

Mbed Lab 13 Report

BOE BOT Car

109033130 唐振家

一、Lab Description

1、Modulize BbCar Control

說明：

先將Bbcar組裝完成後，燒入13_1_Simple_test程式碼，做最初階的測試，確認車子的Servo旋轉功能完全，若是在Lab12沒有將輪子轉速調整好，在執行此部分：跑五秒停五秒，會出現輪子反轉或是無法停止之問題，須回12_4調整Servo螺絲。



2、Go Certain Distance

說明：

此部分將加入encoder，利用讀取encoder高低電位改變的次數，經過運算算出實際所走的距離為何，若是在一開始將兩顆輪子的encoder都接在D11腳位，會出現行走值差異甚大的情形，須注意只需接其中一顆輪子即可。

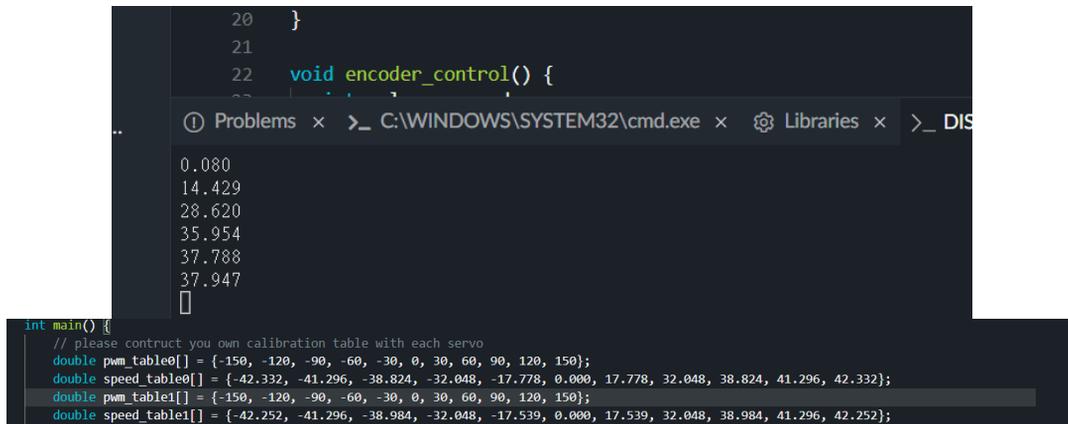
```
Problems x C:\WINDOWS\S
35.954
37.788
37.947
0.000
2.392
10.603
13.553
14.031
14.111
0.000
```

一、Lab Description

3、Control BBCar Using Calibration Table

說明：

此部分透過量測Servo訊號及速度對應關係，以線性估計方式，修正輪子轉速所需訊號大小。須回到Lab12做訊號及速度對應點圖形，量測Servo。



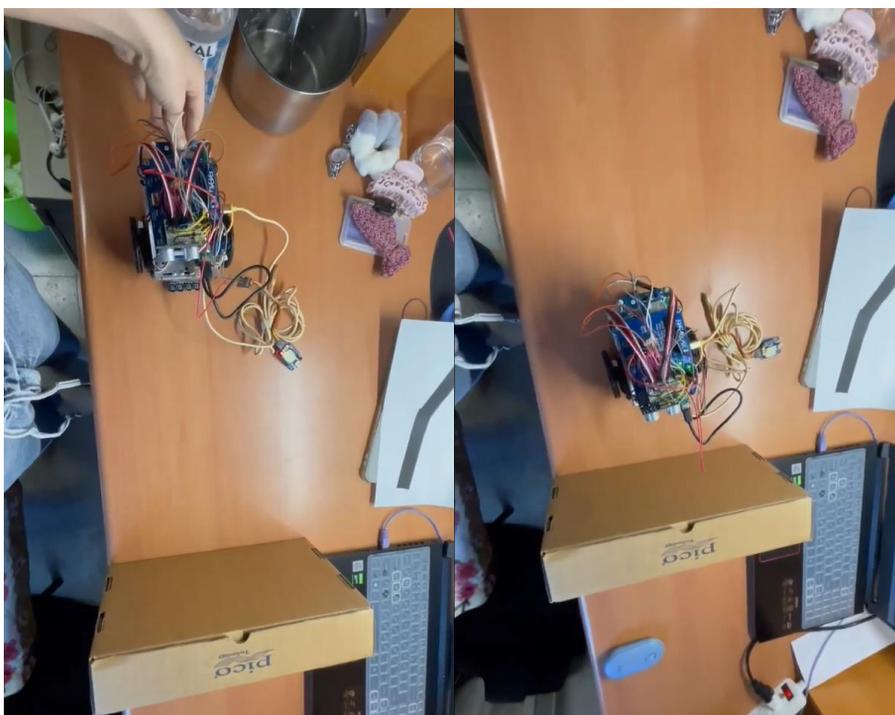
```
20 }
21
22 void encoder_control() {
...
0.080
14.429
28.620
35.954
37.788
37.947
[]

int main() {
// please construct you own calibration table with each servo
double pwm_table0[] = {-150, -120, -90, -60, -30, 0, 30, 60, 90, 120, 150};
double speed_table0[] = {-42.332, -41.296, -38.824, -32.048, -17.778, 0.000, 17.778, 32.048, 38.824, 41.296, 42.332};
double pwm_table1[] = {-150, -120, -90, -60, -30, 0, 30, 60, 90, 120, 150};
double speed_table1[] = {-42.252, -41.296, -38.984, -32.048, -17.539, 0.000, 17.539, 32.048, 38.984, 41.296, 42.252};
```

4、Navigate by Ultrasound (Ping)

說明：

此實驗旨在引導我們使用Ping及LaserPing，可在之後運用在Bbcar上讓其偵測到障礙物在所訂定的距離之內，及時停下，防止其撞到邊緣障礙物。



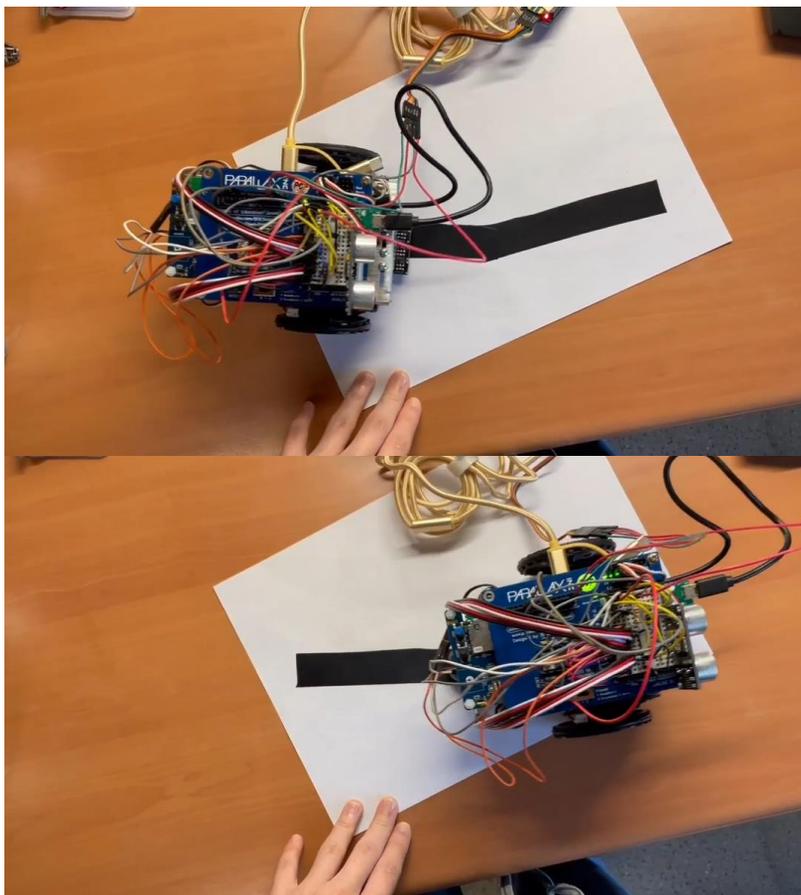
一、Lab Description

5、Navigate by QTI Line Following Kit

說明：

參考QTI Python code，撰寫自己的QTI偵測程式，QTI的運作原理為，輸出一個訊號之後，透過電容儲存能量，在230us之間，能讀取到230us之前反射上來的訊號為1或是0，若是光都被吸收掉，則為1，若是反射則為0。

於是將腳位設成DigitalInOut，在230us之間切換Input、Output，設出訊號、讀取反射上來的光。在Python Program所簡介的8種讀取到的訊號模型，做直走、不同速的轉彎，使Bbcar能夠成功的在黑線上行走。



一、Lab Description

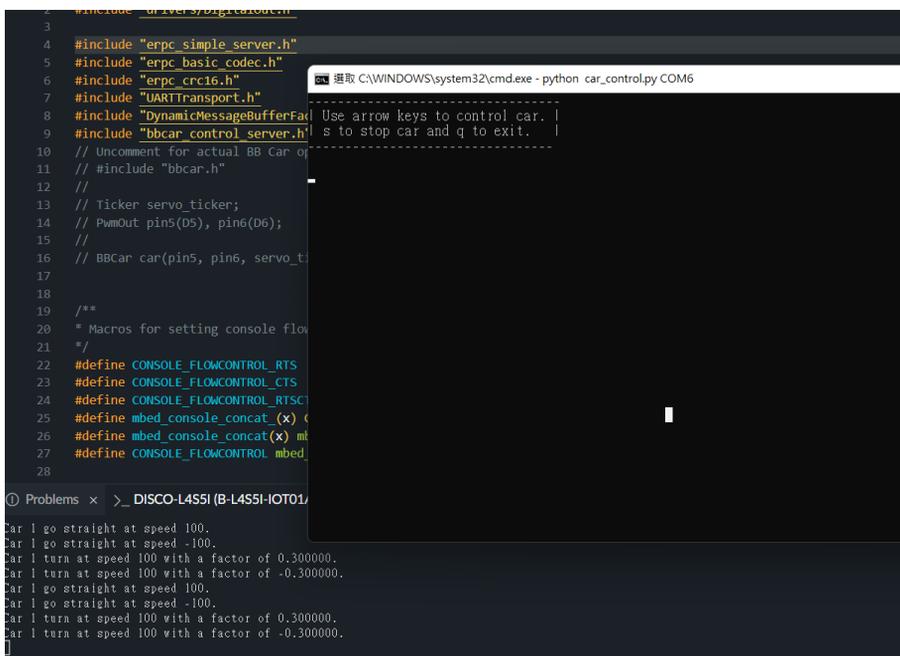
6、Remote Controlled BOE BOT Car with UART

7、Remote Controlled BOE BOT Car with Xbee

說明：

將bbcar_erc等所需資料下在完成，並在MbedPrograms下建立資源的資料夾，透過在Lab9學到的方式引入bbcar_control.h、bbcar_control_server.cpp、bbcar_control_server.h，等以及所需Python code，將Xbee分別接在Mbed版以及UART to PC，則可以通過UART執行Python code，其中利用電腦方向鍵可以控制其前、後、左、右，英文S鍵則是使其動作停止，Q鍵則是結束code。

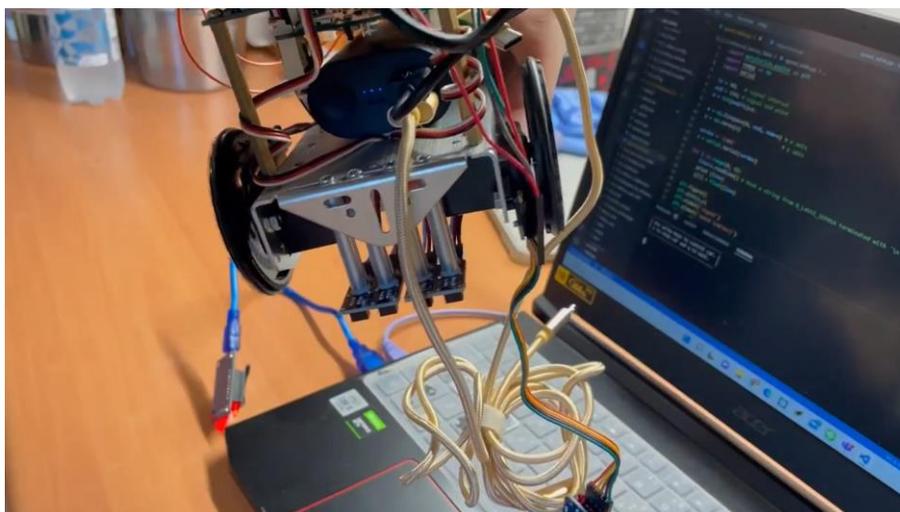
另外，若是執行Lab9的led_test_client.py，則不需經過任何改動，可以就通過無線的Xbee傳輸通訊，遠端操作車子。



```
1 #include <drivers/digitalout.h>
2
3
4 #include "ercp_simple_server.h"
5 #include "ercp_basic_codec.h"
6 #include "ercp_crc16.h"
7 #include "UARTTransport.h"
8 #include "DynamicMessageBufferFactory.h"
9 #include "bbcar_control_server.h"
10 // Uncomment for actual BB Car of
11 // #include "bbcar.h"
12 //
13 // Ticker servo_ticker;
14 // PwmOut pin5(D5), pin6(D6);
15 //
16 // BBCar car(pin5, pin6, servo_ticker);
17
18 /**
19  * Macros for setting console flow control
20  */
21 #define
22 #define CONSOLE_FLOWCONTROL_RTS
23 #define CONSOLE_FLOWCONTROL_CTS
24 #define CONSOLE_FLOWCONTROL_RTSC
25 #define mbed_console_concat(x) (x)
26 #define mbed_console_concat(x) mbed_console_concat(x)
27 #define CONSOLE_FLOWCONTROL mbed_console_concat(x)
28
29
30
31
32
33
34
35
36
37
38
39
40
41
42
43
44
45
46
47
48
49
50
51
52
53
54
55
56
57
58
59
60
61
62
63
64
65
66
67
68
69
70
71
72
73
74
75
76
77
78
79
80
81
82
83
84
85
86
87
88
89
90
91
92
93
94
95
96
97
98
99
100
101
102
103
104
105
106
107
108
109
110
111
112
113
114
115
116
117
118
119
120
121
122
123
124
125
126
127
128
129
130
131
132
133
134
135
136
137
138
139
140
141
142
143
144
145
146
147
148
149
150
151
152
153
154
155
156
157
158
159
160
161
162
163
164
165
166
167
168
169
170
171
172
173
174
175
176
177
178
179
180
181
182
183
184
185
186
187
188
189
190
191
192
193
194
195
196
197
198
199
200
201
202
203
204
205
206
207
208
209
210
211
212
213
214
215
216
217
218
219
220
221
222
223
224
225
226
227
228
229
230
231
232
233
234
235
236
237
238
239
240
241
242
243
244
245
246
247
248
249
250
251
252
253
254
255
256
257
258
259
260
261
262
263
264
265
266
267
268
269
270
271
272
273
274
275
276
277
278
279
280
281
282
283
284
285
286
287
288
289
290
291
292
293
294
295
296
297
298
299
300
301
302
303
304
305
306
307
308
309
310
311
312
313
314
315
316
317
318
319
320
321
322
323
324
325
326
327
328
329
330
331
332
333
334
335
336
337
338
339
340
341
342
343
344
345
346
347
348
349
350
351
352
353
354
355
356
357
358
359
360
361
362
363
364
365
366
367
368
369
370
371
372
373
374
375
376
377
378
379
380
381
382
383
384
385
386
387
388
389
390
391
392
393
394
395
396
397
398
399
400
401
402
403
404
405
406
407
408
409
410
411
412
413
414
415
416
417
418
419
420
421
422
423
424
425
426
427
428
429
430
431
432
433
434
435
436
437
438
439
440
441
442
443
444
445
446
447
448
449
450
451
452
453
454
455
456
457
458
459
460
461
462
463
464
465
466
467
468
469
470
471
472
473
474
475
476
477
478
479
480
481
482
483
484
485
486
487
488
489
490
491
492
493
494
495
496
497
498
499
500
501
502
503
504
505
506
507
508
509
510
511
512
513
514
515
516
517
518
519
520
521
522
523
524
525
526
527
528
529
530
531
532
533
534
535
536
537
538
539
540
541
542
543
544
545
546
547
548
549
550
551
552
553
554
555
556
557
558
559
560
561
562
563
564
565
566
567
568
569
570
571
572
573
574
575
576
577
578
579
580
581
582
583
584
585
586
587
588
589
590
591
592
593
594
595
596
597
598
599
600
601
602
603
604
605
606
607
608
609
610
611
612
613
614
615
616
617
618
619
620
621
622
623
624
625
626
627
628
629
630
631
632
633
634
635
636
637
638
639
640
641
642
643
644
645
646
647
648
649
650
651
652
653
654
655
656
657
658
659
660
661
662
663
664
665
666
667
668
669
670
671
672
673
674
675
676
677
678
679
680
681
682
683
684
685
686
687
688
689
690
691
692
693
694
695
696
697
698
699
700
701
702
703
704
705
706
707
708
709
710
711
712
713
714
715
716
717
718
719
720
721
722
723
724
725
726
727
728
729
730
731
732
733
734
735
736
737
738
739
740
741
742
743
744
745
746
747
748
749
750
751
752
753
754
755
756
757
758
759
760
761
762
763
764
765
766
767
768
769
770
771
772
773
774
775
776
777
778
779
780
781
782
783
784
785
786
787
788
789
790
791
792
793
794
795
796
797
798
799
800
801
802
803
804
805
806
807
808
809
810
811
812
813
814
815
816
817
818
819
820
821
822
823
824
825
826
827
828
829
830
831
832
833
834
835
836
837
838
839
840
841
842
843
844
845
846
847
848
849
850
851
852
853
854
855
856
857
858
859
860
861
862
863
864
865
866
867
868
869
870
871
872
873
874
875
876
877
878
879
880
881
882
883
884
885
886
887
888
889
890
891
892
893
894
895
896
897
898
899
900
901
902
903
904
905
906
907
908
909
910
911
912
913
914
915
916
917
918
919
920
921
922
923
924
925
926
927
928
929
930
931
932
933
934
935
936
937
938
939
940
941
942
943
944
945
946
947
948
949
950
951
952
953
954
955
956
957
958
959
960
961
962
963
964
965
966
967
968
969
970
971
972
973
974
975
976
977
978
979
980
981
982
983
984
985
986
987
988
989
990
991
992
993
994
995
996
997
998
999
1000
```

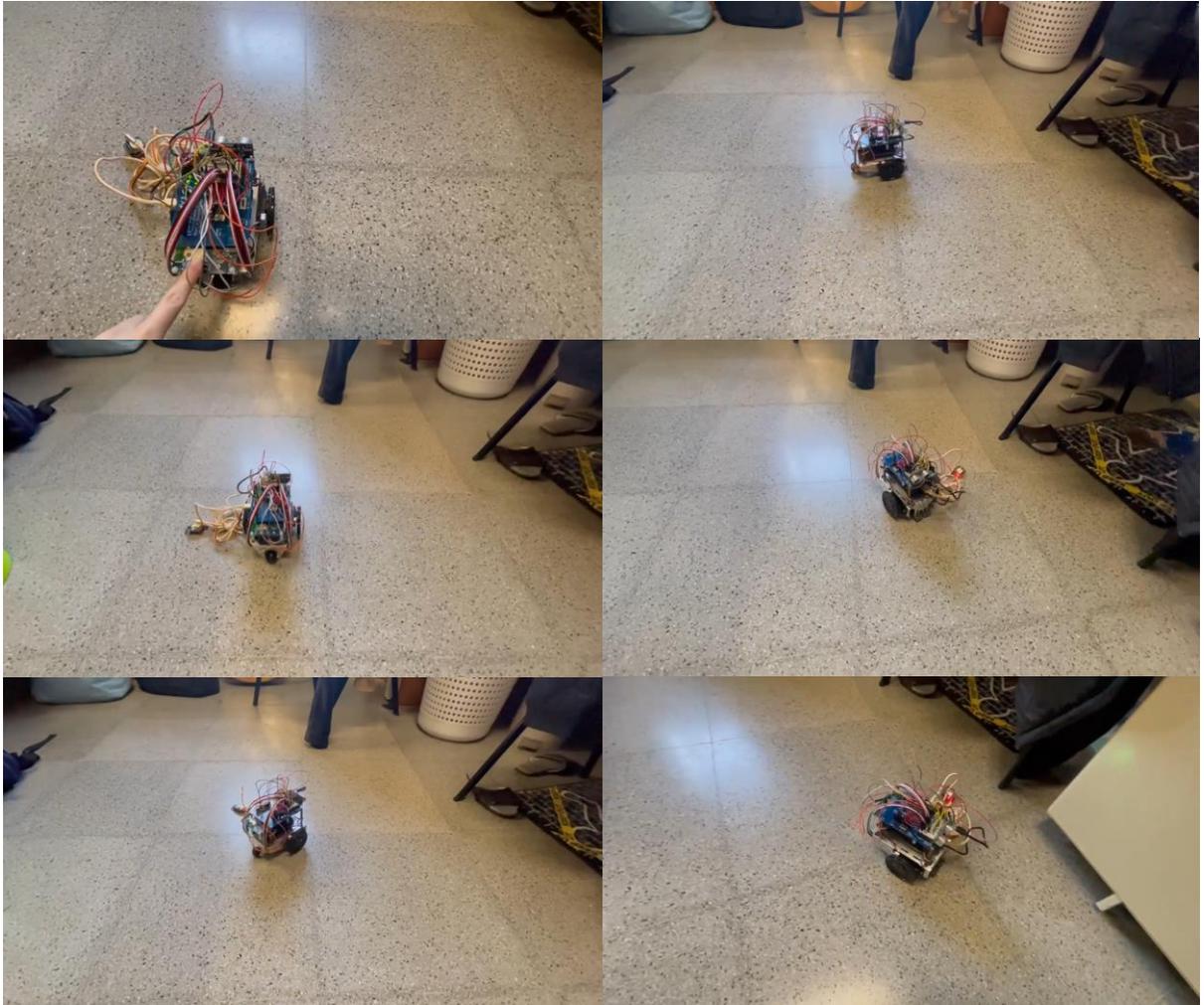
```
Enter C:\WINDOWS\system32\cmd.exe - python car_control.py COM6
Use arrow keys to control car.
s to stop car and q to exit.
```

```
Problems x > _DISCO-L455I (B-L455I-IOT01)
Car | go straight at speed 100.
Car | go straight at speed -100.
Car | turn at speed 100 with a factor of 0.300000.
Car | turn at speed 100 with a factor of -0.300000.
Car | go straight at speed 100.
Car | go straight at speed -100.
Car | turn at speed 100 with a factor of 0.300000.
Car | turn at speed 100 with a factor of -0.300000.
```



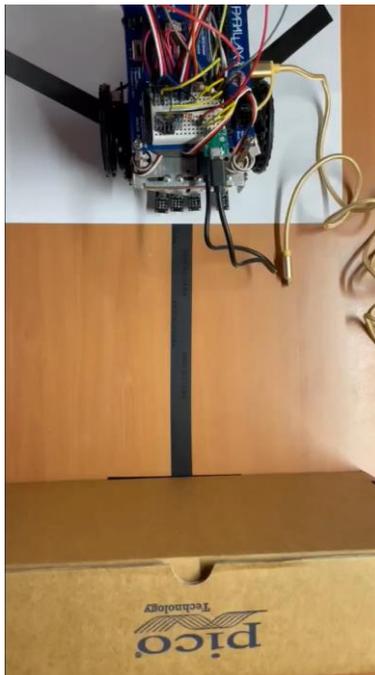
二、Demo and Checkpoints

1. Write a mbed program to drive the BBCar go straight for 20cm, turn right and go for another 20cm.

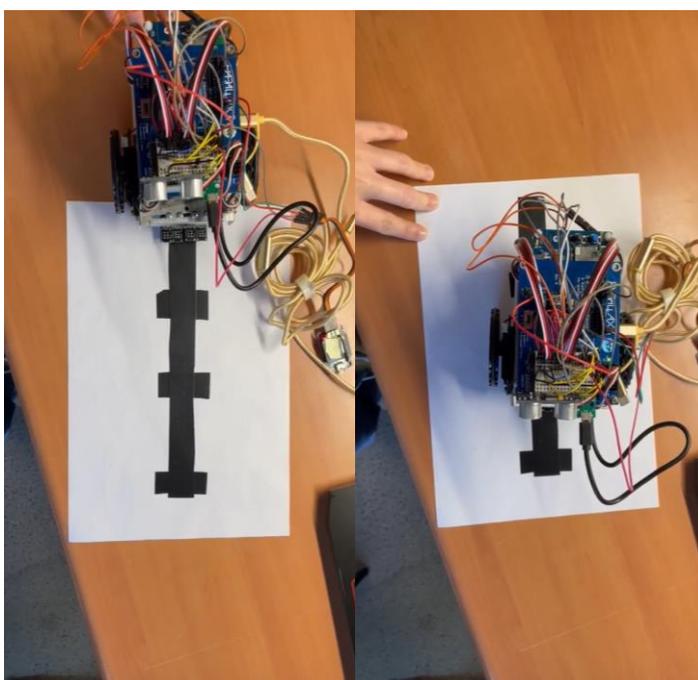


二、Demo and Checkpoints

2、Write a mbed program to drive the BBCar with PING or LaserPING to stop at 30cm before a blocking object.

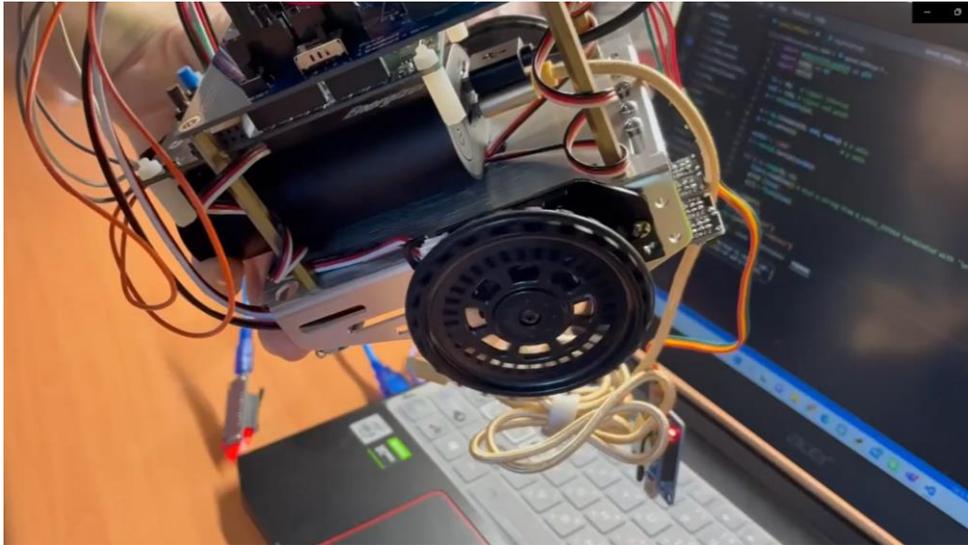


3、Write a mbed program to drive the BBCar follow a black line to go straight for 20cm.



二、Demo and Checkpoints

4、Use UART or xbee to remote control BBCar, and make sure your car can go straight forward and backward by using calibration table or other method.



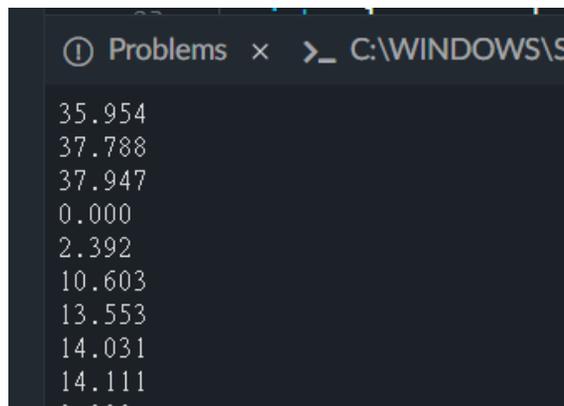
三、遇到的問題

Xbee遠端傳輸失敗

如果遇到失敗，可以最簡設否為RX、TX接反，可以反接，重新開一次Terminal在執行Python即可。

兩顆馬達轉速差異很大

因為拿到3顆high speed，所以一開始有裝錯馬的的問題，若是兩顆馬達不，既無法大致平行的前進，也無發通過修正解決問題。



```
Problems x C:\WINDOWS\S
35.954
37.788
37.947
0.000
2.392
10.603
13.553
14.031
14.111
0.000
```

Encoder腳位問題

若是在一開始將兩顆輪子的encoder都接在D11腳位，會出現行走值差異甚大的情形，須注意只需接其中一顆輪子即可。