

ЕЛЕКТРОТЕХНИЧКИ ФАКУЛТЕТ

ДОКУМЕНТАЦИЈА

ИЗ ПРОЈЕКТА ИЗ МИКРОПРОЦЕСОРСКИХ СИСТЕМА

Аутић који бежи од светлости

Аутор
Ђорђе Живановић, 0033/2013

Ментор
Др Саша Стојановић

26. јун 2017.

Садржај

1	Увод	2
1.1	Идеја	2
1.2	Функционалности	2
2	Опис система	3
2.1	Хардвер	3
2.1.1	Clicker2 за STM32F407VGT6	3
2.2	Софтвер	4
2.2.1	Programming environment	4
2.2.2	Код на развојној плочи	4

1

Увод

1.1 Идеја

Пројектни задатак, као идеја, је започет покушајем имитирања тенкова који беже од против-тенковских ракета. Тенк је симулиран као аутић са 4 точка који се помера на електрични погон уз помоћ алкалних батерија. Док је ракета симулирана светлошћу која му се приближава или удаљава. Ради лакшег тестирања и дебаговања, коришћена је Windows Mobile апликација [1] која преко bluetooth модула прима одговарајуће информације од уређаја (јачина тренутно детектоване светлости,...) .

1.2 Функционалности

У пројекту су подржани следећи типови функционалности:

1. Тражење светлости

Кад се аутић налази у овом моду, он обилази круг фиксирањем једног точка, док се други окреће одређеном брзином. Ово резултује ротирањем аутића око једног точка. Он својом логиком детектује најјачи извор светлости коришћењем фотосензора за детекцију јачине светлости, и памти као позицију на кругу који је обишао.

2. Лоцирање светлости

Кад се аутић налази у овом моду, он се покушава позиционирати од најјачег детектованог извора светлости (одређеној тачки на кругу). Позиционирање се обавља као у моду тражења светлости из угла померања точкова. Обилази се део круга тако да на крају аутић буде позициониран од извора светлост (предњи део аутића).

3. Бежање од светлости

Како се позиционирао на одговарајућу тачку круга на којој је у моду тражења светлости детектовао најјачи извор светлости, оба точка се окрећу напред ¹ истим брзинама и беже одређено фиксно време од извора светлости.

4. Слање података Windows mobile апликацији

Сваких 50 ms поред израчунавања везаних за детекцију јачине светлости на аутићу, обавља се и слање одговарајућих података UART протоколом преко Bluetooth конекције упареном Bluetooth уређају. Одговарајући подаци који се шаљу су тренутно детектована јачина светлости, максимално детектована јачина светлости, тренутна позиција (колико је остало до краја обиласка у круг за мод тражења светлости, до краја лоцирања светлости колико је остало и до краја "бежања" од светлости за мод бежања светлости), као и који је тренутни мод од одговарајућа три. На крају слања се шаље и -1 да би корисник bluetooth апликације знао да је послат читав скуп података са аутића.

¹Одрађено на изложени начин јер није могуће точкове померати уназад

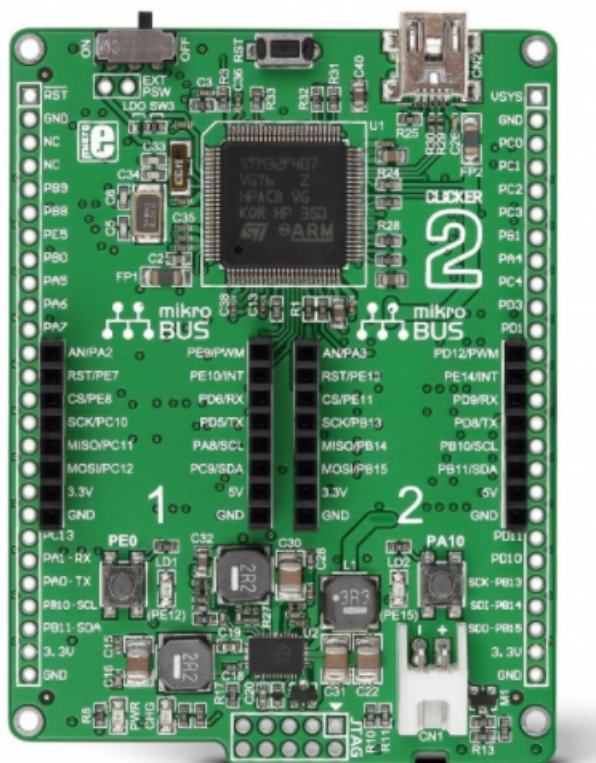
2

Опис система

2.1 Хардвер

У наставку се налазе детаљни описи хардверских компоненти које су коришћене у изради пројекта.

2.1.1 Clicker2 за STM32F407VGT6



Слика 2.1: STM32F407VGT6

Развојна плоча Clicker2 за STM32 је коришћена као главни модул који обрађује податке и врши управљање аутићем (преласке из одговарајућих модова у одговарајућа). На плочи се налази микроконтролер STM32F407VGT6, 32-битни ARM Cortex M4 микроконтролер. Пропратну документацију о плочи можете наћи на [4]. Из овог datasheet-a је закључено који канали могу да се користе за ADC конвертер (који је био неопходан за читање јачине светлости), као и који пинови могу да се

користе за одговарајуће функционалности MCU-а (преко којих пинова може да се шаље bluetooth сигнал, преко којих може да се прима, на које може да се користи PWM MikroElektronika библиотека ...).

2.2 Софтвер

2.2.1 Programming environment

Коришћена је microC PRO for ARM work enviroment ([5]) који нуди могућност уређивања кода за Clicker2 развојну плочу и компајлирања истог. microC је сличан програмском језику C са тим да има одговарајуће предефинисане библиотеке (у овом пројекту PWM, UART, ADC) и макрое који олакшавају програмирање за одговарајуће MikroElektronika плоче и компоненте. За спуштање генерисаног кода у хекс формату, се користи [3] за Clicker2. При том развојна плоча и одговарајући рачунар, на ком је код био изгенерисан и који се спушта, морају бити повезани Mini B USB-USB конектором да би код био спуштен на развојну плочу.

2.2.2 Код на развојној плочи

Код се налази на: [6]. Након што се укључи уређај позивају се одговарајући сегменти кода који служе за иницијализацију одговарајућих модула аутића (bluetooth, фотосензора, pwm-a, timer-a, саме логике аутића). Након тога главни програм ставља у low power режим који чека на interrupt-ове одговарајућом ARM инструкцијом. На сваких 50ms се покреће interrupt који омогућава обављање функционалности описаних на почетку документације.

Код је подељен у неколико фолдера:

1. util

У овом фолдеру, тј. тачније фајлу *util.c* се налазе дефиниције константи које се користе у свим сегментима као и макрои који служе за експандовање пинова. Поред тога овде се налази константа која омогућава подешавање да ли је release mode или debug mode. Release mode не шаље никакве податке преко bluetooth (ради брже обраде прекида), док debug шаље (ради дебаговања и тестирања аутића).

2. У кореном директоријуму налази се конфигурација за build-овање, као и одговарајућа улазна тачка програма (*main.c*).

3. bluetooth

У овом фолдеру тачније фајловима *bluetooth.c* и *bluetooth.h* налазе се дефиниције променљивих и функција коришћених за bluetooth размену и иницијализацију. Коришћен је UART протокол за слање. Променљиве типа *string* и *int* слате су преко бафера који је иницијализован на одговарајућу величину унапред.

4. light

У овом фолдеру, тачније у фајловима *lightDetector.h* и *lightDetector.c* налазе се дефиниције променљивих и функција које су коришћене за детектовање јачине светлости са улаза. Коришћена је MikroElektronika-ина одговарајућа ADC библиотека. Она омогућава конвертовање аналогне вредности са фотоотпорника у одговарајућу дигиталну која даље може бити коришћена у програму.

5. pwm

У овом фолдеру, тачније у фајловима *pwm.h* и *pwm.c* налазе се дефиниције променљивих и функција коришћених за иницијализацију pwm библиотеке за даље коришћење у осталим сегментима кода.

6. timer

У овом фолдеру, тачније у фајловима *timer.h* и *timer.c* налазе се дефиниције променљивих и функција коришћених за иницијализацију и обраду прекида. Константе су подешене тако да се прекид дешава сваких 50ms и при томе се обавља логика која је описана у logic фолдеру.

7. wheel

У овом фолдеру, тачније у фајловима *wheel.h*, *left.h* и *left.c* односно *right.h* и *right.c* налазе се

дефиниције променљивих, константи и функција које омогућавају кретање левог, односно десног
точка, уз помоћ MikroElektronika-ине pwm библиотеке.

8. **logic**

- i) **light**
Логика
- ii) **movement**
Кретање

Литература

- [1] NMinion. *Bluetooth Serial Terminal*.
<https://www.microsoft.com/en-us/store/p/bluetooth-serial-terminal/9wzdnrcdfst8>
- [2] MikroElektronika. *Clicker 2 for STM32*.
<https://shop.mikroe.com/clicker-2-stm32f4>
- [3] MikroElektronika. *Bootloader for Clicker 2*.
<https://download.mikroe.com/examples/starter-boards/clicker-2/stm32f4/clicker-2-stm32f4-mikrobootloader-usb-hid-v130.zip>
- [4] ST. *STM32F405xx and STM32F407xx datasheet*.
<http://www.st.com/content/ccc/resource/technical/document/datasheet/ef/92/76/6d/bb/c2/4f/f7/DM00037051.pdf/files/DM00037051.pdf/jcr:content/translations/en.DM00037051.pdf>
- [5] MikroElektronika. *mikroC PRO for ARM v.5.0.0*.
<https://www.mikroe.com/mikroc/#arm>
- [6] Ђорђе Живановић. *Car which avoids light*.
<https://bitbucket.org/popina1994/car-which-avoids-light/src>