



Wydział Automatyki, Elektroniki i Informatyki

Projekt z Systemów Mikroprocesorowych
Ramię robota

Mateusz Siedliski i Radosław Tchórzewski
Rok akademicki 2022/2023, semestr 5, grupa 6, sekcja 2

Kierujący pracą: dr inż. Krzysztof Jaskot

Gliwice 2023

Spis treści

1 Wstęp	2
1.1 Cel i zakres projektu	2
Cel projektu	2
Wymagania	3
Zakres projektu	3
2 Harmonogram	4
2.1 Harmonogram zatwierdzony	4
2.2 Harmonogram wykonany	4
3 Kosztorys	5
4 Urządzenie wraz z aplikacją	6
4.1 Określenie problemu	6
4.2 Analiza rozwiązań	7
4.3 Zaproponowane rozwiązanie	8
4.4 Wykonanie	9
Wybór elementów	9
Model 3D	10
Konstrukcja mechaniczna	13
Schemat elektryczny	15
Aplikacja	17
Protokół komunikacyjny	20
Kod mikrokontrolera	21
Kontrola wersji	25
Dokumentacja	26
4.5 Problemy w trakcie tworzenia sprzętu oraz aplikacji	27
5 Podsumowanie	28
Zrealizowane założenia	28
Poprawki	29
Dalszy rozwój	29
6 Literatura	30
7 Załączniki	31

1 Wstęp

Podczas studiowania na kierunku Automatyka i Robotyka można zauważać zadziwiający brak fizycznych pomocy naukowych. Ten projekt ma na celu poprawę tej sytuacji, choćby w niewielkim stopniu. W tym celu zaproponowano stworzenie ramienia robota (manipulatora). Ma on na celu pomóc studentom z wizualizacją koncepcji teoretycznych w prawdziwym świecie, a nie tylko w książkach, czy na ekranie komputera.

Projekt może posłużyć także do zachęcenia potencjalnych studentów podczas dni otwartych czy wycieczek szkolnych.

Główną inspiracją projektu był film zamieszczony na platformie YouTube z kanału „How To Mechatronics“ pod tytułem „DIY Arduino Robot Arm with Smartphone Control“ [1].

Nasz projekt korzysta z tych samych technologii, aczkolwiek wszystkie elementy (model 3D, oprogramowanie mikrokontrolera, kod aplikacji, schemat połączeń itd.) zostały przygotowane przez nas.

W ramach projektu stworzono dydaktyczny model 5 osiowego manipulatora z chwytkiem, zrealizowanego w technologii druku 3D, sterowany aplikacją na urządzenia mobilne z systemem Android.

1.1 Cel i zakres projektu

Cel projektu

Celem projektu była realizacja fizycznego modelu manipulatora przeznaczonego do celów dydaktycznych. Może być on pomocny dla studentów w celu wizualizacji koncepcji teoretycznych w prawdziwym świecie, a nie tylko w książkach, czy na ekranie komputera.

Projekt może posłużyć także do zachęcenia potencjalnych studentów podczas dni otwartych bądź wycieczek szkolnych.

Wymagania

- Niski koszt budowy
- Niski koszt eksploatacji
- Stworzony z łatwodostępnych materiałów
- Łatwość obsługi
- Niski koszt szkolenia
- Niska awaryjność
- Łatwość naprawy
- Atrakcyjny wygląd

Zakres projektu

- Określenie problemu i wykonanie do niego założeń
- Analiza możliwych rozwiązań
- Wybór elementów elektronicznych
- Wybór elementów mechanicznych
- Wykonanie projektu zgodnie z wcześniejszymi założeniami
- Uruchomienie, weryfikacja i przetestowanie sprzętu oraz aplikacji
- Nakreślenie ewentualnych kierunków rozwoju projektu
- Wnioski końcowe

2 Harmonogram

2.1 Harmonogram zatwierdzony

1. Projektowanie modelu fizycznego robota oraz jego druk w technologii 3D.
2. Montaż mechaniczny oraz elektryczny.
3. Tworzenie oprogramowania na mikrokontroler.
4. Tworzenie aplikacji sterującej.
5. Projektowanie oraz realizacja komunikacji między mikrokontrolerem, a aplikacją sterującą.

2.2 Harmonogram wykonany

Realizacja działającego prototypu zajęła zdecydowanie mniej czasu, niż początkowo zakładano. Pozwoliło to na poświęcenie większej ilości czasu na usprawnienia i udoskonalanie projektu.

1. Projektowanie modelu fizycznego robota oraz jego druk w technologii 3D.
2. Montaż mechaniczny oraz elektryczny.
3. Tworzenie oprogramowania na mikrokontroler oraz aplikacji sterującej. Opracowanie protokołu komunikacji między mikrokontrolerem, a aplikacją sterującą.
4. Doskonalenie projektu — poprawki mechaniczne, usprawnienia.
5. Tworzenie dokumentacji.

3 Kosztorys

W nawiasach [] podano link do dokumentacji.

Lp.	Typ	Producent	Ilość	Cena	Wartość
1.	Mikrokontroler Wemos D1 mini [8]	Wemos	1	9,48 zł	9,48 zł
2.	Moduł Bluetooth HC-05 [9, 10]	SZYTF	1	9,40 zł	9,40 zł
3.	Micro Servo 9g SG90 [11]	HWAYEH	3	3,97 zł	11,91 zł
4.	Servo Mg996r [12]	WAVGAT	3	12 zł	36 zł
5.	Obudowa ramienia (druk 3D)	n/d	1	40 zł	40 zł
6.	Przewody	n/d	n/d	n/d	10 zł
7.	Płytnica prototypowa	diymore	1	3,15 zł	3,15 zł
8.	Wkręty M3	n/d	4	0,20 zł	0,80 zł
9.	Śruby M3	n/d	8	0,20 zł	1,60 zł
10.	Nakrętki M3	n/d	18	0,20 zł	3,60 zł
11.	Drewniana podstawa	n/d	1	10,00 zł	10,00 zł
12.	Kondensator 1000 μF	Chong	1	0,50 zł	0,50 zł
					Suma = 136,44 zł
					Ilość roboczogodzin = 90

Tabela 1: Kosztorys

4 Urządzenie wraz z aplikacją

Projekt ma na celu stworzenie przydatnej pomocy naukowej dla osób zainteresowanych tematem automatyki i robotyki, który pozwoli na łatwiejsze przyswojenie teorii oraz zobaczenie jej praktycznego zastosowania.

4.1 Określenie problemu

Problemem większości studentów jest często niska motywacja do nauki związana z poczuciem braku sensu przerabianego materiału. Ten projekt ma na celu poprawić ten stan rzeczy. Brak wyobrażenia o realnym zastosowaniu zdobytej wiedzy utrudnia pracę. Studenci nie widzą połączenia teorii z praktyką, jak przedstawiono na Rysunku 1. Rozwiążanie? Stworzenie fizycznego modelu.

$$A_i = \text{Rot}(z, \theta_i) \text{Trans}(0, 0, \lambda_i) \text{Trans}(l_i, 0, 0) \text{Rot}(x, \alpha_i) =$$

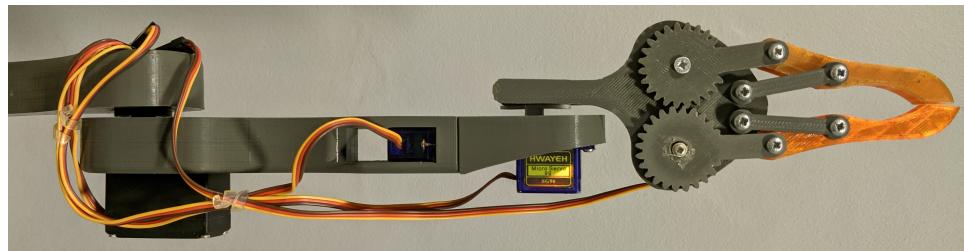
$$= \begin{bmatrix} C_i & -S_i C_{\alpha_i} & S_i S_{\alpha_i} & l_i C_i \\ S_i & C_i C_{\alpha_i} & -C_i S_{\alpha_i} & l_i S_i \\ 0 & S_{\alpha_i} & C_{\alpha_i} & \lambda_i \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

[2]

⇓

?

⇓



Rysunek 1: Połączenie teorii z praktyką

4.2 Analiza rozwiązań

Przykładowe rozwiązania przedstawionego problemu:

- Wycieczki do zakładów przemysłowych
 - + Obserwacja prawdziwych zastosowań w praktyce
 - Zmiana organizacji roku akademickiego
 - Organizacja wyjazdu
- Więcej zajęć praktycznych
 - + Praca na urządzeniach pozwoli lepiej przyswoić wiedzę
 - Zmiana organizacji roku akademickiego
 - Wysoki koszt zakupu urządzeń
 - Wysoki koszt kadrowy
- Dopuszczenie studentów do pracy na prawdziwym sprzęcie już od początku studiowania
 - + Motywacja od wczesnych etapów edukacji
 - Zmiana organizacji roku akademickiego
 - Wysoki koszt zakupu urządzeń
 - Wysoki koszt kadrowy
- Stworzenie modelu prawdziwego urządzenia
 - + Niski koszt
 - + Prostota realizacji
 - Nakład pracy włożony w stworzenie modelu

Kryteria wyboru rozwiązania:

- Niskie koszta finansowe
- Niskie koszta kadrowe
- Niska ingerencja w organizację roku akademickiego
- Wysoka dostępność

4.3 Zaproponowane rozwiązanie

Wybrane rozwiązanie: „Stworzenie modelu prawdziwego urządzenia“.

Ta propozycja spełnia wszystkie wymagania projektowe:

- Niskie koszta finansowe
 - Koszt < 150 zł
- Niskie koszta kadrowe
 - Uczelnia już na chwilę obecną posiada wyszkoloną kadrę
- Niska ingerencja w organizację roku akademickiego
 - Niewielka ilość godzin potrzebna na pracę z modelem
- Wysoka dostępność
 - Niski koszt i dostępność materiałów pozwala na stworzenie wielu modeli
- Motywacja studentów
 - Dostęp do fizycznego modelu

4.4 Wykonanie

Wybór elementów

Prace rozpoczęto od doboru elementów elektronicznych i mechanicznych oraz wyboru procesu technologicznego wykonania manipulatora. Poniżej przedstawiono argumentację wyboru najważniejszych elementów.

Elementy:

- Mikrokontroler Wemos D1 mini [8]
- Moduł Bluetooth HC-05 [9, 10]
- HWAYEH Micro Servo 9g SG90 [11]
- WAVGAT Servo Mg996r [12]

wybrano ze względu na:

- Niski koszt
- Duża dostępność
- Zaznajomienie autorów z elementem

Jako proces technologiczny wykorzystany do stworzenia korpusu urządzenia wybrano druk 3D ze względu na niski koszt i powszechną dostępność. Technologia ta również umożliwia optymalizację procesu twórczego poprzez wielokrotne iteracje.

Model 3D

Następnym krokiem było zaprojektowanie modelu 3D manipulatora przy użyciu programu Autodesk Fusion 360¹.

Program Autodesk Fusion 360 to bardzo przystępna alternatywa dla środowiska Autodesk Inventor. Przy braku poprzedniego doświadczenia autorzy byli w stanie całkowicie od zera zaprojektować i zrealizować w pełni działający model manipulatora. Proces tworzenia korpusu pokazano na Rysunkach 2 i 3², a gotowy model przedstawiono na Rysunku 4.



Rysunek 2: Proces tworzenia modelu 3D - Widok z boku

¹Zintegrowane oprogramowanie CAD, CAM, CAE i PCB

²Wizualizacje stworzono w programie Blender

Ramię robota



Rysunek 3: Proces tworzenia modelu 3D - Widok z góry

Ramię robota



 **AUTODESK** Viewer

 **AUTODESK**

Rysunek 4: Gotowy model w programie [Autodesk Viewer](#)
Narzędzie online do wyświetlania plików 2D i 3D

Konstrukcja mechaniczna

Model złożono przy użyciu śrub, wkrętów i nakrętek M3, co przedstawiono na Rysunkach 5 i 6.



Rysunek 5: Konstrukcja mechaniczna - chwytak

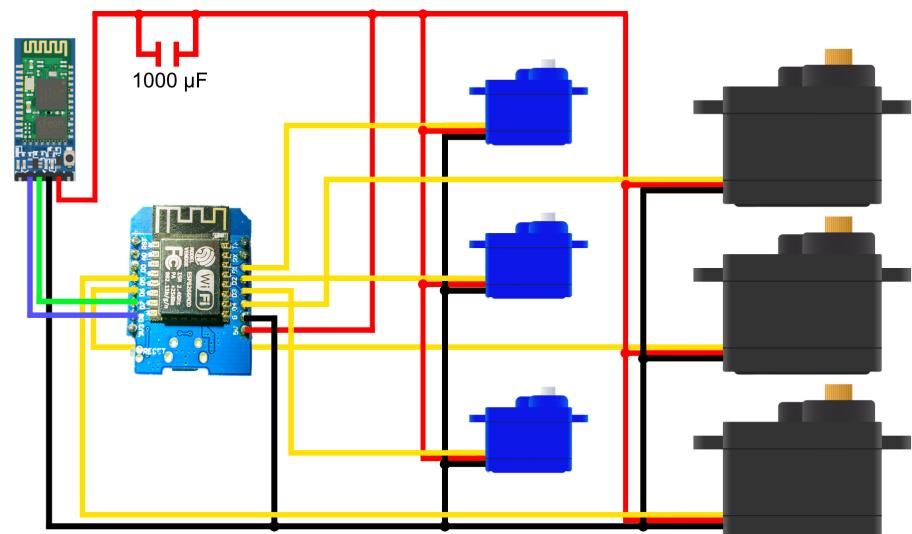
Ramię robota



Rysunek 6: Konstrukcja mechaniczna - podstawa

Schemat elektryczny

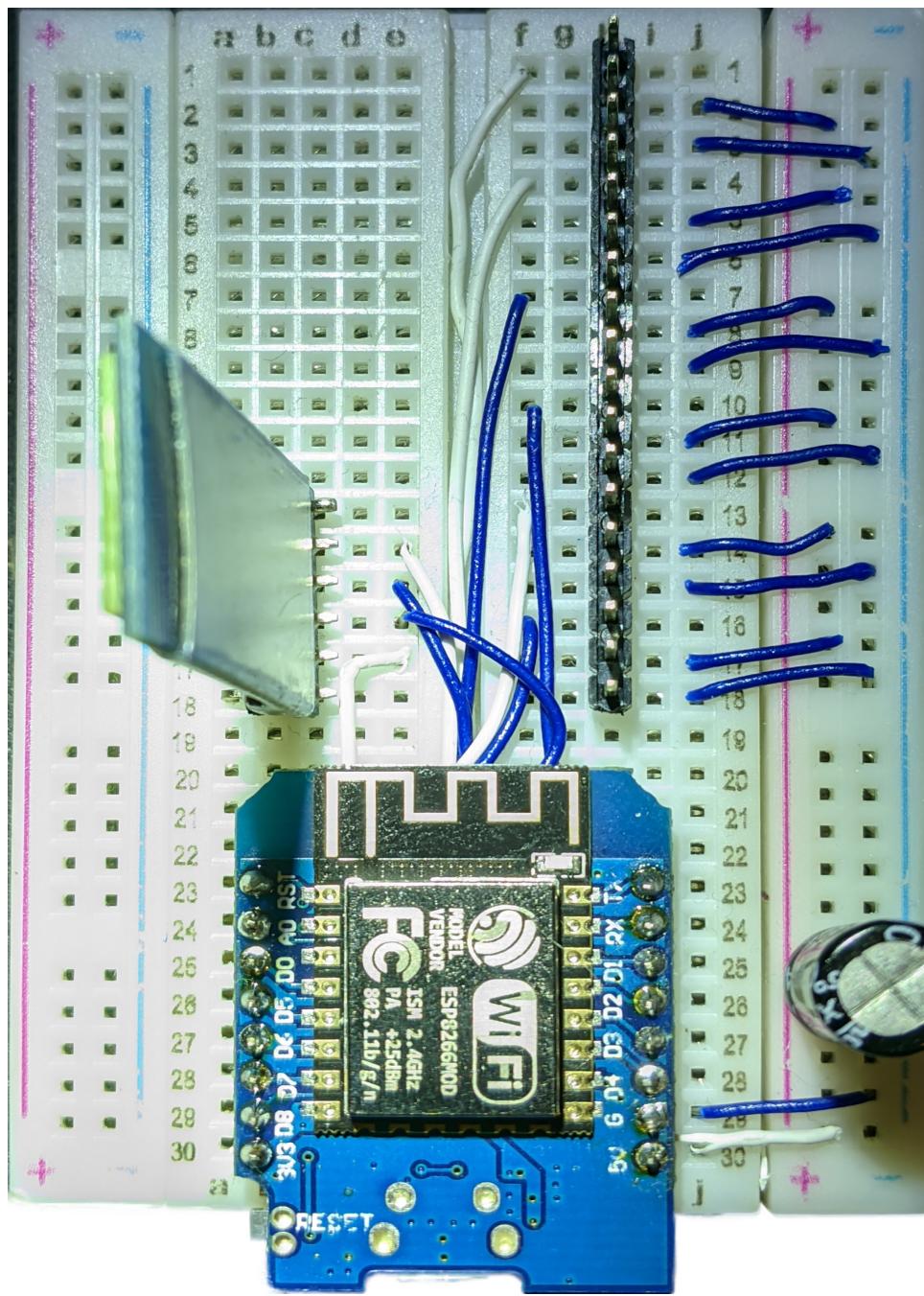
Na Rysunku 7³ przedstawiono połączenie elementów elektronicznych. Natomiast faktyczne połączenia elektryczne pokazano na Rysunku 8.



Rysunek 7: Schemat połączeń elektrycznych

³Stworzono przy użyciu [circuito.io](#)

Ramię robota



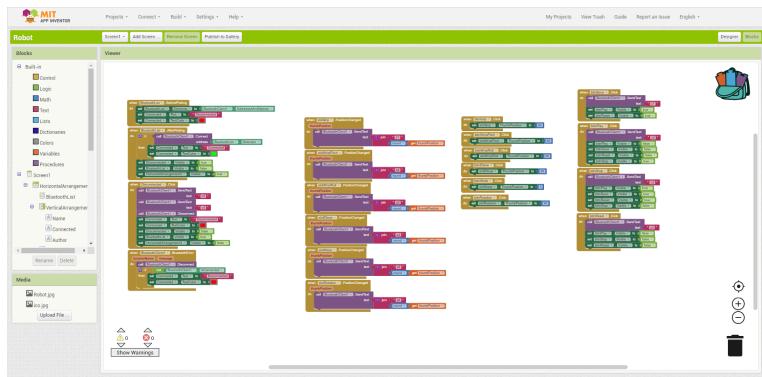
Rysunek 8: Połączenia elektryczne

Aplikacja

Aplikacja powstała w MIT App Inventor⁴ (Rysunki 9 i 10). Środowisko to oferuje prostotę w realizacji projektów. Nie wymaga żadnego doświadczenia od użytkownika. Programowanie odbywa się we własnym języku graficznym (duże podobieństwo do Scratch⁵). Kod dostarczonej aplikacji pokazano na Załącznikach 3, 4, 5 i 6. Na Rysunku 11 przedstawiono ostateczną szatę graficzną aplikacji, a na Rysunku 12 zademonstrowano logo aplikacji.



Rysunek 9: MIT App Inventor - aplikacja

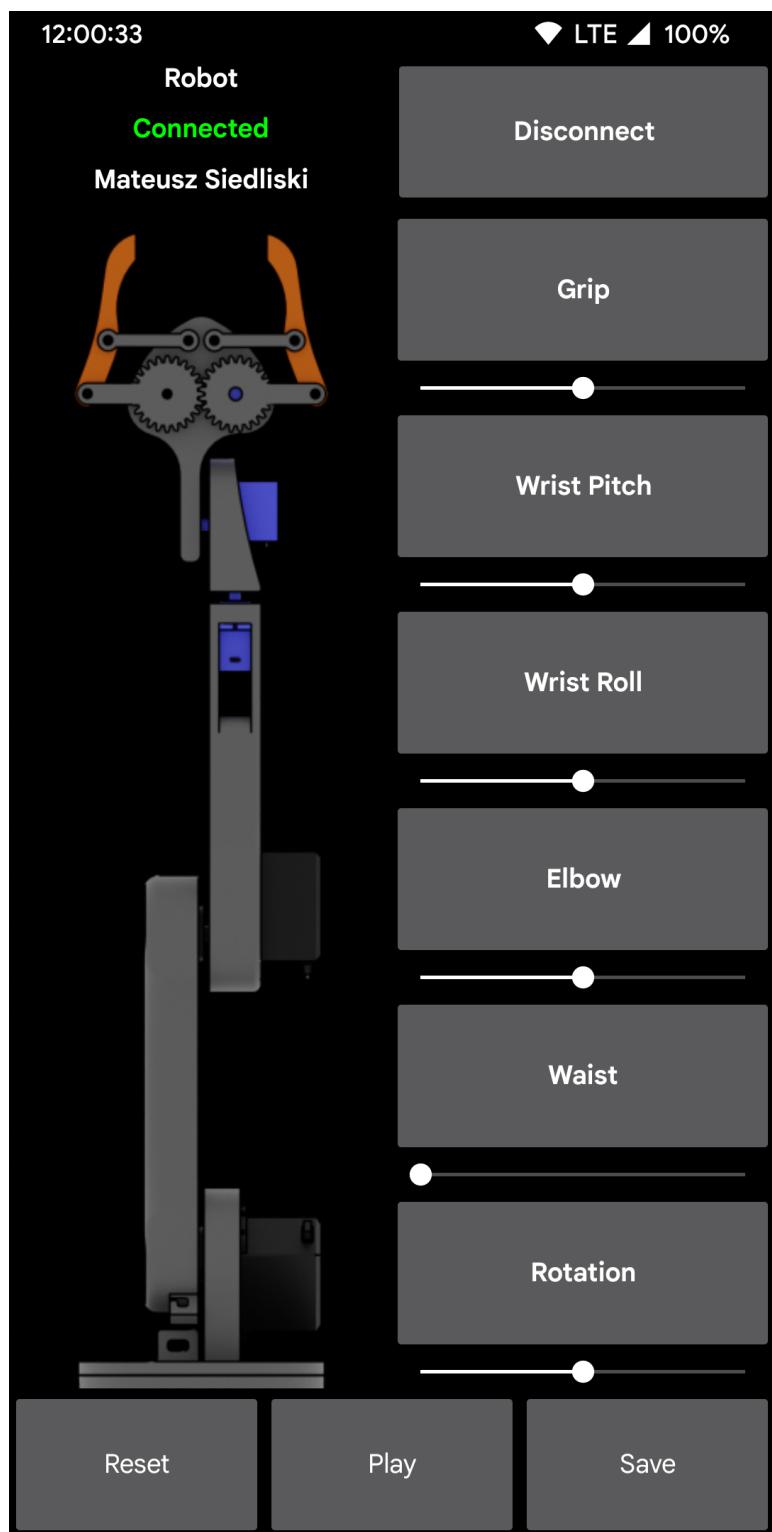


Rysunek 10: MIT App Inventor - kod

⁴Zintegrowane środowisko programistyczne do tworzenia aplikacji mobilnych

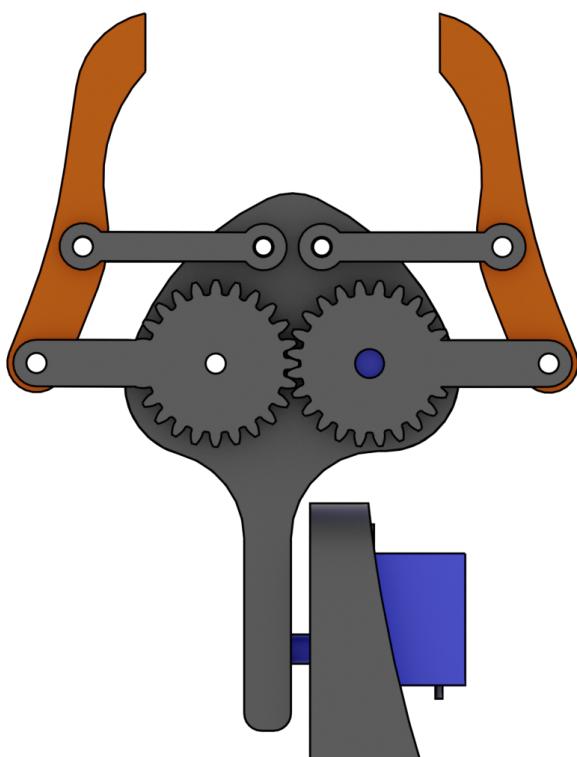
⁵Interpretowany wizualny język programowania

Ramię robota



Rysunek 11: Gotowa aplikacja

Ramię robota



Rysunek 12: Logo aplikacji

Protokół komunikacyjny

Komunikacja aplikacji mobilnej z mikrokontrolerem odbywa się poprzez protokół Bluetooth przy użyciu modułu HC-05. Każdy komunikat to odpowiednio sformatowany string. Komendy komunikacyjne przedstawiono w Tabeli 2. Przykładowe komunikaty:

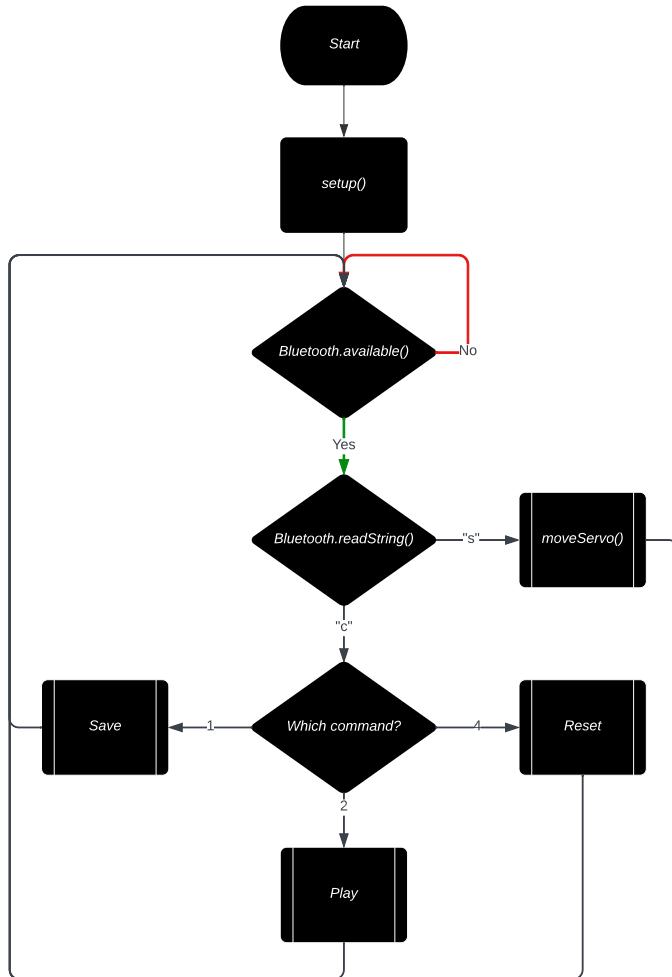
- „s1128\0“ - ustawienie serwomechanizmu 1 na pozycję 128
- „s564\0“ - ustawienie serwomechanizmu 5 na pozycję 64
- „c1\0“ - zapisanie aktualnej pozycji serwomechanizmów w pamięci do późniejszego odtworzenia
- „c4\0“ - wyczyszczenie zapisanej sekwencji ruchowej

Komenda	Numer	Wartość	Funkcja
s	1	x	Ustawienie serwomechanizmu na pozycję x
s	2	x	Ustawienie serwomechanizmu na pozycję x
s	3	x	Ustawienie serwomechanizmu na pozycję x
s	4	x	Ustawienie serwomechanizmu na pozycję x
s	5	x	Ustawienie serwomechanizmu na pozycję x
s	6	x	Ustawienie serwomechanizmu na pozycję x
c	1	-	Save - zapisanie aktualnej pozycji serwomechanizmów w pamięci do późniejszego odtworzenia
c	2	-	Play - odtwarzanie zapisanej sekwencji ruchowej
c	3	-	Stop - koniec odtwarzania zapisanej sekwencji ruchowej
c	4	-	Reset - wyczyszczenie zapisanej sekwencji ruchowej

Tabela 2: Protokół komunikacyjny

Kod mikrokontrolera

Kod sterujący działaniem mikrokontrolera powstał w [Visual Studio Code](#)⁶ przy pomocy [PlatformIO](#)⁷. Schemat blokowy kodu przedstawiono na rysunku 13⁸. Całość kodu źródłowego znajduje się w Załączniku 1.



Rysunek 13: Schemat blokowy kodu

⁶Darmowy edytor kodu źródłowego z kolorowaniem składni dla wielu języków, stworzony przez Microsoft o otwartym kodzie źródłowym

⁷ „A user-friendly and extensible integrated development environment with a set of professional development instruments, providing modern and powerful features to speed up yet simplify the creation and delivery of embedded products”[3]

⁸Schemat wykonano w programie [Lucidchart](#)

W celu ograniczenia prędkości poruszania się każdego z serwomechanizmów zastosowano funkcję przedstawioną na Rysunku 14. Wykonuje ona swoje zadanie poprzez iteracyjną inkrementację lub dekrementację wartości pozycji o wcześniej ustalony offset.

```
1 void moveServo(int whichServo, int PosServo)
2 {
3     servoPos[whichServo] = PosServo;
4
5     // Movement speed adjustment
6     int offset = 2;
7
8     if (whichServo <= 2)
9     {
10         offset = 30;
11     }
12
13     if (servoPos[whichServo] > servoPPos[whichServo])
14     {
15         for (int i = servoPPos[whichServo]; i <= servoPos[
16             whichServo]; i += offset)
17         {
18             servo[whichServo].write(i);
19         }
20         servo[whichServo].write(servoPos[whichServo]);
21     }
22     else if (servoPos[whichServo] < servoPPos[whichServo])
23     {
24         for (int i = servoPPos[whichServo]; i >= servoPos[
25             whichServo]; i -= offset)
26         {
27             servo[whichServo].write(i);
28         }
29         servo[whichServo].write(servoPos[whichServo]);
30     }
31 }
```

Rysunek 14: void moveServo()

Innym interesującym rozwiązaniem jest realizacja odtwarzania zapisanej sekwencji ruchów, które pokazano na Rysunku 15. Rozwiązanie polega na iteracyjnej inkrementacji bądź dekrementacji wartości pozycji dla wszystkich serwomechanizmów po kolej.

```
1  case 2: // Play
2
3      // Repeat until Stop command
4      while (!dataIn.startsWith("c3"))
5      {
6          for (int j = 0; j < indexS; j++)
7          {
8
9              dataIn = Bluetooth.readString(); // Receive BT data
10             if (dataIn.startsWith("c3"))           // Stop?
11             {
12                 break;
13             }
14
15             // Move all servos simultaneously
16             while (checkPos(j)) // Check if all servos are in
posioton
17             {
18                 for (size_t i = 0; i < servoNum; i++)
19                 {
20                     if (servoPos[i] > servoSPos[i][j])
21                     {
22                         servo[i].write(--servoPos[i]);
23                     }
24                     else if (servoPos[i] < servoSPos[i][j])
25                     {
26                         servo[i].write(++servoPos[i]);
27                     }
28                 }
29             }
30         }
31     }
32
33     break;
```

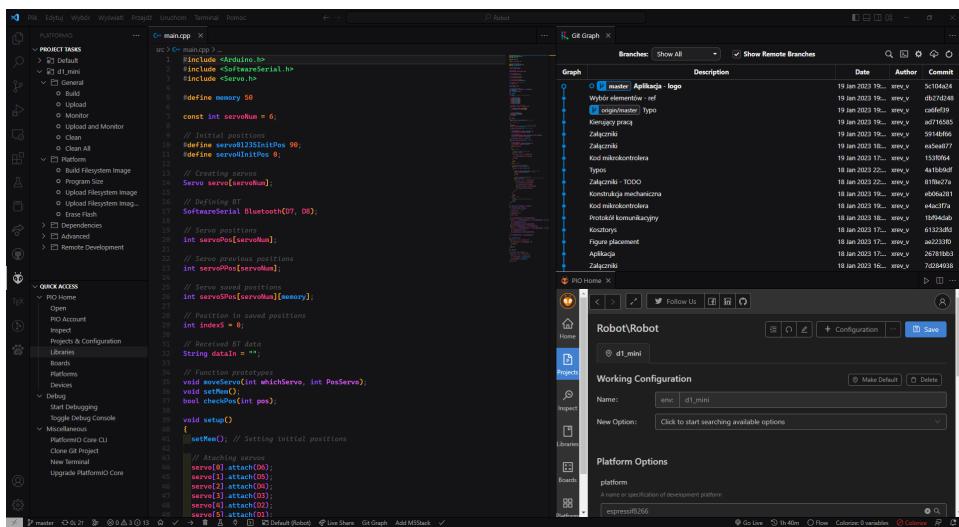
Rysunek 15: case 2: - Play

Ramię robota

Nieocenioną pomocą okazały się biblioteki:

- Arduino.h [4]
- SoftwareSerial.h [5]
- Servo.h [6]

Środowisko Visual Studio Code (Rysunek 16) pozwoliło autorom na sprawną pracę.



Rysunek 16: Środowisko programistyczne Visual Studio Code

Kontrola wersji

W ramach tworzenia projektu została wykorzystana kontrola wersji Git⁹ (Rysunek 17) w połączeniu z serwisem GitHub¹⁰.

```
xrevc@rndr MINGW64 /d/Pliki/Studia/III/Systemy mikroprocesorowe/Projekt/Robot/Robot
$ git log --all --decorate --oneline --graph
* 394a2bc (HEAD -> master) Kod mikrokontrolera
* 5c104a2 Aplikacja - logo
* db27d24 Wybór elementów - ref
* ca6fef3 (origin/master) Typo
* ad71658 Kierujący pracą
* 5914bf6 Załączniki
* ea5ea87 Załączniki
* 153f0f6 Kod mikrokontrolera
* 4a1bb9d Typos
* 81f8e27 Załączniki - TODO
* eb06a28 Konstrukcja mechaniczna
* e4ac3f7 Kod mikrokontrolera
* 1bf94da Protokół komunikacyjny
* 61323df Kosztorys
* ae2233f Figure placement
* 26781bb Aplikacja
* 7d28493 Załączniki
* 9188f24 Schemat elektryczny - footnote - circuito.io
* f529a74 Schemat elektryczny
* fdfe2e7 Wybór elementów i Model 3D
* 430d012 Zaproponowane rozwiązanie
* aa6f136 Analiza rozwiązań
* 2db2fdf Określenie problemu
* 255169e rzadzenie wraz z aplikacją
* b10700a Pictures
* 3bcd1f goto -> while
* 41e9f8b Kod quickfix
* 1f3690f Kod
* 0132b14 Comments
* 39f5eb0 setMem()
* e7c7c86 Comments
* 162a103 Less nesting
* e20ab3c Play case rework
* ca559a4 Kosztorys
* 137b557 Cel i zakres projektu, Harmonogram
* 237cb38 typo
* 4378b94 Wstęp
* 83d2ea7 Format
* 11f705a Interlinia
* 8dfa75f Authors
* 1bf75ab Typo
* bf9c1c6 \usepackage
* f8eaf17 LOGO
* 18F663c TODO Bibliografia
* cc98d60 TODO Ilość roboczogodzin
* 6b18a8c Harmonogram wykonany, Progress tags
* 641062d Harmonogram, Kosztorys
* 336532a Template doc
* e0216e2 Board change
* ea3c128 Update README.md
* 1543db4 moveServo() quick fix
* c77c96b moveServo() rework
* 7807daa Update README.md
* e1f5b69 new file: README.md
* 9c9bec1 Initial commit

xrevc@rndr MINGW64 /d/Pliki/Studia/III/Systemy mikroprocesorowe/Projekt/Robot/Robot (master)
$ :
```

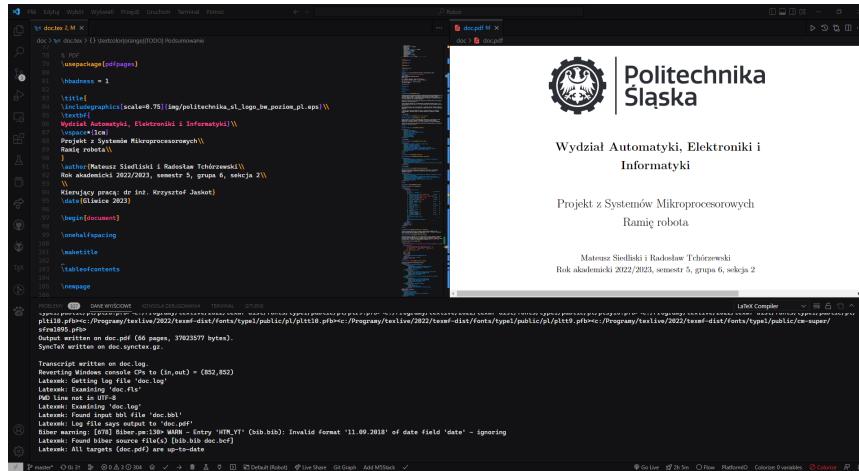
Rysunek 17: git log –all –decorate –oneline –graph

⁹Rozproszony system kontroli wersji

¹⁰Hostingowy serwis internetowy przeznaczony do projektów programistycznych wykorzystujących system kontroli wersji Git

Dokumentacja

Dokumentacja została stworzona z wykorzystaniem LATEX¹¹ (Rysunek 18) w Visual Studio Code¹². Całość kodu źródłowego znajduje się w Załączniku 2.



Rysunek 18: Proces tworzenia dokumentacji

¹¹Oprogramowanie do zautomatyzowanego składu tekstu, a także związany z nim język znaczników, służący do formatowania dokumentów tekstowych i tekstowo-graficznych

¹²Darmowy edytor kodu źródłowego z kolorowaniem składni dla wielu języków, stworzony przez Microsoft o otwartym kodzie źródłowym

4.5 Problemy w trakcie tworzenia sprzętu oraz aplikacji

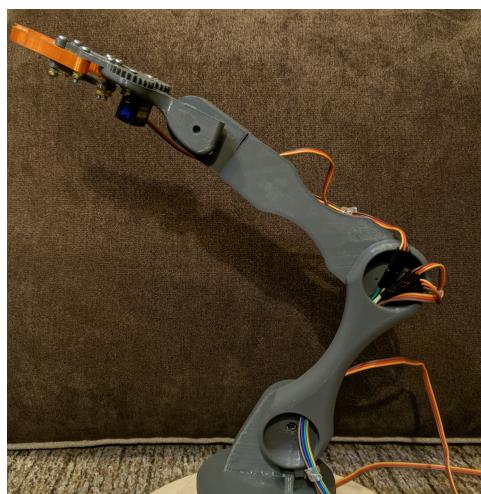
Napotkane problemy podczas tworzenia warstwy sprzętowej i aplikacji:

- Zmieszczenie się w narzuconym budżecie
- Dotrzymanie wymagań czasowych
- Niska dostępność elementów elektronicznych spowodowana obecną sytuacją światową
- Brak dostępności śrub, wkrętów i nakrętek M3 w lokalnym sklepie
- Tolerancje mechaniczne druku 3D - konieczność dalszej obróbki
- Niska jakość początkowo zakupionej płytki prototypowej wymusza drobną reorganizację projektu
- Inicjalizacja modułu HC-05 [9, 10] poprzez komendy AT [10]
- Tworzenie końcowego raportu
- Zestaw znaków UTF8 - niedziałające polskie znaki w pliku źródłowym raportu - zmiana na cp1250

5 Podsumowanie

Zrealizowane założenia

Wszystkie założenia projektowe zostały zrealizowane. Model stworzonego manipulatora przedstawiono na Rysunku 19.



Rysunek 19: Model stworzonego manipulatora

Poprawki

Najważniejszą poprawką, którą można zastosować jest zmiana modelu 3D. W kolejnej wersji należy uwzględnić tolerancje mechaniczne druku oraz nabyte doświadczenie.

Dalszy rozwój

Propozycje dalszego rozwoju:

- Zastosowanie wyżej wymienionych poprawek.
- Implementacja enkoderów cyfrowych na każdej z osi w celu uzyskania sprzężenia zwrotnego.
- Rozwój funkcjonalności aplikacji mobilnej.
- Aplikacja mobilna na inne systemy operacyjne.

6 Literatura

- [1] How To Mechatronics. *DIY Arduino Robot Arm with Smartphone Control*. Data dostępu: 2022. URL: https://www.youtube.com/watch?v=_B3gWd3A_SI.
- [2] Tadeusz Szkodny. *Zbiór zadań z podstaw robotyki*. Gliwice: Wydawnictwo Politechniki Śląskiej, 2013. ISBN: 978-83-7880-162-7.
- [3] *PlatformIO*. Data dostępu: 2022. URL: <https://platformio.org>.
- [4] Suk-Hyun Cho. *framework-arduinoespressif8266 - Arduino.h*. Data dostępu: 2022. URL: <https://github.com/choey/framework-arduinoespressif8266/blob/master/cores/esp8266/Arduino.h>.
- [5] Peter Lerup. *EspSoftwareSerial*. Data dostępu: 2022. URL: <https://github.com/plerup/espsoftwareserial>.
- [6] Suk-Hyun Cho. *framework-arduinoespressif8266 - EspServo*. Data dostępu: 2022. URL: <https://github.com/choey/framework-arduinoespressif8266/tree/master/libraries/Servo>.

7 Załączniki

Załącznik 1: Kod mikrokontrolera

```
1 #include <Arduino.h>
2 #include <SoftwareSerial.h>
3 #include <Servo.h>
4
5 #define memory 50
6
7 const int servoNum = 6;
8
9 // Initial positions
10#define servo01235InitPos 90;
11#define servo4InitPos 0;
12
13 // Creating servos
14 Servo servo[servoNum];
15
16 // Defining BT
17 SoftwareSerial Bluetooth(D7, D8);
18
19 // Servo positions
20 int servoPos[servoNum];
21
22 // Servo previous positions
23 int servoPPos[servoNum];
24
25 // Servo saved positions
26 int servoSPos[servoNum][memory];
27
28 // Position in saved positions
29 int indexS = 0;
30
31 // Received BT data
32 String dataIn = "";
33
34 // Function prototypes
35 void moveServo(int whichServo, int PosServo);
36 void setMem();
37 bool checkPos(int pos);
38
39 void setup()
40 {
41     setMem(); // Setting initial positions
```

```
42 // Attaching servos
43 servo[0].attach(D6);
44 servo[1].attach(D5);
45 servo[2].attach(D4);
46 servo[3].attach(D3);
47 servo[4].attach(D2);
48 servo[5].attach(D1);
49
50 // Setting initial positions
51 for (size_t i = 0; i < servoNum; i++)
52 {
53     servo[i].write(servoSPos[i][0]);
54     servoPPos[i] = servoSPos[i][0];
55 }
56
57 // Initializing BT
58 Bluetooth.begin(38400);
59 Bluetooth.setTimeout(1);
60 delay(100);
61 }
62
63
64 void loop()
65 {
66     while (Bluetooth.available() <= 0) // Check BT
67     {
68         // Nothing to do
69     }
70
71     delay(1); // Wait for BT data
72     dataIn = Bluetooth.readString(); // Receive BT data
73
74     if (dataIn.startsWith("s")) // Servo position?
75     {
76         // Which servo?
77         String dataInServo = dataIn.substring(1, 2);
78         int SelectServo = dataInServo.toInt();
79
80         // Which position?
81         String dataInServoPos = dataIn.substring(2, dataIn.length());
82         int PosServo = dataInServoPos.toInt();
83
84         moveServo(SelectServo - 1, PosServo);
85     }
86 }
```

```
85    }
86    else if (dataIn.startsWith("c")) // Command?
87    {
88        // Which command?
89        String dataInFunc = dataIn.substring(1, 2);
90        int SelectFunc = dataInFunc.toInt();
91
92        switch (SelectFunc)
93        {
94
95            case 1: // Save
96
97                // Save all current servo positions
98                if (indexS < memory)
99                {
100                    for (size_t i = 0; i < servoNum; i++)
101                    {
102                        servoSPos[i][indexS] = servoPos[i];
103                    }
104                    indexS++;
105                }
106
107                break;
108
109            case 2: // Play
110
111                // Repeat until Stop command
112                while (!dataIn.startsWith("c3"))
113                {
114                    for (int j = 0; j < indexS; j++)
115                    {
116
117                        dataIn = Bluetooth.readString(); // Receive BT data
118                        if (dataIn.startsWith("c3")) // Stop?
119                        {
120                            break;
121                        }
122
123                        // Move all servos simultaneously
124                        while (checkPos(j)) // Check if all servos are in
125                        posioton
126                        {
127                            for (size_t i = 0; i < servoNum; i++)
128                            {
```

```
128         if (servoPos[i] > servoSPos[i][j])
129         {
130             servo[i].write(--servoPos[i]);
131         }
132         else if (servoPos[i] < servoSPos[i][j])
133         {
134             servo[i].write(++servoPos[i]);
135         }
136     }
137 }
138 }
139 }
140
141     break;
142
143 case 4: // Reset
144
145     setMem(); // Setting initial positions
146
147     break;
148 }
149 }
150 }
151
152 void moveServo(int whichServo, int PosServo)
153 {
154     servoPos[whichServo] = PosServo;
155
156     // Movement speed adjustment
157     int offset = 2;
158
159     if (whichServo <= 2)
160     {
161         offset = 30;
162     }
163
164     if (servoPos[whichServo] > servoPPos[whichServo])
165     {
166         for (int i = servoPPos[whichServo]; i <= servoPos[
167             whichServo]; i += offset)
168         {
169             servo[whichServo].write(i);
170         }
171         servo[whichServo].write(servoPos[whichServo]);
172     }
173 }
```

```
171     }
172     else if (servoPos[whichServo] < servoPPos[whichServo])
173     {
174         for (int i = servoPPos[whichServo]; i >= servoPos[
175             whichServo]; i -= offset)
176         {
177             servo[whichServo].write(i);
178         }
179         servo[whichServo].write(servopos[whichServo]);
180     }
181     servoppos[whichServo] = servopos[whichServo];
182 }
183
184 bool checkPos(int pos)
185 {
186     for (size_t i = 0; i < servonum; i++)
187     {
188         if (servopos[i] - servospo[i][pos] != 0)
189         {
190             return 1;
191         }
192     }
193     return 0;
194 }
195
196 void setMem()
197 {
198     // Setting initial positions
199     for (size_t j = 0; j < memory; j++)
200     {
201         for (size_t i = 0; i < servonum; i++)
202         {
203             servospo[i][j] = servo01235InitPos;
204         }
205         servospo[4][j] = servo4InitPos;
206     }
207     indexS = 0;
208 }
```

Załącznik 2: Kod LaTeX

```
1 \documentclass[11pt, titlepage, a4paper]{article}
2
3 \usepackage[cp1250]{inputenc}
4
5 \usepackage{setspace}
6
7 \usepackage[style=czech]{csquotes}
8
9 \usepackage[backend=biber, style=numeric, sorting=none]{biblatex}
10 \addbibrresource{bib.bib}
11
12 \usepackage{fancyhdr}
13 \setlength{\headheight}{14pt}
14 \pagestyle{fancy}
15
16 \lhead{}
17 \chead{Ramię robota}
18 \rhead{}
19 \lfoot{}
20 \cfoot{}
21 \rfoot{str. \thepage}
22
23 % Polski
24 \usepackage[]{polski}
25 \usepackage[polish]{babel}
26
27 % Pierwszy akapit - wcięty
28 \usepackage[]{indentfirst}
29
30 % eps
31 \usepackage{graphicx}
32 \usepackage{subfigure}
33
34 \renewcommand*{\thesubsubsection}{}%
35
36 \usepackage[dvipsnames]{xcolor}
37
38 \usepackage[hypertexnames=false]{hyperref}
39 \hypersetup{
40   colorlinks,
41   citecolor=black,
42   filecolor=black,
43   linkcolor=black,
```

```
44     urlcolor=black
45 }
46
47 \usepackage{listings}
48 \usepackage{xcolor}
49
50 \lstset{language=TeX}
51 \lstdefinestyle{MyLaTeXStyle} {
52     language=TeX,
53     morekeywords={begin,renewcommand,usepackage},
54     basicstyle=\footnotesize\ttfamily,
55     keywordstyle=\color{orange},
56     commentstyle=\color{darkgray},
57     breakatwhitespace=false,
58     breaklines=true,
59     extendedchars=true,
60     frame=single,
61     keepspaces=true,
62     numbers=left,
63     numbersep=5pt,
64     numberstyle=\footnotesize\color{gray},
65     rulecolor=\color{black},
66     rulesepcolor=\color{blue},
67     showspaces=false,
68     showstringspaces=false,
69     showtabs=false,
70     stringstyle=\color{orange},
71     tabsize=2,
72     emphstyle=\bfseries\color{blue}% style for emph={}
73 }
74
75 \lstset{language=C++}
76 \lstdefinestyle{MyC++Style} {
77     language=C++,
78     basicstyle=\footnotesize\ttfamily,
79     breakatwhitespace=false,
80     breaklines=true,
81     commentstyle=\color{gray},
82     extendedchars=true,
83     frame=single,
84     keepspaces=true,
85     keywordstyle=\color{orange},
86     numbers=left,
87     numbersep=5pt,
```

```
88    numberstyle=\footnotesize\color{gray},  
89    rulecolor=\color{black},  
90    rulesepcolor=\color{blue},  
91    showspaces=false,  
92    showstringspaces=false,  
93    showtabs=false,  
94    stringstyle=\color{orange},  
95    tabsize=2,  
96    emphstyle=\bfseries\color{blue}% style for emph={}  
97 }  
98  
99 % Macierze  
100 \usepackage{amsmath}  
101  
102 % Tabele  
103 \usepackage{array}  
104  
105 % svg  
106 \usepackage{svg}  
107  
108 % PDF  
109 \usepackage{pdfpages}  
110  
111 \hbadness = 1  
112  
113 \title{  
114 \includegraphics[scale=0.75]{img/politechnika_sl_logo_bw_poziom  
_pl.eps}}\\  
115 \textbf{  
116 Wydział Automatyki, Elektroniki i Informatyki}}\\  
117 \vspace*{1cm}  
118 Projekt z Systemów Mikroprocesorowych\\  
119 Ramię robota\\  
120 }  
121 \author{Mateusz Siedliski i Radosław Tchórzewski}\\  
122 Rok akademicki 2022/2023, semestr 5, grupa 6, sekcja 2\\  
123 \\  
124 Kierujący pracą: dr inż. Krzysztof Jaskot}  
125 \date{Gliwice 2023}  
126  
127 \begin{document}  
128  
129 \onehalfspacing  
130
```

```
131 \maketitle
132
133 \tableofcontents
134
135 \newpage
136
137 \section{Wstęp}
138
139 Podczas studiowania na kierunku Automatyka i Robotyka można
    zauważyc zadziwiający brak fizycznych pomocy naukowych. Ten
    projekt ma na celu poprawę tej sytuacji, choćby w
    niewielkim stopniu. W tym celu zaproponowano stworzenie
    ramienia robota (manipulatora). Ma on na celu pomóc
    studentom z wizualizacją koncepcji teoretycznych w
    prawdziwym świecie, a nie tylko w książkach, czy na ekranie
    komputera.
140
141 Projekt może posłużyć także do zachęcenia potencjalnych
    studentów podczas dni otwartych czy wycieczek szkolnych.
142
143 Główną inspiracją projektu był film zamieszczony na platformie
    YouTube z kanału \enquote{How To Mechatronics} pod tytułem
    \enquote{DIY Arduino Robot Arm with Smartphone Control} \
    cite*{HTM_YT}.
144
145 Nasz projekt korzysta z tych samych technologii, aczkolwiek
    wszystkie elementy (model 3D, oprogramowanie
    mikrokontrolera, kod aplikacji, schemat połączeń itd.)
    zostały przygotowane przez nas.
146
147 W ramach projektu stworzono dydaktyczny model 5 osiowego
    manipulatora z chwytkiem, zrealizowanego w technologii
    druku 3D, sterowany aplikacją na urządzenia mobilne z
    systemem Android.
148
149 \vspace*{2.5cm}
150
151 \subsection{Cel i zakres projektu}
152
153 \subsubsection{Cel projektu}
154
155 Celem projektu była realizacja fizycznego modelu manipulatora
    przeznaczonego do celów dydaktycznych. Może być on pomocny
    dla studentów w celu wizualizacji koncepcji teoretycznych w
```

```
prawdziwym świecie, a nie tylko w książkach, czy na
ekranie komputera.

156 Projekt może posłużyć także do zachęcenia potencjalnych
157 studentów podczas dni otwartych bądź wycieczek szkolnych.

158 \newpage
159 \subsubsection{Wymagania}
160
161 \begin{itemize}
162     \item Niski koszt budowy
163     \item Niski koszt eksploatacji
164     \item Stworzony z łatwodostępnych materiałów
165     \item Łatwość obsługi
166     \item Niski koszt szkolenia
167     \item Niska awaryjność
168     \item Łatwość naprawy
169     \item Atrakcyjny wygląd
170 \end{itemize}
171
172 \vspace*{2.5cm}
173
174 \subsubsection{Zakres projektu}
175
176 \begin{itemize}
177     \item Określenie problemu i wykonanie do niego założeń
178     \item Analiza możliwych rozwiązań
179     \item Wybór elementów elektronicznych
180     \item Wybór elementów mechanicznych
181     \item Wykonanie projektu zgodnie z wcześniejszymi
182         założeniami
183     \item Uruchomienie, weryfikacja i przetestowanie sprzętu
184         oraz aplikacji
185     \item Nakreślenie ewentualnych kierunków rozwoju projektu
186     \item Wnioski końcowe
187 \end{itemize}
188
189 \newpage
190
191 \section{Harmonogram}
192
193 \subsection{Harmonogram zatwierdzony}
194
```

```
195 \begin{enumerate}
196     \item Projektowanie modelu fizycznego robota oraz jego druk
197     w technologii 3D.
198     \item Montaż mechaniczny oraz elektryczny.
199     \item Tworzenie oprogramowania na mikrokontroler.
200     \item Tworzenie aplikacji sterującej.
201     \item Projektowanie oraz realizacja komunikacji między
202     mikrokontrolerem, \la aplikacją sterującą.
203 \end{enumerate}
204
205 \vspace*{2.5cm}
206
207 \subsection{Harmonogram wykonany}
208
209 Realizacja działającego prototypu zajęła zdecydowanie mniej
210 czasu, niż początkowo zakładano. Pozwoliło to na
211 poświęcenie większej ilości czasu na usprawnienia i
212 udoskonalanie projektu.
213
214 \begin{enumerate}
215     \item Projektowanie modelu fizycznego robota oraz jego druk
216     w technologii 3D.
217     \item Montaż mechaniczny oraz elektryczny.
218     \item Tworzenie oprogramowania na mikrokontroler oraz
219     aplikacji sterującej. Opracowanie protokołu komunikacji
220     między mikrokontrolerem, a aplikacją sterującą.
221     \item Doskonalenie projektu | poprawki mechaniczne,
222     usprawnienia.
223     \item Tworzenie dokumentacji.
224 \end{enumerate}
225
226 \newpage
227
228 \section{Kosztorys}
229
230 W nawiasach [ ] podano link do dokumentacji.
231
232 \begin{table}[h!]
233     \begin{center}
234         \begin{tabular}{|r|l|l|c|r|r|}
235             \hline
236             Lp. & Typ
237             & Producent & Ilość & Cena & Wartość \\
238             \hline
```

```

229      1. & Mikrokontroler Wemos D1 mini [\ref{wemos}]
230      & Wemos      & 1      & 9,48 zł  & 9,48 zł  \\
231      2. & Moduł Bluetooth HC-05 [\ref{HC05data}, \ref{
232      HC05at}] & SZYTF      & 1      & 9,40 zł  & 9,40 zł  \\
233      3. & Micro Servo 9g SG90 [\ref{ServoSG90}]
234      & HWAYEH     & 3      & 3,97 zł  & 11,91 zł \\
235      4. & Servo Mg996r [\ref{ServoMg996r}]
236      & WAVGAT     & 3      & 12 zł    & 36 zł    \\
237      5. & Obudowa ramienia (druk 3D)
238      & n/d        & 1      & 40 zł    & 40 zł    \\
239      6. & Przewody
240      & n/d        & n/d    & n/d      & 10 zł    \\
241      7. & Płytki prototypowe
242      & diymore    & 1      & 3,15 zł  & 3,15 zł  \\
243      8. & Wkręty M3
244      & n/d        & 4      & 0,20 zł  & 0,80 zł  \\
245      9. & Śruby M3
246      & n/d        & 8      & 0,20 zł  & 1,60 zł  \\
247      10. & Nakrętki M3
248      & n/d       & 18     & 0,20 zł  & 3,60 zł  \\
249      11. & Drewniana podstawa
250      & n/d       & 1      & 10,00 zł & 10,00 zł \\
251      12. & Kondensator $1000\ \mu F$\\
252      & Chong      & 1      & 0,50 zł  & 0,50 zł  \\
253      \hline
254      \multicolumn{6}{|r|}{Suma = 136,44 zł}
255      \\
256      \hline
257      \end{tabular}
258      \end{center}
259      \caption{Kosztorys}
260      \label{Kosztorys}
261      \end{table}
262
263      \newpage
264
265      \section{Urządzenie wraz z aplikacją}
266
267      Projekt ma na celu stworzenie przydatnej pomocy naukowej dla
268      osób zainteresowanych tematem automatyki i robotyki, który
269      pozwoli na łatwiejsze przyswojenie teorii oraz zobaczenie

```

```

257
258 \subsection{Określenie problemu}
259
260 Problemem większości studentów jest często niska motywacja do
261 nauki związana z poczuciem braku sensu przerabianego
262 materiału. Ten projekt ma na celu poprawić ten stan rzeczy.
263 Brak wyobrażenia o realnym zastosowaniu zdobytej wiedzy
264 utrudnia pracę. Studenci nie widzą połączenia teorii z
265 praktyką, jak przedstawiono na Rysunku \ref{%
266 teoriaVSprakrtyka}. Rozwiązanie? Stworzenie fizycznego
267 modelu.
268
269 \begin{figure}[h!]
270   $$\boldsymbol{A_i} = \text{Rot}(z, \theta_i) \text{Trans}(0, 0, \lambda_i) \text{Trans} \\
271   (l_i, 0, 0) \text{Rot}(x, \alpha_i) = $$
272   \\
273   $$= \begin{bmatrix}
274     C_i & -S_i C_{\alpha_i} & S_i S_{\alpha_i} & l_i C_{\alpha_i} \\
275     S_i & C_i C_{\alpha_i} & -C_i S_{\alpha_i} & l_i S_{\alpha_i} \\
276     0 & S_{\alpha_i} & C_{\alpha_i} & \lambda_i \\
277     0 & 0 & 0 & 1
278   \end{bmatrix} \quad \text{\cite{skryptPR}}
279
280   \Downarrow
281   \mathord{?}
282   \Downarrow
283   \begin{center}
284     \includegraphics[width=\textwidth]{img/top.jpg}
285   \end{center}
286   \caption{Połączenie teorii z praktyką}
287   \label{teoriaVSprakrtyka}
288 \end{figure}
289
290 \subsection{Analiza rozwiązań}
291
292 Przykładowe rozwiązania przedstawionego problemu:
293 \begin{itemize}
294   \item Wycieczki do zakładów przemysłowych
295   \begin{itemize}
296     \item[+] Obserwacja prawdziwych zastosowań w

```

```
praktyce
290      \item[--] Zmiana organizacji roku akademickiego
291      \item[--] Organizacja wyjazdu
292      \end{itemize}
293  \item Więcej zajęć praktycznych
294  \begin{itemize}
295      \item[+] Praca na urządzeniach pozwoli lepiej
296      przyswoić wiedzę
297      \item[--] Zmiana organizacji roku akademickiego
298      \item[--] Wysoki koszt zakupu urządzeń
299      \item[--] Wysoki koszt kadrowy
300      \end{itemize}
301  \item Dopuszczenie studentów do pracy na prawdziwym
302  sprzęcie już od początku studiowania
303  \begin{itemize}
304      \item[+] Motywacja od wczesnych etapów edukacji
305      \item[--] Zmiana organizacji roku akademickiego
306      \item[--] Wysoki koszt zakupu urządzeń
307      \item[--] Wysoki koszt kadrowy
308      \end{itemize}
309  \item Stworzenie modelu prawdziwego urządzenia
310  \begin{itemize}
311      \item[+] Niski koszt
312      \item[+] Prostota realizacji
313      \item[--] Nakład pracy włożony w stworzenie
314      modelu
315      \end{itemize}
316  \end{itemize}
317 Kryteria wyboru rozwiązania:
318  \begin{itemize}
319      \item Niskie koszta finansowe
320      \item Niskie koszta kadrowe
321      \item Niska ingerencja w organizację roku akademickiego
322      \item Wysoka dostępność
323  \end{itemize}
324 \subsection{Zaproponowane rozwiązanie}
325
326 Wybrane rozwiązanie: \enquote{Stworzenie modelu prawdziwego
327 urządzenia}.
328 Ta propozycja spełnia wszystkie wymagania projektowe:
329  \begin{itemize}
330      \item Niskie koszta finansowe
```

```
329      \begin{itemize}
330          \item Koszt $<150$ zł
331      \end{itemize}
332  \item Niskie koszta kadrowe
333      \begin{itemize}
334          \item Uczelnia już na chwilę obecną posiada
335              wyszkoloną kadrę
336          \end{itemize}
337  \item Niska ingerencja w organizację roku akademickiego
338      \begin{itemize}
339          \item Niewielka ilość godzin potrzebna na pracę z
340              modelem
341          \end{itemize}
342  \item Wysoka dostępność
343      \begin{itemize}
344          \item Niski koszt i dostępność materiałów pozwala
345              na stworzenie wielu modeli
346          \end{itemize}
347      \end{itemize}
348 \end{itemize}
349
350 \newpage
351
352 \subsection{Wykonanie}
353
354 \subsubsection{Wybór elementów}
355
356 Prace rozpoczęto od doboru elementów elektronicznych i
357     mechanicznych oraz wyboru procesu technologicznego
358     wykonania manipulatora. Poniżej przedstawiono argumentację
359     wyboru najważniejszych elementów.
360
361 \medskip
362 Elementy:
363 \begin{itemize}
364     \item Mikrokontroler Wemos D1 mini [\ref{wemos}]
365     \item Moduł Bluetooth HC-05 [\ref{HC05data}, \ref{HC05at}]
366     \item HWAYEH Micro Servo 9g SG90 [\ref{ServoSG90}]
367     \item WAVGAT Servo Mg996r [\ref{ServoMg996r}]
368 \end{itemize}
```

```
367 wybrano ze względu na:  
368 \begin{itemize}  
369     \item Niski koszt  
370     \item Duża dostępność  
371     \item Zaznajomienie autorów z elementem  
372 \end{itemize}  
373  
374 \medskip  
375  
376 Jako proces technologiczny wykorzystany do stworzenia korpusu  
urządzenia wybrano druk 3D ze względu na niski koszt i  
powszechną dostępność. Technologia ta również umożliwia  
optymalizację procesu twórczego poprzez wielokrotne  
iteracje.  
377  
378 \newpage  
379  
380 \subsubsection{Model 3D}  
381  
382 Następnym krokiem było zaprojektowanie modelu 3D manipulatora  
przy użyciu programu \ref{https://www.autodesk.pl/products  
/fusion-360}\underline{Autodesk Fusion 360}\footnote{  
Zintegrowane oprogramowanie CAD, CAM, CAE i PCB}.  
383  
384 Program Autodesk Fusion 360 to bardzo przystępna alternatywa  
dla środowiska Autodesk Inventor. Przy braku poprzedniego  
doświadczenia autorzy byli w stanie całkowicie od zera  
zaprojektować i zrealizować w pełni działający model  
manipulatora. Proces tworzenia korpusu pokazano na  
Rysunkach \ref{Modelowanie3Dleft} i \ref{Modelowanie3Dtop}\  
  
footnote{Wizualizacje stworzono w programie \ref{https://  
www.blender.org}\underline{Blender}}, a gotowy model  
przedstawiono na Rysunku \ref{AutodeskViewer}.  
385  
386 \begin{figure}[h!]  
387     \begin{center}  
388         \includegraphics[width=0.75\textwidth]{img/leftW.png}  
389     \end{center}  
390     \begin{center}  
391         \includegraphics[width=0.75\textwidth]{img/leftC.png}  
392     \end{center}  
393     \caption{Proces tworzenia modelu 3D - Widok z boku}  
394     \label{Modelowanie3Dleft}  
395 \end{figure}
```

```
396
397 \begin{figure}[p]
398   \begin{center}
399     \includegraphics[width=0.4\textwidth]{img/topW.png}
400     \includegraphics[width=0.4\textwidth]{img/topC.png}
401   \end{center}
402   \caption{Proces tworzenia modelu 3D - Widok z góry}
403   \label{Modelowanie3Dtop}
404 \end{figure}
405
406 \begin{figure}[p]
407   \vspace{1cm}
408   \begin{center}
409     \includegraphics[width=\textwidth]{img/Robak v25.f3d.
410     png}
411   \end{center}
412   \caption{
413     Gotowy model w programie
414     \url{https://viewer.autodesk.com/}
415     {\underline{Autodesk Viewer}} \\ Narzędzie online do
416     wyświetlania plików 2D i 3D
417     \label{AutodeskViewer}
418 \end{figure}
419
420 \newpage
421
422 \subsubsection{Konstrukcja mechaniczna}
423
424 Model złożono przy użyciu śrub, wkrętów i nakrętek M3, co
425 przedstawiono na Rysunkach \ref{mechC} i \ref{mechB}.
426
427 \begin{figure}[h!]
428   \begin{center}
429     \includegraphics[width=\textwidth]{img/mec
430     hC.jpg}
431   \end{center}
432   \caption{Konstrukcja mechaniczna - chwytyk}
433   \label{mechC}
434 \end{figure}
435
436 \begin{figure}[h!]
437   \begin{center}
438     \includegraphics[width=\textwidth]{img/mec
439     hB.jpg}
440   \end{center>
441   \caption{Konstrukcja mechaniczna - podstawa}
```

```
437     \label{mechB}
438 \end{figure}
439
440 \subsubsection{Schemat elektryczny}
441
442 Na Rysunku \ref{SchematElektryczny}\footnote{Stworzono przy
użyciu \url{https://www.circuito.io}} przedstawiono połączenie elementów elektronicznych.
Natomiast faktyczne połączenia elektryczne pokazano na
Rysunku \ref{Breadboard}.
443
444 \vspace{4cm}
445
446 \begin{figure}[h!]
447     \begin{center}
448         \includegraphics[width=\textwidth]{img/schemat.png}
449     \end{center}
450     \caption{Schemat połączeń elektrycznych}
451     \vspace{4cm}
452     \label{SchematElektryczny}
453 \end{figure}
454
455 \begin{figure}[p]
456     \begin{center}
457         \includegraphics[width=\textwidth]{img/breadboard.jpg}
458     \end{center}
459     \caption{Połączenia elektryczne}
460     \label{Breadboard}
461 \end{figure}
462
463 \subsubsection{Aplikacja}
464
465 Aplikacja powstała w \url{https://appinventor.mit.edu}\footnote{Zintegrowane
środowisko programistyczne do tworzenia aplikacji mobilnych
} (Rysunki \ref{MITapp} i \ref{MITblocks}). Środowisko to
oferuje prostotę w realizacji projektów. Nie wymaga żadnego
doświadczenia od użytkownika. Programowanie odbywa się we
własnym języku graficznym (duże podobieństwo do \url{https://scratch.mit.edu}\footnote{Scratch}). Kod
interpretowany wizualny język programowania)). Kod
dostarczonej aplikacji pokazano na Załącznikach \ref{
AppBluetooth}, \ref{AppPrzyciski}, \ref{AppSlidery} i \ref{
AppKomendy}. Na Rysunku \ref{FinalApp} przedstawiono
```

```
      ostateczną szatę graficzną aplikacji, a na Rysunku \ref{  
logoapp} zademonstrowano logo aplikacji.  
466 \begin{figure}[h!]  
467   \begin{center}  
468     \includegraphics[width=0.8\textwidth]{img/app_src/  
469       MITapp.png}  
470   \end{center}  
471   \caption{MIT App Inventor - aplikacja}  
472   \label{MITapp}  
473 \end{figure}  
474  
475 \begin{figure}[h!]  
476   \begin{center}  
477     \includegraphics[width=0.8\textwidth]{img/app_src/  
478       MITblocks.png}  
479   \end{center}  
480   \caption{MIT App Inventor - kod}  
481   \label{MITblocks}  
482 \end{figure}  
483 \begin{figure}[p]  
484   \begin{center}  
485     \includegraphics[width=0.8\textwidth]{img/app.png}  
486   \end{center}  
487   \caption{Gotowa aplikacja}  
488   \label{FinalApp}  
489 \end{figure}  
490  
491 \begin{figure}[p]  
492   \begin{center}  
493     \includegraphics[width=0.8\textwidth]{img/ico.png}  
494   \end{center}  
495   \caption{Logo aplikacji}  
496   \label{logoapp}  
497 \end{figure}  
498  
499 \subsubsection{Protokół komunikacyjny}  
500  
501 Komunikacja aplikacji mobilnej z mikrokontrolerem odbywa się  
poprzez protokół Bluetooth przy użyciu modułu HC-05. Każdy  
komunikat to odpowiednio sformatowany string. Komendy  
komunikacyjne przedstawiono w Tabeli \ref{Komunikacja}.  
Przykładowe komunikaty:
```

```
502 \begin{itemize}
503     \item \enquote{s1128\textbackslash} - ustawienie
504         serwomechanizmu 1 na pozycję 128
505     \item \enquote{s564\textbackslash} - ustawienie
506         serwomechanizmu 5 na pozycję 64
507     \item \enquote{c1\textbackslash} - zapisanie aktualnej
508         pozycji serwomechanizmów w pamięci do późniejszego
509         odtworzenia
510     \item \enquote{c4\textbackslash} - wyczyszczenie zapisanej
511         sekwencji ruchowej
512 \end{itemize}
513
514 \vspace{2cm}
515
516 \begin{table}[h!]
517     \begin{center}
518         \begin{tabular}{|c|c|c|m{8cm}|}
519             \hline
520             Komenda & Numer & Wartość & Funkcja
521
522             \\
523             \hline
524             s & 1 & x & Ustawienie
525                 serwomechanizmu na pozycję x
526                 \\
527                 \hline
528             s & 2 & x & Ustawienie
529                 serwomechanizmu na pozycję x
530                 \\
531                 \hline
532             s & 3 & x & Ustawienie
533                 serwomechanizmu na pozycję x
534                 \\
535                 \hline
536             s & 4 & x & Ustawienie
537                 serwomechanizmu na pozycję x
538                 \\
539                 \hline
540             s & 5 & x & Ustawienie
541                 serwomechanizmu na pozycję x
542                 \\
543                 \hline
544             s & 6 & x & Ustawienie
545                 serwomechanizmu na pozycję x
```

```
528          \\  
529          \hline  
530          c      & 1      & -      & Save - zapisanie  
531          aktualnej pozycji serwomechanizmów w pamięci do  
532          późniejszego odtworzenia \\  
533          \hline  
534          c      & 2      & -      & Play - odtwarzanie  
535          zapisanej sekwencji ruchowej  
536          \\  
537          \hline  
538          c      & 3      & -      & Stop - koniec  
539          odtwarzania zapisanej sekwencji ruchowej  
540          \\  
541          \hline  
542          c      & 4      & -      & Reset - wyczyszczenie  
543          zapisanej sekwencji ruchowej  
544          \\  
545          \end{tabular}  
546          \end{center}  
547          \caption{Protokół komunikacyjny}  
548          \label{Komunikacja}  
549      \end{table}  
550  
551      \newpage  
552  
553      \subsubsection{Kod mikrokontrolera}  
554  
555      Kod sterujący działaniem mikrokontrolera powstał w \ href{https://code.visualstudio.com}{\underline{Visual Studio Code}}\  
556      \footnote{Darmowy edytor kodu źródłowego z kolorowaniem  
557      składni dla wielu języków, stworzony przez Microsoft o  
558      otwartym kodzie źródłowym} przy pomocy \ href{https://platformio.org}{\underline{PlatformIO}}\footnote{\enquote{A  
559      user-friendly and extensible integrated development  
560      environment with a set of professional development  
561      instruments, providing modern and powerful features to  
562      speed up yet simplify the creation and delivery of embedded  
563      products}\cite{platformio}}. Schemat blokowy kodu  
564      przedstawiono na rysunku \ref{SBCode}\footnote{Schemat  
565      wykonano w programie \ href{https://www.lucidchart.com}{\underline{Lucidchart}}}. Całość kodu źródłowego znajduje  
566      się w Załączniku \ref{KodMikrokontrolera}.
```

548

```
549 \vspace{1cm}
550
551 \begin{figure}[h!]
552     \begin{center}
553         \includesvg[width=0.7\textwidth]{img/schematkodu.svg}
554     \end{center}
555     \caption{Schemat blokowy kodu}
556     \label{SBCode}
557 \end{figure}
558
559 W celu ograniczenia prędkości poruszania się każdego z
      serwomechanizmów zastosowano funkcję przedstawioną na
      Rysunku \ref{void_moveServo}. Wykonuje ona swoje zadanie
      poprzez iteracyjną inkrementację lub dekrementację wartości
      pozycji o wcześniej ustalony offset.
560
561 \vspace{1cm}
562
563 \begin{figure}[h!]
564     \lstinputlisting[style=MyC++Style,firstline=152,lastline
      =182]{../src/main.cpp}
565     \caption{void moveServo()}
566     \label{void_moveServo}
567 \end{figure}
568
569 \newpage
570
571 Innym interesującym rozwiązaniem jest realizacja odtwarzania
      zapisanej sekwencji ruchów, które pokazano na Rysunku \ref{
      casePlay}. Rozwiązanie polega na iteracyjnej inkrementacji
      bądź dekrementacji wartości pozycji dla wszystkich
      serwomechanizmów po kolei.
572
573 \vspace{1cm}
574
575 \begin{figure}[h!]
576     \lstinputlisting[style=MyC++Style,firstline=109,lastline
      =142]{../src/main.cpp}
577     \caption{case 2: - Play}
578     \label{casePlay}
579 \end{figure}
580
581 \newpage
582
```

```
583 Nieocenioną pomocą okazały się biblioteki:  
584  
585 \begin{itemize}  
586     \item Arduino.h \cite{Arduino_lib}  
587     \item SoftwareSerial.h \cite{EspSoftwareSerial}  
588     \item Servo.h \cite{EspServo}  
589 \end{itemize}  
590  
591 \vspace{3cm}  
592  
593 Środowisko Visual Studio Code (Rysunek \ref{vscodepic})  
      pozwoliło autorom na sprawną pracę.  
594  
595 \begin{figure}[h!]  
596     \begin{center}  
597         \includegraphics[width=\textwidth]{img/vscode.png}  
598     \end{center}  
599     \caption{Środowisko programistyczne Visual Studio Code}  
600     \label{vscodepic}  
601 \end{figure}  
602  
603 \newpage  
604  
605 \subsubsection{Kontrola wersji}  
606  
607 W ramach tworzenia projektu została wykorzystana kontrola  
      wersji \href{https://git-scm.com}{\underline{Git}}\footnote{Rozproszony system kontroli wersji} (Rysunek \ref{gitadog})  
      w połączeniu z serwisem \href{https://github.com}{\underline{GitHub}}\footnote{Hostingowy serwis internetowy  
      przeznaczony do projektów programistycznych  
      wykorzystujących system kontroli wersji Git}.  
608  
609 \begin{figure}[h!]  
610     \begin{center}  
611         \includegraphics[width=0.9\textwidth]{img/gitadog.png}  
612     \end{center}  
613     \caption{git log --all --decorate --oneline --graph}  
614     \label{gitadog}  
615 \end{figure}  
616  
617 \newpage  
618  
619 \subsubsection{Dokumentacja}
```

```
620
621 Dokumentacja została stworzona z wykorzystaniem \href{https://
622 www.latex-project.org}{\underline{\LaTeX}}}\footnote{
623 Oprogramowanie do zautomatyzowanego składu tekstu, a także
624 związany z nim język znaczników, służący do formatowania
625 dokumentów tekstowych i tekstowo-graficznych} (Rysunek \ref
626 {latexvs}) w \href{https://code.visualstudio.com}{\underline{Visual Studio Code}}}\footnote{Darmowy edytor kodu
627 źródłowego z kolorowaniem składni dla wielu języków,
628 stworzony przez Microsoft o otwartym kodzie źródłowym}.
629 Całość kodu źródłowego znajduje się w Załączniku \ref{KodLaTeX}.
630
631 \vspace{3cm}
632
633 \begin{figure}[h!]
634   \begin{center}
635     \includegraphics[width=0.9\textwidth]{img/latexvs.png}
636   \end{center}
637   \caption{Proces tworzenia dokumentacji}
638   \label{latexvs}
639 \end{figure}
640
641 \newpage
642
643 \subsection{Problemy w trakcie tworzenia sprzętu oraz aplikacji}
644
645 Napotkane problemy podczas tworzenia warstwy sprzętowej i
646 aplikacji:
647 \begin{itemize}
648   \item Zmieszczenie się w narzuconym budżecie
649   \item Dotrzymanie wymagań czasowych
650   \item Niska dostępność elementów elektronicznych
651     spowodowana obecną sytuacją światową
652   \item Brak dostępności śrub, wkrętów i nakrętek M3 w
653     lokalnym sklepie
654   \item Tolerancje mechaniczne druku 3D - konieczność dalszej
655     obróbki
656   \item Niska jakość początkowo zakupionej płytki
657     prototypowej wymusiła drobną reorganizację projektu
658   \item Inicjalizacja modułu HC-05 [\ref{HC05data}, \ref{HC05
659     at}] poprzez komendy AT [\ref{HC05at}]
660   \item Tworzenie końcowego raportu
```

```
647      \item Zestaw znaków UTF8 - niedzia&łaj&eacute;c polskie znaki w
648      pliku źr&odl&owym raportu - zmiana na cp1250
649 \end{itemize}
650 \newpage
651
652 \section{Podsumowanie}
653
654 \subsubsection{Zrealizowane za&łożenia}
655
656 Wszystkie za&łożenia projektowe zosta&ły zrealizowane. Model
       stworzonego manipulatora przedstawiono na Rysunku \ref{
       manipulator}.
657
658 \begin{figure}[h!]
659   \begin{center}
660     \includegraphics[width=0.5\textwidth]{img/folded.jpg}
661   \end{center}
662   \begin{center}
663     \includegraphics[width=0.5\textwidth]{img/unfolded.jpg}
664   \end{center}
665   \caption{Model stworzonego manipulatora}
666   \label{manipulator}
667 \end{figure}
668
669 \subsubsection{Poprawki}
670
671 Najwa&żniejszą poprawką, którą mo&zna zastosować jest zmiana
       modelu 3D. W kolejnej wersji nale&y u&wzgl&ednić tolerancje
       mechaniczne druku oraz nabycie do&swiadczenie.
672
673 \subsubsection{Dalszy rozwoj}
674
675 Propozycje dalszego rozwoju:
676 \begin{itemize}
677   \item Zastosowanie wy&ezej wymienionych poprawek.
678   \item Implementacja enkoderów cyfrowych na ka&żdej z osi w
       celu uzyskania sprze&żenia zwrotnego.
679   \item Rozwój funkcjonalno&sci aplikacji mobilnej.
680   \item Aplikacja mobilna na inne systemy operacyjne.
681 \end{itemize}
682
683 \newpage
684
```

```
685 \section{Literatura}
686
687 \printbibliography [heading=none]
688
689 \newpage
690
691 \section{Załączniki}
692
693 \renewcommand*{\lstlistingname}{Załącznik}
694 \renewcommand*{\figurename}{Załącznik}
695 \setcounter{figure}{2}
696
697 \lstinputlisting [style=MyC++Style ,label={KodMikrokontrolera},
698   caption={Kod mikrokontrolera}]{../src/main.cpp}
699
700 \newpage
701 \lstinputlisting [style=MyLaTeXStyle ,label={KodLaTeX},caption={%
702   Kod LaTeX}]{doc.tex}
703
704 \newpage
705 \begin{figure}[p]
706   \begin{center}
707     \includegraphics[width=0.8\textwidth]{img/app_src/
708       bluetooth/BluetoothListBefore.png}
709     \includegraphics[width=0.8\textwidth]{img/app_src/
710       bluetooth/BluetoothListAfter.png}
711     \includegraphics[width=0.8\textwidth]{img/app_src/
712       bluetooth/BluetoothDisconnected.png}
713     \includegraphics[width=0.8\textwidth]{img/app_src/
714       bluetooth/BluetoothClient.png}
715   \end{center}
716   \caption{Kod aplikacji - Bluetooth}
717   \label{AppBluetooth}
718 \end{figure}
719
720 \begin{figure}[p]
721   \begin{center}
722     \includegraphics[width=0.9\textwidth]{img/app_src/
723       posButtons/btnRotation.png}
724     \includegraphics[width=0.9\textwidth]{img/app_src/
```

```
posButtons/btnWaist.png}
722    \includegraphics[width=0.9\textwidth]{img/app_src/
posButtons/btnElbow.png}
723    \includegraphics[width=0.9\textwidth]{img/app_src/
posButtons/btnWristRoll.png}
724    \includegraphics[width=0.9\textwidth]{img/app_src/
posButtons/btnWristPitch.png}
725    \includegraphics[width=0.9\textwidth]{img/app_src/
posButtons/btnGrip.png}
726 \end{center}
727 \caption{Kod aplikacji - Przyciski}
728 \label{AppPrzyciski}
729 \end{figure}

730
731 \newpage
732
733 \begin{figure}[p]
734     \begin{center}
735         \includegraphics[width=0.9\textwidth]{img/app_src/
sliders/slidRotation.png}
736         \includegraphics[width=0.9\textwidth]{img/app_src/
sliders/slidWaist.png}
737         \includegraphics[width=0.9\textwidth]{img/app_src/
sliders/slidElbow.png}
738         \includegraphics[width=0.9\textwidth]{img/app_src/
sliders/slidWristRoll.png}
739         \includegraphics[width=0.9\textwidth]{img/app_src/
sliders/slidWristPitch.png}
740         \includegraphics[width=0.9\textwidth]{img/app_src/
sliders/slidGrip.png}
741     \end{center}
742     \caption{Kod aplikacji - Slidery}
743     \label{AppSlidery}
744 \end{figure}

745
746 \newpage
747
748 \begin{figure}[p]
749     \begin{center}
750         \includegraphics[width=0.8\textwidth]{img/app_src/
commands/Save.png}
751         \includegraphics[width=0.8\textwidth]{img/app_src/
commands/Play.png}
752         \includegraphics[width=0.8\textwidth]{img/app_src/
```

```
    commands/Stop.png}
753     \includegraphics[width=0.8\textwidth]{img/app_src/
commands/Reset.png}
754     \end{center}
755     \caption{Kod aplikacji - Komendy}
756     \label{AppKomendy}
757 \end{figure}

758
759 \newpage
760
761 \begin{figure}[p]
762     \caption{Prezentacja}
763     \label{prezentacja}
764 \end{figure}

765
766 \clearpage
767
768 \includepdf[pages=-, fitpaper]{prezentacja.pdf}
769
770 \newpage
771
772 \begin{figure}[p]
773     \caption{Wemos D1 mini - schemat}
774     \label{wemos}
775 \end{figure}

776
777 \clearpage
778
779 \includepdf[pages=-, fitpaper]{datasheet/sch_d1_mini_v4.0.0.pdf}
780
781 \newpage
782
783 \begin{figure}[p]
784     \caption{HC-05 - datasheet}
785     \label{HC05data}
786 \end{figure}

787
788 \clearpage
789
790 \includepdf[pages=-, fitpaper]{datasheet/HC-05_datasheet.pdf}
791
792 \newpage
793
794 \begin{figure}[p]
```

```
795     \caption{HC-05 - komendy AT}
796     \label{HC05at}
797 \end{figure}
798
799 \clearpage
800
801 \includepdf [pages=-, fitpaper]{datasheet/HC-05_ATcommands.pdf}
802
803 \newpage
804
805 \begin{figure}[p]
806     \caption{Micro Servo 9g SG90 - datasheet}
807     \label{ServoSG90}
808 \end{figure}
809
810 \clearpage
811
812 \includepdf [pages=-, fitpaper]{datasheet/sg90_datasheet.pdf}
813
814 \newpage
815
816 \begin{figure}[p]
817     \caption{Servo Mg996r - datasheet}
818     \label{ServoMg996r}
819 \end{figure}
820
821 \clearpage
822
823 \includepdf [pages=-, fitpaper]{datasheet/MG996R.pdf}
824
825 \end{document}
```

Ramię robota

```
when BluetoothList .BeforePicking
do set BluetoothList . Elements to BluetoothClient1 . AddressesAndNames
set Connected . Text to " Disconnected "
set Connected . TextColor to red

when BluetoothList .AfterPicking
do if call BluetoothClient1 .Connect
address BluetoothList . Selection
then set Connected . Text to " Connected "
set Connected . TextColor to green
set Disconnected . Visible to true
set BluetoothList . Visible to false
set HorizontalArrangement3 . Visible to true

when Disconnected .Click
do call BluetoothClient1 .SendText
text " c3 "
call BluetoothClient1 .SendText
text " c4 "
call BluetoothClient1 .Disconnect
set Connected . Text to " Disconnected "
set Connected . TextColor to red
set Disconnected . Visible to false
set BluetoothList . Visible to true
set HorizontalArrangement3 . Visible to false

when BluetoothClient1 .BluetoothError
functionName message
do call BluetoothClient1 .Disconnect
if not BluetoothClient1 . IsConnected
then set Connected . Text to " Disconnected "
set Connected . TextColor to red
```

Załącznik 3: Kod aplikacji - Bluetooth

Ramię robota

```
when btnRotation .Click
do set slidRotation .ThumbPosition to 90

when btnWaist .Click
do set slidWaist .ThumbPosition to 0

when btnElbow .Click
do set slidElbow .ThumbPosition to 90

when btnWristRoll .Click
do set slidWristRoll .ThumbPosition to 90

when btnWristPitch .Click
do set slidWristPitch .ThumbPosition to 90

when btnGrip .Click
do set slidGrip .ThumbPosition to 90
```

Załącznik 4: Kod aplikacji - Przyciski

Ramię robota

```
when slidRotation .PositionChanged
  thumbPosition
do call BluetoothClient1 .SendText
  text [ join [ " s6 " ]
    round [ get thumbPosition ] ]
```

```
when slidWaist .PositionChanged
  thumbPosition
do call BluetoothClient1 .SendText
  text [ join [ " s5 " ]
    round [ get thumbPosition ] ]
```

```
when slidElbow .PositionChanged
  thumbPosition
do call BluetoothClient1 .SendText
  text [ join [ " s4 " ]
    round [ get thumbPosition ] ]
```

```
when slidWristRoll .PositionChanged
  thumbPosition
do call BluetoothClient1 .SendText
  text [ join [ " s3 " ]
    round [ get thumbPosition ] ]
```

```
when slidWristPitch .PositionChanged
  thumbPosition
do call BluetoothClient1 .SendText
  text [ join [ " s2 " ]
    round [ get thumbPosition ] ]
```

```
when slidGrip .PositionChanged
  thumbPosition
do call BluetoothClient1 .SendText
  text [ join [ " s1 " ]
    round [ get thumbPosition ] ]
```

Załącznik 5: Kod aplikacji - Slidery

Ramię robota

```
when btnSave .Click
do call BluetoothClient1 .SendText
    text "c1"
    set btnPlay .Visible to true
    set btnReset .Visible to true

when btnPlay .Click
do call BluetoothClient1 .SendText
    text "c2"
    set btnPlay .Visible to false
    set btnSave .Visible to false
    set btnReset .Visible to false
    set btnStop .Visible to true

when btnStop .Click
do call BluetoothClient1 .SendText
    text "c3"
    set btnPlay .Visible to true
    set btnSave .Visible to true
    set btnReset .Visible to true
    set btnStop .Visible to false

when btnReset .Click
do call BluetoothClient1 .SendText
    text "c4"
    set btnPlay .Visible to false
    set btnStop .Visible to false
    set btnReset .Visible to false
```

Załącznik 6: Kod aplikacji - Komendy

Ramię robota

Załącznik 7: Prezentacja



Ramię robota

Prezentacja

Autorzy: Mateusz Siedliski i Radosław Tchórzewski
Kierujący pracą: dr inż. Krzysztof Jaskot



Plan prezentacji

Harmonogram



Aplikacja



Projekt CAD



Protokół komunikacyjny



Model 3D, gotowy wydruk



Dokumentacja



Schemat elektryczny



Autorzy



Software



Podziękowania



1

Tworzenie oprogramowania na mikrokontroler oraz aplikacji sterującej.
Opracowanie protokołu komunikacji między
mikrokontrolerem, a aplikacją sterującą.



Projektowanie modelu fizycznego robota oraz jego druk w
technologii 3D.
Montaż mechaniczny oraz elektryczny.

2



3

Doskonalenie projektu
poprawki mechaniczne,
usprawnienia

5

Doskonalenie projektu
debugowanie

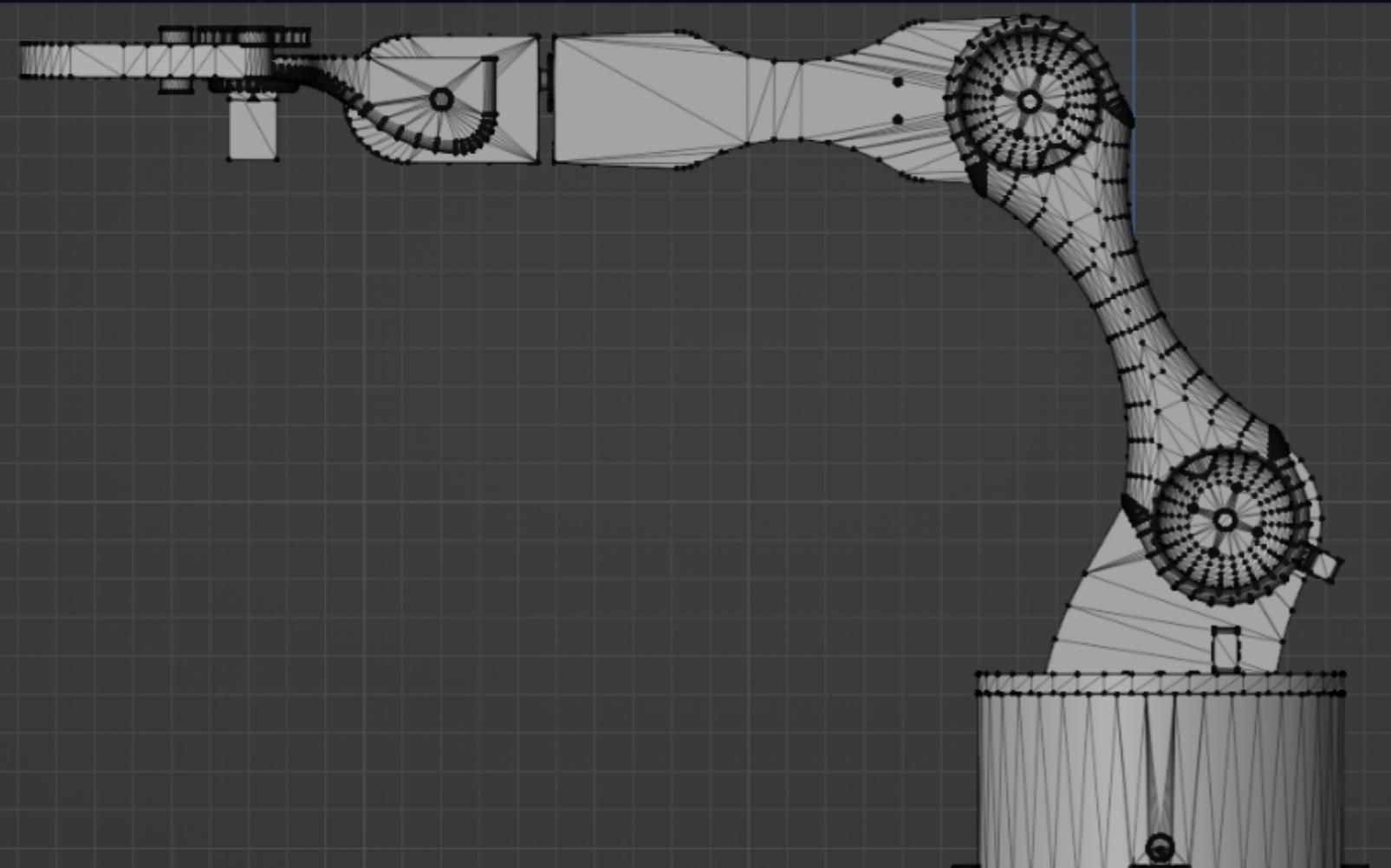
4

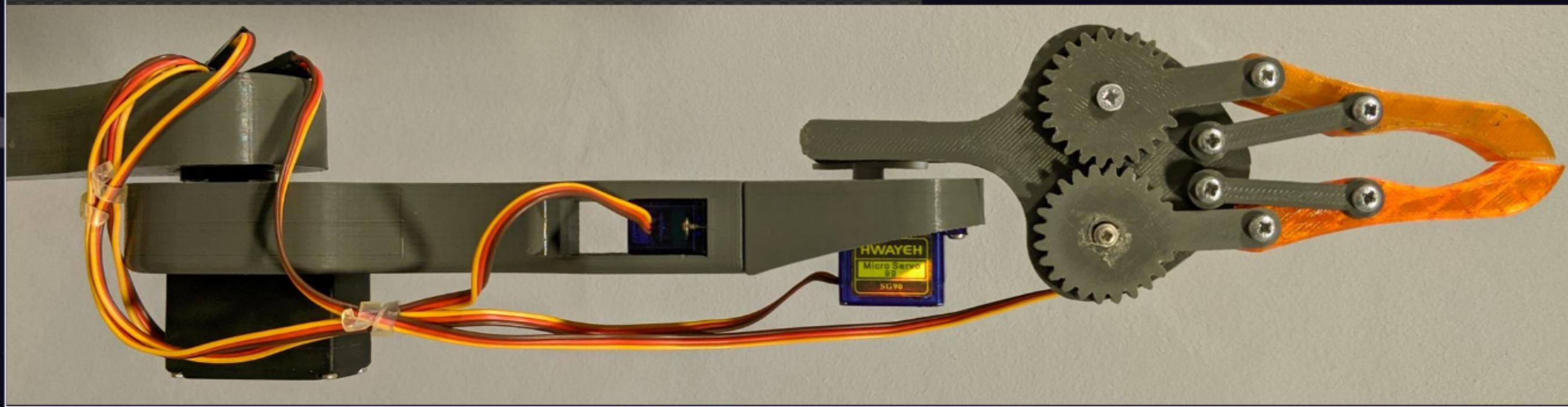
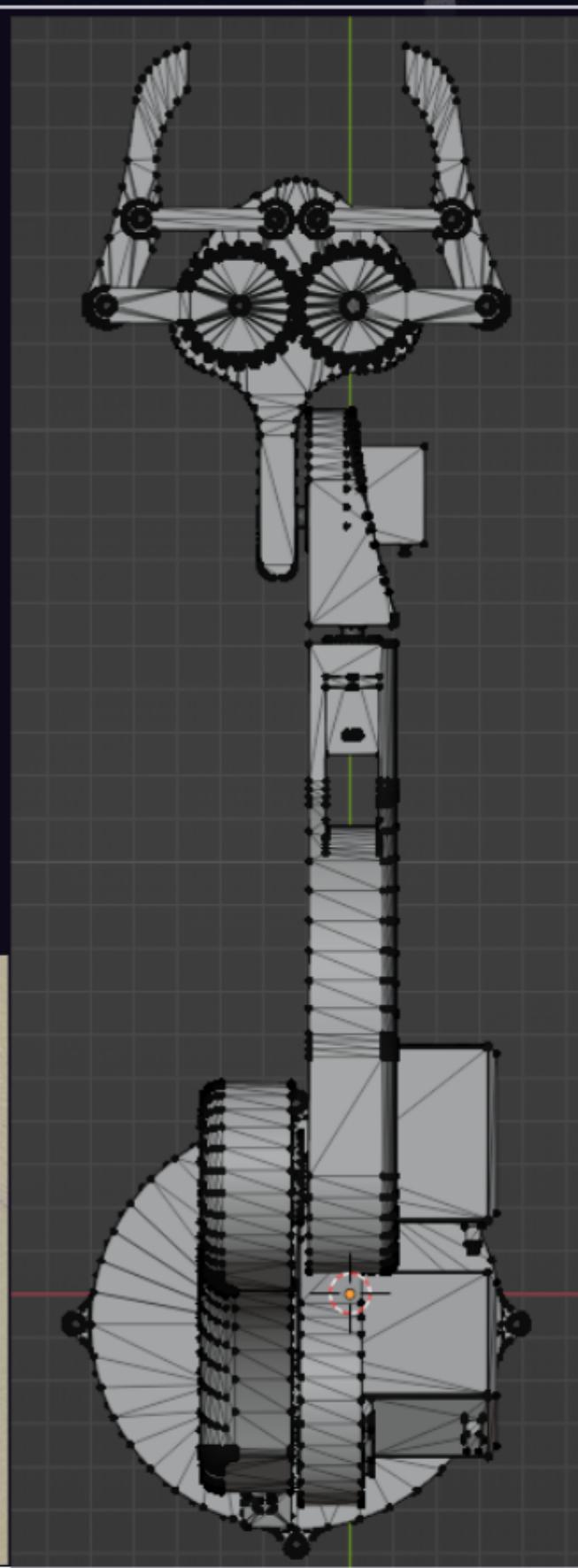
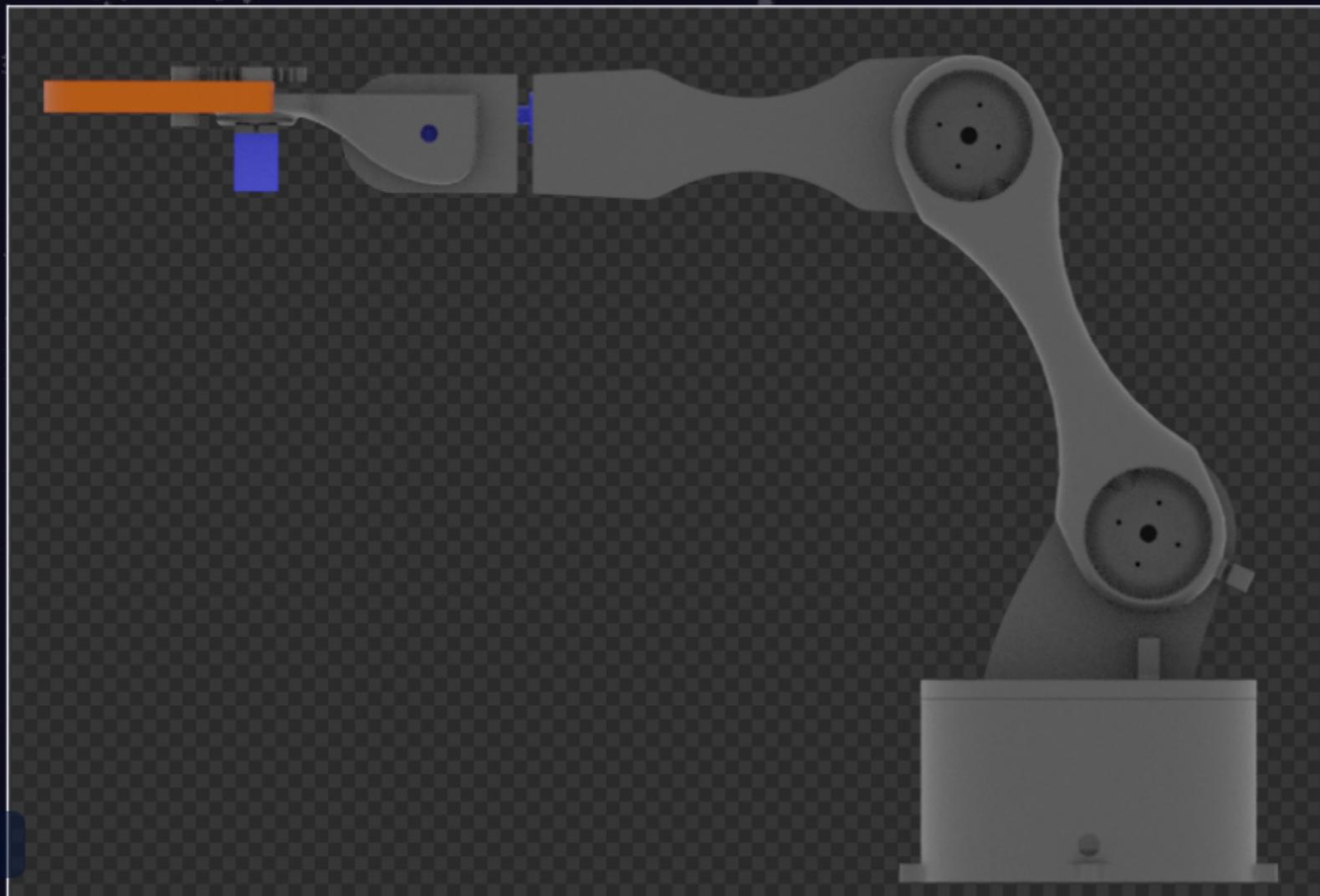
Tworzenie
dokumentacji



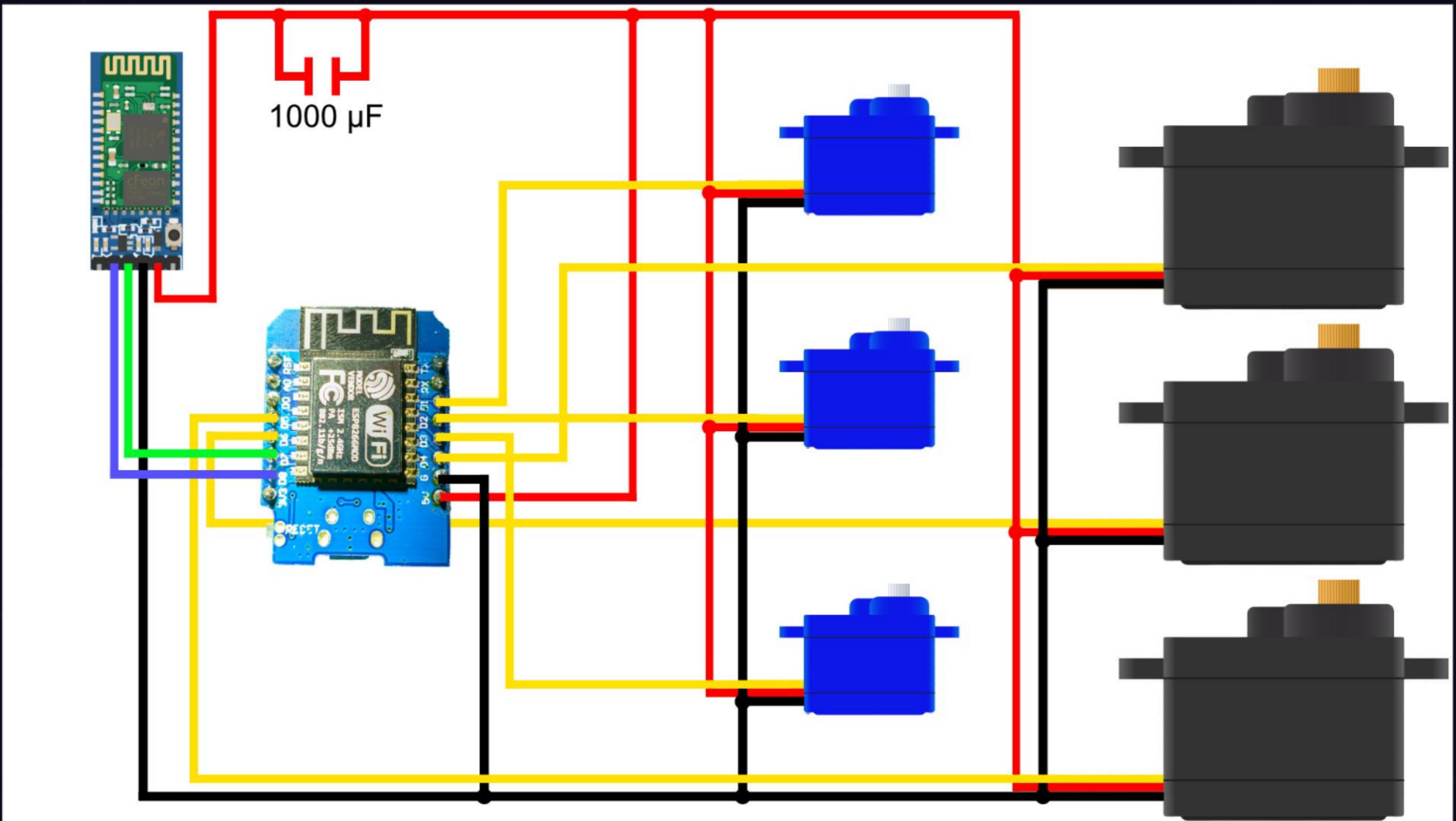
PROJEKT CAD

Fusion 360

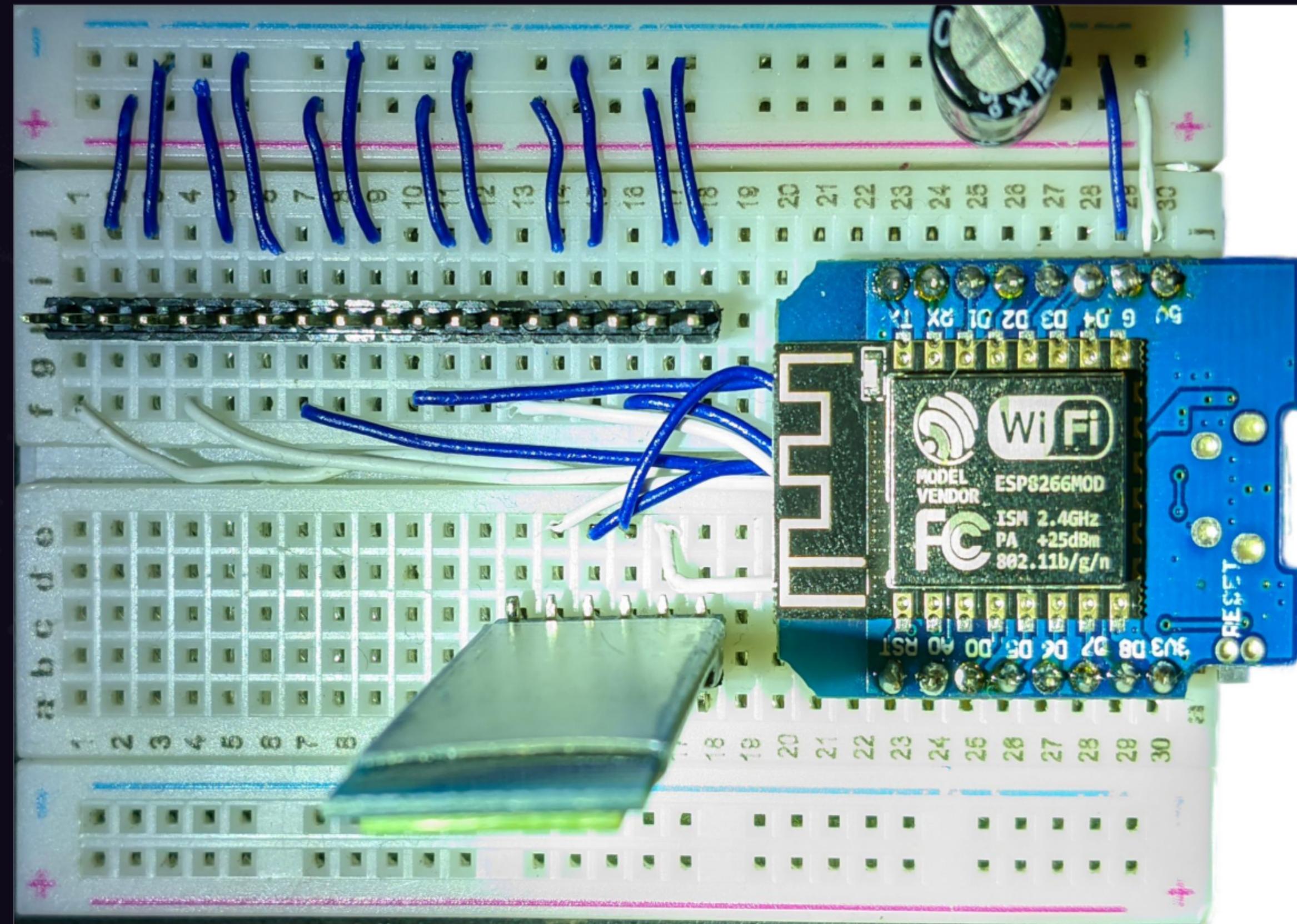




Model 3D oraz gotowy wydruk



Schemat elektryczny



Układ elektryczny

SOFTWARE

Visual Studio Code

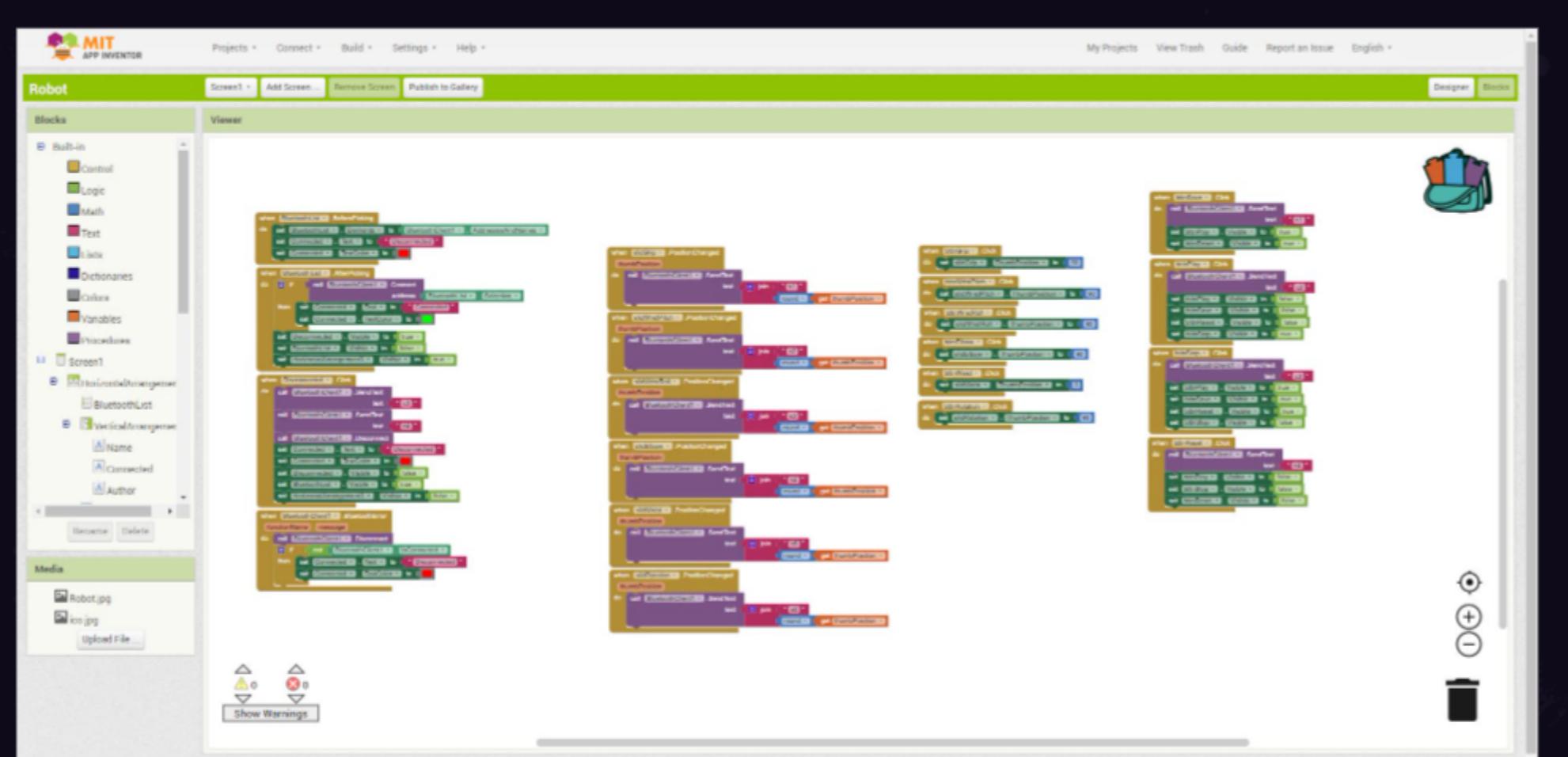
Kod sterujący działaniem mikrokontrolera powstał w Visual Studio Code przy pomocy PlatformIO

```
10 #define servo01235InitPos 90;
11 #define servo4InitPos 0;
12
13 // Creating servos
14 Servo servo[servoNum];
15
16 // Defining BT
17 SoftwareSerial Bluetooth(D7, D8);
18
19 // Servo positions
20 int servoPos[servoNum];
21
22 // Servo previous positions
23 int servoPPos[servoNum];
24
25 // Servo saved positions
26 int servoSPos[servoNum][memory];
27
28 // Position in saved positions
29 int indexS = 0;
30
31 // Received BT data
32 String dataIn = "";
33
34 // Function prototypes
35 void moveServo(int whichServo, int PosServo);
36 void setMem();
```

Załączniki
Kod mikrokontrolera
Typos
Załączniki - TODO
Konstrukcja mechaniczna
Kod mikrokontrolera
Protokół komunikacyjny
Kosztorys
Figure placement
Aplikacja
Załączniki

19 Jan 2023 18:... xrev_v ea5ea877
19 Jan 2023 17:... xrev_v 153f0f64
18 Jan 2023 22:... xrev_v 4a1bb9df
18 Jan 2023 22:... xrev_v 81f8e27a
18 Jan 2023 19:... xrev_v eb06a281
18 Jan 2023 19:... xrev_v e4ac3f7a
18 Jan 2023 18:... xrev_v 1bf94dab
18 Jan 2023 17:... xrev_v 61323dfd
18 Jan 2023 17:... xrev_v ae2233f0
18 Jan 2023 17:... xrev_v 26781bb3
18 Jan 2023 16:... xrev_v 7d284938

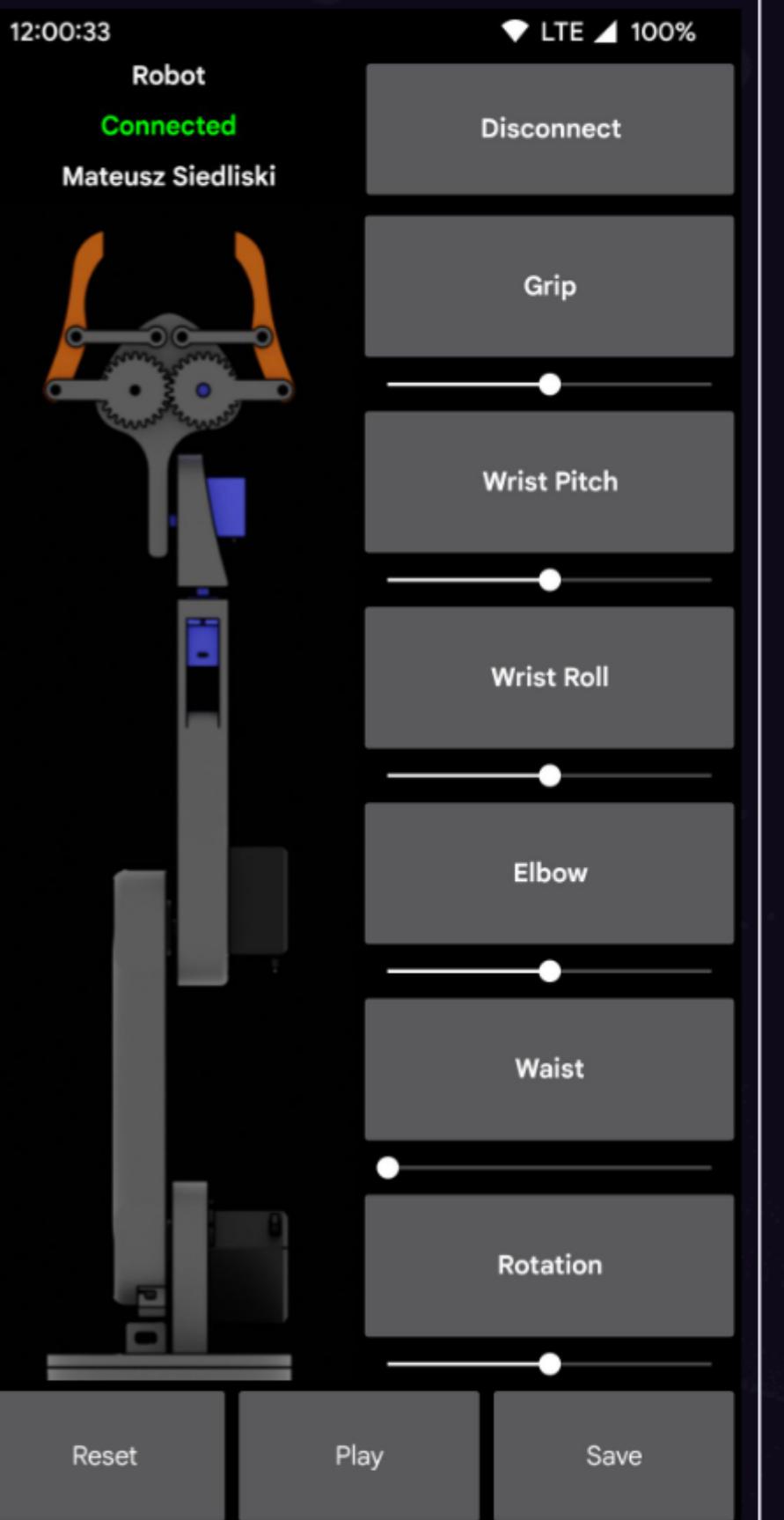
genially



SOFTWARE

MIT App Inventor

Aplikacja powstała w MIT App Inventor





Komenda	Numer	Wartość	Funkcja
s	1	x	Ustawienie serwomechanizmu na pozycję x
s	2	x	Ustawienie serwomechanizmu na pozycję x
s	3	x	Ustawienie serwomechanizmu na pozycję x
s	4	x	Ustawienie serwomechanizmu na pozycję x
s	5	x	Ustawienie serwomechanizmu na pozycję x
s	6	x	Ustawienie serwomechanizmu na pozycję x
c	1	-	Save - zapisanie aktualnej pozycji serwomechanizmów w pamięci do późniejszego odtworzenia
c	2	-	Play - odtwarzanie zapisanej sekwencji ruchowej
c	3	-	Stop - koniec odtwarzania zapisanej sekwencji ruchowej
c	4	-	Reset - wyczyszczenie zapisanej sekwencji ruchowej

Protokół komunikacyjny



Politechnika
Śląska

**Wydział Automatyki, Elektroniki i
Informatyki**

Projekt z Systemów Mikroprocesorowych
Ramię robota

Mateusz Siedliski i Radosław Tchórzewski
Rok akademicki 2022/2023, semestr 5, grupa 6, sekcja 2

Kierujący pracą: dr inż. Krzysztof Jaskot

Gliwice 2023



**Mateusz
Siedliski**

Autor

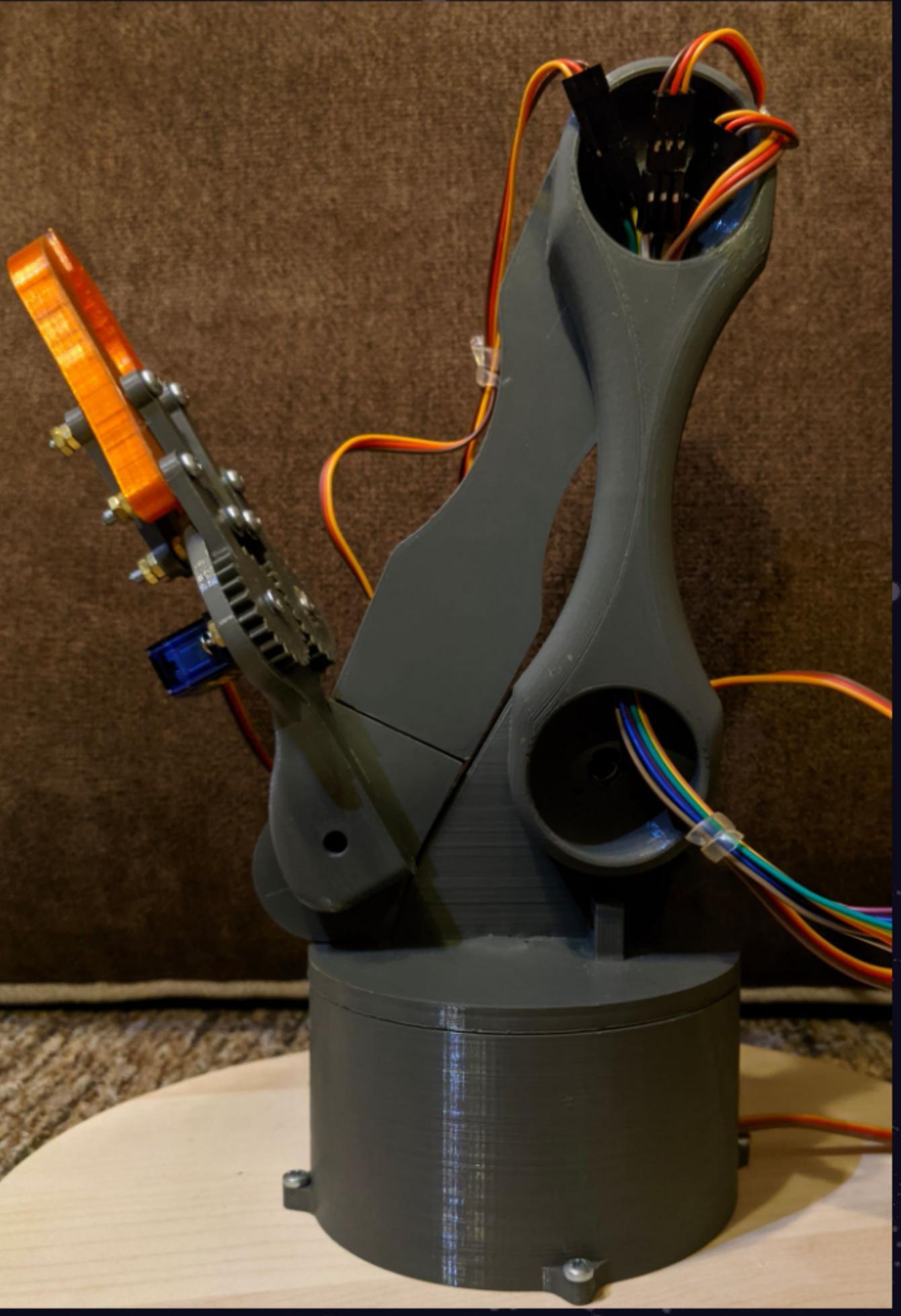


**Radosław
Tchórzewski**

Autor

**dr inż.
Krzysztof
Jaskot**

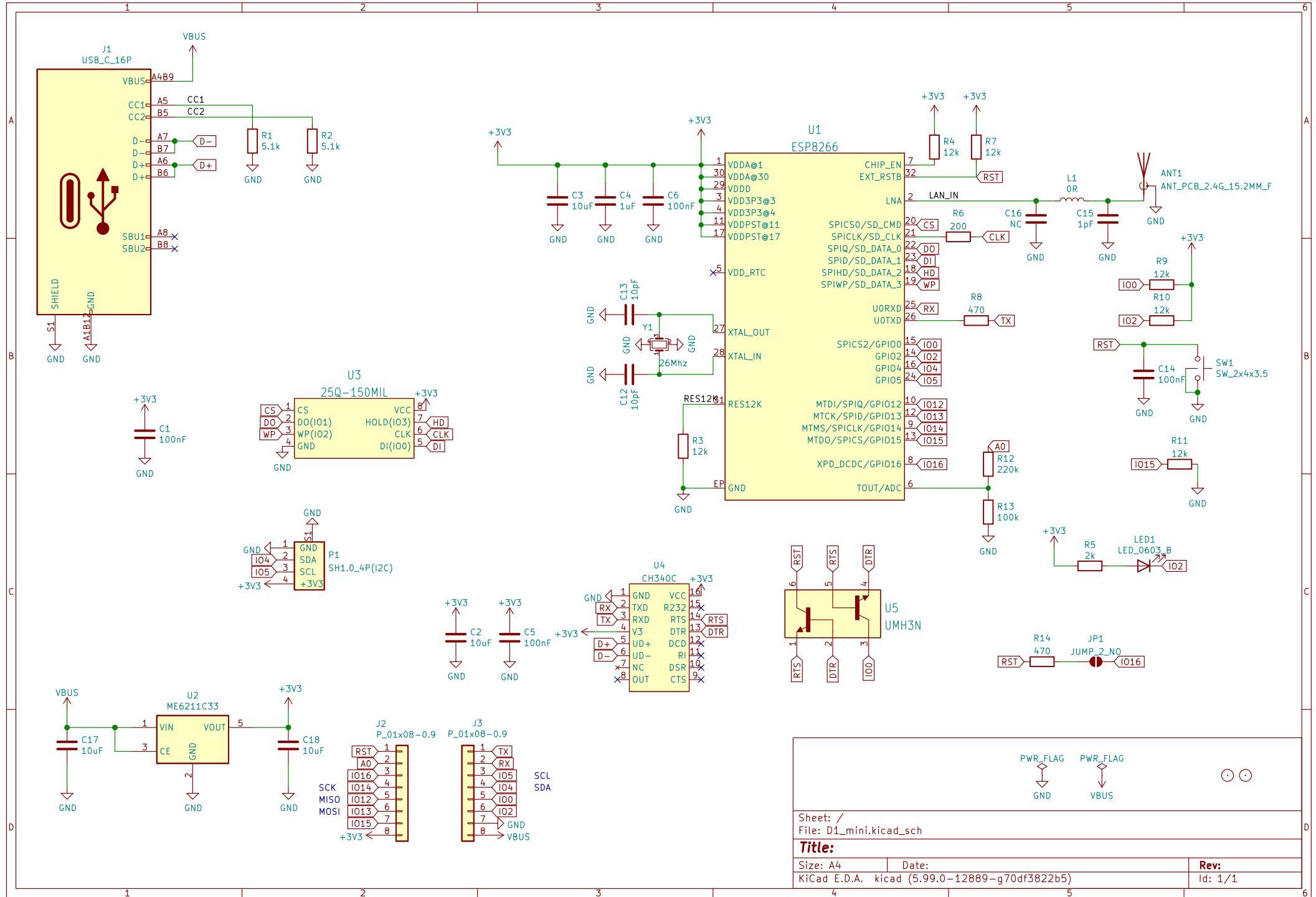
Kierujący pracą



**Dziękujemy za
uwagę!**

Ramię robota

Załącznik 8: Wemos D1 mini - schemat



Ramię robota

Załącznik 9: HC-05 - datasheet

HC Serial Bluetooth Products

User Instructional Manual

1 Introduction

HC serial Bluetooth products consist of Bluetooth serial interface module and Bluetooth adapter, such as:

(1) Bluetooth serial interface module:

Industrial level: HC-03, HC-04(HC-04-M, HC-04-S)

Civil level: HC-05, HC-06(HC-06-M, HC-06-S)

HC-05-D, HC-06-D (with baseboard, for test and evaluation)

(2) Bluetooth adapter:

HC-M4

HC-M6

This document mainly introduces Bluetooth serial module. Bluetooth serial module is used for converting serial port to Bluetooth. These modules have two modes: master and slaver device. The device named after even number is defined to be master or slaver when out of factory and can't be changed to the other mode. But for the device named after odd number, users can set the work mode (master or slaver) of the device by AT commands.

HC-04 specifically includes:

Master device: HC-04-M, M=master

Slave device: HC-04-S, S=slaver

The default situation of HC-04 is slave mode. If you need master mode, please state it clearly or place an order for HC-04-M directly. The naming rule of HC-06 is same.

When HC-03 and HC-05 are out of factory, one part of parameters are set for activating the device. The work mode is not set, since user can set the mode of HC-03, HC-05 as they want.

The main function of Bluetooth serial module is replacing the serial port line, such as:

1. There are two MCUs want to communicate with each other. One connects to Bluetooth master device while the other one connects to slave device. Their connection can be built once the pair is made. This Bluetooth connection is equivalently liked to a serial port line connection including RXD, TXD

signals. And they can use the Bluetooth serial module to communicate with each other.

2. When MCU has Bluetooth slave module, it can communicate with Bluetooth adapter of computers and smart phones. Then there is a virtual communicable serial port line between MCU and computer or smart phone.

3. The Bluetooth devices in the market mostly are slave devices, such as Bluetooth printer, Bluetooth GPS. So, we can use master module to make pair and communicate with them.

Bluetooth Serial module's operation doesn't need drive, and can communicate with the other Bluetooth device who has the serial. But communication between two Bluetooth modules requires at least two conditions:

- (1) The communication must be between master and slave.
- (2) The password must be correct.

However, the two conditions are not sufficient conditions. There are also some other conditions basing on different device model. Detailed information is provided in the following chapters.

In the following chapters, we will repeatedly refer to Linvor's (Formerly known as Guangzhou HC Information Technology Co., Ltd.) material and photos.

2 Selection of the Module

The Bluetooth serial module named even number is compatible with each other; The slave module is also compatible with each other. In other word, the function of HC-04 and HC-06, HC-03 and HC-05 are mutually compatible with each other. HC-04 and HC-06 are former version that user can't reset the work mode (master or slave). And only a few AT commands and functions can be used, like reset the name of Bluetooth (only the slaver), reset the password, reset the baud rate and check the version number. The command set of HC-03 and HC-05 are more flexible than HC-04 and HC-06's. Generally, the Bluetooth of HC-03/HC-05 is recommended for the user.

Here are the main factory parameters of HC-05 and HC-06. Pay attention to the differences:

HC-05	HC-06
Master and slave mode can be switched	Master and slave mode can't be switched
Bluetooth name: HC-05	Bluetooth name: linvor
Password:1234	Password:1234

<p>Master role: have no function to remember the last paired slave device. It can be made paired to any slave device. In other words, just set AT+CMODE=1 when out of factory. If you want HC-05 to remember the last paired slave device address like HC-06, you can set AT+CMODE=0 after paired with the other device. Please refer the command set of HC-05 for the details.</p>	<p>Master role: have paired memory to remember last slave device and only make pair with that device unless KEY (PIN26) is triggered by high level. The default connected PIN26 is low level.</p>
<p>Pairing: The master device can not only make pair with the specified Bluetooth address, like cell-phone, computer adapter, slave device, but also can search and make pair with the slave device automatically.</p> <p>Typical method: On some specific conditions, master device and slave device can make pair with each other automatically. (This is the default method.)</p>	<p>Pairing: Master device search and make pair with the slave device automatically.</p> <p>Typical method: On some specific conditions, master and slave device can make pair with each other automatically.</p>
<p>Multi-device communication: There is only point to point communication for modules, but the adapter can communicate with multi-modules.</p>	<p>Multi-device communication: There is only point to point communication for modules, but the adapter can communicate with multi-modules.</p>
<p>AT Mode 1: After power on, it can enter the AT mode by triggering PIN34 with high level. Then the baud rate for setting AT command is equal to the baud rate in communication, for example: 9600.</p> <p>AT mode 2: First set the PIN34 as high level, or while on powering the module set the PIN34 to be high level, the Baud rate used here is 38400 bps.</p> <p>Notice: All AT commands can be operated only</p>	<p>AT Mode: Before paired, it is at the AT mode. After paired it's at transparent communication.</p>

<p>when the PIN34 is at high level. Only part of the AT commands can be used if PIN34 doesn't keep the high level after entering to the AT mode. Through this kind of designing, set permissions for the module is left to the user's external control circuit, that makes the application of HC-05 is very flexible.</p>	
<p>During the process of communication, the module can enter to AT mode by setting PIN34 to be high level. By releasing PIN34, the module can go back to communication mode in which user can inquire some information dynamically. For example, to inquire the pairing is finished or not.</p>	<p>During the communication mode, the module can't enter to the AT mode.</p>
<p>Default communication baud rate: 9600, 4800-1.3M are settable.</p>	<p>Default communication baud rate: 9600, 1200-1.3M are settable.</p>
<p>KEY: PIN34, for entering to the AT mode.</p>	<p>KEY: PIN26, for master abandons memory.</p>
<p>LED1: PIN31, indicator of Bluetooth mode. Slow flicker (1Hz) represents entering to the AT mode2, while fast flicker(2Hz) represents entering to the AT mode1 or during the communication pairing. Double flicker per second represents pairing is finished, the module is communicable.</p> <p>LED2: PIN32, before pairing is at low level, after the pairing is at high level.</p> <p>The using method of master and slaver's indicator is the same.</p> <p>Notice: The PIN of LED1 and LED2 are connected with LED+.</p>	<p>LED: The flicker frequency of slave device is 102ms. If master device already has the memory of slave device, the flicker frequency during the pairing is 110ms/s. If not, or master has emptied the memory, then the flicker frequency is 750m/s. After pairing, no matter it's a master or slave device, the LED PIN is at high level.</p> <p>Notice: The LED PIN connects to LED+ PIN.</p>
<p>Consumption: During the pairing, the current is</p>	<p>Consumption: During the pairing, the current is</p>

fluctuant in the range of 30-40mA. The mean current is about 25mA. After paring, no matter processing communication or not, the current is 8mA. There is no sleep mode. This parameter is same for all the Bluetooth modules.	fluctuant in the range of 30-40 m. The mean current is about 25mA. After paring, no matter processing communication or not, the current is 8mA. There is no sleep mode. This parameter is same for all the Bluetooth modules.
Reset: PIN11, active if it's input low level. It can be suspended in using.	Reset: PIN11, active if it's input low level. It can be suspended in using.
Level: Civil	Level: Civil

The table above that includes main parameters of two serial modules is a reference for user selection.

HC-03/HC-05 serial product is recommended.

3. Information of Package

The PIN definitions of HC-03, HC-04, HC-05 and HC-06 are kind of different, but the package size is the same: 28mm * 15mm * 2.35mm.

The following figure 1 is a picture of HC-06 and its main PINs. Figure 2 is a picture of HC-05 and its main PINs. Figure 3 is a comparative picture with one coin. Figure 4 is their package size information. When user designs the circuit, you can visit the website of Guangzhou HC Information Technology Co., Ltd. (www.wavesen.com) to download the package library of protle version.

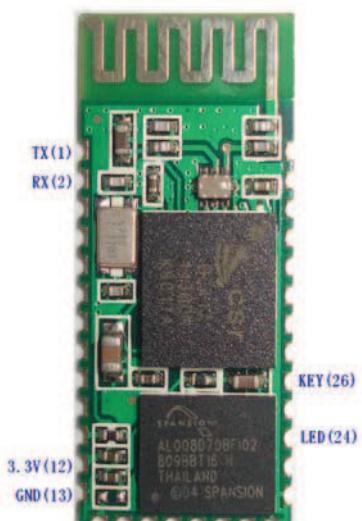


Figure 1 HC-06

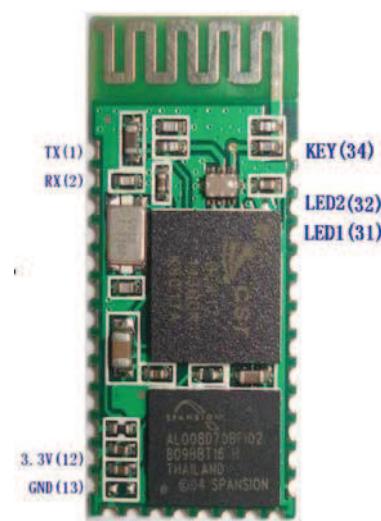


Figure 2 HC-05

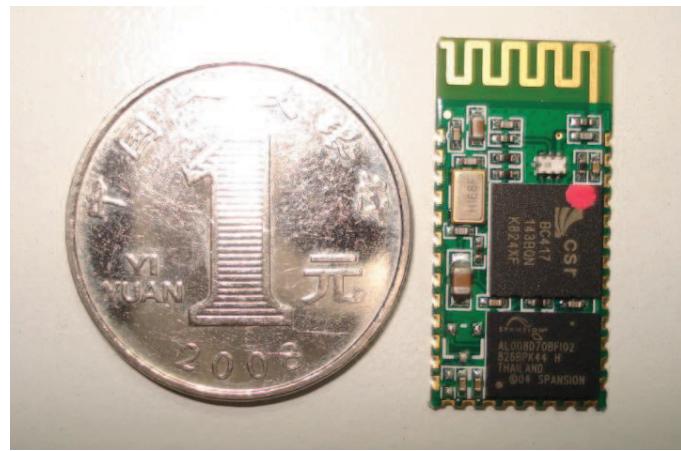


Figure 3 Comparative picture with one coin

LINVOR BLUE T
www.linvor.com

LV-BC-2.0

单位：mm

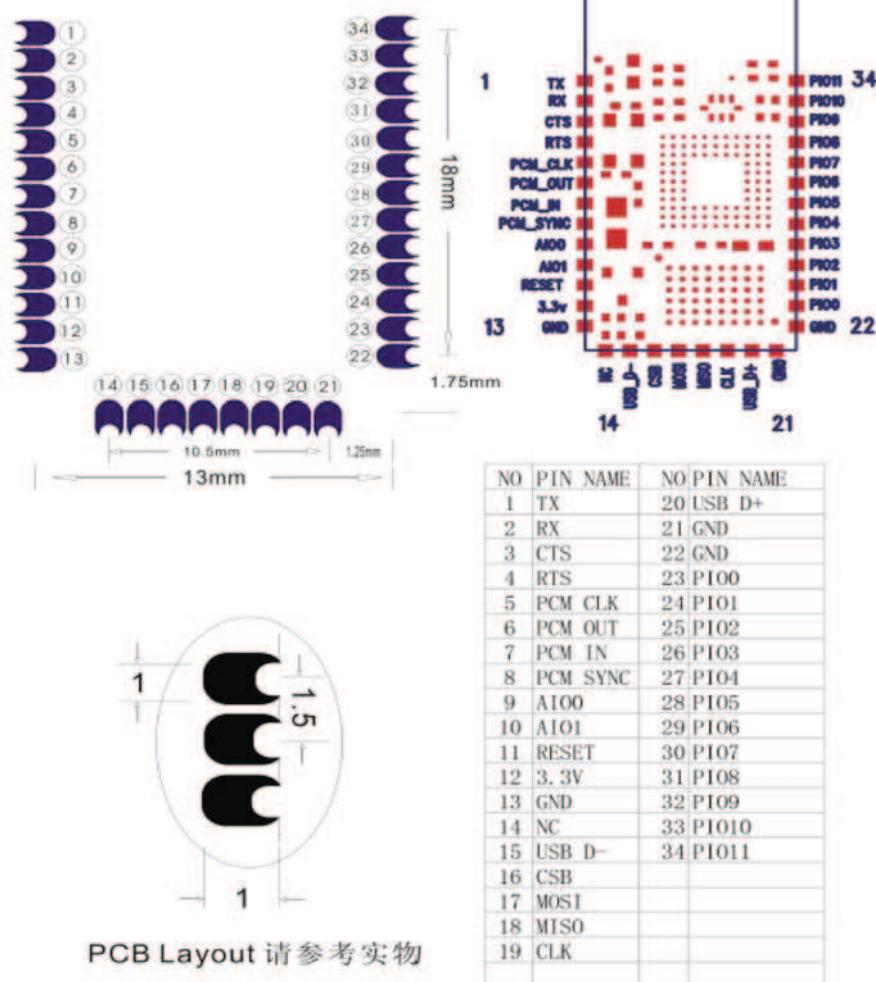


Figure 4 Package size information

4. The Using and Testing Method of HC-06 for the First Time

This chapter will introduce the using method of HC-06 in detail. User can test the module according to this chapter when he or she uses the module at the first time.

PINs description:

PIN1	UART_TXD , TTL/CMOS level, UART Data output
PIN2	UART_RXD, TTL/COMS level, s UART Data input
PIN11	RESET, the reset PIN of module, inputting low level can reset the module, when the module is in using, this PIN can connect to air.
PIN12	VCC, voltage supply for logic, the standard voltage is 3.3V, and can work at 3.0-4.2V
PIN13	GND
PIN22	GND
PIN24	LED, working mode indicator Slave device: Before paired, this PIN outputs the period of 102ms square wave. After paired, this PIN outputs high level. Master device: On the condition of having no memory of pairing with a slave device, this PIN outputs the period of 110ms square wave. On the condition of having the memory of pairing with a slave device, this PIN outputs the period of 750ms square wave. After paired, this PIN outputs high level.
PIN26	For master device, this PIN is used for emptying information about pairing. After emptying, master device will search slaver randomly, then remember the address of the new got slave device. In the next power on, master device will only search this address.

(1) The circuit 1 (connect the module to 3.3V serial port of MCU) is showed by figure 5.

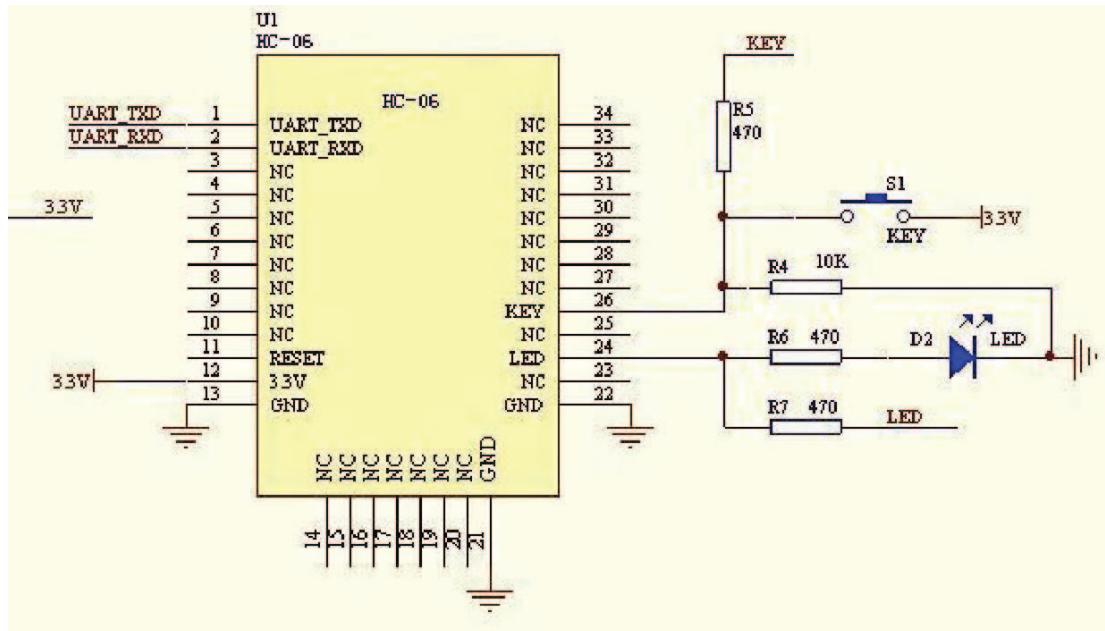


Figure 5 The circuit 1

In principle, HC-06 can work when UART_TXD, UART_RXD, VCC and GND are connected. However, for better testing results, connecting LED and KEY are recommended (when testing the master).

Where, the 3.3V TXD of MCU connects to HC-06's UART_RXD, the 3.3V RXD of MCU connects to HC-06's UART_TXD, and 3.3V power and GND should be connected. Then the minimum system is finished.

Note that, the PIN2:UART_RXD of Bluetooth module has no pull-up resistor. If the MCU TXD doesn't have pull-up function, then user should add a pull-up resistor to the UART_RXD. It may be easy to be ignored.

If there are two MCU which connect to master and slave device respectively, then before paired(LED will flicker) user can send AT commands by serial port when the system is power on. Please refer to HC-04 and HC-06's data sheet for detailed commands. In the last chapter, the command set will be introduced. Please pay attention to that the command of HC-04/HC-06 doesn't have terminator. For example, consider the call command, sending out AT is already enough, need not add the CRLF (carriage return line feed).

If the LED is constant lighting, it indicates the pairing is finished. The two MCUs can communicate with each other by serial port. User can think there is a serial port line between two MCUs.

(2) The circuit 2 (connect the module to 5V serial port of MCU) is showed by figure 6.

Figure 6 is the block diagram of Bluetooth baseboard. This kind of circuit can amplify Bluetooth module's operating voltage to 3.1-6.5V. In this diagram, the J1 port can not only be connected with MCU system of 3.3V and 5V, but also can be connected with computer serial port.

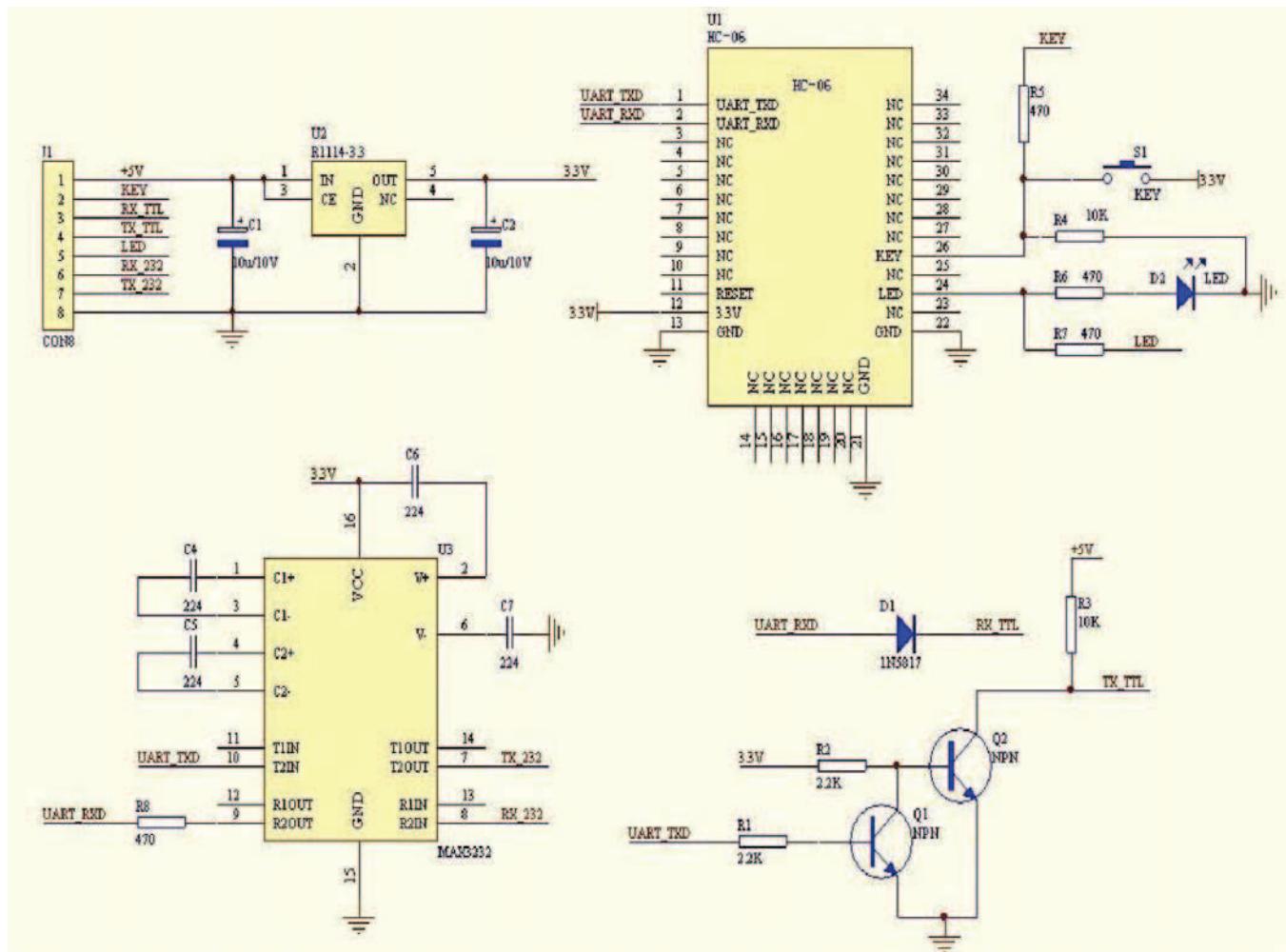


Figure 6 The circuit 2

(3) AT command test

Before paired, the mode of HC-04 and HC-06 are AT mode.

On the condition of 9600N81, OK will be received when user send the two letters AT. Please refer to the last chapter of datasheet for other commands of HC-06. Please pay attention to that sending out AT is already enough, need not add the CRLF (carriage return line feed).

The command set of Version V1.4 doesn't include parity. The version V1.5 and its later version have parity function. Moreover, there are three more commands of V1.5 than V1.4. They are:

No parity (default) AT+PN

Odd parity	AT+PO
Even parity	AT+PE

Do not let the sending frequency of AT command of HC-06 exceed 1Hz, because the command of HC-06 end or not is determined by the time interval.

(4) Pairing with adapter

User can refer to the download center of the company's website for "The Introduction of IVT" that introduces the Bluetooth module makes pair with computer adapter. That document taking HC-06-D for example introduces how the serial module makes pair with the adapter. That method is like to make pair with cell-phone. But the difference is that cell-phone need a third-party communication software to help. It's liked the kind of PC serial helper of and the hyper terminal. A software named "PDA serial helper" provided by our company is suitable for WM system. It has been proven that this serial module is supported by many smart phone systems' Bluetooth, such as, sybian, android, windows mobile and etc.

(5) Pairing introduction

HC-06 master device has no memory before the first use. If the password is correct, the master device will make pair with the slave device automatically in the first use. In the following use, the master device will remember the Bluetooth address of the last paired device and search it. The searching won't stop until the device is found. If master device's PIN26 is input high level, the device will lose the memory. In that occasion, it'll search the proper slave device like the first use. Based on this function, the master device can be set to make pair with the specified address or any address by user.

(6) Reset new password introduction

User can set a new password for the HC-06 through AT+PINxxxx command. But the new password will become active after discharged all the energy of the module. If the module still has any energy, the old one is still active. In the test, for discharging all the system energy and activating the new password, we can connect the power supply PIN with GND about 20 seconds after the power is cut off. Generally, shutting down the device for 30 minutes also can discharge the energy, if there is no peripheral circuit helps discharge energy. User should make the proper way according to the specific situation.

(7) Name introduction

If the device has no name, it's better that user doesn't try to change the master device name. The name should be limited in 20 characters.

Summary: The character of HC-06: 1 not many command 2 easy for application 3 low price. It's good for some specific application. HC-04 is very similar with HC-06. Their only one difference is HC-04 is for industry, HC-06 is for civil. Except this, they don't have difference.

The following reference about HC-04 and HC-06 can be downloaded from company website www.wavesen.com:

HC-06 datasheet.pdf	(the command set introduction is included)
HC-04 datasheet.pdf	(the command set introduction is included)
IVT BlueSoleil-2.6	(IVT Bluetooth drive test version)
Bluetooth FAQ.pdf	
HC-04-D(HD-06-D)datasheet(English).pdf	
HC-06-AT command software (test version)	(some commands in V1.5 is not supported by V1.4)
PCB package of Bluetooth key modules	(PCB package lib in protel)
IVT software manual.pdf	(introduce how to operate the modern and make pair with Bluetooth module)
PDA serial test helper.exe	(serial helper used for WM system)

5 manual for the first use of HC-05

This chapter will introduce how to test and use the HC-05 if it's the first time for user to operate it.

(1) PINs description

PIN1	UART_TXD, Bluetooth serial signal sending PIN, can connect with MCU's RXD PIN
PIN2	UART_RXD, Bluetooth serial signal receiving PIN, can connect with the MCU's TXD PIN, there is no pull-up resistor in this PIN. But It needs to be added an eternal pull-up resistor.
PIN11	RESET, the reset PIN of module, inputting low level can reset the module, when the module is in using, this PIN can connect to air.
PIN12	VCC, voltage supply for logic, the standard voltage is 3.3V, and can work at 3.0-4.2V
PIN13	GND

PIN31	<p>LED1, indicator of work mode. Has 3 modes:</p> <p>When the module is supplied power and PIN34 is input high level, PIN31 output 1Hz square wave to make the LED flicker slowly. It indicates that the module is at the AT mode, and the baud rate is 38400;</p> <p>When the module is supplied power and PIN34 is input low level, PIN31 output 2Hz square wave to make the LED flicker quickly. It indicates the module is at the pairable mode. If PIN34 is input high level, then the module will enter to AT mode, but the output of PIN31 is still 2Hz square wave.</p> <p>After the pairing, PIN31 output 2Hz square wave.</p> <p>Note: if PIN34 keep high level, all the commands in the AT command set can be in application. Otherwise, if just excite PIN34 with high level but not keep, only some command can be used. More information has provided at chapter 2.</p>
PIN32	Output terminal. Before paired, it output low level. Once the pair is finished, it output high level.
PIN34	Mode switch input. If it is input low level, the module is at paired or communication mode. If it's input high level, the module will enter to AT mode. Even though the module is at communication, the module can enter to the AT mode if PIN34 is input high level. Then it will go back to the communication mode if PIN34 is input low level again.

(2) Application circuit 1 (connect to the 3.3V system)

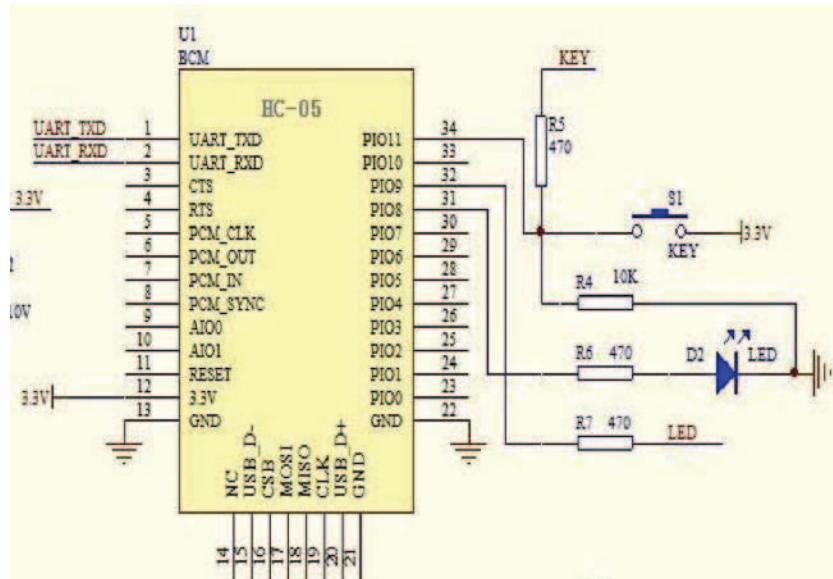


Figure 7 Application 1

(3) Application circuit 2 (connect to 5V serial system or PC serial)

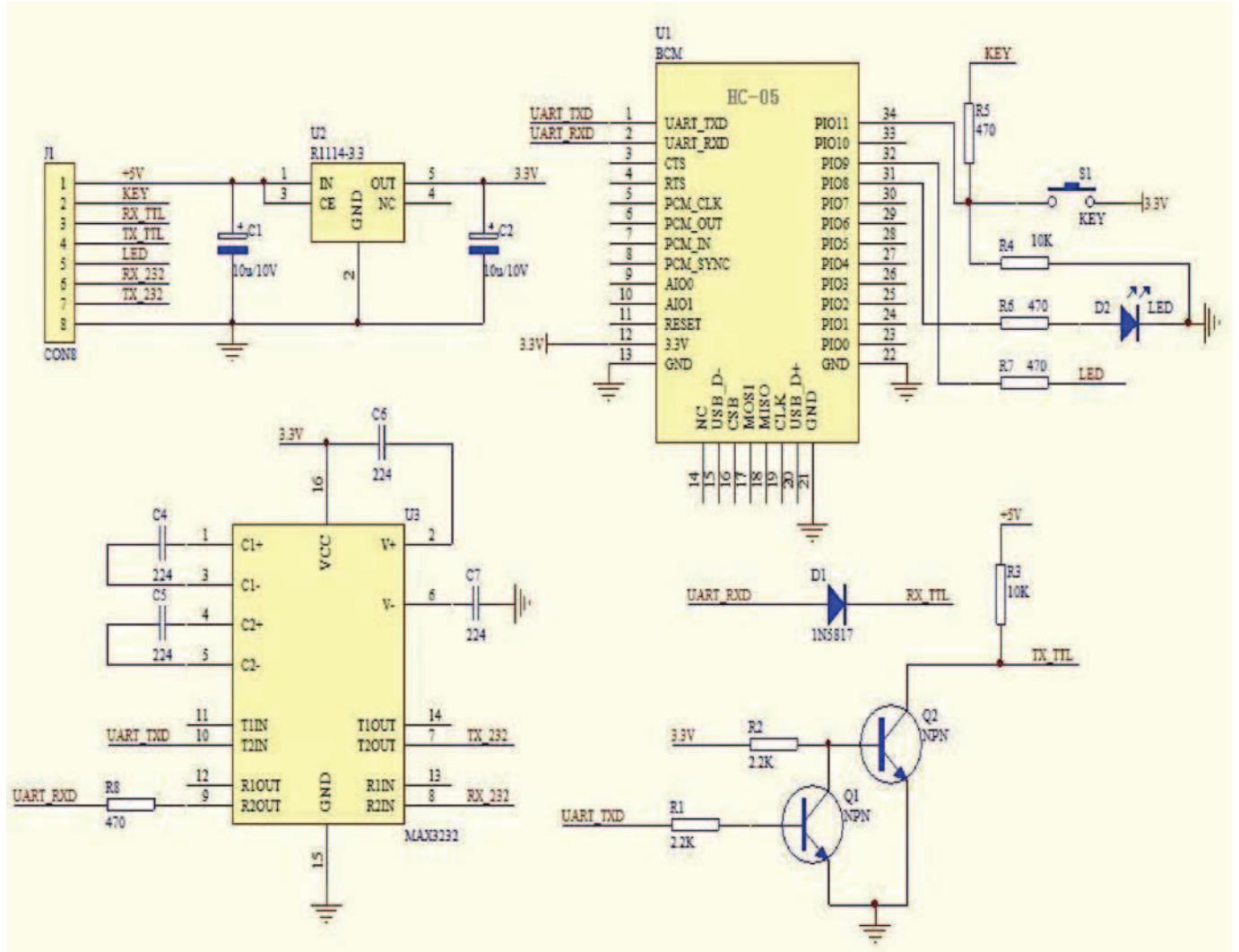


Figure 8 Application circuit 2

(4) AT command test

This chapter introduces some common commands in use. The detail introduction about HC-05 command is in HC-0305 AT command set.

Enter to AT mode:

Way1: Supply power to module and input high level to PIN34 at the same time, the module will enter to AT mode with the baud rate-38400.

Way2: In the first step, supply power to module; In the second step, input high level to PIN34. Then the module will enter to AT mode with the baud rate-9600. Way1 is recommended.

Command structure: all command should end up with “\r\n” (Hex: 0X0D X0A) as the terminator. If

the serial helper is installed, user just need enter “ENTER” key at the end of command.

Reset the master-slave role command:

AT+ROLE=0 ----Set the module to be slave mode. The default mode is slave.

AT+ROLE=1 ----Set the module to be master mode.

Set memory command:

AT+CMODE=1

Set the module to make pair with the other random Bluetooth module (Not specified address). The default is this mode.

AT+CMODE=1

Set the module to make pair with the other Bluetooth module (specified address). If set the module to make pair with random one first, then set the module to make pair with the Bluetooth module has specified address. Then the module will search the last paired module until the module is found.

Reset the password command

AT+PSWD=XXXX

Set the module pair password. The password must be 4-bits.

Reset the baud rate

AT+UART== <Param>,<Param2>,<Param3>.

More information is provided at HC-0305 command set

Example:

AT+UART=9600,0,0 ----set the baud rate to be 9600N81

Reset the Bluetooth name

AT+NAME=XXXXXX

Summary:

HC-05 has many functions and covers all functions of HC-06. The above commands are the most common ones. Besides this, HC-05 leaves lots of space for user. So HC-05 is better than HC-06 and

Ramię robota

Załącznik 10: HC-05 - komendy AT

Default:

Slave, 9600 baud rate, N, 8, 1. Pincode 1234

AT command:

1. Communications Test :

Sent : AT

receive : OK

2. Change baud rate :

Sent : AT+BAUD1

receive : OK1200

Sent : AT+BAUD2

receive : OK2400

1-----1200
2-----2400
3-----4800
4-----9600
5-----19200
6-----38400
7-----57600
8-----115200

Baud rate setting can be save even power down.

3. Change Bluetooth device name:

Sent : AT+NAMEdevicename

receive : OKname

(devicename is the name you want the device to be , and it will be searched with this name)

Name setting can be save even power down.

4. Change Pincode:

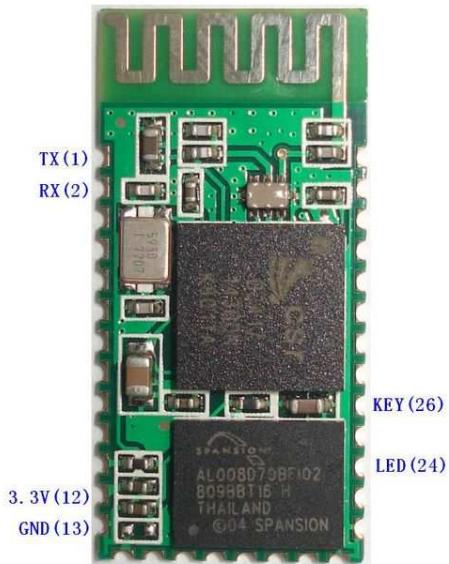
Sent : AT+PINxxxx

receive : OKsetpin

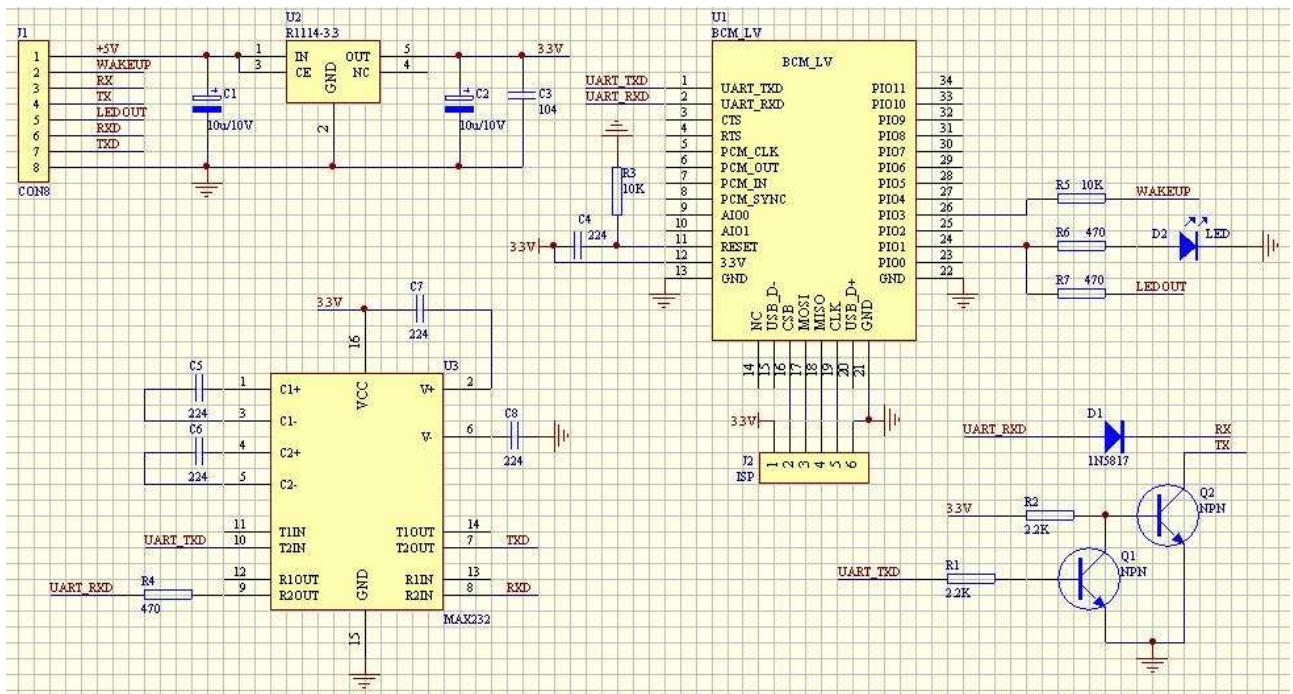
(xxxx is the pin code you set)

Pin code can be save even power down.

Pin Map:

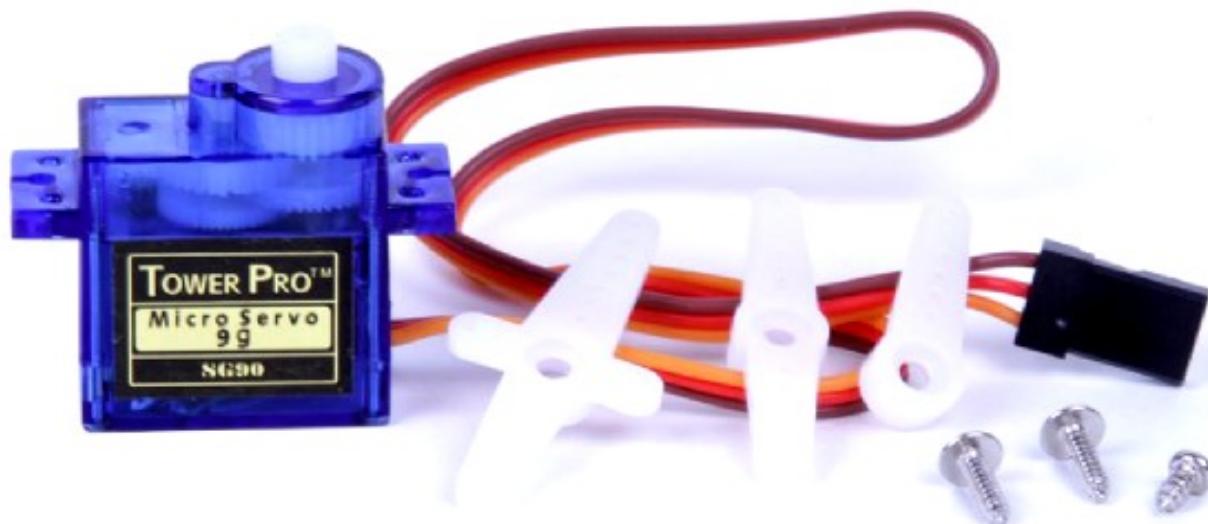


Demonstration Circuit:

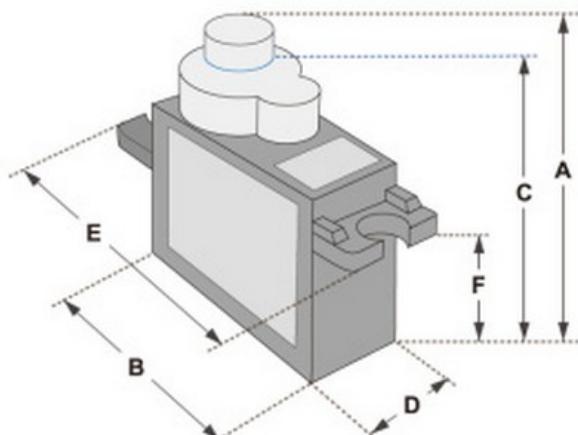


Ramię robota

Załącznik 11: Micro Servo 9g SG90 - datasheet



Tiny and lightweight with high output power. Servo can rotate approximately 180 degrees (90 in each direction), and works just like the standard kinds but smaller. You can use any servo code, hardware or library to control these servos. Good for beginners who want to make stuff move without building a motor controller with feedback & gear box, especially since it will fit in small places. It comes with a 3 horns (arms) and hardware.

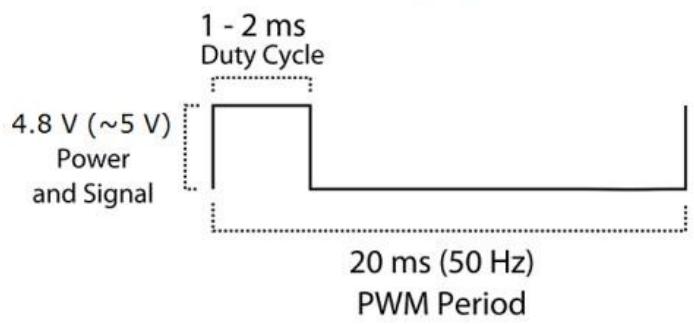


Dimensions & Specifications

A (mm) : 32
B (mm) : 23
C (mm) : 28.5
D (mm) : 12
E (mm) : 32
F (mm) : 19.5
Speed (sec) : 0.1
Torque (kg-cm) : 2.5
Weight (g) : 14.7
Voltage : 4.8 - 6

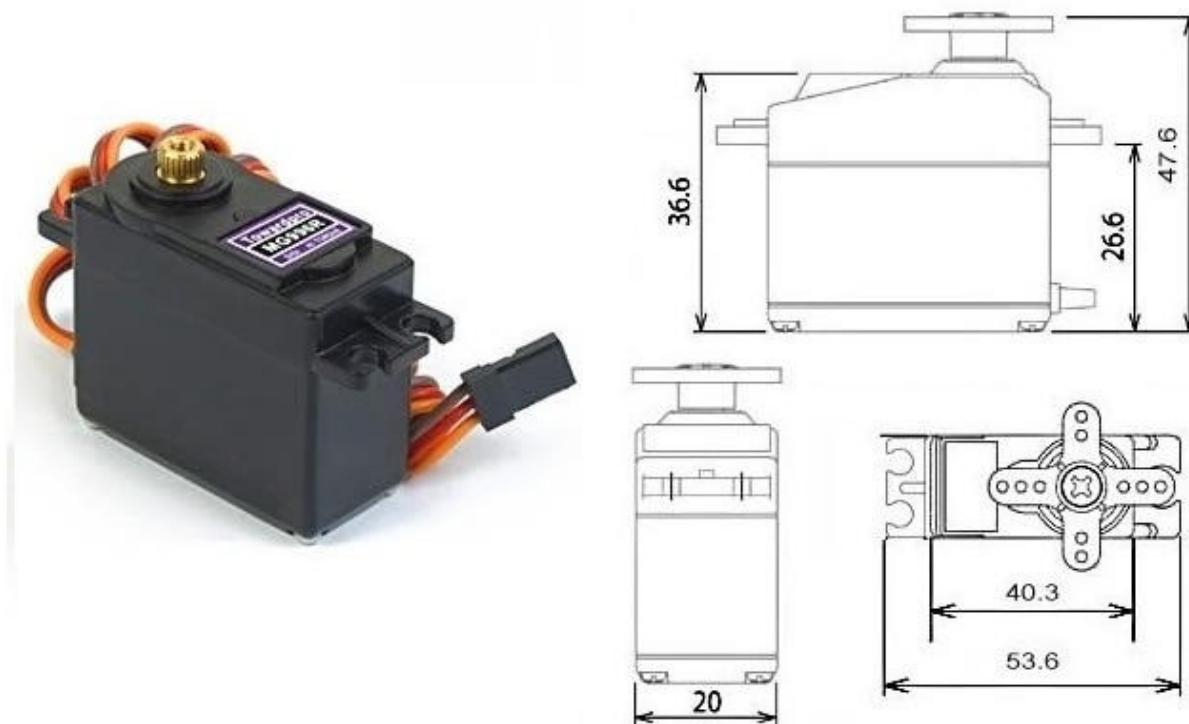
Position "0" (1.5 ms pulse) is middle, "90" (~2ms pulse) is middle, is all the way to the right, "-90" (~1ms pulse) is all the way to the left.

PWM=Orange (脉冲)
Vcc=Red (+)
Ground=Brown (-)



Załącznik 12: Servo Mg996r - datasheet

MG996R High Torque Metal Gear Dual Ball Bearing Servo



This High-Torque MG996R Digital Servo features metal gearing resulting in extra high 10kg stalling torque in a tiny package. The MG996R is essentially an upgraded version of the famous MG995 servo, and features upgraded shock-proofing and a redesigned PCB and IC control system that make it much more accurate than its predecessor. The gearing and motor have also been upgraded to improve dead bandwith and centering. The unit comes complete with 30cm wire and 3 pin 'S' type female header connector that fits most receivers, including Futaba, JR, GWS, Cirrus, Blue Bird, Blue Arrow, Corona, Berg, Spektrum and Hitec.

This high-torque standard servo can rotate approximately 120 degrees (60 in each direction). You can use any servo code, hardware or library to control these servos, so it's great for beginners who want to make stuff move without building a motor controller with feedback & gear box, especially since it will fit in small places. The MG996R Metal Gear Servo also comes with a selection of arms and hardware to get you set up nice and fast!

Specifications

- Weight: 55 g
- Dimension: 40.7 x 19.7 x 42.9 mm approx.
- Stall torque: 9.4 kgf·cm (4.8 V), 11 kgf·cm (6 V)
- Operating speed: 0.17 s/60° (4.8 V), 0.14 s/60° (6 V)

- Operating voltage: 4.8 V a 7.2 V
- Running Current 500 mA – 900 mA (6V)
- Stall Current 2.5 A (6V)
- Dead band width: 5 μ s
- Stable and shock proof double ball bearing design
- Temperature range: 0 °C – 55 °C

PWM=Orange (⊿⊿)
 Vcc = Red (+)
 Ground=Brown (-) 