

# Loppuraportti: A13-10 Radio-ohjattavan pienoismallin ohjausjärjestelmän ja käyttöliittymän kehittäminen

Toni Liski, Konsta Hölttä, Lasse Kortetjärvi

AS-0.3200 Automaatio- ja systeemitekniikan projektityöt

2. joulukuuta 2013

#### **Auto**

Insert hieno (lol) kuva tähän, vaikka tänpäiväiseltä devaussessiolta läppäreiden ja radion ja kolan kanssa



## **Auto**

- Akku oli liian pieni
- Voimansiirtoa uusitaan
- Hitautta servoissa
- Heikkouksia nopeusmittauksessa
- Ruuvit tiukassa



## Koodi

- Alkuperäinen koodi proof-of-concept-tasoista
- Tutkittu, siistitty, uudelleenkirjoitettu
- Tavoitteena helppo jatkokehitysympäristö
- Sekä tietysti varsinainen käyttö



## **Aikataulu**

- Jäljessä
- Tilausten kanssa viivettä
- Refaktoroinnissa on työtä
- Automaattihifistelyjä ei voi testata



## ABS- ja ESC -järjestelmät

- Alkuperäinen tavoite ABS- ja ESC toimintojen jatkokehittäminen
  - Jatkokehittäminen olisi vaatinut RC-autolla ajettavia testejä
- Alunperin epäilty ohjelmiston hitaus testattiin ja siitä ei löytynyt vikaa



## ABS- ja ESC -järjestelmät

- Alkuperäinen säätö perustui pelkästään renkaiden kiihtyvyyksien tarkasteluun
- Muutettiin niin että myös renkaan luistoprosentti vaikuttaa säätöön
- Lisäksi μ-split jarrutus otettiin huomioon
- Pyörintänopeusmittausten näytteenottotaajuutta kasvatettiin



## Käyttöliittymä

- Käyttöliittymäkoodia jaettu modulaarisemmaksi
- Protokollamäärittelyt joustavampia
- Jatkokehitys helpompaa



#### **Mikrokontrollerit**

- Vielä hiottavaa
- Auto ei kulje edelleenkään: hardisongelmia, ei riipu ohjauksesta
- Koodi käytännössä uusittu kokonaan
- Paremmin strukturoitua, porttautuvaa
- Voi kääntää matlabin mex-funktioksi



#### **Mikrokontrollerit**

- Edelleen kaikki kolme kontrolleria käytössä
- Yhteistä kommunikaatiokoodia, pakettipohjainen protokolla
- Alkuperäinen copypasta korvattu geneerisemmällä koodilla
- Ei juurikaan ota kantaa instrumentoinnin kytkentöihin
- ▶ PC ⇔ ohjaus ⇔ jarrut ⇔ enkooderit
- Synkronointi?

