

Ελέγχοντας τη συσκευή

Αναπτύχθηκε από την εταιρεία Danmar Computers



Μια Εργαλειοθήκη για την προώθηση της χρήσης Δεξιοτήτων STEM αξιοποιώντας Εφαρμογές Μικροελεγκτών



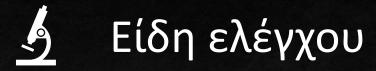
Ελέγχοντας τη συσκευή

Περιεχόμενα

Μια Εργαλειοθήκη για την προώθηση της χρήσης

Δεξιοτήτων STEM αξιοποιώντας Εφαρμογές Μικροελεγκτών









Σύνοψη





Εισαγωγή

Μια Εργαλειοθήκη για την προώθηση της χρήσης

Δεξιοτήτων STEM αξιοποιώντας Εφαρμογές Μικροελεγκτών

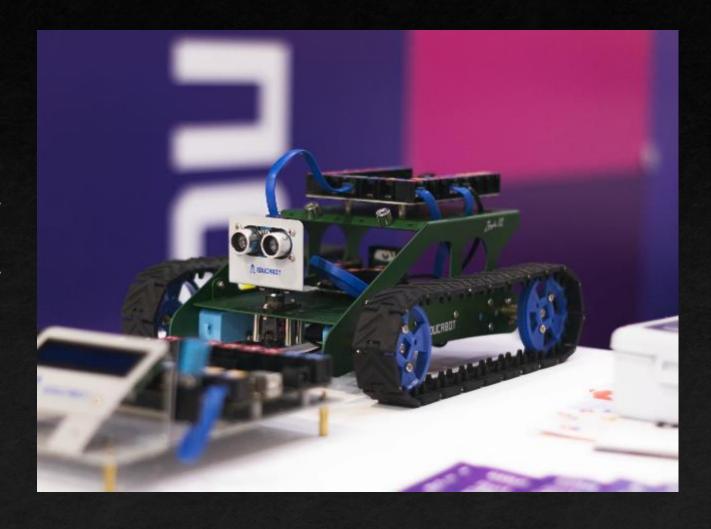


(Εισαγωγή

Ανεξάρτητα από το είδος της ρομποτικής συσκευής, απαιτείται πάντοτε κάποιο είδος ελέγχου και συνδεσιμότητας, γεγονός που συχνά καθορίζει χαρακτηριστικά της συσκευής σύνολό της. Ακόμα και τα αυτόνομα ρομπότ απαιτούν έλεγχο, αλληλεπίδραση με τον χρήστη, κ.α.

Μια Εργαλειοθήκη για την προώθηση της χρήσης

Δεξιοτήτων STEM αξιοποιώντας Εφαρμογές Μικροελεγκτών









Ενσύρματα (συνδεδεμένα)

Πιθανότατα ο πιο εύκολος τρόπος για να ελεγχθεί ένα ρομπότ είναι με τη χρήση ενός καλωδίου (ή μάλλον μίας συστοιχίας καλωδίων). Με αυτόν τον τρόπο δεν μεταδίδονται μόνο προς τη συσκευή οι εντολές ελέγχου, αλλά η ίδια τροφοδοτείται και με ηλεκτρική ισχύ, γεγονός που παρέχει αρκετά πλεονεκτήματα. Πολλά από τα βιομηχανικά ρομπότ λειτουργούν άλλωστε με βάση αυτήν την αρχή. Ανάλογα με το επίπεδο ελέγχου που εφαρμόζεται, μερικές φορές τέτοια ρομπότ αναφέρονται ως «Τηλεχειριζόμενες Μηχανές» αντί «Ρομπότ».







Ενσύρματα (συνδεδεμένα)

Πλεονεκτήματα:

- Απεριόριστος χρόνος λειτουργίας
- Απλούστερα ηλεκτρονικά κυκλώματα και πολυπλοκότητα
- Μεγαλύτερο ωφέλιμο φορτίο
- Ευκολότερη ανάκτηση του ρομπότ σε περίπτωση αστοχίας
- Δε χρειάζεται μεγάλη μπαταρία

Μειονεκτήματα

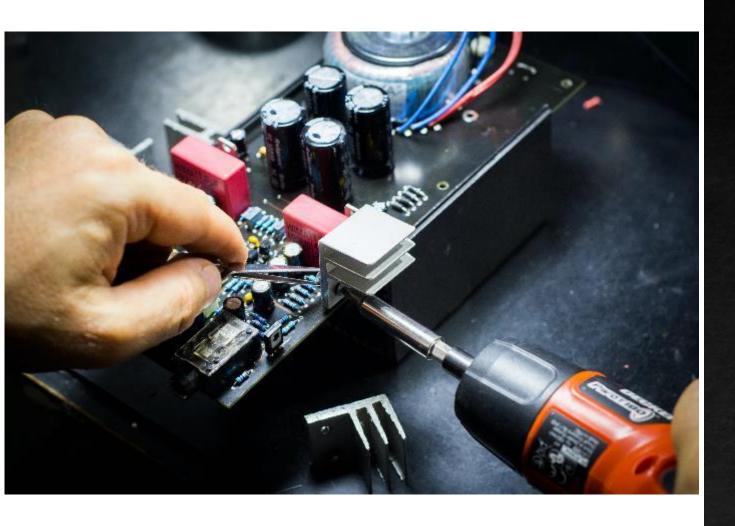
- Η διασυνδεσιμότητα μπορεί να μη λειτουργεί πάντα τέλεια, ειδικά αν τα καλώδια έχουν μεγάλο μήκος
- Περιορισμένη απόσταση λόγω του βάρους των καλωδίων
- Δε μπορούν να χρησιμοποιηθούν σε οποιαδήποτε φυσική τοποθεσία







Ενσύρματος έλεγχος με υπολογιστή



Επεκτείνοντας μια ρομποτική συσκευή με έναν μικροελεγκτή, δίνουμε τη δυνατότητα στον χρήστη της να αξιοποιεί θύρες εισόδου/εξόδου, και άρα τη δυνατότητα ελέγχου της μέσω ενός πληκτρολογίου ή ποντικιού, έναντι του συμβατικού π.χ. χειριστηρίου της.

Πιο περίπλοκες λειτουργίες απαιτούν φυσικά τη χρήση πιο εξειδικευμένων μικροελεγκτών.

Επίσης, με την ενσωμάτωση ενός μικροελεγκτή, είναι δυνατή η επίτευξη ενός μεγαλύτερου επιπέδου αυτονομίας στη συσκευή.

Τα μειονεκτήματα είναι σε μεγάλο βαθμό παρόμοια με εκείνα της απλής ενσύρματης επικοινωνίας με τη συσκευή.







Ενσύρματος έλεγχος με υπολογιστή – Σύνδεση Ethernet



Μια Εργαλειοθήκη για την προώθηση της χρήσης

Δεξιοτήτων STEM αξιοποιώντας Εφαρμογές Μικροελεγκτών

Μια παραλλαγή θα μπορούσε να είναι η χρήση ενός τυπικού καλωδίου Ethernet (δικτύωσης) η οποία παρέχει μάλιστα αρκετά πλεονεκτήματα.

- Το ρομπότ μπορεί να ελεγχθεί από οποιοδήποτε σημείο του δικτύου
- Η συσκευή μπορεί να τροφοδοτηθεί με ηλεκτρική τάση από το ίδιο καλώδιο (Powerover-Ethernet - PoE), τεχνική που μπορεί να αξιοποιηθεί στα μικρότερα ρομπότ
- Η χρήση τυπικού πρωτοκόλλου TCP/IP μπορεί να απλοποιήσει και να τυποποιήσει την επικοινωνία
- Το Ethernet μπορεί να αντικατασταθεί με σύνδεση Wi-fi χωρίς να απαιτείται αλλαγή πρωτοκόλλων ή επιπλέον προγραμματισμός

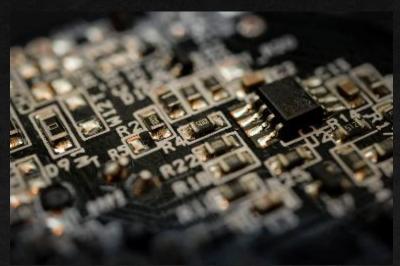
Τα μειονεκτήματα είναι ίδια με την περίπτωση του ενσύρματου ελέγχου.



Είδη ασύρματου ελέγχου

Ασύργματος έλεγχος μπορεί να επιτευχθεί μέσω: Υπερύθρων, Ραδιοσυχνοτήτων, Bluetooth, WiFi και Σύνδεση με Δεδομένα Κινητής Τηλεφωνίας. Κάθε μία από τις παραπάνω τεχνολογίες παρουσιάζει συγκεκριμένα πλεονεκτήματα. Όλες τους ωστόσο απαιτούν το ρομπότ να έχει ανεξάρτητη πηγή ισχύος.













Είδη ασύρματου ελέγχου - Υπέρυθρες



Οι πομποί και οι δέκτες υπερύθρων επιτρέπουν τη μετάδοση σήματος με πολύ χαμηλό κόστος, απαιτώντας όμως άμεση «οπτική επαφή» με τη συσκευή χωρίς παρεμβολές. Ουσιαστικά πρόκειται για επικοινωνία που βασίζεται στην αρχή λειτουργίας του τηλεχειριστηρίου.

Η μετάδοση γίνεται μόνο προς μία κατεύθυνση, από τον πομπό προς το δέκτη.

Λόγω του χαμηλού ρυθμού μετάδοσης δεδομένων, μπορούν να εκτελεστούν μόνο απλές εντολές.







Είδη ασύρματου ελέγχου – Ραδιοσυχνότητες



Τα τηλεχειριστήρια (R/C) που είναι διαθέσιμα στο εμπόριο, επιτρέπουν τον αξιόπιστο έλεγχο και τη μετάδοση δεδομένων αμφίδρομα. Η εμβέλεια τους είναι μεγάλη και δεν απαιτούν την ύπαρξη οπτικής επαφής. Οι ραδιοσυχνότητες (RF) είναι πολύ εύκολο να ενσωματωθούν στα ρομπότ και χρησιμοποιούνται κατά κόρον για τον έλεγχο των drone. Ένα τηλεχειριστήριο τέτοιου τύπου περιέχει μικρούς επεξεργαστές με προκαθορισμένο σύνολο εντολών και τρόπων επικοινωνίας.

Οι ραδιοσυχνότητες προφανώς απαιτούν τροφοδοσία και στις δύο πλευρές για να μπορούν να λειτουργήσουν.







Είδη ασύρματου ελέγχου – Bluetooth



Το Bluetooth είναι μια ειδική μορφή επικοινωνίας με ραδιοσυχνότητες, η οποία έχει περιορισμένη εμβέλεια (γύρω στα 30 μέτρα).

Το πλεονέκτημα, ωστόσο που παρέχει, έχει να κάνει με το ότι επιτρέπει την απευθείας εφαρμογή του πρωτοκόλλου TCP/IP, γεγονός που καθιστά τη χρήση του πολύ δημοφιλή σε φορητούς υπολογιστές και κινητές συσκευές. Επίσης παρέχει γρήγορο ρυθμό μετάδοσης δεδομένων.

Το μειονέκτημα που έχει το συγκεκριμένο πρωτόκολλο μετάδοσης είναι η περιορισμένη εμβέλεια που παρέχει και γενικά θεωρείται πώς η μεταφορά δεδομένων του είναι ασταθής.







Είδη ασύρματου ελέγχου – WiFi



Το WiFi είναι μια γνωστή και εύκολη στην εφαρμογή της τεχνολογία, ειδικά μιας και διατίθεται ήδη από πολλές υπολογιστικές συσκευές όπως τα Arduino και τα Raspberry Pi.

Τα καινούρια τσιπ WiFi έχουν μικρή κατανάλωση ενέργειας και προσφέρουν σημαντική εμβέλεια, ιδιαίτερα στη ζώνη χαμηλών συχνοτήτων (2.4Ghz).

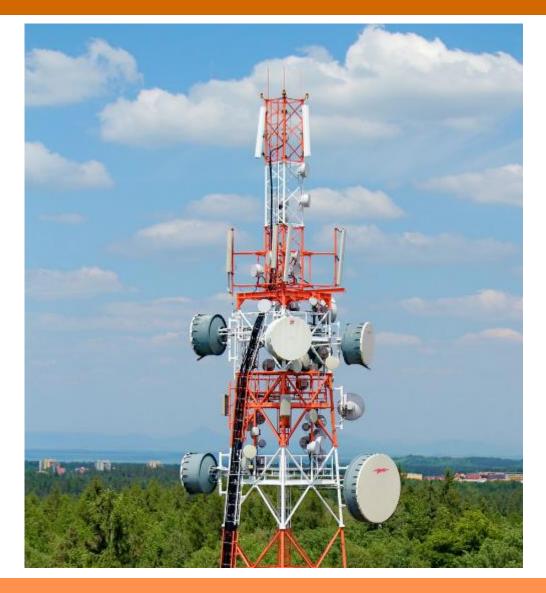
Από την πλευρά του προγραμματισμού, το WiFi ως πρωτόκολλο είναι αρκετά απλό στην ενσωμάτωσή του, επομένως η επικοινωνία με βάση το TCP/IP είναι εύκολο να εφαρμοστεί σε οποιαδήποτε σενάριο.







Είδη ασύρματου ελέγχου – Δεδομένα κινητής τηλεφωνίας



Η μετάδοση δεδομένων κινητής τηλεφωνίας (GPRS) είναι πιθανώς πολύ ελκυστική, υπάρχουν ωστόσο κάποιοι παράγοντες που περιορίζουν τη χρήση της.

Τα modem μετάδοσης τέτοιου είδους δεδομένων δεν είναι φθηνά και απαιτούν τη χρήση καρτών SIM, είτε προπληρωμένων, είτε άλλων που βασίζονται σε συνδρομητικά μοντέλα.

Τεχνολογικά, μια τέτοια προσέγγιση είναι πολύ κοντά στα πρωτόκολλα του Bluetooth και του Wifi, μιας και η μετάδοση της πληροφορίας στην προκειμένη περίπτωση γίνεται μέσω του Internet, και άρα εκτός της ασφάλειας που προσφέρει μια τοπική σύνδεση,

Επιπλέον, τα συστήματα μετάδοσης δεδομένων τηλεφωνίας συνδυάζονται συχνά με δέκτες GPS, οι οποίοι είναι χρήσιμοι σε ορισμένες διατάξεις.





Αυτόνομα Ρομπότ



Μια Εργαλειοθήκη για την προώθηση της χρήσης

Δεξιοτήτων STEM αξιοποιώντας Εφαρμογές Μικροελεγκτών

Το τελευταίο βήμα αφορά τον προγραμματισμό των μικροελεγκτών για να μπορείς να αλληλεπιδρά το ρομπότ με το περιβάλλον. Η πραγματική αυτονομία απαιτεί διάφορους αισθητήρες και έξυπνο προγραμματισμό, που θα επιτρέπουν στο ρομπότ να καθορίζει κατάλληλη σειρά ενεργειών για την αντιμετώπιση της εκάστοτε κατάστασης.

Οι πιο εξελιγμένες από αυτές τις μεθόδους περιλαμβάνουν μάλιστα οπτικές και ηχητικές εντολές που υποστηρίζονται παράλληλα με προ-εγκατεστημένους κανόνες συμπεριφορά και μηχανισμούς αποφυγής σύγκρουσης.





Παραδείγματα ασύρματων μονάδων



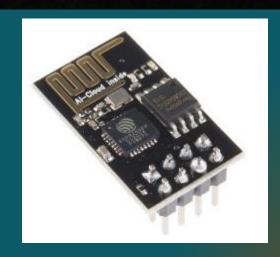
Bluetooth Modem Δημοφιλής μονάδα BlueSMiRF, RN-42

Λειτουργία Bluetooth Class-2 Σειριακός ρυθμός μετάδοσης δεδομένων έως 115kbps

Μια Εργαλειοθήκη για την προώθηση της χρήσης

Δεξιοτήτων STEM αξιοποιώντας Εφαρμογές Μικροελεγκτών

Πηγή: robotshop.com



ESP8266 WiFi module

SOC χαμηλής ισχύος με ενσωματωμένο πρωτόκολλο TCP/IP, περιέχει μικροσκοπική κεραία

Υποστηρίζει IEEE 802.11 b/g/n

Πηγή: robotshop.com



GSM/GDPRS module

Μονάδα μετάδοσης από την EFCom, συμβατή με Arduino.

Συμβατό με Quad-band, μικρό σε διαστάσεις, χαμηλή κατανάλωση ενέργειας

Πηγή: robotshop.com





💆 Τα ρομπότ του πλανήτη Άρη



Ένα παράδειγμα ενός από τα πιο προηγμένα αυτόνομα ρομπότ που έχουν αναπτυχθεί έως σήμερα είναι τα ρομπότ της NASA που βρίσκονται στον πλανήτη Άρη.

Τα δύο αυτά ρομπότ, με τα ονόματα Spirit και Opportunity, στάλθηκαν στον πλανήτη Άρη, όπου έβγαλαν χιλιάδες φωτογραφίες, περιηγήθηκαν σε δύσκολο έδαφος και πραγματοποίησαν αρκετά επιστημονικά πειράματα.

Πηγή: NASA





Ελέγχοντας τη συσκευή

Σύνοψη

Υπάρχουν αρκετές μέθοδοι ελέγχου των ρομπότ. Καθεμία έχει πλεονεκτήματα και μειονεκτήματα, τα οποία πρέπει να λαμβάνονται υπ' όψιν κατά τη σχεδίαση του.

Οι πιο δημοφιλείς από αυτές είναι:

- Ενσύρματες συνδέσεις
- Ασύρματες συνδέσεις με διάφορους τρόπους
- Αυτόνομα ρομπότ



