

# Artomat Simulation

Nils Egger

13.08.2019

## Contents

<b>1</b>	<b>Grundidee</b>	<b>1</b>
<b>2</b>	<b>Installation</b>	<b>2</b>
2.1	Voraussetzungen . . . . .	2
2.2	Skript Starten . . . . .	2
2.3	Visuelle Erklärung . . . . .	3
2.4	Steuerungen . . . . .	3
<b>3</b>	<b>Bibliotheken</b>	<b>4</b>
<b>4</b>	<b>Aufbau</b>	<b>4</b>
<b>5</b>	<b>Simulation Physik</b>	<b>5</b>
5.1	Demonstration . . . . .	6
5.2	Code Erklärung . . . . .	9

## 1 Grundidee

Als wir auf die Idee kamen einen Roboter zu bauen und dazu eine Steuerungssoftware zu schreiben stellte ich mir die Frage wie wir dies am besten Parallel machen. Meiner Meinung nach kann man Software besser entwickeln wenn man sie auch gleich ausprobieren kann. In unserem Fall wäre dies die Kamera auf den aufgehängten Roboter mit den Erkennungspunkten zu richten. Mit diesen Gedanken im Kopf kam ich auf die Idee eine Simulation zu schreiben während David an unserem Roboter arbeitet.

## 2 Installation

### 2.1 Voraussetzungen

1. Python Version  $\geq 3.6$   
<https://www.python.org/downloads/>
2. Python Bibliotheken  
Nach dem Download von Python müssen wir noch folgende Bibliotheken installieren.
  - tkinter
  - numpy
  - Pillow

Der Konsolen Command funktioniert folgenderweise:

---

```
pip install <bibliothek>
```

---

Falls Sie den IDPA Ordner mit all Code noch nicht vor sich haben und git auf Ihrem Computer installiert haben, dann können Sie ganz einfach mein Repository clonen:

---

```
git clone https://github.com/nilsegger/idpa.git
```

---

### 2.2 Skript Starten

Starten Sie wieder eine Konsole und wechseln Sie den Pfad zum Skript Ordner. Stellen Sie sicher, dass Sie das Skript "simulation.py" im Ordner sehen. Starten Sie dann dieses mit:

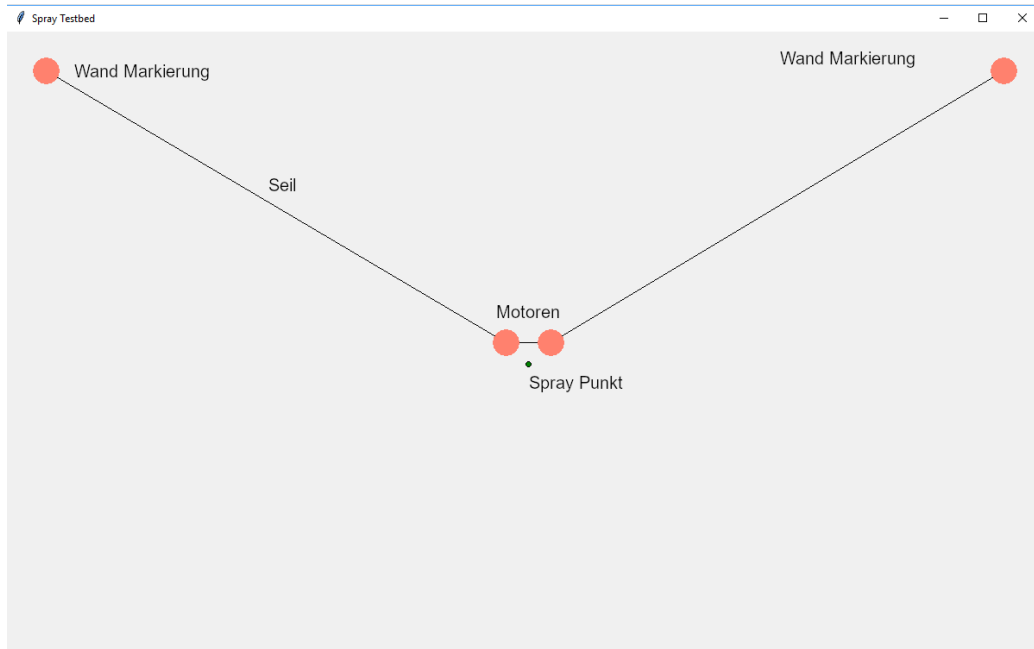
---

```
python simulation.py
```

---

Falls Sie eine Fehlermeldung von fehlenden Paketen (Bibliotheken) überkommen, installieren Sie diese bitte auch noch. Falls Sie danach trotzdem noch eine Fehlermeldung überkommen, schreiben Sie mir doch bitte eine Email [nils.egger@stud.bbbaden.ch](mailto:nils.egger@stud.bbbaden.ch).

## 2.3 Visuelle Erklärung



Die Roten Punkte imitieren die LEDs welche an der Wand und am Roboter befestigt sind. Diese müssen dann von unserem Navigationsskript korrekt erkannt werden damit ein Bild überhaupt gesprayed werden kann.

## 2.4 Steuerungen

Die Simulation lässt sich über folgende Tastaturdrücke steuern.

- **W**  
Mit W dreht sich der linke Motor auf, somit wird das linke Seil kleiner.
- **S**  
Mit S gibt der linke Motor nach, somit wird das linke Seil grösser.
- **↑**  
Mit ↑ dreht sich der rechte Motor auf, somit wird das rechte Seil kleiner.
- **↓**  
Mit ↓ gibt der rechte Motor nach, somit wird das rechte Seil grösser.
- **Q**  
Mit Q wird die Wand (in diesem Fall Canvas) mit einem Punkt bemalt.

## 3 Bibliotheken

Für die Simulation gebrauche ich Tkinter für die Darstellung. Im Nachhinein war dies vermutlich ein Fehlentschluss, dies nicht weil die Bibliothek die Simulation schlecht darstellt, sondern weil sie die Darstellung nicht einfach in eine Pixel Matrix kopieren kann. Müsste ich nochmals eine Auswahl treffen, so würde diese bei OpenCV liegen, denn mit OpenCV hätte ich nur kleine Performance Verluste beim Transport des Bildes zum Navigationsalgorithmus gehabt. Dies wusste ich im Voraus nicht da ich weder mit OpenCV oder Tkinter bekannt war, in Zukunft wird dies aber ein No-Brainer. Damit ich eine Kamera auf die Simulation simulieren konnte, musste ich den Tkinter Canvas in das einzig unterstützte Format exportieren, nämlich Postscript ein Vektor Format. Postscript wird jedoch natürlich nicht von OpenCV unterstützt und anstatt eine Kamera einfach auf den Bildschirm zu richten, musste ich eine weitere Bibliothek benutzen. PIL (Python Imaging Library) kam hierbei zur Lösung, diese Bibliothek kann Postscript in ein normales Bild verwandeln welches von Numpy (Matrix Bibliothek, welche von OpenCV für die Pixel Matrix von Bildern benutzt wird.) dann als Multidimensionaler Array eingelesen wird und von OpenCV bereit ist. Dies entspricht folgendem Code:

---

```
numpy.array(Image.open(io.BytesIO(self.ps_frame.encode('utf-8'))))
```

---

Diese eine Linie Code entnimmt dem Navigationsskript jegliche Möglichkeit bei 60 Bildern pro Sekunde zu arbeiten.

## 4 Aufbau

Die Simulation besteht aus folgenden Klassen:

### 1. Window

Die Window Klasse ist unter anderem dafür zuständig einen Canvas für die Simulation bereit zu stellen und diesen gleichzeitig per Interface Funktion an OpenCV weiterzugeben. Die Hauptfunktion ist jedoch die Endlos Schleife zu steuern, diese wird von Tkinter durch folgende Funktion übernommen:

---

```
Tk().after(zeit_in_ms, callback_funktion)
```

---

Bei jeder Wiederholung wird die vergangene Zeit gemessen und anhand von abgefangenen Tastenschlägen die Geschwindigkeit der Motoren in der Simulation festgelegt.

## 2. **Simulation**

Die Simulation Klasse ist das Herzstück dieses Skripts. Sie berechnet die Positionen des Roboters und zeichnet dieser auch gleich auf dem bereitgestellten Canvas von der Window Klasse.

## 3. **Object**

Ursprünglich hatte ich die Idee ganz viele kleinere Klassen zu schreiben. Im Sinne das der Motor eine eigene Klasse wäre und der Spraykopf auch. Diese Objekte würden dann alle vom Window gezeichnet werden. Dieser Anlauf hatte ich dann aber auch schnell wieder geändert, nun ist es so, dass die Simulation Klasse eine Kinderklasse der Object Klasse ist und somit alle Funktionen erbt. Die Object Klasse hat Funktionen wie zum Beispiel die Distanz zwischen zwei Vektoren zu kalkulieren oder eine Linie auf einen Canvas zu zeichnen.

## 4. **Vec2**

Die Vec2 Klasse beinhaltet Hilfsfunktionen für Rechnungen mit einem 2 Dimensionalen Vektor, diese Funktionen sind unter anderem die Länge des Vektor zu berechnen, den Vektor zu drehen oder zwei Vektoren zusammen zu rechnen.

## 5. **ObjectDimension**

Der Name dieser Klasse beschreibt vielleicht nicht so gut was sie genau macht. Diese Klasse speichert nur zwei Vektoren, die Position und Grösse eines Objekts der Simulation (zum Beispiel der Motoren), zudem hat es eine Hilfsfunktion um die Mitte eines Objekts dieser Klasse zu berechnen.

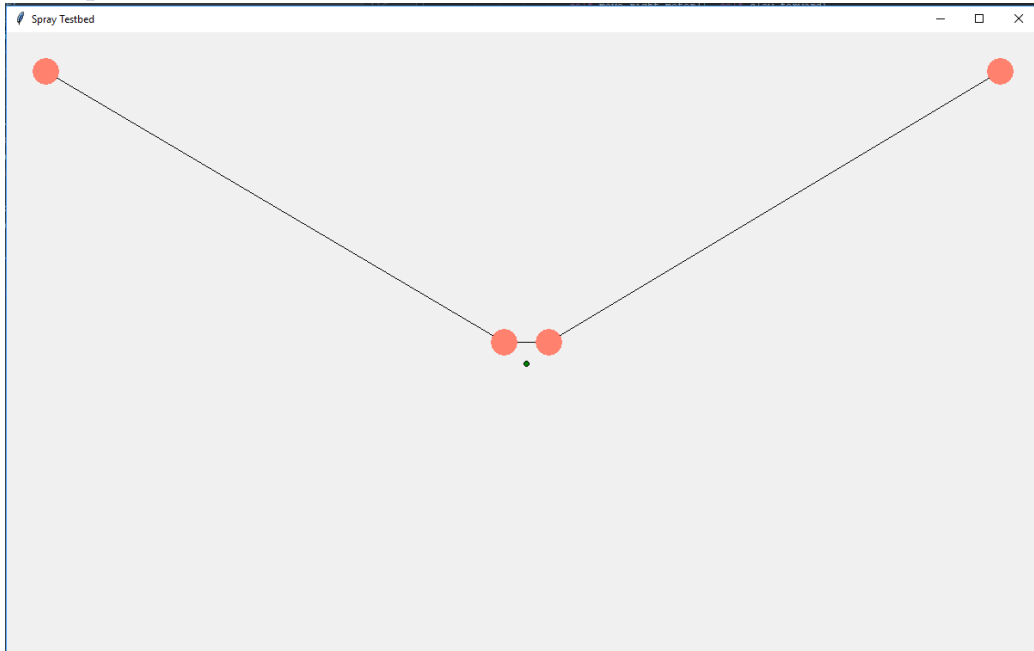
# 5 **Simulation Physik**

Bei der Physik der Simulation war für mich Wichtig, dass diese so echt wie möglich ist. Dies ist mir meiner Meinung nach im zweiten Versuch gut gelungen. Ich wollte das sich die Seile anfühlen wie Seile, damit meine ich zum Beispiel, dass wenn man mit dem Linken Motor das linke Seil anzieht, dass

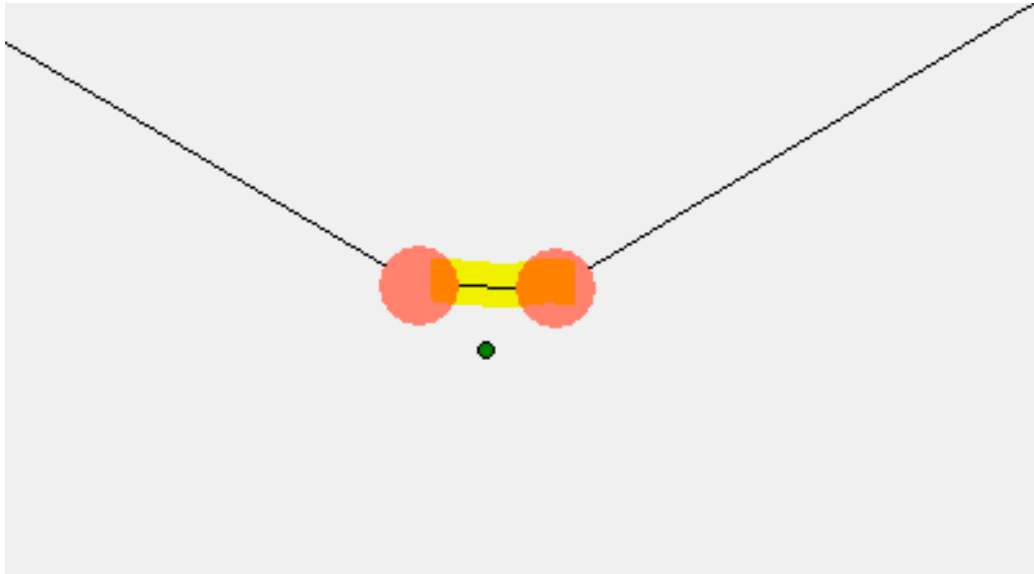
dieses auch ein bisschen oberhalb des rechten ist, weil die Gravitation das rechte Seil mit dem Gewicht des Roboters noch runter zieht.

## 5.1 Demonstration

**Startposition:**



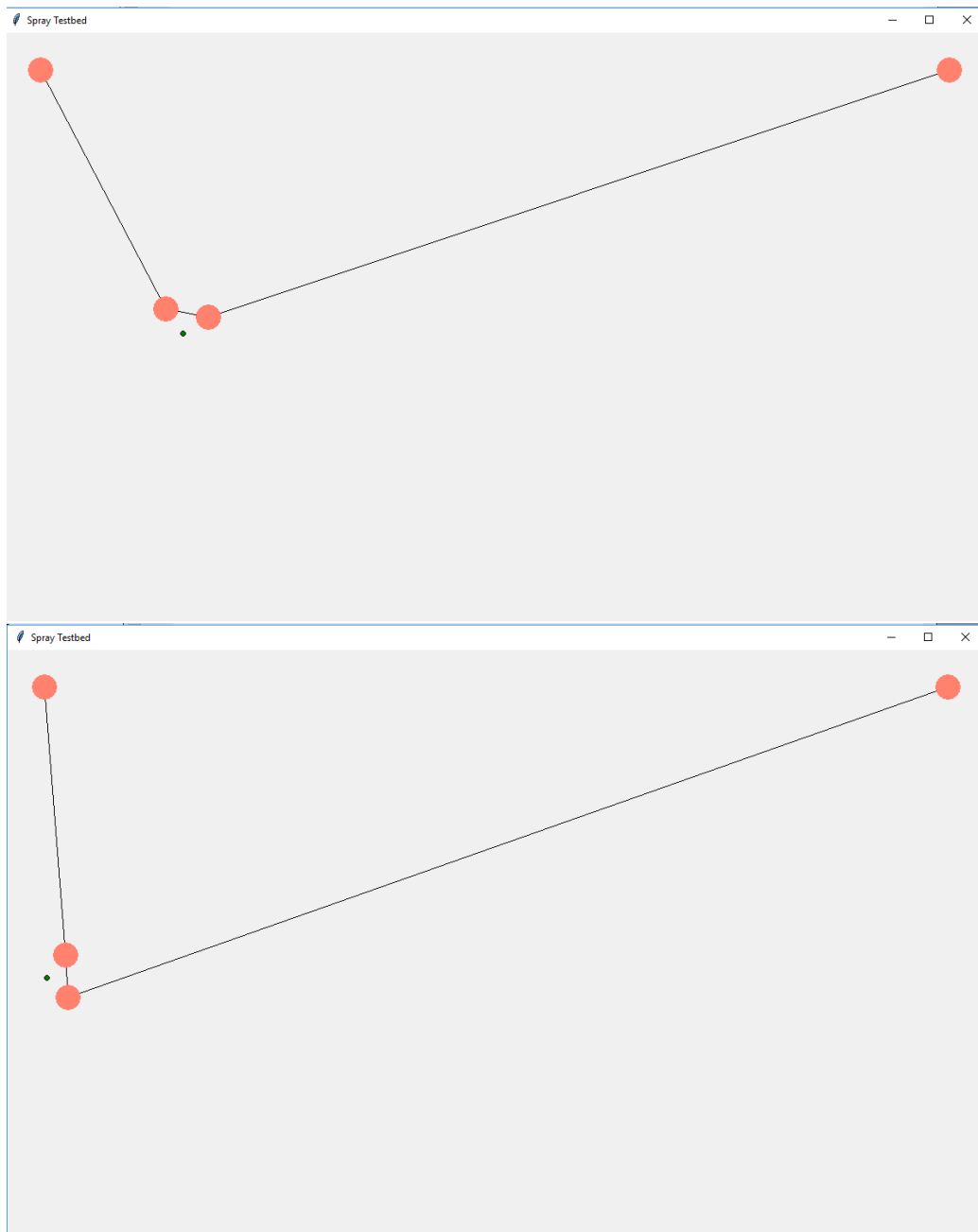
**Linker Motor angezogen:**



Wie Sie sehen ist die Linie welche ich mit Gelb angestrichen habe nicht mehr gerade. Dies sieht vielleicht nicht nach viel aus, war aber für mich ein grosser Erfolg. Der linke Motor wurde angezogen, jedoch nur so viel, dass der rechte Motor noch am gleichen Ort bleibt, weil die Verbindung zwischen den zwei Motoren immer noch gleich lang ist, wäre der linke Motor noch weiter hoch gezogen worden, so wäre auch der rechte Motor verschoben.

**Extremfall:**

Der rechte Motor dreht sich aus und der Linke Motor dreht sich ein. Das rechte Seil ist lang und das linke ist kurz.



Umgekehrt noch:





Wie Sie vermutlich schon selbst bemerkt haben funktioniert die Simulation nicht mehr flüssig in diesen Extremfällen, darüber werde ich weiter unten noch mehr erzählen.

## 5.2 Code Erklärung

Die Simulation wird über zwei wichtige Funktionen gesteuert,

---

```
def spin_left_motor(self, speed):  
    pass  
def spin_right_motor(self, speed):  
    pass
```

---

Diese zwei Funktionen sind verkehrte Kopien von Einander, darum werde ich nur eine von beiden erklären, nämlich die Linke Seite. Wichtig zu wissen vielleicht, diese Funktionen werden in der Hauptschleife von Window immer wieder aufgerufen bei den richtigen Tastenschläfen. Somit basiert sie darauf, dass sie immer wieder nacheinander aufgerufen wird.

---

```

def spin_left_motor(self, speed):

    """
    Bei negativer Geschwindigkeit verkleinert sich das Seil, somit
    wird bei positiver Geschwindigkeit das Seil natuerlich
    groesser.

    has_rope_tension() testet ob die Laengen der zwei Seile plus der
    Anfangsabstand der zwei Motoren gleichgross oder kleiner als
    der Abstand zwischen den zwei Wand Markierungen ist. Wenn
    Wahr, kann man die Motoren nicht weiter anspannen weil sonst
    das Seil reissen wuerde. Somit wird die Funktion fruehzeitig
    verlassen.
    """
    if speed < 0 and self.has_rope_tension():
        return

    """
    Position und zwischengespeicherte Seil Laenge werden auf
    gewuenschte Position/ Laenge veraendert.
    """
    self.left_rope_distance += speed
    self.motor_left.pos.add(self.motor_left_to_left_corner_vec,
        speed)

    # noch unwichtig.
    self.slow_forward = 0.05
    self.medium_forward = 0.1
    self.fast_forward = 1
    self.faster_than_fast_forward = 1.25

    if speed < 0:
        pass
    else:
        pass

```

---

Nun wird die Funktion in zwei Richtungen aufgeteilt, wenn der Motor aufgerollt wird oder eben ausgerollt. Zuerst erkläre ich den Algorithmus für das Aufrol-

len des Seiles ( $\text{speed} < 0$ ).

Beim Aufrollen des Seiles wird wieder in zwei verschiedene Situation aufgeteilt.

1. Seile sind noch locker. Roboter zieht noch die Seile runter, erkennbar dadurch, dass sich die beiden Seile noch überkreuzen könnten.
2. Seile werden langsam richtig gespannt, diese Situation wird erreicht wenn sich die beiden Seile nicht mehr überkreuzen könnten.

---

```
...
if speed < 0:
    if self.ropes_intercept:
        # Situation Seile koennen sich noch ueberkreuzen. (1)
        pass
    else:
        # Situation Seile koennten sich nicht mehr ueberkreuzen. (2)
        pass
```

---

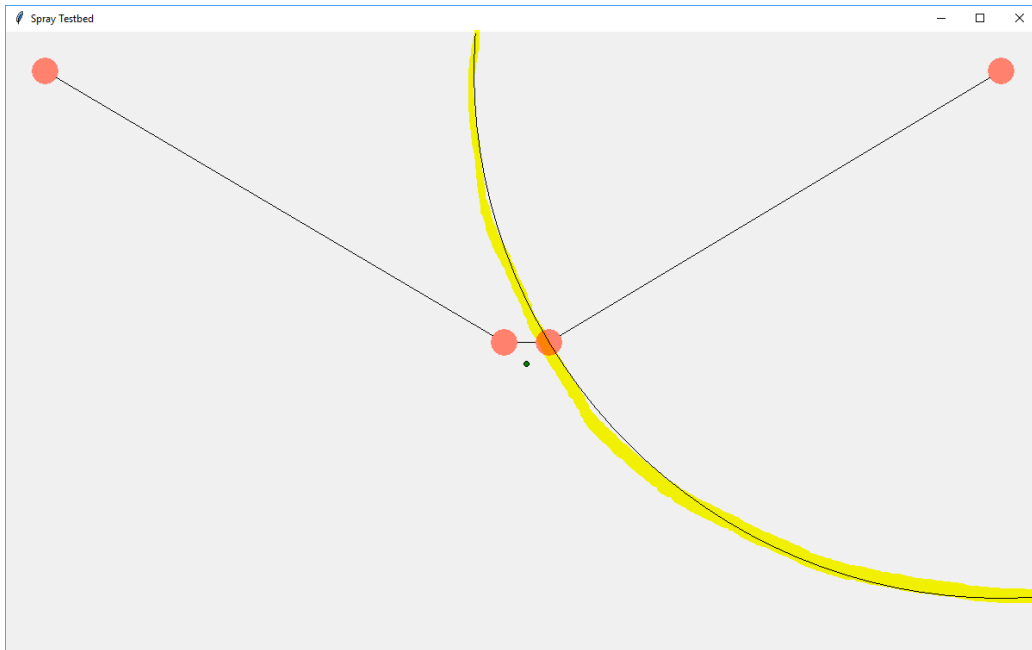
Stellen Sie sich nun vor der linke Motor wird angespannt und die Seile sind immer noch locker, somit sind wir in der ersten Situation. Nun ist die Frage ob der rechte Motor vom linken Motor mitgezogen wird oder nicht. Um dies herauszufinden misst man den neuen Abstand zwischen den zwei Motoren und vergleicht ihn mit dem Startabstand dieser zwei. Ist der neue Abstand grösser so muss der rechte Motor nachgeschoben werden. Unser Zwischenstand:

---

```
...
if speed < 0:
    if self.ropes_intercept:
        while self.current_motor_to_motor_distance >
            self.motor_to_motor_starting_distance:
            pass
```

---

Nun müssen wir nur noch den rechten Motor nachschieben. Dieser Motor darf sich jedoch nur um die rechte Wandmarkierung im Radius der Länge des rechten Seiles bewegen. Visuell mit Gelb gekennzeichnet:



Für diese Bewegung gibt es für beide Motoren wieder eine gegenseitige kodierte Funktion. Hier ist die Erklärung für die Bewegung des linken Motors.

```
def move_left_motor(self, degree: float, forward: float):
    distance_to_corner = self.current_left_motor_to_corner_distance
    """
        Hier wird der Richtungsvektor von der Linkenmarkierung zum
        Motor berechnet, dieser wird dann um die gewünschte Grad
        (degree) anzahl gedreht.
    """
    rotation_vec = self.calculate_vec(self.corner_left.center,
                                      self.motor_left.center)
    rotation_vec.rotate(degree)
    """
        Neuer Punkt wird erstellt und ein neuer Richtungsvektor vom
        Motor zu diesem Punkt wird berechnet,
        danach wird dieser neue Richtungsvektor dem Motor
        hinzugefügt. Der Motor ist jetzt am neuen gewünschten
        Punkt.
    """
    rotated_point = Vec2(copy=self.corner_left.center)
    rotated_point.add(rotation_vec, distance_to_corner)
```

```

forward_vec = self.calculate_vec(self.motor_left.center,
    rotated_point)
self.motor_left.pos.add(forward_vec, forward)
"""
    Hier wird die Position noch korrigiert, da die neue Position
    einbisschen innerhalb des Kreises liegt,
    muss der neue Punkt noch einbisschen nach aussen korrigiert
    werden.
"""
self.motor_left.pos.add(rotation_vec, distance_to_corner -
    self.current_left_motor_to_corner_distance)

```

---

Nun zurück zum nachschieben des rechten Motors, dies sieht nun folgenderweise aus. Dieser drehen wir nun in die richtige Richtung und schauen zudem das er nicht überschiesst, im Sinne das der rechte Motor immer tiefer oder auf der gleichen Höhe wie der linke Motor bleibt.

---

```

...
if speed < 0:
    if self.ropes_intercept:
        while self.current_motor_to_motor_distance >
            self.motor_to_motor_starting_distance and
            self.motor_right.center.y >= self.motor_left.center.y:
            self.move_right_motor(1, self.slow_forward)
            # Falls der Motor hoeher als der Linke wurde, wird der
            # Motor wieder zurueck positioniert.
            if self.motor_right.center.y < self.motor_left.center.y:
                self.move_right_motor(-1, self.slow_forward)
            break

```

---

Nun kann es passieren, dass der rechte Motor bis auf die gleiche Höhe wie der linke Motor nachgeschoben wurde, jedoch sind sie immer noch weiter auseinander als sie in Echt sein könnten. Dies wird wieder mit dem originalen Abstand versus dem momentan Abstand der Motoren bestimmt.