

STŘEDOŠKOLSKÁ ODBORNÁ ČINNOST

Obor: 10. Elektrotechnika, elektronika a telekomunikace

Laserový projektor

Šimon Hrouda

Brno 2024

STŘEDOŠKOLSKÁ ODBORNÁ ČINNOST

LASEROVÝ PROJEKTOR

LASER PROJECTOR

AUTOR	Šimon Hrouda
ŠKOLA	Gymnázium Brno-Řečkovice
KRAJ	Jihomoravský
INTERNÍ KONZULTANT	Mgr. Kateřina Vídenková
EXTERNÍ KONZULTANT	Tomáš Rohlínek
OBOR	10. Elektrotechnika, elektronika a telekomunikace

Brno 2024

Prohlášení

Prohlašuji, že svou práci na téma *Laserový projektor* jsem vypracoval/a samostatně pod vedením Tomáše Rohlíka a Mgr. Kateřiny Vídenkové a s použitím odborné literatury a dalších informačních zdrojů, které jsou všechny citovány v práci a uvedeny v seznamu literatury na konci práce.

Dále prohlašuji, že tištěná i elektronická verze práce SOČ jsou shodné a nemám závažný důvod proti zpřístupňování této práce v souladu se zákonem č. 121/2000 Sb., o právu autorském, o právech souvisejících s právem autorským a změně některých zákonů (autorský zákon) v platném znění.

V Brně dne: _____

Šimon Hrouda

Poděkování

Děkuji svému externímu konzultantovi Tomáši Rohlínkovi a své interní konzultantce Mgr. Kateřině Vídenkové za obětavou pomoc, podnětné připomínky a nekonečnou trpělivost, kterou mi během práce poskytovali.

Tato práce byla provedena za finanční podpory Jihomoravského kraje.



Anotace

Klíčová slova

Annotation

Keywords

Obsah

Úvod	9
1 hardware	11
1.1 Raspberry Pi	11
1.2 Galvanometr a zrcátko	11
1.3 hlavice	13
1.4 moje deska na napětí	14
1.4.1 dac	14
1.4.2 amps	15
1.5 laser	15
1.6 if rgb: 3 dacs	15
1.7 napájení	15
2 software	16
2.1 komunikace mezi programy	17
2.2 lasershow exec	18
2.3 UI	21
2.4 web_ui	22
2.5 discord bot	22
2.6 wifi_manager	23
3 Diskuze	24
3.1 další zpracování tématu	24

Závěr	26
Literatura	27
Seznam obrázků	28
Seznam tabulek	29

Note!

[**TODO 3. osoba - Práce se zaměřuje**] <https://www.sciencedirect.com/search?qs=galvanom>
muzu rict, ze jsem neco nezvladl dohledat :)

Úvod

V této práci se zaměřuji na návrh a výrobu laserového projektoru, který za bude za pomoci páru zrcátek připevněných na galvanometrech rychle měnit směr laserového paprsku a tím vykreslovat obraz na promítací plochu.

Laser scanning je využíván v mnoha oblastech, například v brýlích pro míšenou realitu nebo v Heads Up Displejích pro piloty. V této práci jsem se proto rozhodl tuto technologii využít ve vlastním projektu a vytvořit prostředí, ve kterém si i začínající kutil může vyzkoušet jak tato technologie funguje.

definice pojmů a zkratk

CLGS	Closed Loop Galvanometer System	system galvanometru se zpětnou vazbou
OLGS	Open Loop Galvanometer System	system galvanometru bez zpětné vazby
SPI	Serial Peripheral Interface	sériové periferní rozhraní

Kapitola 1

hardware

1.1 Raspberry Pi

1.2 Galvanometr a zrcátko

- Galvanometry, často nazývané galva, jsou elektronické součástky používané k měření intenzity a směru elektrického proudu. [1]

Můžeme je rozdělit mezi galvanometry s uzavřenou smyčkou zpětné vazby (CLGS) a galvanometry bez uzavřené smyčky zpětné vazby (OLGS). [2]

[3] ale postupně nachází uplatnění ve více a více odvětvích práce s lasery. Oproti jiným možnostem nabízí flexibilitu, rychlost a přesnost za nízkou cenu.

V této práci jsou ale využívány CLGS, které jsou lépe zdokumentované.

V CLGS jsou potřeba 3 hlavní prvky,

Nejmodernější galvanometrové polohovací systémy jsou založené na principech elektromotorů s permanentními magnety, kde [3]

- <https://en.wikipedia.org/wiki/Galvanometer>
https://en.wikipedia.org/wiki/Laser_scanning
https://en.wikipedia.org/wiki/Mirror_galvanometer
https://en.wikipedia.org/wiki/Laser_lighting_display

A mirror galvanometer is an ammeter that indicates it has sensed an electric current by deflecting a light beam with a mirror. The mirror galvanometer consists of a long fine coil of silk-covered copper wire. In the heart of that coil, within a little air-chamber, a small round mirror is hung by a single fibre of floss silk, with four tiny magnets cemented to its back. The small weight of the mirror and magnets which form the moving part of this instrument, and the range to which the minute motions of the mirror can be magnified on the screen by the reflected beam of light, which acts as a long impalpable hand or pointer, render the mirror galvanometer marvellously sensitive to the current, especially when compared with other forms of receiving instruments.

Zrcadlový galvanometr je měřič proudu, který reaguje na měřený proud vychýlením světelného paprsku zrcátkem připevněným na jeho konci.

Skládá se z cívky a [4]

- following text generated by ai (google bard) on 2023-10-20

popiš mi jak je sestaven a jak funguje galvanometr se zrcátkem k odražení světelného paprsku

Galvanometr se zrcátkem je sestaven z následujících komponent:
 * **Cívka:** Cívka je navinuta na jádře z feromagnetického materiálu, jako je železo nebo nikl. Cívkou prochází elektrický proud, který vytváří magnetické pole.
 * **Ukazatel:** Ukazatel je připojen k cívce a je vyroben z lehkého materiálu, jako

je hliník nebo plast. Ukazatel je vychýlen magnetickým polem vytvářeným cívkou. * **Zrcátko:** Zrcátko je připojeno k ukazateli a odráží světelný paprsek. * **Okulár:** Okulár je umístěn tak, aby bylo možné pozorovat odraz světelného paprsku.

Jak funguje:

Když prochází cívkou elektrický proud, vytváří magnetické pole. Toto magnetické pole působí na ukazatel a vychýlí ho. Velikost výchylky ukazatele je přímo úměrná velikosti proudu procházejícího cívkou.

Zrcátko je připojeno k ukazateli a odráží světelný paprsek. Když se ukazatel vychýlí, odraz světelného paprsku se také vychýlí.

Okulár je umístěn tak, aby bylo možné pozorovat odraz světelného paprsku. Velikost vychýlení světelného paprsku je přímo úměrná velikosti proudu procházejícího cívkou.

Výhody:

* Galvanometr se zrcátkem je citlivější než galvanometr bez zrcátka. * Galvanometr se zrcátkem lze použít k měření velmi malých proudů.

Nevýhody:

* Galvanometr se zrcátkem je dražší než galvanometr bez zrcátka.

Použití:

Galvanometr se zrcátkem se používá k měření velmi malých proudů. Používá se například v elektrotechnice, lékařství a fyzice.

ovládá se variabilním proudem

1.3 hlavice

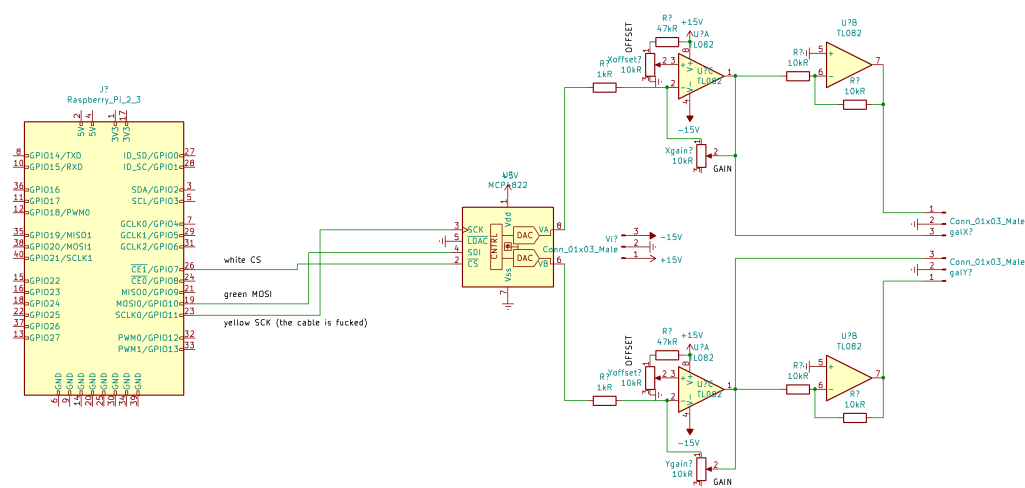
The mirrors, mounted perpendicularly on the engines, move the laser beam along the X and Y axes according to the input received from the motor. The

big advantage of these devices is that they can reach a very high acceleration and speed of well asi patří do sekce galvanometr

1.4 moje deska na napětí

Galvanometry v obou osách pohybu potřebuje analogový vstupní signál v rozpětí -15 až $+15$ V udávající vychýlení galvanometru v daném směru.

Vytváření tohoto signálu jsem rozdělil do dvou částí, nejdříve pomocí DAC (digital-to-analog converter, D/A převodník) připojeného k RPi vytvořím signál v rozpětí 0 až 5 V a následně tento signál pomocí operačního zesilovače převedu na požadované rozpětí. Celé zapojení je vidět na obrázku 1.1



Obrázek 1.1: Zapojení DAC a zesilovačů k RPi a řídicí desce galvanometru

1.4.1 dac

K generování signálu v rozpětí 0–5 V jsem využil DAC MCP4822 od firmy [Microchip Technology Inc.](#) [TODO tečka? ("\"=- explicitni mezera)] Tento čip podporuje komunikaci přes rozhraní SPI, pracuje s napájecím napětím 5 V a s 12bitovým rozlišením (je schopen vygenerovat 4096 různých

Note!

napětí) na dvou kanálech.

Komunikace mezi RPi a čipem je zprostředkována rozhraním SPI, toto rozhraní využívám pomocí knihovny ze serveru <https://github.com>¹ [TODO tečka?] [FIXME používám jinou knihovnu, bundled with lasershow] [TODO more spec] Tato knihovna poskytuje funkce `bool mcp4822_initialize()`; `bool mcp4822_set_voltage(mcp4822_channel_t channel, uint16_t value_mV);` `mcp4822_deinitialize()`;, se kterými pracuji v mém kódu. Note! Note! Note!

1.4.2 amps

K rozšíření signálu z DAC jsem využil dva operační zesilovače TL082 od firmy [Texas Instruments Incorporated](#). Každý z nich je připojený na jeden kanál DAC čipu mcp4822. [TODO more spec] Tyto čipy mi napěťové rozpětí zvýší z 0–5 V na –15 až +15 V. Note!

1.5 laser

1.6 if rgb: 3 dacs

Note!

[TODO cos udelal syho vlastne a jak to facha]

1.7 napájení

Note!

[TODO ay tak co, zvladls to dat na baterky?]

¹<https://github.com/pawel-kusinski/mcp4822-linux>; staženo 28. 12. 2023

Kapitola 2

software

Tento laserový projektor využívá se skládá ze dvou částí, jednou je software pro řízení galvanometrů a druhou je software pro interakci s uživatelem.

O řízení galvanometrů se stará program lasershow, který je psaný v jazyce c++ pro maximální rychlost. Tento program běží na pozadí a čeká na příkazy od programů určených k interakci s uživatelem. Na tento program je zaměřená kapitola lasershow. **[TODO: odkaz]**

Note!

O interakci s uživatelem se starají programy UI, který spravuje OLED displej a je psaný v c++ pro jednodušší interakci s hardwarem, web_ui využívající runtime Node.js, ve kterém je jednoduché vytvořit http server, který je dostupný z lokální sítě a nakonec také discord_bot také využívající Node.js, který přijímá příkazy z chatovací aplikace discord a je přístupný i přes internet.

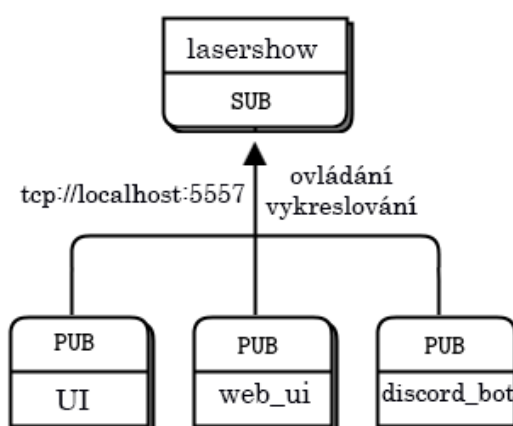
Nakonec je tu program wifi_manager, který spravuje wifi připojení RPI, je psaný v Node.js a komunikuje s programy, které interagují s uživatelem stejně jako program lasershow.

2.1 komunikace mezi programy

Všechny tyto programy jsou propojeny síťovými sockety zprostředkovanými knihovnou ZeroMQ, která nabízí ¹frontu zpráv, bez potřeby samostatně běžícího brokeru.

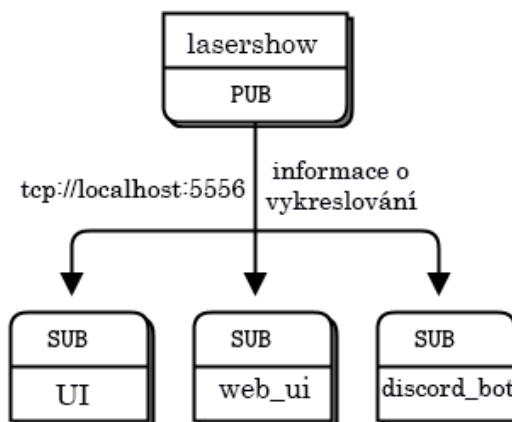
Tato knihovna je využita k vytvoření dvou socketů, jedním lasershow přijímá příkazy od uživatele prostřednictvím ostatních programů (vstupní socket na portu 5557, viz obr. 2.1) a do druhého posílá informace ostatním programům (výstupní socket na portu 5556, viz obr. 2.2), aby je zprostředkovaly uživateli. Do prvního zmíněného posílají programy interagující s uživatelem příkazy pro programy lasershow a wifi_manager, do druhého posílá lasershow informace o stavu a změnách nastavení a také wifi_manager informace o stavu a změnách v nastavení WiFi.

Příkazy pro programy lasershow a wifi_manager vypadají následovně [TODO: Note! příklady příkazů pro lasershow a wifi_manager z https://github.com/phuid/laser_projector/blob/master/README.md] [TODO: Note! příklady status infos od lasershow a wifi_manager z https://github.com/phuid/laser_projector/blob/master/README.md]



Obrázek 2.1: komunikace mezi programy vstupním socketem na portu 5557

¹zprávy jsou v ní seřazeny od té nejdříve odeslané



Obrázek 2.2: komunikace mezi programy výstupním socketem na portu 5556

2.2 lasershow exec

Program lasershow je psaný v jazyce c++, který je kompilovaný a obecně považovaný za jeden z nejrychlejších jazyků. Druhé zmíněné se hodí, jelikož chceme vykreslovat co možná nejrychleji.

Tento program zaregistruje vstupní TCP socket na portu 5557 a knihovnou ZeroMQ se na něm přihlásí k odběru zpráv, které do něj publikují ostatní programy. Zároveň podobně zaregistruje výstupní socket na portu 5556, do kterého později bude posílat zprávy pro programy, které interagují s uživatelem.

Následně se připojí k DAC a čeká na zprávy od ostatních programů. Jakmile zprávu obdrží, zpracuje ji a pokud je požadována změna nastavení, okamžitě ji provede a aktuální nastavení si uloží do souboru, jestliže je požadováno vykreslení obrazu ze souboru, začne obraz vykreslovat. Při tom průběžně posílá informace o stavu vykreslování do výstupního socketu. I při vykreslování obrazu tento program zpracovává zprávy a pokyny ze vstupního socketu.

Část tohoto programu, která komunikuje s DAC, je převzatá z projektu

<https://github.com/tteskac/rpi-lasershow>², z tohoto projektu je převzata i část, která čte ILDA soubory, ale ta byla v rámci této práce upravena, pro podporu barevných Do prvního zmíněného posílají programy interagující s uživatelem příkazy

Note!

[TODO: diagram programu]

Note!

[TODO: příklad zmq]

```
1 // Clone server Model One
2
3 #include "zmq.hpp"
4 #include "zmq_addon.hpp"
5 #include <chrono>
6 #include <thread>
7 #include <iostream>
8 #include <string>
9
10 int main(void)
11 {
12     // Prepare our context and publisher socket
13     zmq::context_t ctx(1);
14
15     zmq::socket_t publisher(ctx, zmq::socket_type::pub);
16     publisher.bind("tcp://*:5556");
17
18     zmq::socket_t command_receiver(ctx, zmq::socket_type::sub);
19     command_receiver.bind("tcp://*:5557");
20     command_receiver.set(zmq::sockopt::subscribe, "");
21
22     uint64_t wahoo = 0;
23     std::cout << "start done" << std::endl;
24
25     while (true)
26     {
27         zmq::message_t received;
```

²staženo 28. 12. 2023

```

28         command_receiver.recv(received, zmq::recv_flags::none
29     );
30
31         std::cout << "received: \"" << received.to_string()
32     << "\"" << std::endl;
33
34         std::string msg_string = "nice, thank you bro, i got
35     this from you \"" + received.to_string() + "\"";
36
37         zmq::message_t msg(msg_string.c_str(), msg_string.
38     length() + 1);
39         publisher.send(msg, zmq::send_flags::none);
40
41         wahoo++;
42     }
43     return 0;
44 }

```

```

1 // Clone client Model One
2
3 #include "zmq.hpp"
4 #include "zmq_addon.hpp"
5 #include <iostream>
6 #include <thread>
7 #include <chrono>
8
9 int main(void)
10 {
11     // Prepare our context and updates socket
12     zmq::context_t ctx(1);
13
14     zmq::socket_t subscriber(ctx, zmq::socket_type::sub);
15     subscriber.connect("tcp://localhost:5556");
16     subscriber.set(zmq::sockopt::subscribe, "");
17
18     zmq::socket_t command_sender(ctx, zmq::socket_type::pub);
19     command_sender.connect("tcp://localhost:5557");
20

```

```

21     std::cout << "start done" << std::endl;
22
23     while (true)
24     {
25         std::this_thread::sleep_for(std::chrono::milliseconds
26         (20));
27
28         zmq::message_t received;
29         while(subscriber.recv(received, zmq::recv_flags::
30         dontwait)) {
31             std::cout << "received: \"" << received.to_string
32             () << "\"" << std::endl;
33         }
34
35         // read user input
36         std::string u_in;
37         getline(std::cin, u_in);
38
39         zmq::message_t msg(u_in.c_str(), u_in.length());
40         command_sender.send(msg, zmq::send_flags::none);
41     }
42     return 0;
43 }

```

2.3 UI

Program UI je také psaný v jazyce c++, a využívá knihovnu WiringPi, která umožňuje jednoduchou komunikaci s GPIO piny Raspberry Pi. Tento program ovládá OLED displej, který je připojený na Raspberry Pi pomocí rozhraní I2C, a přijímá vstup od uživatele čtením rotačního enkodéru s tlačítkem.

Program při začátku exekuce pomocí knihovny ZeroMQ přihlásí ke vstupnímu socketu a k odběru zpráv z výstupního TCP socketu, kam publikuje zprávy o stavu vykreslování program lasershow. Dále si pomocí knihovny wiringPi za-

registruje zpracovávání přerušení z enkodéru a tlačítka na něm a čeká buď na interakci s uživatelem, který by skrz něj poslal zprávy programu lasershow, nebo na zprávy od lasershow, které by zobrazil uživateli.

Note!

[TODO: diagram programu]

2.4 web_ui

Narozdíl od předchozích dvou zmiňovaných programů je program web_ui psaný v jazyce javascript, ten nepatří mezi nejrychlejší, ale díky runtime Node.js a knihovně express v něm bylo časově nenáročné vytvořit http web server.

Tento server běží na portu 3000 a je dostupný z lokální sítě (tzn. přímo z Raspberry Pi na adrese `http://localhost:3000` nebo z jakéhokoliv zařízení na stejné lokální síti na adrese `http://IP_ADRESA_RPI:3000`). Program je využíván pro jednoduchou interakci s uživatelem, který může pomocí webového prohlížeče ovládat laserový projektor pár kliknutími i zadávat vlastní příkazy klávesnicí.

Note!

[TODO: příklad express serveru]

Stejně jako program UI za pomoci knihovny ZeroMQ tento program odebírá z výstupního socketu zprávy o průběhu vykreslování od programu lasershow a odesílá mu pokyny uživatele na vstupní socket.

Note!

[TODO: příklad přihlášení k socketům v js]

Note!

[TODO: xterm + ssh]

2.5 discord bot

Posledním programem, který je využíván k interakci s uživatelem je discord.bot, který je také psaný v jazyce javascript v runtime Node.js, stejně

jako předchozí programy se přihlásí k socketům knihovnou zmq, ale na rozdíl od nich tento program může interagovat s uživatelem přes internet ať už je kdekoli na světě. Pomocí knihovny discord.js se přihlásí k předem vytvořenému bot účtu, který může na předem vytvořeném discord serveru čekat na zprávy od uživatele, ty posílat do vstupního socketu a posílat uživateli zpětnou vazbu, kterou přijme z výstupního socketu.

2.6 wifi_manager

V rámci této práce byl vyvinut ještě jeden program, který se přímo nepodílí ani na projekci, ani na interakci s uživatelem.

Program wifi_manager je také napsaný v jazyce JavaScript s využitím runtime Node.js. Registruje se ke stejným socketům jako lasershow, přijímá příkazy týkající se nastavení WiFi na Raspberry Pi TCP socketem na portu 5557 a odesílá zpětnou vazbu na TCP socket s portem 5556.

Note!

[TODO: jak se komunikace s lasershow odlišuje od wifi_managera]

Hlavním úkolem tohoto programu je správa a konfigurace WiFi připojení na Raspberry Pi. Přijímá příkazy od ostatních programů a nastavuje WiFi parametry na základě těchto příkazů. Tím umožňuje uživatelům snadno a pohodlně nastavit WiFi připojení na svém zařízení.

Stejně jako lasershow, wifi_manager také posílá zpětnou vazbu ostatním programům, aby informoval o stavu a změnách v nastavení WiFi. Tímto způsobem je zajištěna komunikace a synchronizace mezi všemi programy v laserovém projektoru.

Celkově wifi_manager přispívá k plynulému a efektivnímu provozu laserového projektoru tím, že umožňuje snadnou správu a konfiguraci WiFi připojení na Raspberry Pi.

Note!

[TODO udelals to vubec dobre? porovnej se s ostatnima]

Kapitola 3

Diskuze

3.1 další zpracování tématu

udělal jsem to dobře? vybral jsem si dobré techniky? like byl by lepší ten harddrive z yt? nebo fakt to mělo být napájeny z baterek a ne ze zásuvky?

že hej ze [typek z vut](#) udělal kinda kurva podobnej HW jak já, ale já to mám trochu jinak, protože jsem o tom nevěděl, ale ofc moje je lepší :)) also to dělala hromada dalších lidí na internetu ten hw, also od [gh.com/tteskac](#) mám executable, kterou jsem ale úplně ze rozšířil a taky jsem přidal všechno moje genialní ui muhahahah

ze este dalsi zpracovani: (19.10.2023 vsechny dostupne)

1. used/modified code

- <https://github.com/marcan/openlase/blob/master/tools/svg2ild.py>
- <https://github.com/tteskac/rpi-lasershow>
- <https://github.com/sabhiram/raspberry-wifi-conf/blob/master/>

`app/wifi_manager.js`

- http://www.electronicayciencia.com/wPi_soft_lcd/
- typek z vut

2. dalsi zpracovani stejny projekty

- <https://www.instructables.com/Arduino-Laser-Show-With-Real-Galvos/>
- <https://github.com/tteskac/rpi-lasershow>
- <https://www.instructables.com/DIY-STEPPED-LASER-GALVO-CONTROLLER/>
- borec na yt hard-drive text gut

3. other useful thingies

- <https://hackaday.io/project/172284-galvo-laser-cutterengraver>
- <https://hackaday.io/project/172284/instructions>
- <https://learn.adafruit.com/mcp4725-12-bit-dac-with-raspberry-pi/hooking-it-up>
- https://www.ilda.com/resources/StandardsDocs/ILDA_IDTF14_rev011.pdf
- cool demos <https://marcan.st/projects/openlase/>
- https://www.youtube.com/watch?v=u9TpJ-_hBR8

4. read

- <https://www.laserworld.com/en/glossary-definitions/90-t/2797-ttl-modulation-en.html>

Závěr

Note!

[FIXME proc vsichni maji zaver v obsahu jako section, kdyz pak vypada, ze je pod posledni kapitolou??] [TODO závěr]

Note!

Literatura

1. FERROVIAL. *What is a galvanometer?* [online]. [cit. 2023-11-29]. Dostupné z: <https://www.ferrovial.com/en/stem/galvanometer>.
2. LASERFX. *How Laser Shows Work - Scanning System* [online]. [cit. 2023-10-19]. Dostupné z: <http://www.laserfx.com/Works/Works3S.html>.
3. AYLWARD, Redmond P. Advanced galvanometer-based optical scanner design. *Sensor Review*. Zář 2003, roč. 23, č. 3, s. 216–222. Dostupné z DOI: [10.1108/02602280310481968](https://doi.org/10.1108/02602280310481968).
4. WIKIPEDIA CONTRIBUTORS. *Mirror galvanometer* [online]. [cit. 2023-10-19]. Dostupné z: https://en.wikipedia.org/w/index.php?title=Mirror_galvanometer&oldid=1170954323.

Seznam obrázků

1.1	Zapojení DAC a zesilovačů k RPi a řídicí desce galvanometrů .	14
2.1	komunikace mezi programy vstupním socketem na portu 5557	17
2.2	komunikace mezi programy výstupním socketem na portu 5556	18

Seznam tabulek