

Introdução à Robótica

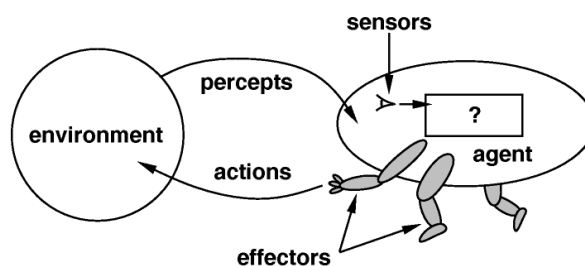
Sensores

Prof. Douglas G. Macharet
douglas.macharet@dcc.ufmg.br

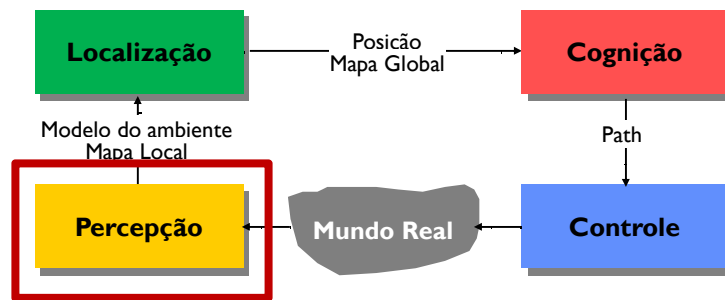
*Apresentação baseada nos slides de Dra. Linda Bushnell.



Introdução



Introdução



Introdução

- Aquisição de informações do ambiente
 - Mais conhecimento → Melhores decisões
- Diferentes tipos de sensores
 - Qual tarefa o robô deve resolver?
 - Quanto posso pagar?
 - Qualidade
 - Outras características (Peso, tamanho, ...)

Introdução

Classificação

- **Proprioceptivos (internos)**
 - Mede valores internos ao sistema (robô)
 - Ex: Velocidade do motor, orientação, bateria, ...
- **Exteroceptivos (externos)**
 - Mede valores externos ao sistema (ambiente)
 - Ex: Distância de objetos, intensidade da luz, ...



Introdução

Classificação

- **Passivos**
 - Baseados em *energia* vinda do ambiente
 - Ex: Câmeras, bússolas, bumpers, ...
- **Ativos**
 - Emitem a própria energia e medem o resultado
 - Melhor desempenho, influenciam no ambiente
 - Ex: Lasers, radares, ...



Processamento Digital de Sinais

- Maioria dos fenômenos é contínuo
 - Geram sinais (medições) contínuos
- Para utilizá-lo é necessário uma conversão
 - Analógico → Digital
- Principais características
 - Amostragem
 - Quantização



Processamento Digital de Sinais

- Conversão implica em perda de informação
 - Qual informação pode ser descartada?



- Intervalo entre os valores (amostragem)
- Transformação do valor (quantização)



Processamento Digital de Sinais

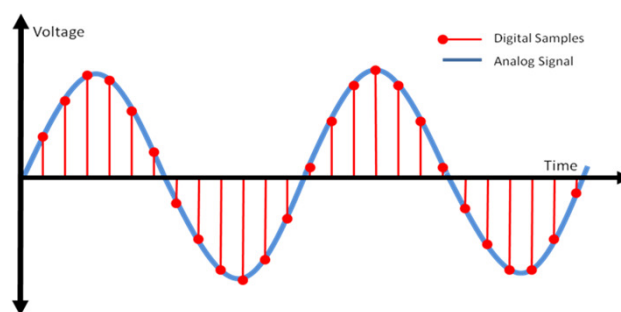
Amostragem

- Processo no qual são armazenados alguns valores de um sinal contínuo em instantes discretos de tempo
 - Período de amostragem
- Similar ao que ocorre em um vídeo
 - Fotos das cenas em intervalos regulares
 - Sensação de movimento



Processamento Digital de Sinais

Amostragem



Processamento Digital de Sinais

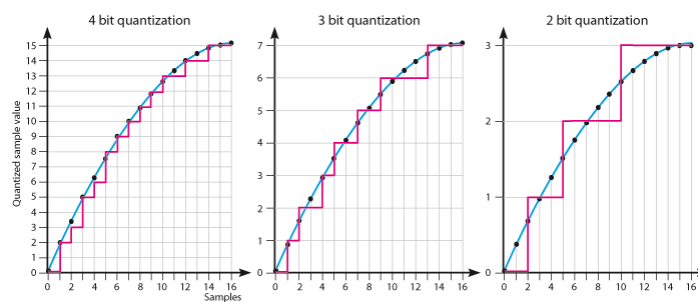
Quantização

- Valores da função também são contínuos
 - Apesar de amostrados de forma discreta
- Discretização do sinal na amplitude
 - Arredondamento → Perda de informação
- Processo realizado por um quantizador
 - Software/Hardware



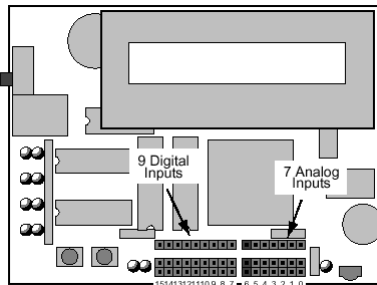
Processamento Digital de Sinais

Quantização

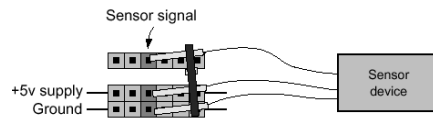


Interface de Sensoriamento

Handyboard



- Entradas analógicas
 - Portas 0 – 6
- Entradas digitais
 - Portas 7 – 15



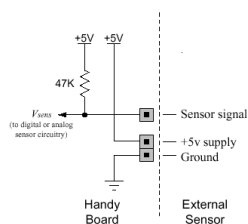
- Cada porta fornece 3 sinais
 - Linha de sinal
 - Tensão de +5V
 - Terra
- OBS: Não é todo sensor que demanda +5V!



Interface de Sensoriamento

Handyboard – Circuito de entrada

- Linha de sinal em +5V
 - Utiliza um resistor de $47K\Omega$
 - Valor padrão sem sensores conectados
- Metade do divisor de tensão (com o sensor)

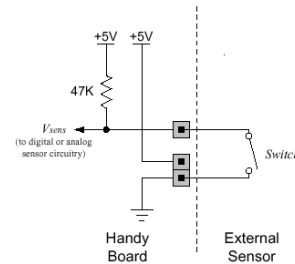


Interface de Sensoriamento

Handyboard – Entradas digitais

- Interpreta a tensão de cada sensor (V_{sens})
 - $V_{\text{sens}} > 2.5V \rightarrow$ Valor lógico 1 (true)
 - $V_{\text{sens}} < 2.5V \rightarrow$ Valor lógico 0 (false)
- Exemplo de um switch
 - Conexão entre LS e GND

switch state	V_{sensor} voltage	hardware reading	digital() result
open – not pressed	5 volts	1	0 – false
closed – pressed	0 volts	0	1 – true



Interface de Sensoriamento

Handyboard – Entradas digitais

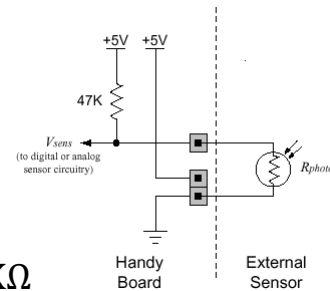
- Exemplo de um switch
 - Solto: Circuito aberto, não existe conexão entre LS e GND. Valor padrão de +5V ou lógico 1 (T).
 - Pressionado: Conexão do LS com o GND (0V). É feita uma leitura do valor lógico 0 (F).
- A leitura é invertida via software
 - digital()



Interface de Sensoriamento

Handyboard – Entradas analógicas

- Medem valores de variação contínua
 - O valor de V_{sens} (0V-5V) é convertido (A/D) para um número de 8 bits (0-255)
- Exemplo de um LDR
 - Fotorresistor
 - Conexão entre LS e GND
 - Resistência variável
 - Balanceada com a fixa de $47\text{K}\Omega$



Interface de Sensoriamento

Handyboard – Entradas analógicas

- Divisor de tensão (proporcional à razão)
 - $R = 47\text{K}\Omega$, $V_{\text{sens}} = 2.5\text{V}$
 - $R \ll 47\text{K}\Omega$, $V_{\text{sens}} \cong \text{GND}$
 - $R \gg 47\text{K}\Omega$, $V_{\text{sens}} \cong +5\text{V}$



Sensores

Toque (switch)

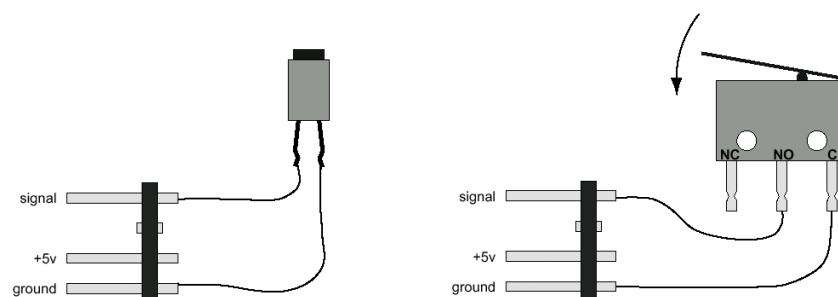
- Indicam se ocorreu um contato físico
 - Ex: O *bumper* pode ser utilizado para alterar a direção de movimento após uma colisão
- Sensoriamento limitado
 - Maior quantidade → Mais informações
 - É melhor prevenir do que remediar!
- Pode ser utilizado como odometria



Sensores

Toque (switch)

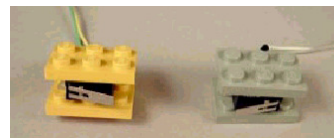
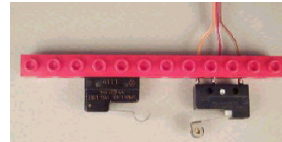
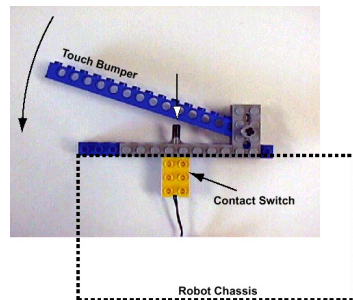
- Exemplos de conexão



Sensores

Toque (switch)

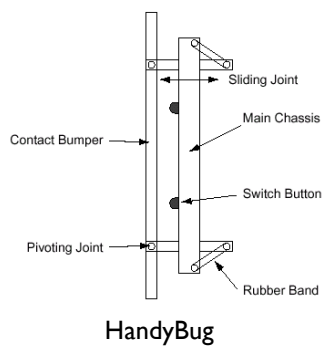
Exemplos de utilização (Lego)



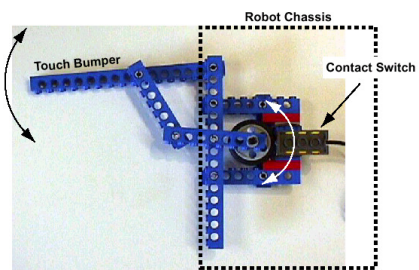
Sensores

Toque (switch)

Exemplos de utilização (Lego)



HandyBug



Bi-Direcional



Sensores

LDR (Light-Dependent Resistor)

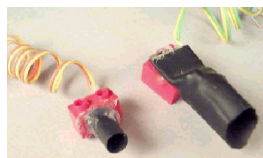
- Mede a intensidade da luz no ambiente
 - Valores pequenos com muita luz
 - Resistência pequena ($V_{\text{sens}} \cong 0V$)
 - Valores grandes com pouca luz
 - Resistência grande ($V_{\text{sens}} \cong +5V$)



Sensores

LDR (Light-Dependent Resistor)

- Utilizando um sensor
 - Proteção permite uma detecção direcionada



```
while (1) {  
    printf("%d\n", analog(0));  
    msleep(100L);  
}
```

```
int light(int port) {  
    return 255 - analog(port);  
}
```



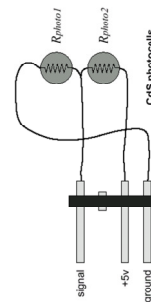
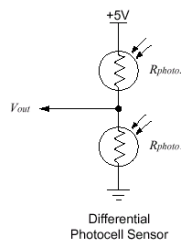
Sensores

LDR (Light-Dependent Resistor)

■ LDR Diferencial

- Permite fazer uma interpretação de qual lado está recebendo mais luz, e de quanto mais

$$V_{out} = \frac{5R_1}{R_1 + R_2}$$



Sensores

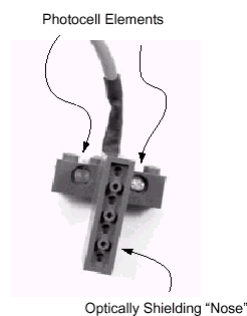
LDR (Light-Dependent Resistor)

■ LDR Diferencial

- $R_2 = R_1, V_{out} = 2.5V$
- $R_2 \ll R_1, V_{out} \cong +5V$
 - Mais luz em R_2
- $R_2 \gg R_1, V_{out} \cong \text{gnd}$

■ Considerações

- Utilizar LDRs com $R \cong 10K\Omega$
- Barreira: Emitir sombra na direção contrária



Sensores

LDR (Light-Dependent Resistor)

```
int LEFT_MOTOR= 0;
int RIGHT_MOTOR= 3;
int DIFF_EYE= 0;

void main()
{
  while (1) {
    if (analog(DIFF_EYE) < 128) {
      /* turn to left */
      motor(RIGHT_MOTOR, 100); sleep(0.1); off(RIGHT_MOTOR);
    } else {
      /* turn to right */
      motor(LEFT_MOTOR, 100); sleep(0.1); off(LEFT_MOTOR);
    }
  }
}
```



Sensores

LDR (Light-Dependent Resistor)

- Luz polarizada
 - Possui apenas uma “direção de movimento”
 - Geralmente é obtida utilizando-se um filtro

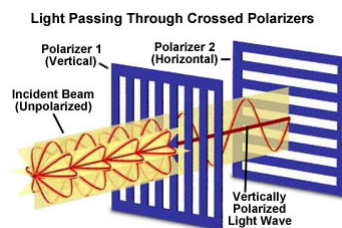


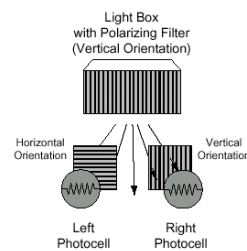
Figure 1



Sensores

LDR (Light-Dependent Resistor)

- LDR Diferencial Polarizado
 - Pode ser utilizado para localização
- Dado uma fonte polarizada
 - A intensidade medida é igual
 - LDR da esquerda mede
 - LDR da direita mede



Sensores

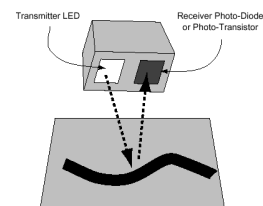
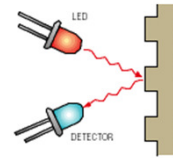
Óptico-Reflexivo

- Sensor ativo
- Feixe de luz emitido pelo sensor é refletido e captado por um receptor também no sensor
- De acordo com a refletância da superfície, mais ou menos luz é refletida de volta
- Essa quantidade de luz é medida e informada

Sensores

Óptico-Reflexivo

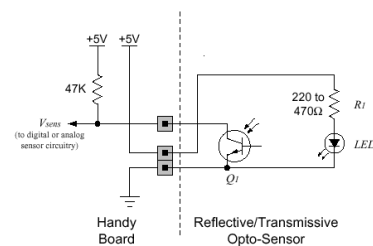
- Emissor
 - LED infravermelho
- Receptor
 - Fotodiodo
 - Fototransistor



Sensores

Óptico-Reflexivo

- Circuitos separados
 - Emissor/Receptor
- Emissor
 - Conectado a +5V
 - Resistor entre 220Ω – 470Ω
- Receptor
 - Conectado ao LS e GND, como um LDR



Sensores

Óptico-Reflexivo

- Principais aplicações
 - Detecção de objetos
 - Ex: Distância para uma parede
 - Detecção de características
 - Ex: Uma faixa que difere do restante da superfície



Sensores

Óptico-Reflexivo vs. LDR

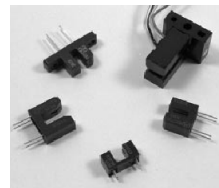
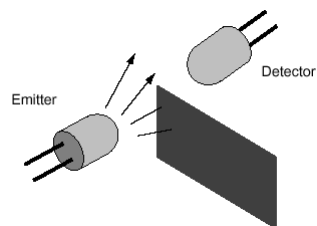
- LDR
 - Fáceis de trabalhar (resistor)
 - Tempo de resposta mais lento
- Óptico-Reflexivo
 - Mais sensível a pequenas variações
 - Tempo de resposta mais rápido



Sensores

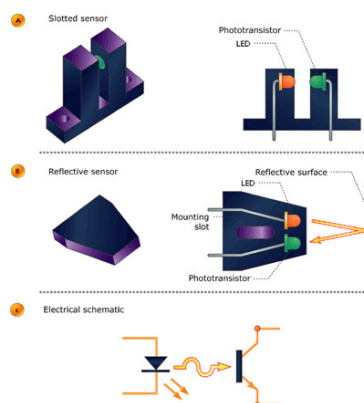
Break-Beam

- Sensor ativo
- Emissor/Receptor direcionados um ao outro
 - Detecta se o feixe de luz foi interrompido



Sensores

Break-Beam



Sensores

Break-Beam

- Não necessariamente um sensor fechado
 - Qualquer par de Emissor/Receptor
 - Ex: LED e Fotodiodo/Fototransistor



Sensores

Break-Beam

- *Shaft-Encoding*
 - Medir a variação (rotação) do eixo da roda
- Velocidade
 - Quão rápido as rodas estão girando
- Odômetro
 - Número total de rotações

