

Střední průmyslová škola a Vyšší odborná škola, Písek, Karla Čapka 402, Písek

18-20-M/01 Informační technologie

Maturitní práce

**Elektromechanická hra ->**

**samořídící šachovnice**

Téma číslo 4.

autor:

**Václav Zíka, B4.I**

vedoucí maturitní práce:

**Mgr. Milan Janoušek**

Písek 2024/2025

## Anotace

Maturitní práce se zabývala tvorbou samořídící šachovnice, jejíž cílem bylo kompletně simulovat protihráče. Ať už se jedná o vymyšlení protitahu či o samotný manuální posun figurky. Šachovnice je ovládána mikrokontrolérem Arduino UNO. Pomocí magnetických spínačů umístěných na PCB detekujeme pozici figurek na hracím poli. Tyto informace následně zpracováváme Arduinem a skrze dva krokové motory a elektromagnet realizujeme tahy figurek. Pro zjištění ideálního příštího tahu využíváme MiniMax algoritmus, jenž je schopný zevaluovat danou situaci a skrze programovou logiku udat příkazy pro pohyb figurek. Celá samořídící šachovnice je vyrobena z dřevěné konstrukce, do které je umístěna deska plošného spoje s elektronikou. V rámci projektu jsem si pomocí 3D tisku zhotovil magnetické šachové figurky.

**Klíčová slova:** Samořídící šachovnice, automatizace, programové řízení

## Annotation

Graduation thesis focuses on construction of self-controlling chessboard. The goal of the work is to completely simulate opponent. within the simulation, we should be able to come up with ideal counter move and manual movement of the piece. The chessboard is controller by a microcontroller Arduino UNO. We use reed switches situated on a PCB to detect position of chess pieces. These information we proccess with Arduino and through two stepper motors and an electromagnet we realize the moves of the pieces. To detect ideal next move we use MiniMax algorithm, which is able to evaluate given situation and through program logic set signals for stepper motors. The self-controlling chessboard is made out of wooden construction inside which is isntalled printed circuit board wit neccessary electronics. Within the project I made magnetic chess pieces using 3D printing.

**Key words:** Self-controlling chessboard, automatization, program control

## Poděkování

Chtěl bych poděkovat panu Mgr. Janouškovi za podporu a vedení práce. Za jeho odborné rady a konzultace ohledně možných řešení. Také bych chtěl poděkovat panu Táborovi, panu Kutilovi, panu Kolpovi a elektrotechnikům, co mi poskytli rady.

# Licenční smlouva o podmínkách užití školního díla

ve smyslu zákona č. 121/2000 Sb. o právu autorském, o právech souvisejících s právem autorským a o změně některých zákonů (autorský zákon) v platném znění (dále jen „AZ“), uzavřená mezi smluvními stranami:

## 1. Autor práce: Václav Zíka

bytem Na Spravedlnosti 974/36, Písek 39701, Česká republika

datum narození: 29. 12. 2005

(dále jen „autor“)

**a**

## 2. Nabyvatel: Střední průmyslová škola a Vyšší odborná škola, Písek, Karla Čapka 402, Písek

397 11 Písek, Karla Čapka 402

(dále jen "nabyvatel")

zastoupená ředitelem školy: Ing. Jiří Uhlík

## Článek 1

### Vymezení pojmů

- 1.1 Školním dílem dle §60 AZ se pro účely této smlouvy rozumí dílo vytvořené žákem/studentem ke splnění školních nebo studijních povinností vyplývajících z jeho právního postavení ke škole.
- 1.2 Licencí se pro účely této smlouvy rozumí oprávnění k výkonu práva školní dílo užít v rozsahu a za podmínek dále stanovených.

## Článek 2

### Dílo

- 2.1 Předmětem této smlouvy je poskytnutí licence k užití školního díla – maturitní práce.

Název práce (dále jen „dílo“): Elektromechanická hra -> samořídící šachovnice  
vedoucí práce: Mgr. Milan Janoušek  
odevzdané nabyvateli v elektronické formě dne 31. 3. 2025.

## 2.2 Autor prohlašuje, že:

- vytvořil dílo, specifikované touto smlouvou, samostatnou vlastní tvůrčí činností;
- při zpracovávání díla se sám nedostal do rozporu s autorským zákonem a předpisy souvisejícími;
- dílo je dílem původním;
- neposkytl třetí osobě výhradní oprávnění k užití díla v rozsahu licence poskytnuté nabyvateli dle této smlouvy před podpisem této smlouvy;
- je si vědom, že před zamýšleným poskytnutím výhradního oprávnění k užití díla v rozsahu licence poskytnuté nabyvateli dle této smlouvy třetí osobě, je povinen informovat tuto třetí osobu o skutečnosti, že již poskytl nevýhradní licenci k užití díla nabyvateli.

## 2.3 Dílo je chráněno jako dílo dle autorského zákona a dle zákona č. 89/2012 Sb., občanský zákoník (dále jen „Občanský zákoník“).

## Článek 3

### Poskytnutí licence

- 3.1 Licenční smlouvou autor poskytuje nabyvateli oprávnění k výkonu práva dílo užít pro účely výuky na Střední průmyslové škole a Vyšší odborné škole, Písek, Karla Čapka 402, a pro vnitřní potřebu školy, ze které neplyne škole hospodářský výsledek.
- 3.2 Licence je poskytována pro celou dobu trvání autorských a majetkových práv k dílu.
- 3.3 Autor poskytuje nabyvateli oprávnění užít dílo způsoby podle 3.1 neomezeně.
- 3.4 Autor poskytuje nabyvateli oprávnění užít dílo bezúplatně za splnění podmínky, že nabyvatel nebude užívat dílo za účelem dosažení zisku a nebude-li v budoucnu dohodnuto písemně jinak.

## **Článek 4**

### **Údaje o autorství**

4.1 Nabyvatel se zavazuje, že uvede údaje o autorství autora dle Autorského zákona.

## **Článek 5**

### **Poskytnutí licence**

5.1 Pokud to není v rozporu s oprávněnými zájmy nabyvatele, licence je poskytována jako nevýhradní. Nabyvatel je oprávněn postoupit tuto licenci třetí osobě a udělovat podlicence za splnění podmínek uvedených v § 48 Autorského zákona.

5.2 Autor může své dílo užít či poskytnout jinému licenci, není-li to v rozporu s oprávněnými zájmy nabyvatele, za podmínky, že nabyvatel (dle této licenční smlouvy) je oprávněn po autoru školního díla požadovat, aby přiměřeně přispěl na úhradu nákladů, tak, jak je stanoveno v § 60 odst. 3 zákona Autorského zákona.

5.3 Nabyvatel není povinen dílo užít.

5.4 Nabyvatel je oprávněn dílo spojovat s jinými díly i zařadit dílo do díla souborného. Autor dává svolení k tomu, aby nabyvatel pořídil pro účely užití uvedené v této smlouvě překlad díla.

5.5 V případě, že z díla plyne hospodářský výsledek autorovi nebo nabyvateli, rozdělení zisku bude řešeno dodatkem k této smlouvě.

## **Článek 6**

### **Výpověď smlouvy**

6.1 Každá smluvní strana může smlouvu kdykoliv písemně vypovědět bez udání úvodu.

6.2 Výpověď musí být učiněna doporučeným dopisem doručeným druhé smluvní straně. Výpovědní lhůta je stanovena na dva měsíce a začíná běžet prvním dnem kalendářního měsíce následujícího po měsíci, v němž byla výpověď doručena druhé smluvní straně.

6.3 Autor nahradí Nabyvateli škodu, která mu odstoupením od smlouvy podle odstavce 1 a 2 vznikla. Účinky odstoupení nastanou nahrazením škody nebo poskytnutím dostatečné jistoty.

## **Článek 7**

### **Závěrečná ustanovení**

- 7.1 Smlouva je sepsána ve dvou vyhotoveních s platností originálu, která budou vložena do dvou výtisků díla (práce), z toho nabyvatel i autor obdrží po jednom vyhotovení.
- 7.2 Vztahy mezi smluvními stranami vzniklé a neupravené touto smlouvou se řídí autorským zákonem a občanským zákoníkem v platném znění, popř. dalšími právními předpisy.
- 7.3 Smlouva byla uzavřena podle svobodné a pravé vůle smluvních stran, s plným porozuměním jejímu textu i důsledkům, nikoli v tísní a za nápadně nevýhodných podmínek.
- 7.4 Smlouva nabývá platnosti a účinnosti dnem jejího podpisu oběma smluvními stranami.

V Písku dne 31. 3. 2025

Autor: \_\_\_\_\_

Nabyvatel: \_\_\_\_\_

# Obsah

<b>1</b>	<b>Úvod</b>	<b>9</b>
<b>2</b>	<b>Využité technologie</b>	<b>11</b>
2.1	Arduino . . . . .	11
2.2	Deska plošného spoje . . . . .	11
2.3	Elektronické součástky . . . . .	12
2.3.1	Magnetický spínač . . . . .	12
2.3.2	Multiplexor . . . . .	12
2.3.3	Stabilizátor . . . . .	12
2.3.4	Elektromagnet . . . . .	13
2.3.5	Krokový motor . . . . .	13
2.4	Mini-Max algoritmus . . . . .	13
<b>3</b>	<b>Elektrické zapojení</b>	<b>15</b>
3.1	PCB deska . . . . .	15
3.2	Řídící jednotka . . . . .	17
<b>4</b>	<b>Detekce pozice figurek</b>	<b>18</b>
4.1	Zapojení a princip . . . . .	18
4.2	Programový kód . . . . .	20
4.2.1	Čtení hodnot pomocí getReedValues() . . . . .	20
4.2.2	Ukládání všech pozic . . . . .	22
4.2.3	Detekce přemístění figurek . . . . .	22
<b>5</b>	<b>Pohyb figurek</b>	<b>25</b>
5.1	Elektromagnet . . . . .	25
5.2	Krokové motory . . . . .	26
5.2.1	Konstrukce . . . . .	27
5.2.2	Programový kód . . . . .	28



5.3	Šachový tah . . . . .	29
5.3.1	Realizace tahu dle souřadnic . . . . .	31
<b>6</b>	<b>Šachová hra</b>	<b>33</b>
6.1	Variabilizace hry . . . . .	33
6.2	Průběh hry . . . . .	34
6.3	MiniMax algoritmus . . . . .	35
<b>7</b>	<b>Konstrukční provedení</b>	<b>37</b>
7.1	Herní část šachovnice . . . . .	37
<b>8</b>	<b>Závěr</b>	<b>38</b>
	<b>Přílohy</b>	<b>40</b>
<b>A</b>	<b>schema_sachovnice.pdf</b>	<b>41</b>

# Kapitola 1

## Úvod

Nápad pro automatickou šachovnici jsem dostal při hledání nového projektu, který bych si doma zvládl sestrojít. Chtěl jsem, aby projekt obsahoval, jak část softwarovou, kterou jsem se do té doby primárně zabýval, ale také část mechanickou, kterou by bylo nutné vyrobit.

Napadlo mě vytvořit nějakou deskovou hru pro více hráčů. V té době jsem měl ve velké oblibě šach a tím vznikla idea automatická šachovnice. Začal jsem nákresem na papír a tím jsem získal základní představu o projektu. Šachovnice by se skládala ze tří hlavní částí:

**Konstrukční část** Tou jest samotná dřevěná konstrukce šachovnice, do které bude nutné umístit mechanismus pro pohybování s figurky. V rámci toho také její opracování a nadesignování projektu. Tvorba šachových políček a rozhraní pro jednoduché ovládání.

**Elektrotechnická část** Ta obsahuje systém pro detekci figurek na šachovnici. Ten by se dal vytvořit pomocí mnoha způsobů, ale v práci budu popisovat řešení pomocí desky plošného spoje. Dále vytvoření pohybové soustavy pomocí krokových motorů a umístění elektromagnetu, který bude s figurky pohybovat. Posledním krokem je sestrojení systému, jenž umožní uživateli variabilovat hru pomocí volby hry za černé či bílé a obtížnosti.

**Softwarová část** Z hlediska softwaru je nutné vytvořit kód, který spojí všechny části dohromady. Je nutné transformovat signály, tak aby s nimi bylo možné pracovat. Z hlediska kódu je nutné vytvořit rozhraní pro komunikaci mezi mikrokontrolérem a součástky. Je zapotřebí umožnit evaluaci dat o pozicích figurek a předat je algoritmu, který nám bude schopen vymyslet další tah.



# Kapitola 2

## Využité technologie

V této kapitole si popíšeme technologie, které byli zapotřebí při tvorbě projektu. Získáme k nim teoretický základ nutný k porozumění šachovnice.

### 2.1 Arduino

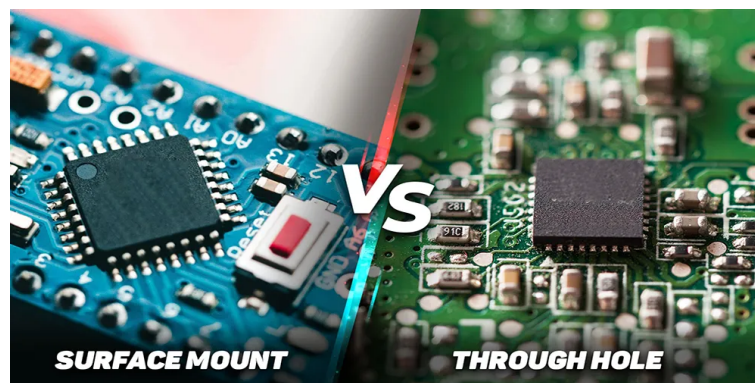
Arduino je platforma pro tvorbu různých elektronických projektů. Zabývá se hardwarem a softwarem a obě tyto části vytváří jako open-source. To je jeden z důvodů velkého rozšíření mikrokontrolerů Arduino.

Mikrokontrolér Arduino je malý počítač založen na jednom čipu. Arduino vyrábí mnoho různých řad jejich projektů, ale mezi nejznámější se řadí Arduino UNO či Mega. Arduino desky na sobě mají široké spektrum možných vstupů, výstupů a senzorů. Velkou výhodou těchto desek je cena. Ta se pohybuje v řádech stovek korun.

Arduino desky se primárně programují pomocí platformy Arduino IDE. To je další open-source program, který má na základě popularity mezi lidmi i velkou podporu knihoven s různými zaměřenými.

### 2.2 Deska plošného spoje

PCB deska, jak je zkratkou nazývána, nebo také DPS je velmi rozšířená elektronická součástka. Desky jsou vyrobené z izolačních materiálů s pájecími poli, kterým se říká podložky a elektrickými spoji nazývanými stopy. Na PCB desky se připájí potřebné součástky. Tyto součástky jsou spolu pak propojeny na základě schématu pro tvorbu PCB. Jsou dvě primární technologie montáže součástek na desku. Je tady technologie průchozích otvorů (THT, Through-Hole Technology), nebo povrchové montáže (SMD, Surface-Mounted Devices) viz. obr. 2.1. Při povrchové montáži se napájí součástky přímo na desku s tím, že



Obrázek 2.1: Rozlišení SMT a THT na PCB desce

jsou na ní připravené jednotlivé stopy. U THT jsou v desce připravené dírky, do kterých součástky umísťujeme.

## 2.3 Elektronické součástky

### 2.3.1 Magnetický spínač

Tento typ spínače je elektronický obvod aktivován pomocí magnetického pole. Nejběžnější je konstrukce pomocí dvou feromagnetických kovů umístěných kousek od sebe ve skleněné kapsli. V momentě, kdy je ke spínači přiložen magnet se kovy spojí a začnou vodit. Magnetické spínače jsou například využívány pro detekci uzavření dveří.

### 2.3.2 Multiplexor

Tato elektronická součástka slouží k přepínání vstupů na jeden výstup na základě řídicích signálů. Multiplexor je realizován integrovanými obvody. Pomocí této součástky jsme například schopni zvětšit počet vstupů na určitém zařízení o počet vstupů na multiplexoru, s tím že do zařízení zapojíme pouze multiplexor. Tento postup je ideální v momentě, kdy máme zařízení s nedostatkem vstupů pro dané využití.

### 2.3.3 Stabilizátor

Stabilizátor nám zajišťuje výstupní napětí bez ohledu na změny výstupního proudu či vstupního napětí. Stabilizátory se dělí na lineární parametrický, lineární zpětnovazební

a spínací zpětnovazební. Stabilizátory fungují na principu regulace odporu pomocí tranzistoru na základě referenčního napětí a napětí žádaného. Ke stabilizátoru se přidávají kondenzátory, který eliminuje šum a stabilizují výstup. Lineární stabilizátory regulují napětí, tím že fungují jako proměnný odpor mezi vstupem a výstupem.

### 2.3.4 Elektromagnet

Elektromagnetem se rozumí cívka pomocí, které jsme schopni vytvořit dočasné magnetické pole. Jádrem této cívky je z magneticky měkké oceli. V momentě, kdy začneme cívku provádět proud, začne se okolo ní vytvářet magnetické pole. Velikost a polaritu tohoto pole jsme schopni ovládat.

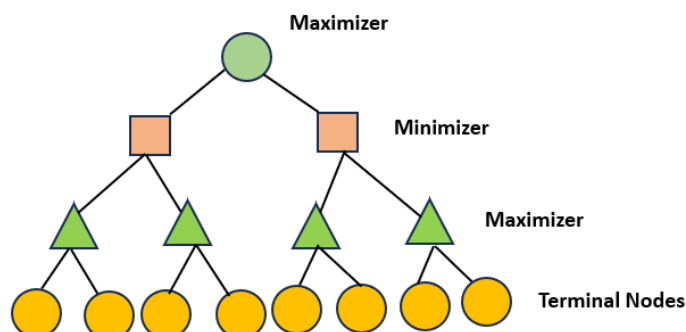
### 2.3.5 Krokový motor

Krokový motor je zařízení, který nám dovolí na základě elektromagnetických pulsů přesně rotovat. V motoru je ozubené kolo, které můžeme otáčet na základě polových dvojic. Pomocí pulsování jednotlivá pole přitáhnout ozubené kolo a na základě tohoto jevu, můžeme motor otočit o přesný počet kroků. Rychlost rotování jsme schopni korigovat na základě změn frekvence aktivace polí. To realizujeme skrze ovladače krokových motorů.

## 2.4 Mini-Max algoritmus

Tento typ algoritmu je fundamentálním konceptem umělé inteligence a teorie her. Mini-Max má za cíl zminimalizovat možnou ztrátu na základě analýzy nejhorších možných scénářů, neboli min, a těch nejlepších, max. Ve hře pro dva hráče si algoritmus vytvoří dvě interní entity. Ta první se jmenuje Maximizer a cílí získat nejvyšší možné skóre. Oproti ní druhá, Minimizer, má za cíl, co nejvíce skóre Maximizer snížit. Toho docílí způsobem, že evaluuje všechny možné tahy obou hráčů zároveň.

## Minimax Algorithm



Obrázek 2.2: Minimax algoritmus

Z počátku si Mini-Max vytvoří tzv. herní strom. Účelem tohoto stromu je reprezentovat všechny možné tahy, které mohou v daný moment ve hře nastat. Dalším krokem je, že u tzv. závěrečných stavů (terminal nodes) určí skóre. Skóre se určuje na základě kritériích daných v kódu a postupně ve stromu postupuje výše a určuje skóre dál. Poté, co Mini-Max určí skóre pro všechny možné stavy, projde jednotlivé scénáře. V kole Maximizera volí variantu s nejvyšším možným skóre. Naopak v kole minimizera tu s nejnižším. Podle nejvyššího možného celkového skóre algoritmus určí příští zvolený blok.

# Kapitola 3

## Elektrické zapojení

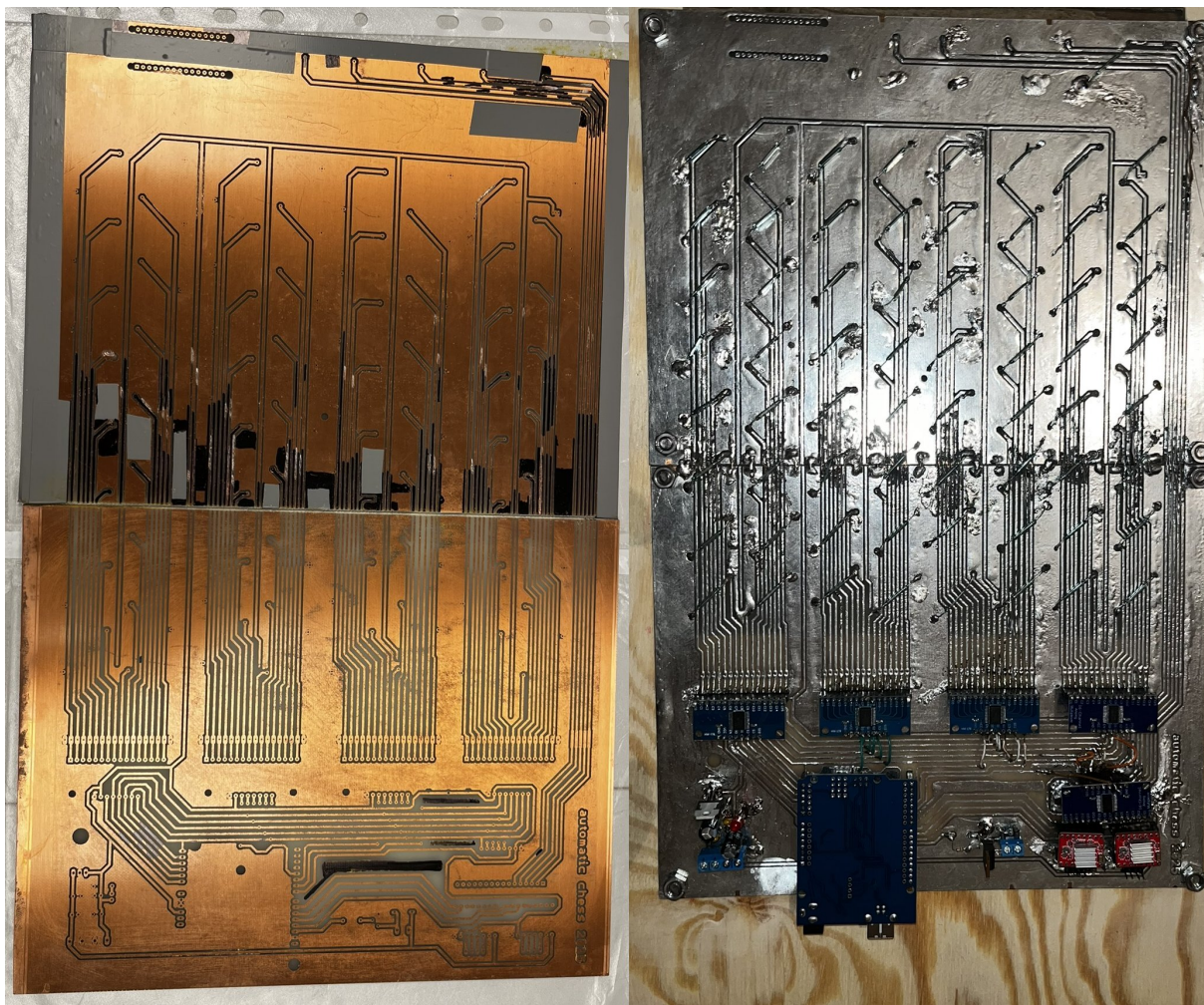
Pro projekt bylo zapotřebí vymyslet efektivní a spolehlivý způsob propojení. Zároveň však způsob nesměl bránit detekci figurek pomocí spínačů. Nabízela se spousta možností, ale z důvodů velkého množství součástek jsem se rozhodl pro dle mě nejčistší řešení a to desku plošného spoje.

### 3.1 PCB deska

Deska plošného spoje bylo řešení, které se nabízelo kvůli spolehlivosti a zároveň, tím že deska je velmi tenká a její materiál nijak nebrání průchodu magnetického pole. Na základě mého schématu v programu EasyEDA jsem si desku nechal sestrojít. Schéma šachovnice najdete v přílohách pod názvem `schema_sachovnice.pdf`. Z důvodu výrobních možností a rozměrů desky byla deska sestrojena na dvě poloviny. Tyto poloviny jsem spájel dohromady. Desku byla vyrobena technologií SMT, takže jsem na ní povrchově připájel piny pro všechny potřebné součástky. A to

- 69 jazýčkový magnetických kontaktů
- 5 analogových multiplexorů
- Mikrokontroler Arduino UNO
- Dva A4988 ovladače pro krokové motory
- Stabilizátor a piny pro vstupní napětí
- Napájení pro motory a elektromagnety
- Transistor a různé drobné zařízení





Obrázek 3.1: porovnání PCB desky z výroby a osázené

Desku jsem si následně nechal pocínovat za účelem lepší vodivosti. Dvě části jsem pomocí propojek spojil dohromady. Během práce jsem posléze při detekci figurek musel řešit velký problém a to se spolehlivostí desky. Magnetické spínače nefungovali spolehlivě. Důvodem byli narušené cesty a také křehkost spínačů. Ty během pájení velmi snadno praskli.

Tyto problémy jsem řešil za pomoci multimetru a posléze detekcí pomocí počítače. Na desce jsem postupně zkontroloval všechny cesty a v momentě, kdy špatně vodili jsem na ně napájel vrstvu cínu. Pokud problém spočíval v propojení dvou vedlejších cest, vzal jsem nůž a cín manuálně odstranil. Největším úskalím bylo manuální propojení dvou desek dohromady. Tato část desky vyžadovalo časově velmi úpornou manuální péči.

Desky se mi po opravách podařilo dostat do spolehlivého stavu. Jednou věcí, která

mi však projekt stížila bylo, že nespolehlivost dráh a spínačů jsem objevil až v momentě, kdy jsem programoval detekci figurek. V tuto chvíli jsem však již, alespoň mohl využít napojení na multiplexery a pomocí kódu je kontrolovat skrze konzoly na počítači. To usnadilo proces oprav.

Deska je napájena externím 18V zdrojem. Na desce se pomocí stabilizátoru pro většinu součástek ustálí proud 5V, avšak pro motory a elektromagnet zůstává proud 18V.

## 3.2 Řídící jednotka

Mikrokontrolér, který jsem si vybral pro samořídící šachovnici je Arduino UNO. Toto Arduino splňovalo veškeré nutné požadavky pro ovládání a zároveň to byl mikrokontroler, který jsem měl z počátku projektu doma a mohl jsem na něm zprvu testovat. Arduino je napájeno 5V z PCB desky a ovládá celou šachovnici. Arduino je naprogramováno variantou jazyku C++, ale o tom budu psát podrobněji až dále v práci. Do mikrokontroleru jsou skrze multiplexory zapojeny všechny magnetické spínače. Arduino si pomocí programové logiky přepíná, jaký z multiplexorů bude v dané chvíli aktivní, jelikož data multiplexorů proudí po stejných cestách. Dále jsou do Arduina zapojené ovladače motorů a transistor, který slouží k ovládání k elektromagnetu.

# Kapitola 4

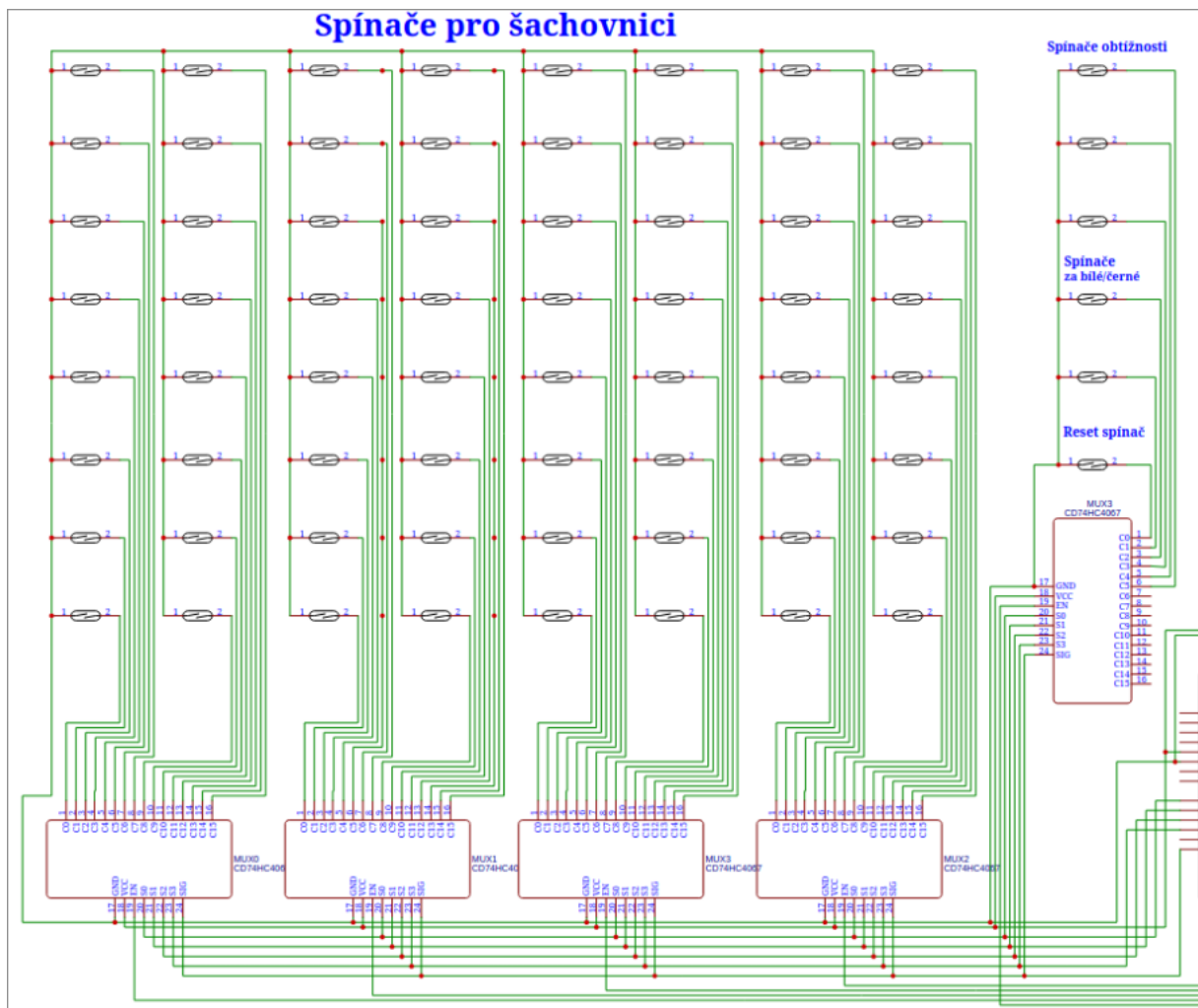
## Detekce pozice figurek

V této kapitole popíši, na jakém principu se v šachovnici detekují pozici figurek. Vysvětlím jednotlivé zapojení multiplexorů a kód, který je ovládá. Spolehlivé detekování pozice figurek je stěžejním bodem této práce, jelikož z něho vychází další operace projektu.

### 4.1 Zapojení a princip

Aby samořídící šachovnice fungovala je zapotřebí vědět pozici figurek na herním poli. Nabízí se dvě řešení. Detekce pomocí kamer a zpracování obrazu a pomocí magnetických spínačů. Řešení pomocí kamer jsem zavrhl, již z počátku jelikož by to znamenalo nějaké rameno na šachovnice s kamerou. To mi nepřipadalo ideální. Magnetické spínače nám zachovají čistý vzhled šachovnice. Jelikož však na šachovnici máme 64 políček, potřebujeme 64 spínačů. Tolika piny naše Arduino Uno nedisponuje, a tak je zapotřebí využít nějaký systém pomocí, kterého počet vstupů snížíme.

Po průzkumu a práci na řešení jsem se inspiroval z jednoho projektu dostupném na internetu [9]. V tomto projektu bylo využito multiplexorové řešení. Zapojíme piny spínačů do multiplexoru a ten pak čteme pomocí řídicí jednotky. Pomocí tohoto postupu jsme schopni zredukovat 64 pinů na 4 multiplexory. V této práci jsem jich využil pět, jelikož poslední multiplexor se stará o volbu obtížností a barvy.



Obrázek 4.1: Zapojení magnetických spínačů na desce

Multiplexory, které jsem využil mají 16 datových vstupů, 4 vstupy adresové, napájení a zem, zapínací pin EN a výstup SIG. Výstupy multiplexorů, jak je vidět na schématu viz. obr. 4.1 jsou zapojeny do stejných cest na PCB desce. Stejně tak výstup SIG je pro všechny multiplexory stejný. Toto není problém, jelikož v kódu využívám pin Enable (en). Jestliže je tento pin v logické jedničce, je multiplexor vypnutý. V momentě, kdy je v logické nule, je zapnutý. Na základě tohoto principu jsme schopni přepínat přepínače samotné a tím ještě více zminimalizovat počet nutných vstupů do Arduina UNO.

## 4.2 Programový kód

Jak, už jsme zmínili dříve v práci, šachovnice je ovládána mikrokontrolerem Arduino UNO, jenž se programuje variantou C++. Kód pro ovládání multiplexorů nám musí zajistit jejich přepínání pomocí Enable pin a stabilní detekci pozic. První věc, kterou musíme v kódu nastavit jsou Enable piny. Po zapnutí nastavím Enable pin jako OUTPUT a pomocí for loopu si procyklujeme všechny Enable piny multiplexorů a dáme na ně logickou jedničku. Tato část kódu je v setup() funkci kódu. Ta se spustí pouze po spuštění mikrokontroleru.

```
1 // Disabling Multiplexers (When high — does nothing)
2 for (int i = 0; i < 5; i++) {
3     pinMode(muxEnable[i], OUTPUT);
4     digitalWrite(muxEnable[i], HIGH);
5 }
6
7 for (int i = 0; i < 4; i++) {
8     pinMode(muxAddr[i], OUTPUT);
9     digitalWrite(muxAddr[i], LOW);
10 }
```

### 4.2.1 Čtení hodnot pomocí getReedValues()

Samotný proces čtení pozic si ukážeme jako další. Využívám na to svou funkci getReedValues. V této funkci nejprve zaktivujeme multiplexor, tím že mu nastavíme pin na 0. Poté začneme na jeho adresové piny vysílat binární kombinace od 0 do 15. Toho docílíme opět pomocí for cyklu a využití modulo funkce (v kódu jako %). Data následně ukládáme do našeho interního variablu muxValues a poté, co deaktivujeme multiplexor a jeho adresové vstupy, překopírujeme pomocí funkce memcpy hodnoty do proměnné recordedReedValue, která nám slouží pouze pro ukládání nejnovější možné detekce pozic.

```
1
2 void getReedValues(int targetMuxAddress, int from, int to) {
3     // Splitting to two rows because row of chessboard has 8 pieces
4     int muxValues[8];
5
6     // Activating MUX
```

```

7  digitalWrite(targetMuxAddress, LOW);
8
9  for (int j = from; j < to; j++) {
10     // Checking MUX combinations
11     digitalWrite(muxAddr[0], j % 2);
12     digitalWrite(muxAddr[1], j / 2 % 2);
13     digitalWrite(muxAddr[2], j / 4 % 2);
14     digitalWrite(muxAddr[3], j / 8 % 2);
15
16     int reedValue = digitalRead(muxOutput);
17
18     if (j > 7) {
19         muxValues[7-(j-8)] = reedValue;
20     } else {
21         muxValues[j] = reedValue;
22     }
23 }
24
25 // Resetting MUX
26 digitalWrite(muxAddr[0], LOW);
27 digitalWrite(muxAddr[1], LOW);
28 digitalWrite(muxAddr[2], LOW);
29 digitalWrite(muxAddr[3], LOW);
30
31 digitalWrite(targetMuxAddress, HIGH);
32 memcpy(recordedReedValue, muxValues, sizeof(recordedReedValue));
33 }

```

Jelikož je SIG pin multiplexorů nastavený jako INPUT\_PULLUP, což je nutné pro detekci zda spínač spíná zem či je rozpojený, dostávám všechny rozpojené spínače jako jedničky. Ty seplé jako nuly. Ve výsledku může výstup v konzoli po zahájení hry vypadat takto.

```

8 - 0 0 0 0 0 0 0 0
7 - 0 0 0 0 0 0 0 0
6 - 1 1 1 1 1 1 1 1
5 - 1 1 1 1 1 1 1 1
4 - 1 1 1 1 1 1 1 1
3 - 1 1 1 1 1 1 1 1
2 - 0 0 0 0 0 0 0 0
1 - 0 0 0 0 0 0 0 0
----A B C D E F G H

```

### 4.2.2 Ukládání všech pozic

Předchozí funkce nám zajišťuje přečtení hodnot multiplexoru na základě daných parametrů. V kódu máme další pomocnou funkci `setCurrentBoard()`. Cílem této funkce je projít všechny řady šachovnice od první až po osmou a uložit je do mikrokontroleru. V mikrokontroleru je opět pomocí funkce `memcpy` přepírává do dvouřadého listu `boardValues`, který obsahuje všechny pozice figurek.

```

1 void setCurrentBoard() {
2     getReedValues(muxEnable[0], 0, 8);
3     memcpy(boardValues[0], recordedReedValue, sizeof(boardValues[0]));
4
5     getReedValues(muxEnable[0], 8, 16);
6     memcpy(boardValues[1], recordedReedValue, sizeof(boardValues[1]));
7     // .....another five reads
8     getReedValues(muxEnable[3], 8, 16);
9     memcpy(boardValues[7], recordedReedValue, sizeof(boardValues[7]));

```

### 4.2.3 Detekce přemístění figurek

Předchozí funkce v této kapitole nám vysvětlují, jak šachovnice data čte. Nadcházející funkce je však zodpovědná za samotnou detekci změny pozic, když uživatel vezme figurku do ruky a přendá ji na jiné políčko. Tato funkce je napsána bloku `loop()`. To je opět



platformou Arduino daná funkce, která se po spuštění již zmíněné funkce `setup()` neustále opakuje.

Abychom zjistili zda se událo přemístění figurky musíme pravidelně číst pozice hodnot a porovnávat je z přechozími. To děláme pomocí while cyklu, který se opakuje do doby než jsou splněné podmínky uvedené v závorkách. Podmínky, které jsem v kódu nastavil jsou, že list `move` bude obsahovat čtyři hodnoty. Neboli hodnotu čísla a písmena odkud se figurka přemístila a hodnoty kam. Jak zjistíme hodnoty, které ukládáme do `move`, vysvětlím dále v textu. Nejprve tedy uložíme hodnoty pozic do proměnné `boardValuesMemory` a následně přejdeme do cyklu. V tomto cyklu se neustále volá funkce `detectBoardMovement()` až do splnění zmíněných podmínek.

```
1 // Player's turn => waiting for movement
2 memcpy(boardValuesMemory, boardValues, sizeof(boardValuesMemory));
3 while (!move[0] || !move[1] || !move[2] || !move[3]) {
4     detectBoardMovement();
5 }
```

### Funkce `detectBoardMovement()`

Pomocí této funkce detekujeme, zda bylo uskutečněno přemístění figurek. Tato funkce je volána cyklicky z while loopu dokud nenajdeme čtyři hodnoty pro proměnnou `move`. Např. `e2e4` by nám značilo pohyb z počátku hry pěšce o dvě místa z `e2` na políčko `e4`. Funkce porovnává současné hodnoty pozic v proměnné `boardValues`, které nastaví pomocí funkce `setCurrentBoard()` s hodnoty `boardValuesMemory` uloženými v hlavním cyklu před zahájením while cyklu.

```
1 void detectBoardMovement() {
2     setCurrentBoard();
3
4     for (int i = 7; i >= 0; i--) {
5         for (int j = 7; j >= 0; j--) {
6             if (boardValuesMemory[i][j] != boardValues[i][j]) {
7                 // Position of piece has changes
8                 if (boardValues[i][j]) {
9                     // Piece was here before
10                    move[0] = letterTranslate[j];
```



```

11         move[1] = numberTranslate[i];
12     } else {
13         // New piece on this position
14         move[2] = letterTranslate[j];
15         move[3] = numberTranslate[i];
16     }
17 }
18 }
19 }
20 delay(2000);
21 }

```

Takto pomocí dvou for loopu prochází hodnoty od nejvyšší po nejnižší. To je z důvodu uložení dat a zapojení multiplexorů. Tam postupně porovnává každé políčko s každým dokud nenajde nějakou změnu. V případě, že všechny hodnoty jsou stejné jako předtím, funkce se spustí z hlavního cyklu znovu. V případě změny však pomocí kódu detekujeme zda šlo o změnu z 0 na 1 či naopak.

**Změny z 0 na 1** Jelikož logická jednička označuje prázdné políčko, tato změna značí odkud se figurka přemístila. Zapiše se tedy do move na první a druhé pozici.

**Změny z 1 na 0** Značí, že políčko bylo dříve prázdné a nyní se na něj umístila nová figurka. Zapiše se tedy do list move na třetí a čtvrtou pozici

V momentě, kdy naplníme všechny čtyři místo v listu move, zruší se while cyklus v hlavní funkci programu a kód může postupovat dále. Ve funkci máme na konci ještě dané zpoždění, které zamezí chybám v detekci při pomalém přemísťování figurek.

# Kapitola 5

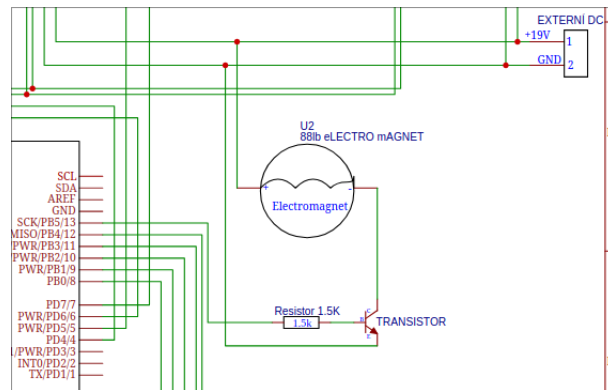
## Pohyb figurek

Realizaci šachových tahů nám zajišťují dva krokové motory a elektromagnet. Pro účel práce bylo nutné umožnit XY pohyb elektromagnetu uvnitř šachovnice. Soustavu bylo nutné umístit dovnitř konstrukce a zajistit, aby byl elektromagnet velmi blízko PCB desce a tím i figurkám.

### 5.1 Elektromagnet

Samotné přemístění figurky je realizováno pomocí elektromagnetu. Ten po přivedení proudu, vytvoří elektromagnetické pole, které začne působit na magnetickou šachovou figurku nad ním a tím s ní můžeme hýbat. Během tvorby řešení jsem musel zajistit, aby elektromagnetické pole nebylo příliš velké a neovlivňovalo ostatní figurky. Zprvu ovšem nastal jiný problém, a to že elektromagnet, i když zapnutý, nebyl schopen figurkou pohnout. Tato situace nastala na základě faktu, že pro velkou účinnost elektromagnetu je nutné zminimalizovat prostor mezi elektromagnetem a přitahovaným tělesem. V situaci, kdy jsem používal elektromagnet se silou 150N stále to nebylo dostatečné. Problém jsem vyřešil vyvýšením elektromagnetu v konstrukci a zasazením jej blíže k plošnému spoji. Po těchto úpravách mi stačil, elektromagnet se silou 50N. Avšak ani tento elektromagnet by s figurky nepohl, jestliže by do nich nebyli umístěné magnetické prvky. Pokud by do figurky byla umístěna prostá ocel, nedokázal by jí elektromagnet přemístit.

Elektromagnet, který v práci využívám je v parametrech u prodejce uváděn na 12V. Já do něj však vysílám 18V z důvodu lepší spolehlivosti. Abychom však elektromagnet mohli ovládat, musel jsem vymyslet způsob, jakým do elektromagnetu těchto 18V budu vpouštět pouze po zaslání signálů. Na to využívám transistor. Transistor použitý v práci po přivedení signálu na bázi, přepne vstup z kolektoru na emitor. Na kolektoru mám přivedenou zem a po zaslání signálů na bázi, vyšlu zem skrze emitor do elektromagnetu.



Obrázek 5.1: Ovládání elektromagnetu pomocí transistoru

Ten je z jeho druhého vstupu připojen k napětí a po přivedení země, začne působit. Po ukončení signálu na bázi se elektromagnet vypne.

Kód, který transistor ovládá je velmi jednoduchý. Ve funkci `makeMove`, o které budu v dalších kapitolách hovořit, je boolovská proměnná `magnetActivated`. V případě, že magnet potřebuji nastavím jí jako `true` a pomocí podmínky v této funkci vyšlu na pin báze transistoru (`magnetPin`) logickou jedničku. Na konci funkce po provedení pohybu, magnet vždy vypínám.

```

1 // Enabling the electromagnet if neccesary
2 if (magnetActivated) {
3     digitalWrite(magnetPin, HIGH);
4 }

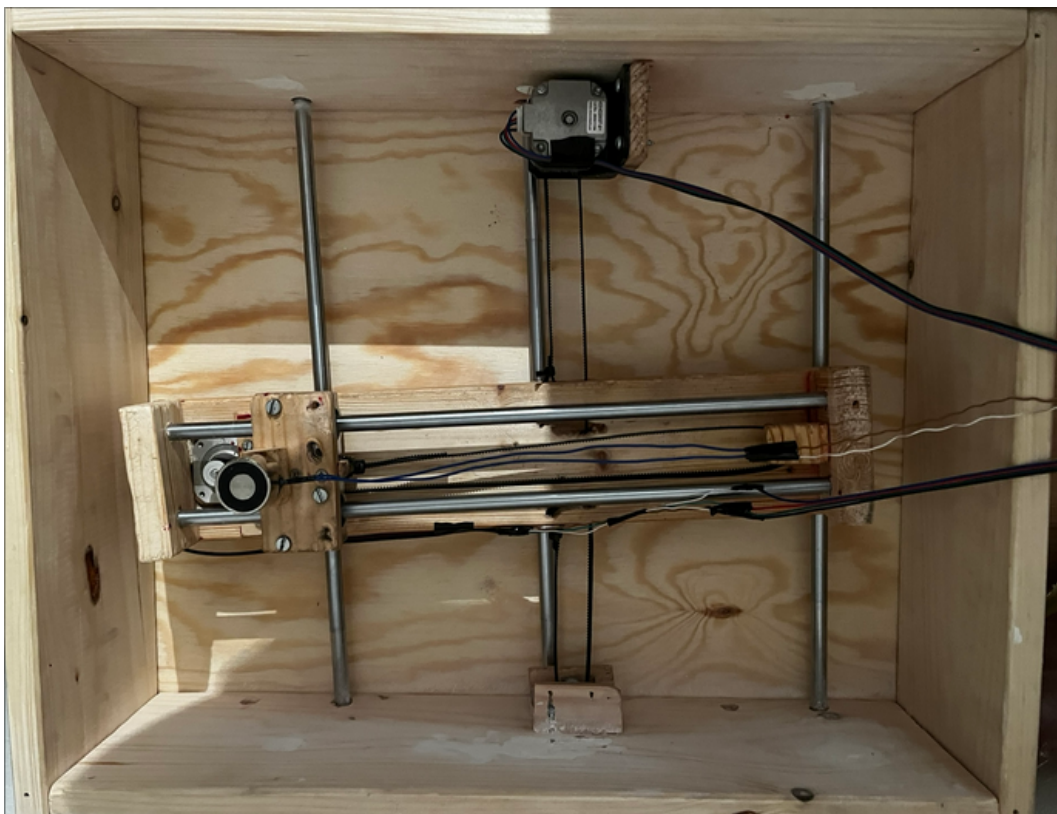
```

## 5.2 Krokové motory

Pro zajištění pohybu využívám dva krokové motory NEMA17 s krokovými ovladači A4988. Krokový ovladač slouží jako mezikrok mezi programem a kódem a zajišťuje pohodlné ovládání motorů. Do těchto ovladačů přivádím po desce, jak 18V, tak 5V. Dále na nich nastavujeme směr pohybu a vysíláme signály pomocí, kterých pak motor hýbe s konstrukcí. Pro zajištění správného pohybu bylo nutné zajistit dostačné napětí. To je dle specifikací 8 až 35V. Po otestování jsem zjistil, že 18V bylo pro projekt ideální. Abych zamezil přehřívání ovladačů, nalepil jsem na ně z vrchu na chlazení, který je s nimi prodáváno.

### 5.2.1 Konstrukce

Konstrukce je realizována pomocí soustavy dvou motorů. Během řešení této problematiky jsem se inspiroval tímto projektem[10]. První motor je umístěn zevnitř boční stěny šachovnice. Na motor jsem umístil vhodnou řemenici a řemen natáhl na protější stěnu. Zde jsem si ze dřeva vyrobil sestrojil ústrojí pro další řemenici. Pod řemenem vedou tři vodící tyče, do kterých jsem umístil druhý motor s konstrukcí. Řemen prochází touto konstrukcí a při otáčení řemenice, tak pomocí řemenu pohybujeme na Y ose i s konstrukcí uvnitř šachovnice. Vnitřní konstrukce je umístěna na třech ložiskách, kterými prochází vodící tyče. V této vnitřní dřevěné konstrukci je vyříznut otvor pro druhý krokový motor a zde je postupováno podle podobného postupu. Vedou zde dvě vodící tyče na X ose. Na těchto vodících tyčích jsou dvě ložiska, na které jsem si sestrojil dřevěnou plošinku připravenou pro umístění magnetu. Magnet je na plošině vyvýšen pro zajištění spolehlivého přenosu figurek a kabely jsou vyvedeny na PCB desku. Na druhé straně je opět ústrojí pro řemenice a řemen je proveden skrze plošinu s elektromagnetem.



Obrázek 5.2: Konstrukce krokových motorů

## 5.2.2 Programový kód

Funkci, která ovládá motory jsem nazval `moveMagnet`. Tato funkce bere tři vstupní parametry. Směr (`direction`) a vzdálenost (`distance`). Pro přehlednost nerozlišuje směry pomocí `if` podmínek, ale pomocí `switch`. V něm nastavím, jaký blok kódu se provede jestliže směr bude odpovídat hodnotě za `case`. Hodnota směru je dána jako pozice v numerické klávesnici. Tedy 4 jako pohyb vlevo, 2 pohyb směrem dolů a např. 9 jako diagonální pohyb doprava nahoru.

```

1 void moveMagnet(int direction , int distance) {
2     switch (direction) {
3         // ...
4         case 4:
5             // Left
6             digitalWrite(dirPinX , LOW);
7             for (int i = 0; i < boxLength * distance; i++) {
8                 digitalWrite(stepPinX , HIGH);

```

```

9      delayMicroseconds(motorDelay);
10     digitalWrite(stepPinX, LOW);
11     delayMicroseconds(motorDelay);
12 }
13 magnetX = magnetX - distance;
14 break;
15 case 9:
16     // Diagonal right up
17     digitalWrite(dirPinY, HIGH);
18     digitalWrite(dirPinX, HIGH);
19     for (int i = 0; i < boxLength * distance; i++) {
20         digitalWrite(stepPinY, HIGH);
21         digitalWrite(stepPinX, HIGH);
22         delayMicroseconds(motorDelay);
23         digitalWrite(stepPinY, LOW);
24         digitalWrite(stepPinX, LOW);
25         delayMicroseconds(motorDelay);
26     }
27     magnetX = magnetX + distance;
28     magnetY = magnetY + distance;
29     break;
30 }
31 // ...

```

Samotný kód, který vysílá signály ovladači je v bloku pod case. Nejprve určíme směr pohybu. Buď logickou nulou či jedničkou. Následně začneme pomocí for cyklu vysílat pulzy do motoru. Vždy nejdříve aktivujeme nutný stepPin. Pak zahájíme prodlevu. Tato prodleva nám určuje rychlost otáčení. Čím menší je, tím rychleji se motory točí. Poté stepPin vypneme a znovu zahájíme prodlevu. Tento cyklus se opakuje podle žádané vzdálenosti, kterou násobím délkou jednoho políčka.

## 5.3 Šachový tah

Algoritmus, který nám určuje tahy oponenta je udává v tomto formátu: "e2e4" Tento fakt nám velmi komplikuje proces tahu oponenta. Musíme totiž transformovat tento příkaz do příkazu, kterému rozumí krokové motory.

Tuto transformaci provádíme ve funkci `makeChessMove`. Ta má jako vstup daný set znaků, který si přeloží do instrukcí. K překladu využíváme C funkci `strchr`, které nám udá pozici v listu. K ní pak přičteme jedničku a máme požadovanou X souřadnici tahu. Pro "e" by to tedy bylo 5. Y souřadnici pouze změníme z textu na číslo tím, že od něj odečteme textovou nulu.

```
1 void makeChessMove(char givenMove[5]) {
2     char aiLetterTranslate[8] = "abcdefgh";
3
4     int fromX = strchr(aiLetterTranslate, givenMove[0]) - aiLetterTranslate +
        1;
5     int fromY = givenMove[1] - '0';
6
7     int toX = strchr(aiLetterTranslate, givenMove[2]) - aiLetterTranslate + 1;
8     int toY = givenMove[3] - '0';
9     //...
```

Následně tyto souřadnice předáme do funkce `makeMove`, kterou vystvělím v příští kapitole. Než však přejdeme dále, musíme vysvětlit ještě jeden element šachového tahu a to je braní figurek. V kódu braní realizujeme právě ve funkci `makeChessMove`. Pomocí funkce `isPlaceOccupied` zjistíme zda jsou cílové souřadnice obsazené či volné.

```
1 bool isPlaceOccupied(int x, int y) {
2     if (!boardValues[y-1][x-1]) {
3         return true;
4     }
5     return false;
6 }
```

V případě, že funkce vrátí `true`, musíme danou figurku odstranit. To provádíme, tak že ji přesuneme mimo šachovnici neboli na 9. X souřadnici. Do funkce `makeMove` dáme nejprve současné souřadnice magnetu a poté cílové, kde se nachází figurku. Poté, co tam elektromagnet dojede, tak ho aktivujeme a figurku přeneseme mimo pole.

```
1 if (takingPiece) {
2     // Moving piece away
3     makeMove(magnetX, magnetY, toX, toY, false);
4     makeMove(toX, toY, 9, 4, true);
5 }
```

Po těchto operacích teprve zahájíme požadovaný přesun figurky. Přemístíme magnet z jeho současných souřadnic na souřadnice figurky, z kterou má pohnout a poté, co tam dorazí aktivujeme elektromagnet a přemístíme magnet i s figurkou na souřadnice cílové.

```
1 makeMove(magnetX, magnetY, fromX, fromY, false);
2 makeMove(fromX, fromY, toX, toY, true);
```

### 5.3.1 Realizace tahu dle souřadnic

Abychom byli schopni zahrát šachový tah musíme ho transformovat do souřadnic. Zde si vysvětlíme funkci, která tah realizuje.

Tato funkce se jmenuje `makeMove` a bere pět vstupních parametrů, XY souřadnice odkud a kam a dále zda má být elektromagnet zapnutý. Věc, kterou jsem určil, tak aby se provedla jako první je diagonální pohyb. Pomocí testování různých vztahů na šachovnici, jsem přišel na vzorec, který nám určuje diagonální pohyb.

$$|y - targetY| == |targetX - x|$$

Jestliže v situaci vztah platí, provedeme diagonální pohyb na místo a ukončíme funkci pomocí `return`. Ve funkci dále rozlišujeme pohyb diagonální doprava/doleva nahorů či dolů. Jaký potřebujeme zjistíme porovnáním `x` a `targetX`.

```
1  if (abs(y - targetY) == abs(targetX - x)) {
2      // Diagonal movement when moving piece
3      if (y > targetY) {
4          // Diagonal down
5          if (x < targetX) {
6              // Right
7              moveMagnet(3, targetX - x);
8          } else {
9              // Left
10             moveMagnet(1, targetX - x);
11         }
12     } else {
13         if (x < targetX) {
14             // Right
15             moveMagnet(9, targetX - x);
```



```

16     } else {
17         // Left
18         moveMagnet(7, targetX - x);
19     }
20 }
21 return;
22 }

```

Pokud pohyb dle souřadnic není diagonální, pohneme s figurkou po X či Y ose. Proces je podobný jako předtím akorát zde neaplikujeme vzorec a pouze porovnáváme. Využíváme zde dříve zmíněnou funkci `moveMagnet`, které dáváme jako požadovanou urazenou vzdálenost rozdíl mezi `x` a `targetX`.

```

1 // Move magnet to starting position on X
2 if (x < targetX) {
3     // Move to right
4     Serial.println("moving right");
5     moveMagnet(6, x - targetX);
6 } else if (x > targetX) {
7     // Move to left
8     moveMagnet(4, targetX - x);
9 }

```

# Kapitola 6

## Šachová hra

Šachová hra se odehrává v hlavním cyklu programu. V této části práci si vysvětlíme, jak probíhá od samotného spuštění, po tvorbu tahu oponenta až po ukončení hry.

### 6.1 Variabilizace hry

To realizuje pomocí pátého kontrolního multiplexoru. Tento multiplexor má pouze pět spínačů a to

**První dva spínače** Hra za bílé či černé figurky

**Další tři** Tyto spínače slouží pro zvolení obtížnosti hry.

V kódu variabilizaci sledujeme pomocí podmínek ve funkci `setControlMux`, které se volá hned na začátku hry. Nejprve přečteme hodnoty spínačů a poté určíme parametry. V momentě, kdy uživatel zvolil barvu a jeden ze spínačů obtížnosti je spuštěný, zahájíme hru přepnutím proměnné `gameStarted` na `true`.

```
1 void setControlMUX() {
2     getReedValues(muxEnable[4], 0, 8);
3     memcpy(controlValues, recordedReedValue, sizeof(controlValues));
4
5     // Setting the data based on MUX wiring
6     if (!controlValues[1]) {
7         playingAsWhite = false;
8     }
9     // ...
10    if (!controlValues[5]) {
11        difficulty = 2;
12    }
```

```

13
14 if ((!controlValues[1] || !controlValues[2]) &&
15      (!controlValues[3] || !controlValues[4] || !controlValues[5])) {
16     gameStarted = true;
17 }

```

## 6.2 Průběh hry

V hlavním cyklu programu po splnění proměnné `gameStarted` probíhá hra. Kód v cyklu primárně využívá již výše popsané funkce. Zde si ukážeme jejich aplikaci. Nejprve získáme hodnoty spínačů pomocí `setCurrentBoard`, následně tyto hodnoty uložíme do paměti a spustíme detekci pohybu. V případě, že hráč začíná za bílé, spustí se funkce `detectBoardMovement` a běží až do doby, kdy hráč s nějakou figurkou pohne. Tento pohyb se uloží do proměnné `move` a ta se předá MiniMax algoritmu pro šachovou hru. Ten rozeberu dále v práci.

```

1 // Player's turn => waiting for movement
2 setCurrentBoard();
3 memcpy(boardValuesMemory, boardValues, sizeof(boardValuesMemory));
4 while (!move[0] || !move[1] || !move[2] || !move[3]) {
5     detectBoardMovement();
6 }
7
8 // AI turn
9 getAIMove(move);

```

MiniMax vyhodnotí zda, byl tah uživatele validní a následně zda je hra u konce či ještě pokračuje. V případě, že tah nebyl validní, což se může stát chybou uživatele a přepnutím jiných spínačů, to vyřešíme resetem tahu.

```

1 if (!validMove) {
2     // If user made invalid move
3     // Resetting move
4     move[0] = 0;
5     move[1] = 0;
6     move[2] = 0;
7     move[3] = 0;

```

```

8  return ;
9  }

```

Dále nám algoritmus vrátí ideální tah pro oponenta uložený pod externí proměnnou lastMoveAi. Ta obsahuje šachový tah, v šachovém formátu. V práci jsem již implementoval řešení funkce makeChessMove. Tuto funkci zde zavoláme a tah se provede. Po provedení tahu opět vyresetujeme proměnnou move a cyklus spustíme od začátku.

```

1  makeChessMove(lastMoveAI);

```

## 6.3 MiniMax algoritmus

Pro tvorbu ideálního tahu pro oponenta využíváme šachový algoritmus od pána H. G. Mullera [11]. Program je dostupný pod Open source licencí a pro Arduino ho přepsal pán Diego Cueva. Tento algoritmus jsem objevil v jedné realizaci projektu šachovnice [9] a jeho využití jsem si přepsal pro své potřeby.

Kód pro algoritmus je v odlišném souboru a to v MiniMax.h a MiniMax.cpp. Samotný kód algoritmu je extrémně optimalizován za účelem nejvyšší možné efektivity a délky. Jména proměnných i funkcí jsou zde zkracována, na co nejkratší a kód je díky tomu těžko srozumitelný. Zprvu v kódu nastavíme hodnoty pro šachové figury.

```

1  char L, w[] = {0, 2, 2, 7, -1, 8, 12, 23}, /* relative piece values */
2  o[] = {-16, -15, -17, 0, 1, 16, 0, 1, 16,
3  15, 17, 0, 14, 18, 31, 33, 0, /* step-vector lists */
4  7, -1, 11, 6, 8, 3, 6, /* 1st dir. in o[] per piece*/
5  6, 3, 5, 7, 4, 5, 3, 6}; /* initial piece setup */
6  /* board is left part, center-pts table is right part, and dummy */

```

Kód pokračuje sekci výpočtu MiniMaxu na základě parametrů pro výhru oponenta. Tento výpočet je velmi komplikovaný a na stránkách pana Mullera uvedené ve zdrojích vysvětlený dopodrobna. Já zde vysvětlím části, které byly důležité pro projení s mým kódem.

Důležitá je zde funkce getAiMove, která má za vstup šachový tah. Algoritmus si tah rozebere a provede opět výpočet. Zde můžeme upravit obtížnost pod proměnnou v kódu určenou jako velké T. Dále je pro nás důležitý status hry. Ten ukládáme do externí pro-

měnné z hlavního souboru `gameStatus`, kde ji kontrolujeme. V případě výhry ji stanovíme na 2 a v případě prohry na 1.

```
1  if (!(r > -I + 1)) {  
2    Serial.println("Lose ");  
3    gameStatus = 1;  
4 }
```

Poslední částí, kterou bych chtěl zmínit je funkce, které zvaliduje a překopíruje daný šachový tah do proměnné `lastMove`. Zároveň ještě stanoví `validMove`, což nám určuje zda byl pohyb legální.

```
1 strcpy(lastMove, c); /* Valid human movement */  
2 validMove = true;
```

# Kapitola 7

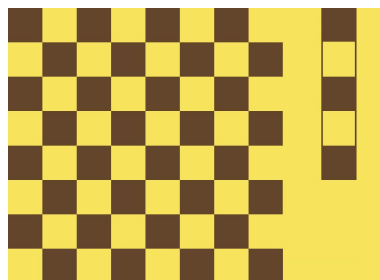
## Konstrukční provedení

Šachovnice bylo zapotřebí umístit do pevného obalu, který bude elektrické součástky chránit před poškozením. Já jsem rozhodl pro dřevo. Dřevo bylo pro mě volba z důvodu dobrých možností úprav a opracování. Dále se mi také velmi zamlouvalo zachovat dojem klasické šachovnice, která je běžně také vyrobena ze dřeva. Box se skládá ze čtyř základních dřevěných desek. Ze zhora a ze spoda je šachovnice uzavřena tenkými překližky. Samořídící šachovnici jsem v závěru projektu nalakoval ochranou vrstvou.

Horní překližka má v sobě zasazenou PCB desku. Ta je do ní připevněna pomocí 8 šroubů, které zároveň společně s cínem drží oba kusy desky pohromady. Do desky jsou vyvedeny kabely od motoru a elektromagnetu. Napájení je realizováno bočním otvorem do šachovnice a připevněno dřevěnou destičkou.

### 7.1 Herní část šachovnice

Pro vzhled šachovnice jsem si v programu Pinta vytvořil návrh šachových políček. Na pravou část návrhu jsem umístil kontrolní spínače pro volbu hry. Návrh jsem si nechal vytisknout na pevný papír, jenž jsem na desku přilepil. Pro šachovnici jsem si nechal vytisknout vhodné šachové figurky pomocí 3D tisku a do nich vložil malé magnety.



Obrázek 7.1: Návrh vzhledu herní částí šachovnice

# Kapitola 8

## Závěr

Samořídící šachovnici byla v rámci práce zrealizována. Umožňuje šachovou hru proti oponentovi, kterého simuluje algoritmus.

Šachovnice je schopna detekovat figurky umístěné na jejím herním poli. Pro řešení je vyrobena deska plošného spoje s potřebnými součástky. Deska obsahuje 69 magnetických spínačů, které skrze multiplexory čteme pomocí řídicí jednotky. Jako řídicí jednotku jsem si zvolil Arduino UNO, které dostatečně plní všechny potřebné úlohy práce.

Pro účely řízení jsem vytvořil program, který je schopen ovládat všechny potřebné části šachovnice. Program je schopen řešit situace, které během hry mohou nastat. Dokáže zařídit odpověď na šachový tah hráče, který rozpozná na základě sepnutí spínačů. Pro tento účel využívá algoritmus MiniMax, který pomocí výpočtů zjistí ideální odpovídající tah. Následně tento tah transformuje do signálů, které jsou schopné vykonat krokové motory a přemístí požadovanou šachovou figurku na odpovědné místo.

Samořídící šachovnici jsem zkonstruoval do dřevěné skříně, ve které jsou umístěny všechny potřebné prvky. Je do ní z boční strany přivedeno odpovídající napětí. Toto napětí nám stabilizátor umožní variovat pro motory, elektromagnet a ostatní součástky.

Dovnitř šachovnice jsem sestrojil sestavu krokových motorů, která je schopna provádět pohyb po XY souřadnicích. Tento mechanismus je sestrojen pomocí umístění vnitřní plošiny na vodící tyče v konstrukci. Touto plošinou je proveden řemen zakončený řemenicí. Na horizontální ose je podobný mechanismus. Je na ní však použit elektromagnet, který pohybuje s figurky

Pro projekt jsem zařídil šachové figurky vytvořené pomocí 3D tisku, do kterých jsem umístil malé magnety. Návrh pro herní pole jsem vytvořil a následně ho nechal vytisknout na vhodný materiál. Ten je připevněný na desku plošného spoje.

# Seznam tabulek



# Seznam obrázků

2.1	Rozlišení SMT a THT na PCB desce . . . . .	12
2.2	Minimax algoritmus . . . . .	14
3.1	porovnání PCB desky z výroby a osázené . . . . .	16
4.1	Zapojení magnetických spínačů na desce . . . . .	19
5.1	Ovládání elektromagnetu pomocí transistoru . . . . .	26
5.2	Konstrukce krokových motorů . . . . .	28
7.1	Návrh vzhledu herní částí šachovnice . . . . .	37

## Příloha A

schema\_sachovnice.pdf

# Literatura

- [1] CONRAD.CZ. Arduino® » Praktický mikrokontrolér pro individuální spínací a řídicí úlohy. <https://www.conrad.cz> [online]. ©2024 [cit.29. 2. 2024]. Dostupné z: <https://www.conrad.cz/cs/clanky/elektromechanika/arduino.html?srsId=AfmBOoq-DVdYd1lkV0hVguOg5cvqM7O721czoRtYbZBji4hT3SLgxRoY>
- [2] BOTLAND.CZ. Deska PCB – co to je?. <https://botland.cz/> [online]. ©2023 [cit.13. 3. 2023]. Dostupné z: <https://botland.cz/blog/deska-pcb-co-to-je/>
- [3] UK.RS-ONLINE.COM. reed-switches-guide. <https://uk.rs-online.com> [online]. ©2023 [cit.1. 2. 2023]. Dostupné z: <https://uk.rs-online.com/web/content/discovery/ideas-and-advice/reed-switches-guide>
- [4] DUBNO.CZ. VY\_32\_INOVACE\_CTE\_2.MA\_13\_Multiplexory. <https://dubno.cz/> [online]. ©2012 [cit.1.8.2012]. Dostupné z: [https://dubno.cz/images/stories/dum/8.sablona/24/pdf/VY\\_32,\\_INOVACE\\_CTE\\_2.MA\\_13\\_Multiplexory.pdf](https://dubno.cz/images/stories/dum/8.sablona/24/pdf/VY_32,_INOVACE_CTE_2.MA_13_Multiplexory.pdf)
- [5] WIKIPEDIA.CZ. Stabilizátory napětí. <https://www.wikipedia.cz> [online]. ©2024 [cit.22.2.2024]. Dostupné z: [https://cs.wikipedia.org/wiki/Stabiliz%C3%A1tor\\_nap%C4%9Bt%C3%AD](https://cs.wikipedia.org/wiki/Stabiliz%C3%A1tor_nap%C4%9Bt%C3%AD)
- [6] LASTMINUTEENGINEERS.COM. 28byj48-stepper-motor-arduino-tutorial/. <https://lastminuteengineers.com> [online]. ©2025 [cit.23. 3. 2025]. Dostupné z: <https://lastminuteengineers.com/28byj48-stepper-motor-arduino-tutorial/>
- [7] CS.WIKIPEDIA.ORG. Elektromagnet. <https://cs.wikipedia.org/> [online]. ©2025 [cit.25. 1. 2025]. Dostupné z: <https://cs.wikipedia.org/wiki/Elektromagnet>
- [8] GEEKSFORGEEKS.COM. mini-max-algorithm-in-artificial-intelligence. <https://www.geeksforgeeks.org/> [online]. ©2024 [cit.27.8.2024]. Dostupné z: <https://www.geeksforgeeks.org/mini-max-algorithm-in-artificial-intelligence/>

- [9] [HTTPS://WWW.INSTRUCTABLES.COM](https://www.instructables.com). Automated-Chessboard.  
<https://www.instructables.com> [online]. ©2022 [cit.2.1.2022]. Dostupné z:  
<https://www.instructables.com/Automated-Chessboard/>
- [10] [HTTPS://PROJECTHUB.ARDUINO.CC](https://projecthub.arduino.cc). maguerero/automated-chess-board-67db6f.  
<https://projecthub.arduino.cc> [online]. ©2018 [cit.24.10.2018]. Dostupné z:  
<https://projecthub.arduino.cc/maguerero/automated-chess-board-67db6f/>
- [11] HOME.HCCNET.NL. /h.g.muller/max-src2. <https://home.hccnet.nl/> [online]. ©2025  
[cit.25.3.2025]. Dostupné z: <https://home.hccnet.nl/h.g.muller/max-src2.html>
- [12] PCBA-MANUFACTURERS.COM. SMT vs THT. 2023 [online]. ©23. 3. 2023  
[cit.<https://www.pcba-manufacturers.com/smt-vs-tht/>]. Dostupné z:
- [13] STORE.ARDUINO.CC. Arduino UNO pinout. 2025 [online]. ©19. 3. 2025  
[cit.<https://store.arduino.cc/en-cz/products/arduino-uno-rev3>]. Dostupné z:
- [14] [HTTPS://WWW.TPOINTTECH.COM](https://www.tpointtech.com). minimax-algorithm-in-python.  
<https://www.tpointtech.com/> [online]. ©2025 [cit.23.3.2025]. Dostupné z:  
<https://www.tpointtech.com/minimax-algorithm-in-python>