

MBot Bibliotheek

Christophe.Scholliers@UGent.be

Om je robot te programmeren hebben we voor jullie een bibliotheek geïmplementeerd die draadloos instructies naar de robot stuurt. Op de robot zelf draait er een programma dat staat te wachten op instructies en deze één voor één uitvoert. Deze bibliotheek laat toe om de motors te sturen en de sensoren uit te lezen. Een sketch van de verschillende sensoren kan hieronder bekijken.

Connectie

De eerste stap om de robot te programmeren bestaat eruit om een connectie met de robot te maken. Dat doe je met de functie `openMBot`. Het type van deze functie is `IO (Device)` je zal deze dus enkel kunnen oproepen vanuit de IO monad.

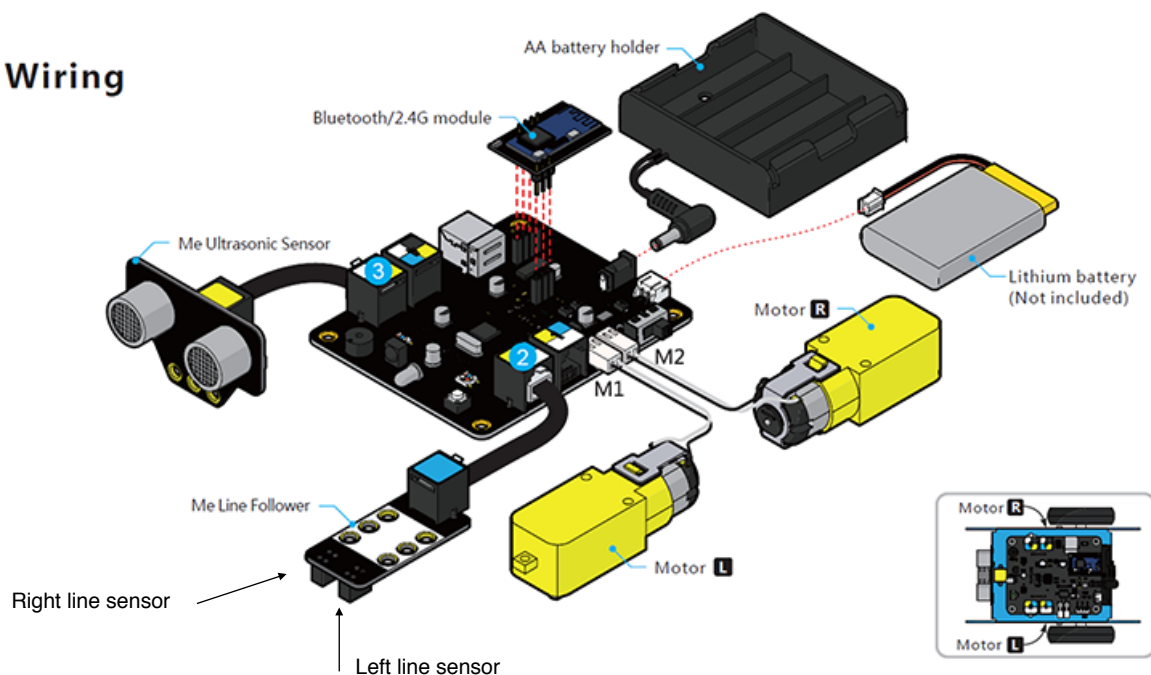
Commandos

Eens je een device hebt kan je gebruik maken van de functie `sendCommand`. Deze functie verwacht twee argumenten een `Command` en een `Device`. De MBot ondersteunt twee commando's. Het eerste commando `SetRGB` dient om de RGB leds aan te schakelen. Om deze uit te schakelen kan je de drie kleuren op 0 zetten. Het tweede commando dient om de motors aan te schakelen. Merk op dat je MBot meteen zal beginnen rijden. Hij zal dus niet stoppen als je de motors daarna niet uitschakelt. Dat doe je door de motor snelheid op 0 te plaatsen. Als je het complement van de snelheid neemt zal de motor achterwaarts draaien (voorbeeld code kan je terugvinden in `MBot.hs`). Om de MBot te doen draaien schakel je één motor in terwijl de andere stilstaat.

Sensoren

Er zijn twee sensoren op de MBot die je kan uitlezen met respectievelijk `readUltraSonic` en `readLineFollower`. De `readUltraSonic` functie geeft een getal terug dat aangeeft hoever een object voor de sensor staat. De line sensor bestaat uit twee sensoren die meten of de vloer eerder zwart of wit is. De `readLineFollower` functie geeft een waarde van het type `Line` terug. Deze waarden zijn ofwel `LEFTB`, `RIGHTB`, `BOTHB`, `BOTHW` dit geeft aan welke kleur de linker en rechter sensor uitleest.

Wiring



Overzicht functies bibliotheek

In onderstaande tabel staat er een beschrijving van de functies van de bibliotheek.

Functie	Argumenten	Functie signatuur	Beschrijving
openMBot	/	IO Device	Open de connectie met de MBot en geef een Device terug
CloseMBot	/	Device -> IO ()	Sluit de connectie met de MBot.
setRGB	index red green blue	Int -> Int -> Int -> Int -> Command	Maakt een commando om de led aan te schakelen. Index (1,2) geeft aan welke led je wilt aan schakelen.
setMotor	v_left_wheel v_right_wheel	Int -> Int -> Command	Gegeven de snelheid van het linkerwiel (-255 tot 255) en het rechterwiel maak een commando om de motors te laten ronddraaien.
readUltraSonic	device	Device -> IO Float	Lees de ultrasone sensor uit.
readLineFollower	device	Device -> IO Line	Lees de line follow sensor uit. Dit geeft een een Line terug.
sendCommand	device commando	Device -> Command -> IO ()	Verstuur een commando naar de MBot.

Installeren Bibliotheek

Om de robot te besturen moet je een de mbot bibliotheek installeren die het toelaat om draadloos met de de robot te communiceren (**installeer de nieuwste versie**).

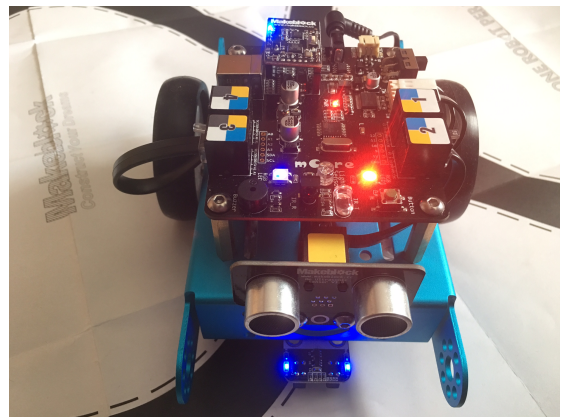
```
cabal install mbot
```

Voorbeeld Programma

Een voorbeeld programma om de robot te besturen is hieronder weergegeven. Eerst wordt de connectie met de robot geopend door `openMBot` op te roepen. Dit geeft een referentie `d` terug waarmee we later commandos kunnen sturen en sensor waardes uitlezen. Daarna zenden we een commando `setRGB 1 0 0 100`. Dit commando zet led 2 op blauw intensiteit 100. Ook led twee zetten we daarna op rood intensiteit 100. Tenslotte sluiten we de connectie met de MBot.

```
import MBot

main = do
  d <- openMBot
  sendCommand d $ setRGB 1 0 0 100
  sendCommand d $ setRGB 2 100 0 0
  closeMBot d
```



Compileren

Windows

(na installatie)

```
ghc Minimal.hs
```

Linux

Het zou kunnen dat hidapi niet geïnstalleerd is. Dat kan je installeren met “`apt-get install hidapi`” of de package manager van jouw linux systeem. Om de code te gebruiken als normale gebruiker kan je een file “`/etc/udev/rules.d/99-hidraw.rules`” aanmaken met de volgende lijn:

```
KERNEL=="hidraw*", ATTRS{busnum}=="X", ATTRS{idVendor}=="0416", ATTRS{idProduct}=="ffff", MODE="0666"
```

Waarbij je de `X` vervangt door het busnummer voor jou USB. Meestal is dit busnummer “1”. Als dat niet zou werken kan je jou busnummer te weten komen met het volgende commando:

```
lsusb | grep Winbond
```

Nadien kan je de code compileren en uitvoeren zoals normaal:

```
ghc Minimal.hs
```

Osx

Op mac moeten we expliciet meegeven welke frameworks er gebruikt worden. In ons geval is dat IOKit en CoreFoundation.

```
ghc Minimal.hs -framework IOKit -framework CoreFoundation
```