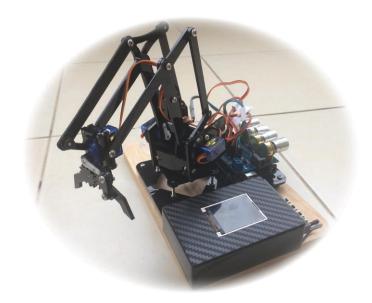
PIE Crane

หุ่นยนต์แขนกลมีลักษณะแตกต่างกันไป ขึ้นอยู่กับความต้องการและการใช้งานของแต่ละบุคคล หุ่นยนต์แขนกลที่จะพูดถึง ณ ที่นี้จะเป็นลักษณะดังรูปด้านล่าง ซึ่งจะใช้การควบคุม Servo 4 ตัวสำหรับการ เคลื่อนที่ไปด้านซ้าย ขวา ขึ้น ลง และเก็บสิ่งของ



อุปกรณ์สามารถหาซื้อตามเว็บไซต์ได้ หรือมีของอยู่แล้วก็นำมาประยุกต์ต่อยอดได้

- 1. Acrylic Robot Arm Claw For Mechanical Grab Manipulator Smart Robot
- https://www.banggood.com/25cm-4DOF-Acrylic-Robot-Arm-Claw-For-Mechanical-Grab-Manipulator-Smart-Robot-p-1105612.html
 - 2. ESPresso Lite V2.0
 - http://www.espressolite.com/buy
 - https://www.tertiaryrobotics.com/espresso-lite-v2.html
 - 3. USB to UART (CP2102) with DTR/CTS pinout
- https://www.amazon.co.uk/UART-CP2102-Module-Serial-Converter/dp/B00AFRXKFU
 - 4. 1.8" Color TFT LCD display with MicroSD Card Breakout ST7735R
 - https://www.adafruit.com/product/358
 - https://learn.adafruit.com/1-8-tft-display/breakout-wiring-and-test

วิธีการประกอบหุ่นยนต์แขนกลสามารถดูได้ตามลิ้งค์นี้ ซึ่งจะมีไฟล์ pdf และ soruce code พื้นฐานให้ http://files.banggood.com/2016/11/SKU447317.zip

โค้ดที่จะใช้นั้นจะเป็นโค้ดที่เขียนขึ้นมาใหม่ ให้ใช้งานได้กับ NETPIE ดังนั้นก่อนจะเริ่มใช้งาน จะต้องต้องติดตั้ง โปรแกรมและ library ที่จำเป็นต้องใช้งานดังนี้

โปรแกรม

- Arduino IDE (https://arduino.cc)
- UART USB Driver (https://www.silabs.com/products/development-tools/software/usb-to-uart-bridge-vcp-drivers)

Library

- ESP8266 Microgear by Chavee Issariyapat
- ESP8266 QRcode by Anun Panya (modified for st7735 lcd display)
- Adafruit ST7735 Library by Adafruit
- Adafruit GFX Library by Adafruit
- WiFiManager by tzapu

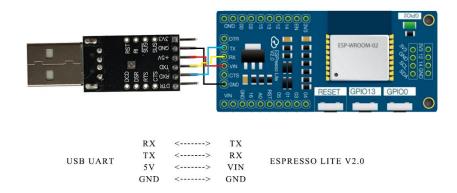
ดาวน์โหลด source code https://goo.gl/64LY70 และ unzip ไฟล์ จากนั้นเข้าไปที่โฟลเดอร์ CRANE_GAME -> Arduino ให้คัดลอกโฟลเดอร์ libraries ไปไว้ที่ Documents -> Arduino

สมัครสมาชิก https://netpie.io และทำการสร้าง Application ID และสร้าง Device Key , Session Key ทั้งสองประเภท เพื่อใช้สำหรับเชื่อมต่อ NTEPIE สามารถดูวิธีใช้งานได้ตามเอกสาร tutorial บน website

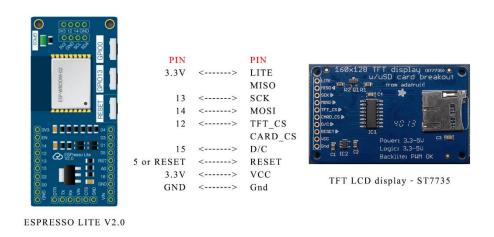
มาเริ่มต้นการทำ PIE Crane กันได้เลย

ESPresso Lite V2.0

1. การต่ออุปกรณ์ ESPresso Lite V2.0 กับ USB CP2102

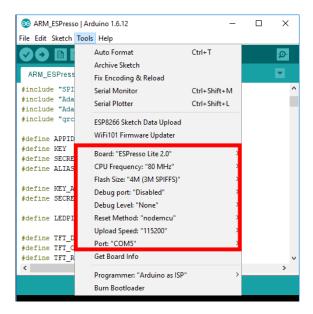


2. การต่ออุปกรณ์ ESPresso Lite V2.0 กับ TFT LCD display

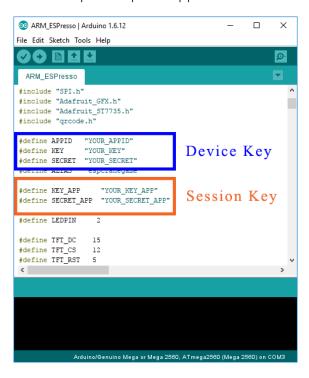


- 3. กดปุ่ม GPIO0 แช่ไว้ และเสียบ USB เข้าที่ Port คอมพิวเตอร์ของตัวเอง
- 4. เปิดไฟล์ ARM_ESPresso.ino จะอยู่โฟลเดอร์ที่ดาวน์โหลดมา Arduino -> ARM_ ESPresso -> ARM_ESPresso.ino

5. เลือก Board และ Port



6. แก้ไข YOUR_APPID, YOUR_KEY และ YOUR_SECRET เป็นคีย์ประเภท Device Key และ YOUR_APPID_APP, YOUR_KEY_APP และ YOUR_SECRET_APP เป็นคีย์ประเภท Session Key ซึ่งดูจาก หน้า Application ของตัวเองบนเว็บ https://netpie.io/app

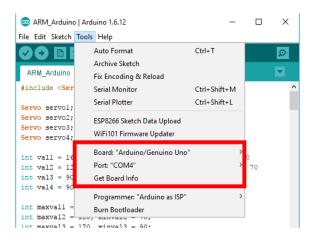


7. กด Upload



Arduino UNO (ARM Robot)

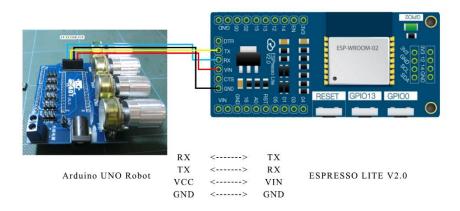
- 1. ต่อสาย USB เข้ากับ Arduino UNO และก็ต่อ USB เข้าที่ Port คอมพิวเตอร์ของตัวเอง
- 2. เปิดไฟล์ ARM_Arduino.ino จะอยู่โฟลเดอร์ที่ดาวน์โหลดมา Arduino -> ARM_Arduino -> ARM Arduino.ino
 - 3. เลือก Board และ Port



4. กด Upload



เมื่ออัพโหลดโค้ดเสร็จทั้ง Arduino และ ESPresso แล้ว นำมาต่อสายสำหรับสื่อสารระหว่างทั้ง 2 บอร์ดเข้าด้วยกัน



จากนั้นจ่ายไฟเลี้ยงให้กับบอร์ดซึ่งจะต้องต่อ 2 ส่วน คือ ส่วนที่เลี้ยงบอร์ด Arduino UNO และอีกส่วน คือไฟเลี้ยง Servo หรือมอเตอร์ควบคุม เมื่อจ่ายไฟเลี้ยงเสร็จ ก่อนจะเล่นนั้นต้องตั้งค่าการเชื่อมต่อ WiFi ให้กับ PIE Crane กันก่อน ใช้มือถือ หรือโน๊ตบุคเชื่อมต่อไปที่ Access Point ชื่อ PIECRANE

หลังจากที่เชื่อมต่อเสร็จ จะมีหน้า Captive Portal แสดงขึ้นมา หากไม่ขึ้นให้เข้าไปที่ Browser และ พิมพ์ที่ Address bar เป็น 192.168.4.1 กดไป

จากนั้นเลือกเมนูตั้งค่า WiFi กรอก SSID(ชื่อ WiFi) และ Password (รหัสผ่าน WiFi) กด SAVE

เมื่อ PIE Crane เชื่อมต่อ WiFi และ NETPIE เรียบร้อย มาลองเล่นกันได้เลย ใช้มือถือสแกน QR Code ที่อยู่บนหน้าจอ LCD และควบคุมโดยการเอียงมือถือ เมื่อต้องการเก็บของก็แตะแล้วปล่อย แต่ถ้าแตะแล้วยัง ไม่ปล่อย สามารถที่จะควบคุมต่อได้อีก และสไลด์เพื่อขยับแขนยื่นเข้าออกได้อีก เกมจะจบลงก็ต่อเมื่อเวลา หมด หรือปล่อยนิ้วที่แตะไว้

ขอให้สนุกกับ PIE Crane กันนะครับ