()); // Sletter den
              ikke fuldstendige pakke fra listen
```

Pakkerne i rxListBuffer bliver renset for alt der står efter ">" og bliver undersøgt om de passer ind i formen for en pakke af en regular expression. Hvis den gør dette bliver, pakken splittet til et array af strings for derefter at bliver parset til et array af floats. Dette array bliver givet vidre til til funktionen plotPackage():

```
165
                 {
                   rxListBuffer[i] = rxListBuffer[i].Substring(0, j)
166
                       ; // Klipper fra begyndelsen til indexet af
167
               /* End : Selt efter slutning*/
168
169
170
               /* God pakke? Så plot den */
               if (Regex.Match(rxListBuffer[i], @"^((-?\d{1,3}[.]\d)
171
                  d,){3,3}\d{4,})").Success) //Pakken undersøges
                   om den passer ind.
172
                   string[] stringPackage = rxListBuffer[i].Split
173
                       (',').ToArray(); // Pakken splittes til et
                       string-array
                   float[] floatPackage = new float[4];
174
175
                   for (int k = 0; k < stringPackage.Length; k++) //</pre>
176
                        String-arrayet parses til et float-array
177
178
                       float.TryParse(stringPackage[k], NumberStyles
                           .Float, CultureInfo.InvariantCulture, out
                            floatPackage[k]);
                       /* TryParse prøver at parse, hvis det ikke er
179
                            muligt bliver pakken droppet.
180
                        * CultureInfo er nødvendigt for at kunne
                            bruge "." som decimaltegn */
                     }
181
182
                   packageCount++;
183
                   plotPackage(floatPackage); // Send float-arrayet
184
                       til grafen
185
               /* End : God pakke */
186
187
188
          /* End : For alle nye */
189
```

2.3 Serial send

Applikationen kan også sende data. Se hvordan på linje 195–218 af Form1.cs.

2.4 Graf

FiXme: Vis graf

Når en ny pakke er blevet renset, bliver hver del af den tilføjet grafen i forskellige serier. Tiden bliver ignoreret. Der bliver så undersøgt om der er pakker over grænseværdien. Hvis der er det bliver de fjernet fra grafen:

```
228
             {
                chart1.Series[i].Points.AddY(package[i]);
229
230
231
           if (packageCount > udPackages.Value) // Slet alle pakker
232
               over grænseværdi
233
                for (int i = 0; i < package.Length-1; i++)</pre>
2.34
235
                    chart1.Series[i].Points.RemoveAt(0);
236
237
             }
238
         }
239
```

2.5 Statuslinje

En timer kalder hvert sekund eventhandleren timerSample_Tick undersøger hvor mange pakker der er tilføjet det sidste sekund. Den skriver antallet til statuslinjen og opdaterer en statusbjælke:

```
245
         /* Udregn antal pakker per sekund */
246
        private void timerSample_Tick(object sender, EventArgs e)
             // Kaldes hvert sekund
247
           int diff = packageCount - oldPackageCount; // Forskellen
248
               i antallet pakker siden sidste sekund
           lbSamplesPerSec.Text = diff.ToString() + " Samples/sec";
249
               // Skriv det på status linjen
250
251
           if (diff>pbSamplesPerSec.Maximum) // Hvis forskellen er
               større en maksimum af statusbjælken
               {\tt pbSamplesPerSec.Maximum = diff; // Forst \textit{\it pr} makimum}
253
             }
254
255
           pbSamplesPerSec.Value = diff; // Set statusbjælken til
256
               antallet af pakker per sekund
           oldPackageCount = packageCount;
257
258
```