

Introdução à Robótica Handy Board & Interactive C

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

*Apresentação baseada nos slides de Dra. Linda Bushnell.



Handy Board & Interactive C



**Leiam os manuais!
Sejam cuidadosos!**

Handy Board

Especificações

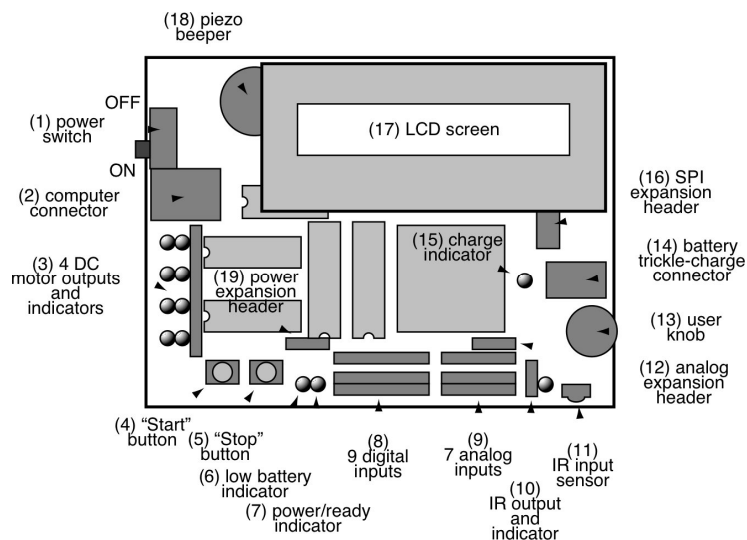
- Microprocessador Motorola 68HC11 (8 bits)
- Clock de 2 MHz
- 32 Kb de RAM
- Saídas
 - 4 motores DC (9v, 1A)
- Entradas
 - 7 sensores analógicos
 - 9 sensores digitais
- 2 botões programáveis (*start, stop*), *knob*, *beeper*



Introdução à Robótica - Handy Board & Interactive C

3

Handy Board



Introdução à Robótica - Handy Board & Interactive C

4

Interactive C

Especificações

- Compilador de linguagem C (by Randy Sargent)
 - Desenvolvido para aplicações robóticas
 - Compilada em um pseudo-código (não código nativo)
- Interatividade
 - Linha de comando
 - Digitar expressões e chamadas de funções
- Estabilidade
 - Lança exceção ao invés de dar *crash no sistema*
- Multi-tarefa
 - Até 12 processos (funções) simultaneamente



Interactive C

Tipos de dados

- *Case sensitive*
- Tipos suportados
 - **int**, 16-bits (-32768 a +32767)
 - **long**, 32-bits (-2147483648 a +2147483647)
 - **float**, 32-bits (10^{-38} a 10^{38})
 - **char**, 8-bits



Interactive C

Tipos de dados

- Variáveis Locais
 - Declaradas no contexto de uma função
 - Inicializadas quando a função é executada
- Variáveis Globais
 - Declaradas fora de uma função específica
 - Inicialização
 - Um novo arquivo é copiado para a HB
 - A função *main()* é executada
 - Ocorre um *reset* no *hardware*



Interactive C

Tipos de dados

- Variáveis Globais Persistentes
 - Não inicializadas (valor inicial arbitrário)
 - Mantém o estado quando
 - A HB é desligada/ligada
 - A função *main()* é executada
 - Ocorre um *reset* no *hardware*
 - Devem ser declaradas primeiramente
 - Principais exemplos de uso
 - Calibração e configuração
 - Aprendizado



Interactive C

Tipos de dados

```
persistent int i;    /* persistente global , ? */  
float z=3.0;       /* global, 3.0 */  
  
void main()  
{  
    int x;           /* local , 0 */  
    int y=7;         /* local , 7 */  
    ...  
}
```



Interactive C

Função *main()*

- Automaticamente executada ao ligar a HB
- Ligando sem executar a função *main()*
 - Manter pressionado o botão *start* ao ligar a HB



Interactive C

Controle de fluxo

- **If-Else**
- **While**
- **For**
- **Break**
 - Sai de um **while** ou **for**
- **NÃO** suporta os comandos *case* e *switch*



Interactive C

Vetores

```
int retrieve_element(int index, int array[])
{
    return array[index];
}

void main ( )
{
    int foo[10];
    int array[] = {0, 4, 5, -8, 17, 301};
    char string[] = "Hello there";
    retrieve_element(3, array);
}
```



Interactive C

Ponteiros

```
void avg_sensor(int port, int result)
{
    int sum = 0;
    int i;
    for (i = 0, i < 10, i++)
        sum += analog(port);

    *result = sum/10;
}

void main()
{
    int result;
    avg_sensor(0, &result);
}
```



Interactive C

Motores

- Utiliza Pulse Width Modulation (PWM)
- Funções
 - **fd(int m)**: Aciona o motor **m** (p=100)
 - **bk(int m)**: Aciona o motor **m** na direção oposta (p=-100)
 - **motor(int m, int p)**: Aciona o motor **m** com potência **p**
 - **off(int m)**: Desliga o motor **m**
 - **alloff()** ou **ao()**: Desliga todos os motores simultaneamente
- Valores válidos
 - Motor: {0, 1, 2, 3}
 - Potência: [-100, ..., 100]



Interactive C

Motores

```
void main()
{
    fd(0);
    fd(1);
    motor(2, 50);
    sleep(1.0);
    off(2);
    sleep(1.0);
    ao();
}
```



Interactive C

Sensores

- Analógicos
 - Retorna um valor no intervalo [0, ..., 255]
 - **int analog(int p):** Valor do sensor conectado à porta **p**
 - Portas 0-6
- Digitais
 - Retorna um valor 0/1
 - **int digital(int p):** Valor do sensor conectado à porta **p**
 - Portas de 7-15



Interactive C

Multi-tarefa

- Todo processo inicializado
 - Executa por um determinado número de *ticks*
 - Possui sua própria pilha de execução
- Funções
 - **int start_process(function(...), [ticks], [stack-size])**
 - Valor padrão de *ticks* é 5 milisegundos
 - Valor padrão de *stack* é 256 bytes
 - **int kill_process(int pid)**
 - **kill_all()**
- Processos se comunicam através de variáveis globais



Interactive C

Multi-tarefa

```
void check_sensor(int n)
{
    while(1)
        printf("Sensor %d is %d\n", n, digital(n));
}

void main()
{
    int pid;
    pid=start_process(check_sensor(2));
    sleep(1.0);
    kill_process(pid);
}
```



Interactive C

Escrita de mensagens no LCD

- Utilizar o comando **printf()**
- Caracteres de formatação de mensagens
 - **\n**: fim de linha
 - **%d**: número decimal
 - **%b**: número em binário (*lower byte*)
 - **%f**: número de ponto flutuante
 - **%x**: número em hexadecimal



Interactive C

Demais funções disponíveis

- Botões
 - **int stop_button()**: Retorna o valor do botão *stop* (0/1)
 - **int start_button()**: Retorna o valor do botão *start* (0/1)
 - **stop_press()**: Espera o botão *stop* ser pressionado e liberado
 - **start_press()**: Espera o botão *start* ser pressionado e liberado
 - **int knob()**: Retorna o valor da posição do *knob* ([0, ..., 255])

```
while (!stop_button( ));  
while(stop_button( ));  
beep ( ) ;
```



Interactive C

Demais funções disponíveis

- Tempo
 - **sleep(float s)**: Espera por **s** segundos
 - **msleep(long ms)**: Espera por **ms** milisegundos
- Tom
 - **beep()**: Produz um tom de 500 Hz por 0,3 segundos
 - **tone(float f, float t)**: Produz um tom de **f** Hz por **t** segundos



Interactive C

Arquivos

- Um programa pode ser definido em vários arquivos
- Carregar os arquivos com o comando de console **load**
 - É possível informar mais de um arquivo como parâmetro
- Definir um arquivo **.lis** relacionando todos os arquivos

