#### **SANDTABLE**

組員:吳宇恒

吳睿桓

蕭佳豪

陳柏勳

指導老師:林家德



## 目錄

- 1.前言
- 2.主要架構
- 3.理論探討
- 4.硬體
- 5.軟體
- 6.成果演示

# 前言

## 研究動機與目的







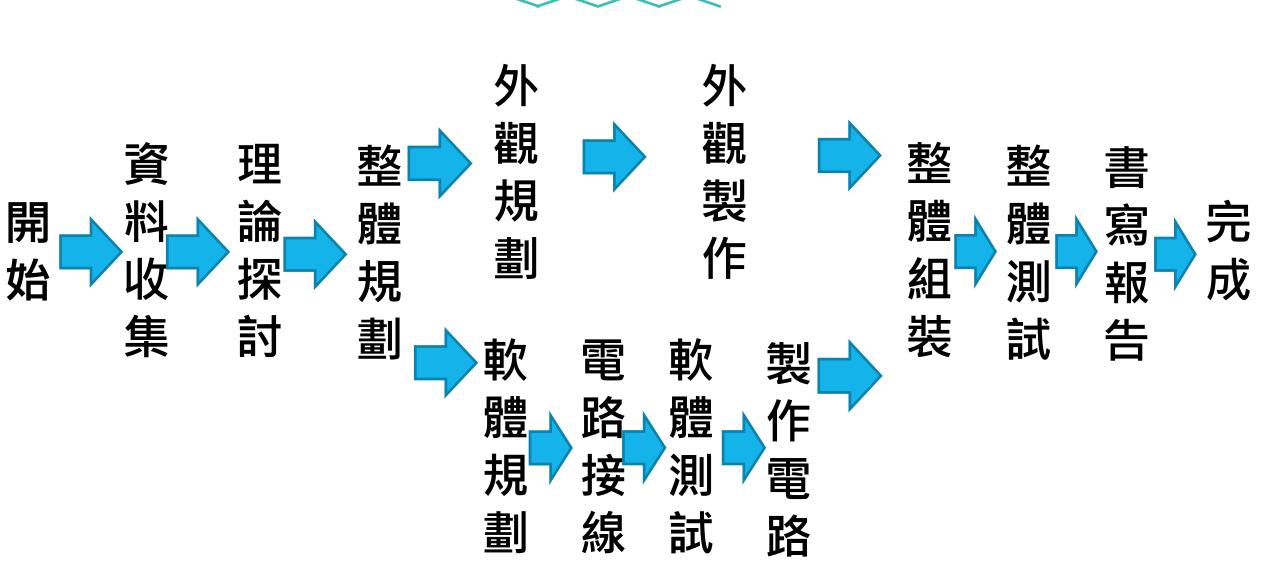
動機

現代人的生活壓力過大,解壓和創作這樣的娛樂性物品漸漸變得十分重要。

## 預期成果



### 流程圖



## 主要架構



整體外觀



機械電路結構



軟體與APP遙控

1

2

3

整體外觀製作

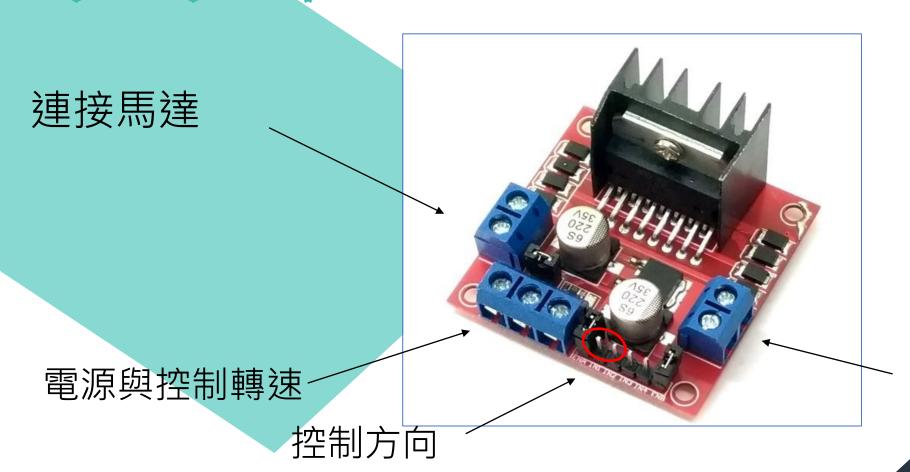
機械的設計製作

APP來控制成品

# 理論探討

#### L298N

#### 步進馬達驅動模組



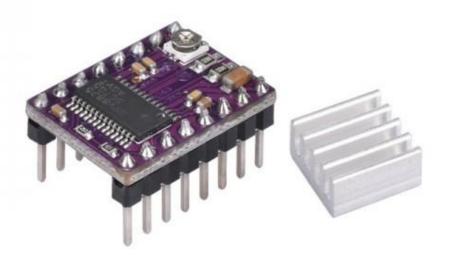
連接馬達

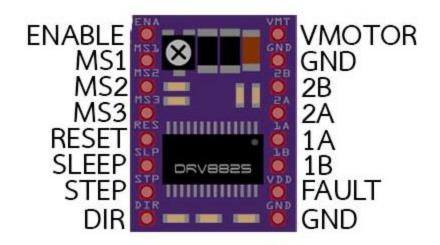
#### **DRV8825**

#### 8825 驱动细分///

8825驱动细分表			
M1	M2	М3	细分
Low	Low	Low	Full Step
High	Low	Low	1/2 Step
Low	High	Low	1/4 Step
High	High	Low	1/8 Step
Low	Low	High	1/16 Step
High	Low	High	1/32 Step

Full step=1.8°

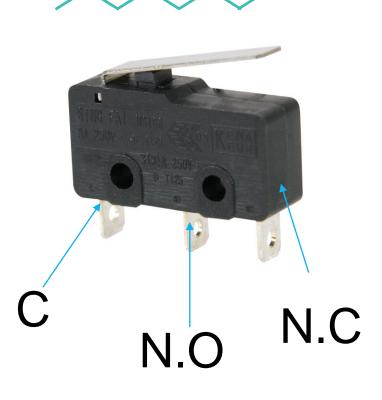




#### 極限開關 張祖烈老師教學網 COM NO COM NO COM NO NC NC NC 無滾輪式 N.C 單動滾輪 雙動滾輪 N.O <u>NC</u> COM ONO 符號圖: a 接點 b 接點 c 接點

極限開關

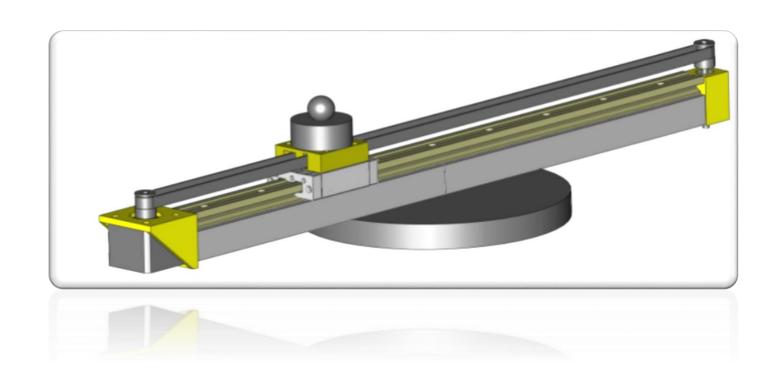
#### 極限開關



功能: 紀錄當下位置,以便重新開機時能 找到Home點,並以此點當作運算起點。

**運作原理:** 當滑軌運行至兩邊極限,撞擊開關,並回傳數值。

#### 滑動模組



功能:使用NEMA17馬 達控制上方磁鐵運作。

為何使用這個模組:

因為我們沒有能力製做金屬的器具。

如何取得:

和外頭工作室訂製。

#### 步進馬達

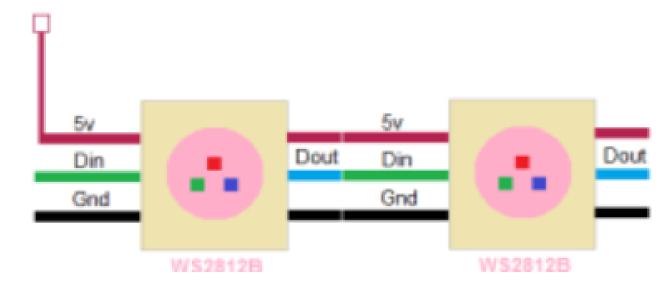
#### NEMA17:

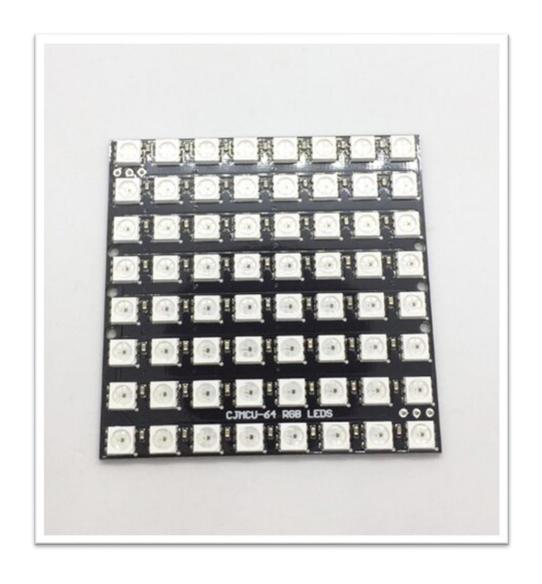


- 1.17表示1.7x1.7英吋(不代表力矩越大)。
- 2. 電流小於大部分電機=溫度不會太高。
- 3. 搭配DRV8825使它一步有1.8°,角度可以更小,控制可以更加精準。
- 4.扭力較小。

#### WS2812

- 1.串列傳輸,需要用到24bits。
- 2.低功率,好控制。
- 3. 體積小。
- 4.安裝方便。
- 5.具有一致性。





# 便體





## 硬體製作

- 1.外觀製作
- 2.機構製作
- 3.LED製作
- 4.電路板製作
- 5.極限開關安裝



## 外觀設計



## 外觀製作



雷射切割

板材膠合

機體組裝

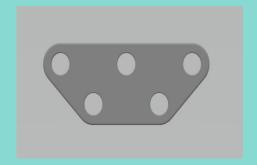
led焊接與製作

整體組裝

3D PRINTER



雷射切割

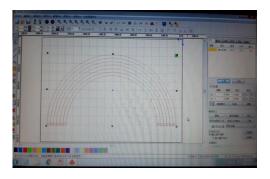


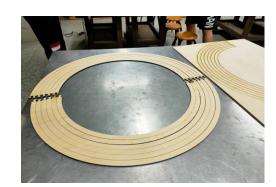










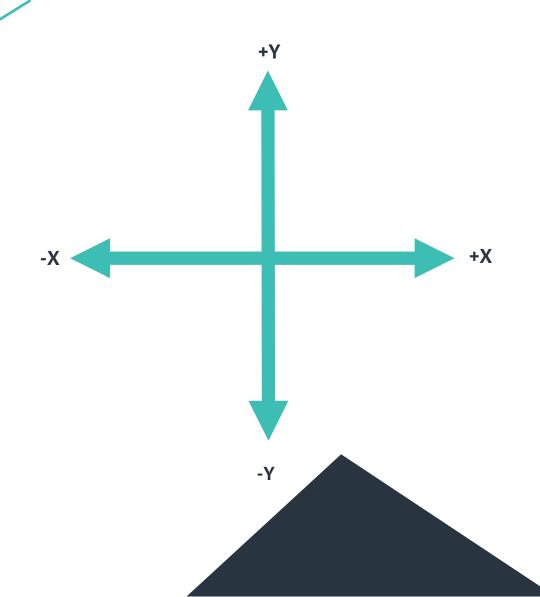






## 運轉原理

運用雙馬達控制XY 軸,達到運行效果



## 機構製作

#### 滑動模組與極限開關安裝



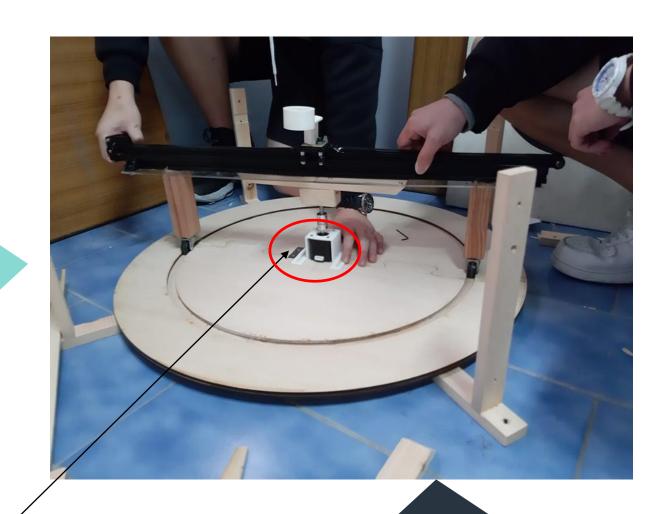
#### 機構遇到困難

- 1 步進馬達無法帶動旋轉臂
- 2 板材過大,雷射切割機無法切割
- 外觀龐大,製作成本過高
- 4 許多現成材料過於昂貴

## 解決辦法

- 1 替換機構
- 2 與建築科老師共同討論製作
- 3 分成兩次切割,再膠合
- 4 尋找替代品自行製作

## 初版設計

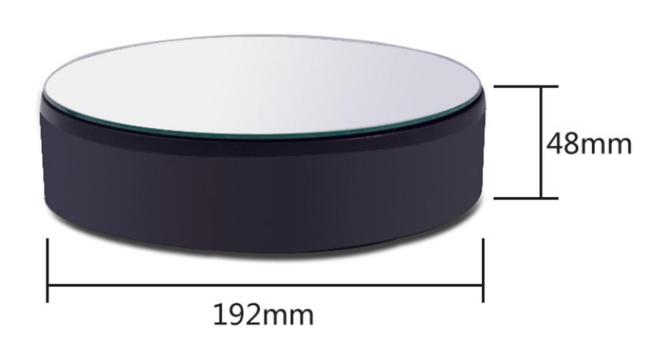


無減速裝置 無法提供足夠的扭力

## 解決辦法

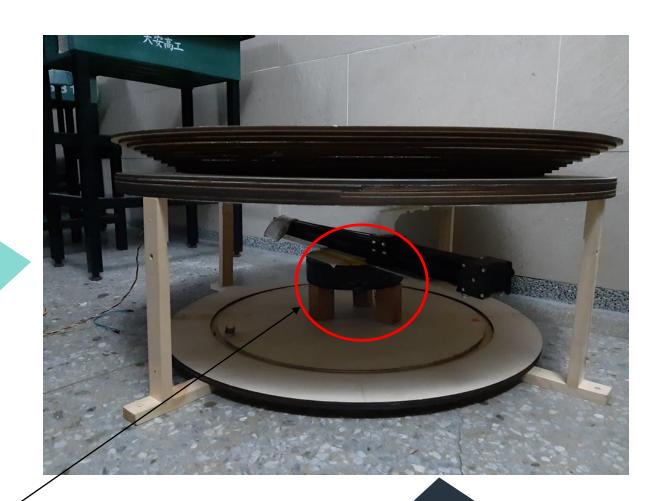
1 替換機構





尋找現成的減速動力裝置

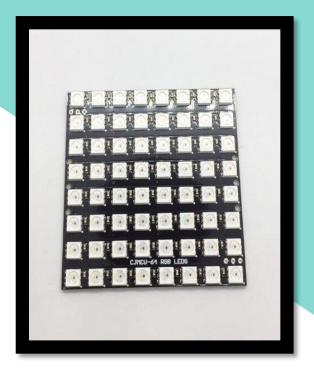
## 終版設計



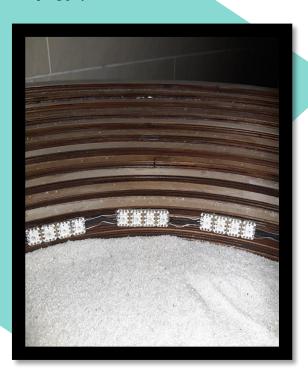
改裝減速直流馬達提供足夠扭力

## LED製作

WS2812



串接



測試與控制



安裝



# 軟體





#### 使用程式

- 1. Arduino
- 2. App inventor





#### 程式設計

- 1 馬達轉動與方向
- <sup>2</sup> LED
- 3 沙畫圖設計
- 4 製作APP
- 5 藍芽控制

#### 程式運作

```
if ((x_analog < 50)) {
    x_stepper.move(-40);
}
else if ((x_analog > 200)) {
    x_stepper.move(40);
}
```

#### 馬達主要控制程式

```
if ((y_analog < 50)) {
    digitalWrite(M1_DIR, 1);
    analogWrite(M1_PWM, map(y_analog, 0, 50, 255, 80));

//y_stepper.move(-40);0
    analogWrite(A0, 255);
}</pre>
```

#### APP外觀



#### 遇到困難

1 樹梅派程式失敗

2 LED顏色切換部分失敗

3 藍芽控制部分出問題





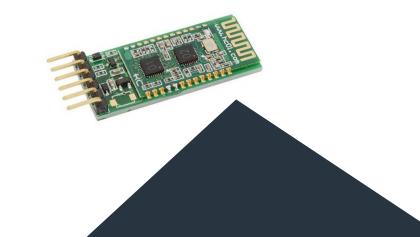
### 解決辦法

1 改用Arduino

2 直接使用流水燈

3 詢問老師解決

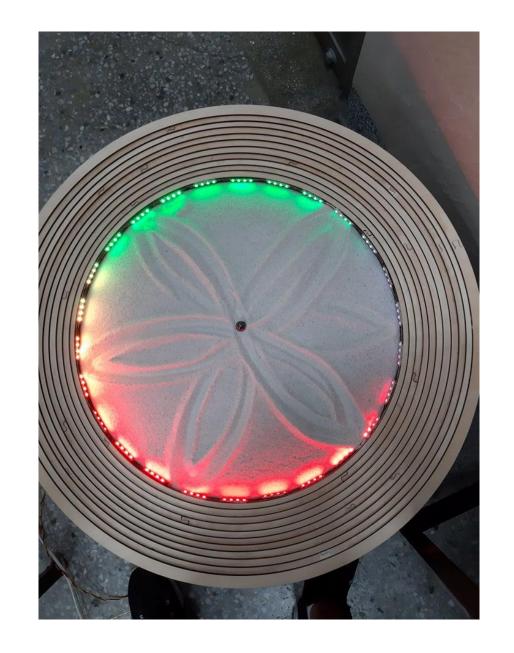




#### 成果展示

https://youtu.be/M8BLGrsKd9k

成果



## 未來展望

#### 精進控制

我們在Y軸的控制無法做到完全精準的控制

#### 降低延遲

我們的在以藍芽控制時有約0.5秒的延遲



#### 提升各功能的配合性

我們希望在未來可以將沙畫配合燈 光,甚至是音樂來將作品提升至表 演,並在保存現有條件下加入自動 清零

#### 降低噪音

我們使用的木板與沙子摩擦聲與機械的運轉產生太多的雜音,十分影響體驗

## 工作分配



吳宇恒0804209

3D列印

外觀設計製作

機構設計製作

小型雷射雕刻



吳睿桓0804210

電路板製作

文書處理

## 工作分配





陳柏勳0804229

3D列印

外觀設計製作

機構設計製作

蕭佳豪0804238

程式製作

app製作

## 參考資料

健行科技大學機械工程系~張祖烈老師教學網。第五章 電氣-氣壓控制。 http://w3.uch.edu.tw/cyitme/HP/HPGIF/pch5/index.htm

帶DRV8825驅動器模塊和Arduino的控制步進電機。 https://zhuanlan.zhihu.com

Instructables Sand Table <a href="https://www.instructables.com/">https://www.instructables.com/</a>

# Q&A

# 謝割各位聆聽