

Dismiss

Join GitHub today

GitHub is home to over 40 million developers working together to host and review code, manage projects, and build software together.

Sign up

Software zur Steuerung des GNUBLINbot.

14 commits

1 branch

0 releases








1 contributor


Branch: master ▾

New pull request

Find file

Clone or download ▾

 <b>haytsolo</b> Version V3 mit neuer QT Oberfläche und neuer GNUBLINbot Software	Latest commit 66a6897 on 16 Jun 2014
 <a href="#">src</a>	Version V3 mit neuer QT Oberfläche und neuer GNUBLINbot Software 6 years ago
 <a href="#">Code-in-urandom.txt</a>	Version V3 mit neuer QT Oberfläche und neuer GNUBLINbot Software 6 years ago
 <a href="#">GNUBLINbot_bot.py</a>	Version V3 mit neuer QT Oberfläche und neuer GNUBLINbot Software 6 years ago
 <a href="#">GNUBLINbot_pc.py</a>	Version V3 mit neuer QT Oberfläche und neuer GNUBLINbot Software 6 years ago
 <a href="#">QtVariant.py</a>	Version V3 mit neuer QT Oberfläche und neuer GNUBLINbot Software 6 years ago
 <a href="#">README.md</a>	Version V3 mit neuer QT Oberfläche und neuer GNUBLINbot Software 6 years ago

 **README.md**

# GNUBLINbot-Software

Software mit grafischer Oberfläche zur Steuerung des GNUBLINbot.

Ziel ist die Bewegungen des Roboters über das Drücken von Buttons von einem PC aus zu steuern. Die Steuerkommandos werden per WLAN auf den Roboter übertragen und dort verarbeitet.

Bereits integriert:

- Grafische Oberfläche zum Ausführen auf dem PC mit Steuerbuttons
- Senden der Steuerdaten über ein Netzwerk per TCP
- Empfangen der Steuerdaten und Bestätigung des Empfangs
- Verarbeitungsroutine für die empfangenen Daten
- Erzeugung der Steuersignale für den Servocontroller
- Erzeugung der Bewegungsabläufe (weitere Optimierung nötig!)
- Ansteuerung mehrerer/aller Servos gleichzeitig
- Senden der Signale an den Servocontroller

TODO:

- Test mit Gnublinbot
- Erzeugung optimierter Bewegungsabläufe
- Fehlerbehandlung und Logdatei

Hinweis: Der Roboter muss als erstes gebootet werden (bis OK-Blinksignale), bevor die Steuersoftware gestartet werden kann.