

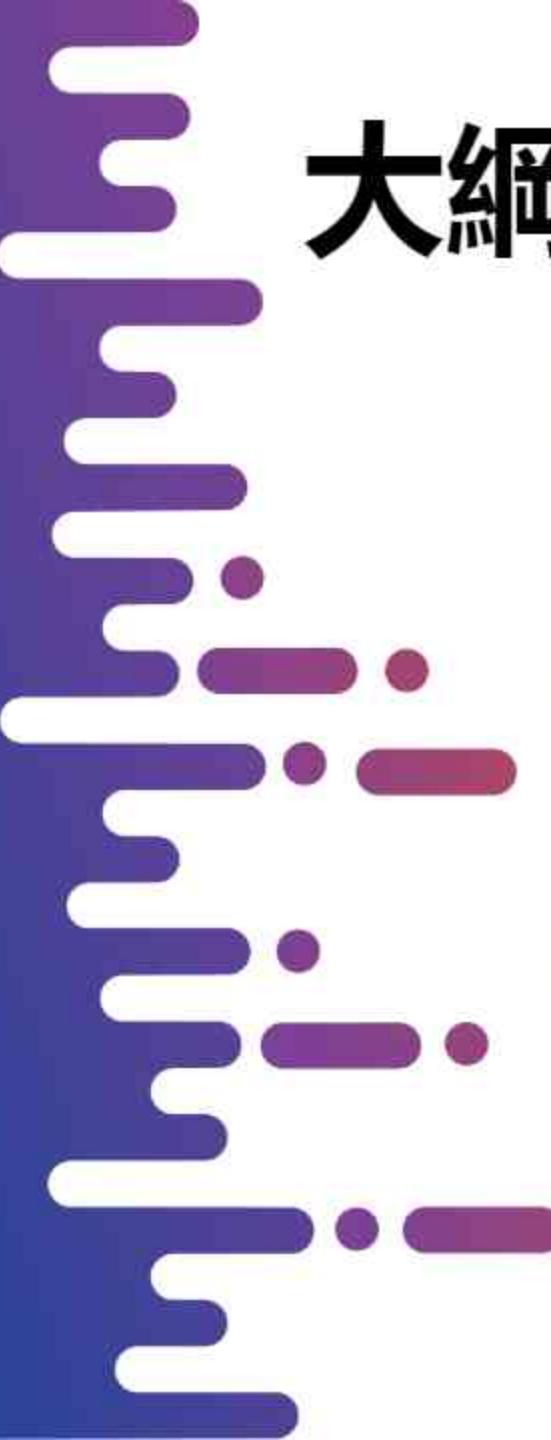
交通指揮棒

第八組

組員:陳彥瑾、范皓綸、許睿辰、陳恩祈

指導老師:林家德老師





大綱

一 製作動機

二 理論探討

三 成果展示

四 未來展望

五 分工表與流程圖

六 Q&A



製作動機

製作動機



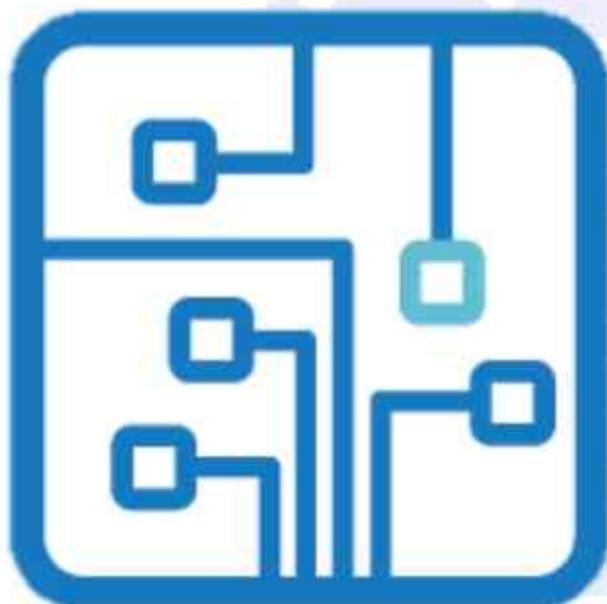


理論探討

2-1 硬體

分為4部份

- NodeMCU-32S
- 水銀開關
- WS2812
- UTC7805



2-1-1 硬體

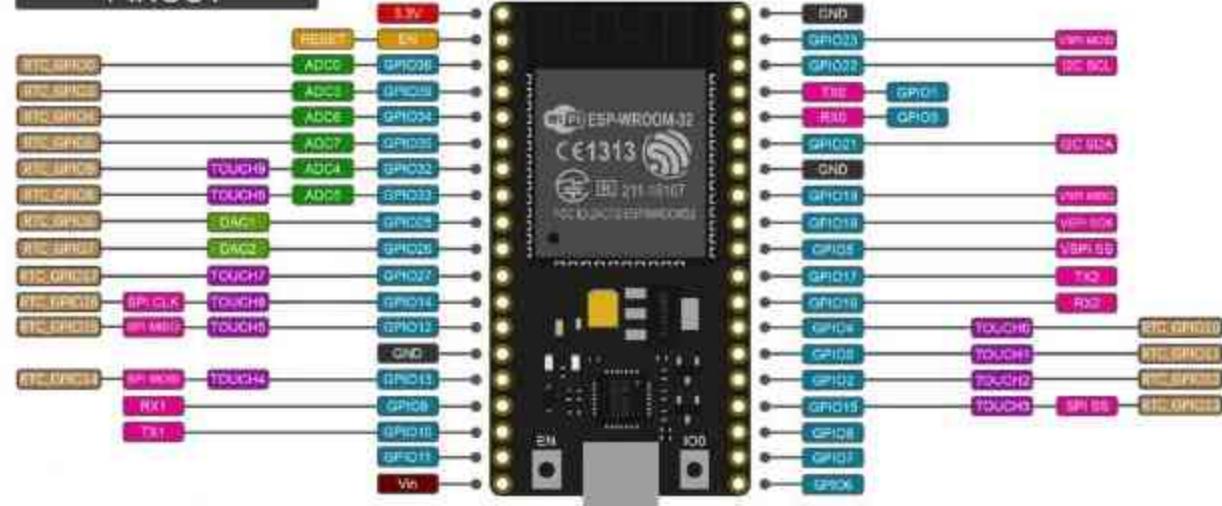


NodeMCU-32S

- 使用Arduino IDE函式庫
- 支援 I^2C 協定
- 內建WIFI及藍芽模組

NodeMCU-32S

PINOUT



水銀開關

- 利用重力 使有接觸到電極才導通
- 體積小



2-1-2 硬體



WS2812

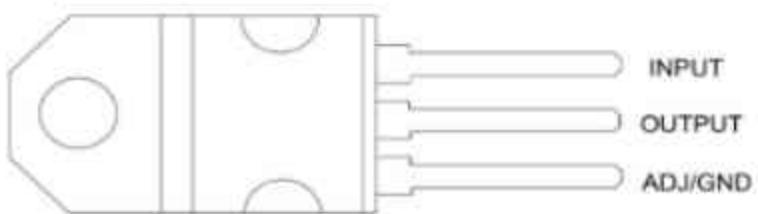
- 單線式通訊
- 方便使用程式控制
- 共陽極的 LED

正極
控制
負極



UTC7805

- 採用TO-220封裝
- 用來消除雜訊及穩壓



TO-220



2-2 程式

- 使用Arduino IDE製作
- 分為2部份
 - 指揮棒主程式
 - 文字轉點陣



2-2-1 程式

指揮棒主程式

- 宣告函式庫
- 設定所需腳位

Arduino:

```
#include <Adafruit_NeoPixel.h>
#include "BluetoothSerial.h"
```

BluetoothSerial SerialBT;

```
int R,G,B;
float X,Y,theta,oldX,oldtheta;
Adafruit_NeoPixel pixels( 32, 18 );
int t,line=0;
float p,ct,oldct,T;
int count=0;
#define pi 3.14
#define minDir 0
float maxDir,timer,draw_mode;
float deltaDir;
#define frame 32
unsigned long temp;
int i,nowline;
unsigned long draw_data[frame];
```

```
void setup() {
    Serial.begin(9600);
    SerialBT.begin("ansenchen's_ESP32");
    delay(1000);
    pixels.begin();
    pinMode(34,INPUT);/*X*/
    pinMode(39,INPUT);/*Y*/
}
```



2-2-2 程式

- LED顯示函式
- 延遲函式

```
void draw(int sw){  
    temp=draw_data[sw];  
    //Serial.println(temp);  
    pixels.clear();  
    for(int i=0;i < 32 ;i++){  
        //Serial.print(temp%2);  
        if((temp%2)==1){  
            pixels.setPixelColor( i, pixels.Color( 225,0,0));  
        }  
        temp/=2;  
    }  
    //Serial.println();  
    pixels.setBrightness(100);  
    pixels.show();  
}
```

```
int delayus(int us){  
    for(int i=0;i<us;i++);  
}
```



2-2-3 程式

- 藍牙資料傳輸
- 搖動顯示

```
void loop() {
    String input;
    if (SerialBT.available()) {
        input = SerialBT.readString();
        Serial.println(input);
        Serial.println(input.length());
        int output=0,temp_lengh=input.length();
        for(int j=0;j<temp_lengh;j+=8){
            output=0;
            for(int i=0;i<8;i++){
                if(input[i+j]>60){
                    output=output*16 + input[i+j]-55;
                }
                else{
                    output=output*16 + input[i+j]-48;
                }
            }
            draw_data[31-(j/8)]=output;
            Serial.print(draw_data[temp_lengh/8]);
            Serial.print(" ");
            Serial.println(j/8);
        }
    }
    X=digitalRead(34);
    if(X==1 && oldX==0){
        count=(count+1)%4;
        if(count==0){
            delay(5);
        }
        for(int i=0;i<32;i++){
            draw(i);
            delay(4);
        }
    }
    oldX=X;
}
Serial.println(X);
```



2-2-4 程式

文字轉點陣

- 引入函式
- 製作圖檔

```
import bluetooth
+
from PIL import Image, ImageDraw, ImageFont
from time import sleep
aaa = [0]*32
# 定義圖框寬、高，中文的字型點陣數，中文字型檔文字的偏移量
(w,h)=(500,300)
FontSize=32
offset=(0,-7)
bd_addr = "CC:50:E3:9C:3B:B6" # server 端的 address
+
newImage=Image.new('RGB',(w,h),"Yellow")
drawObj=ImageDraw.Draw(newImage)
port = 1
+
strText="是"
fontInfo=ImageFont.truetype('NotoSansTC-Regular.otf',FontSize)
drawObj.text(offset,strText,fill='Blue', font=fontInfo)
```



2-2-5 程式

- 讀取圖檔

```
# 若是背景色輸出空格，否則輸出*
for y in range(0,FontSize):
    for x in range(0,FontSize*len(strText)):
        if newImage.getpixel((x,y))==(255,255,0):
            print(end=' ')
        else:
            print(end='*')
    print()
sleep(2)
```



2-2-6 程式

- 資料編碼
- 藍牙輸出

```
# 編碼的加權值+
KEYS = [0x80, 0x40, 0x20, 0x10, 0x08, 0x04, 0x02, 0x01]+
# 繼向編碼，每 8 位元為 1byte，MSB+
count=0
for x in range(0,FontSize*len(strText)):
    #if x%8==0: print()
    for y in range(0,FontSize,32):
        raw=0
        for yy in range(0,32):
            if newImage.getpixel((x,y+yy))!=(255,255,0):
                raw+=pow(2, 31-yy)
        print("0x{:08X}".format(raw),end=',')
        aaa[count] = "{:08X}".format(raw)
        count=count+1
    print()
```

```
for i in range(0,32,1):
    sock=bluetooth.BluetoothSocket( bluetooth.RFCOMM )
    sock.connect((bd_addr, port))
    sock.send(aaa[i])
    sock.close()
# 儲存圖檔
newImage.save("decode.png")
```

2-3 電路圖

使用Altium Designer設計

分為上下兩層

- 使用者介面
- 主控版、感測器與其他元件

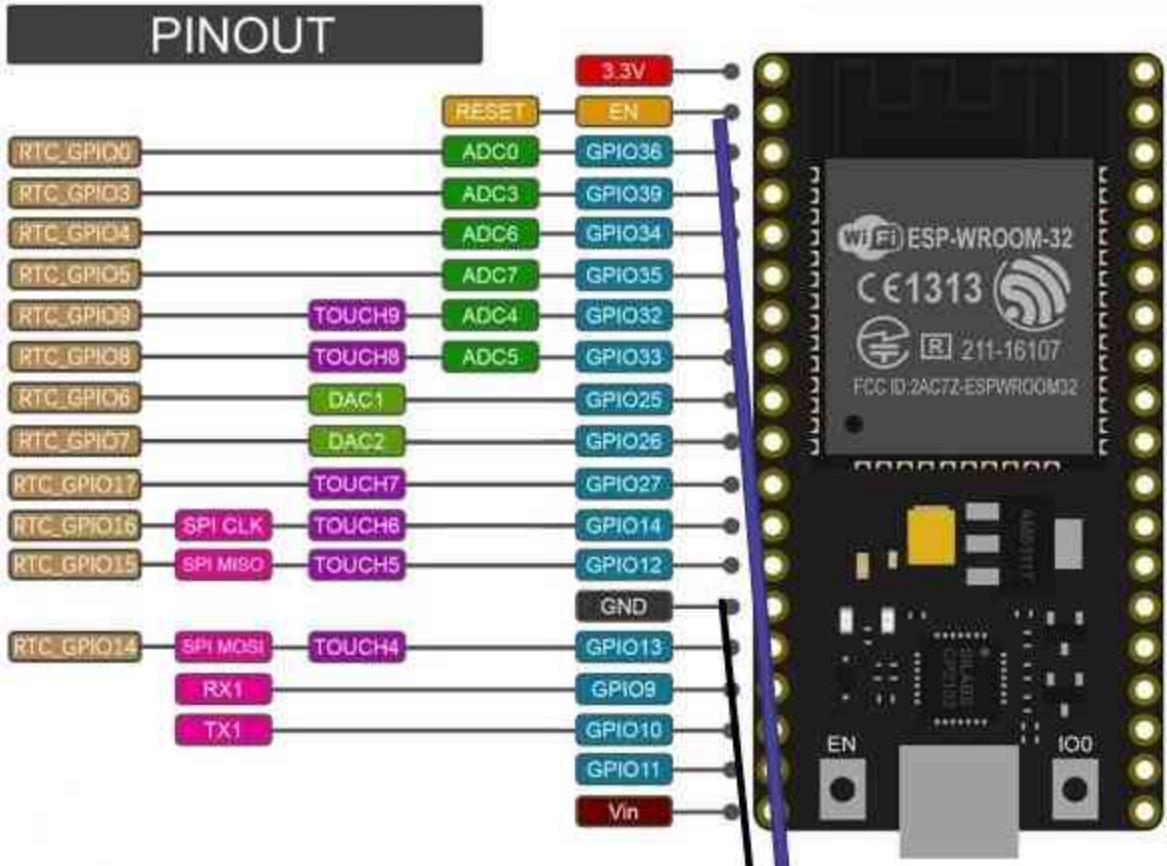


ALTIUM
DESIGNER



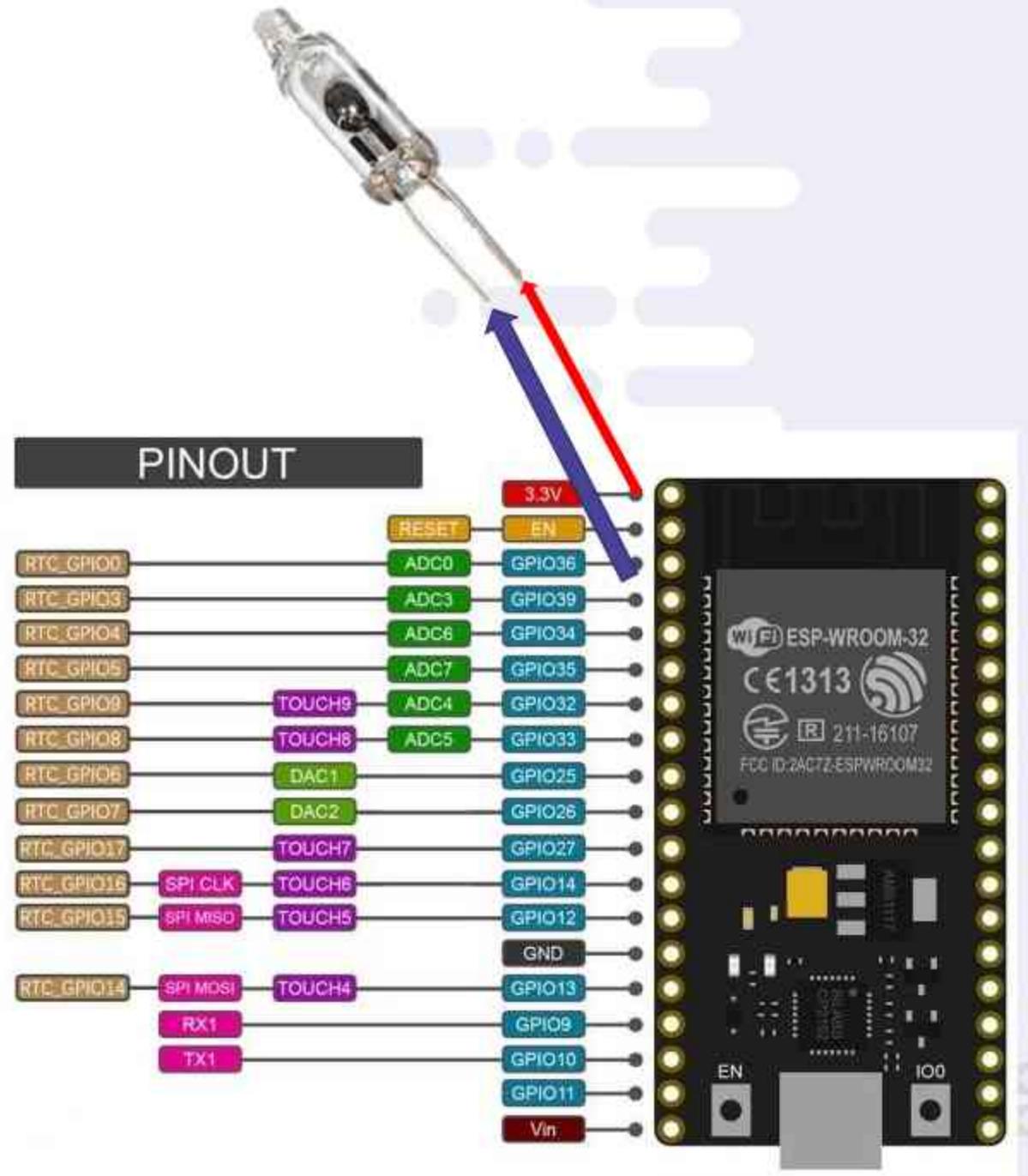
2-3-1 電路圖

- 電容所使用之腳位



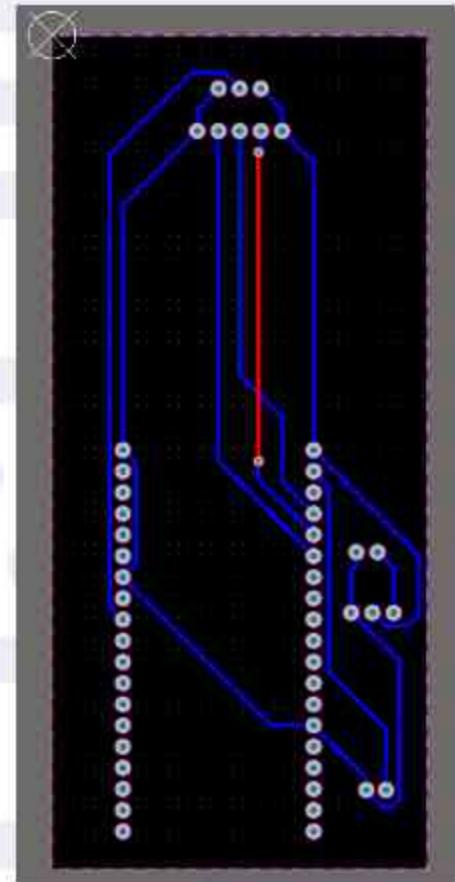
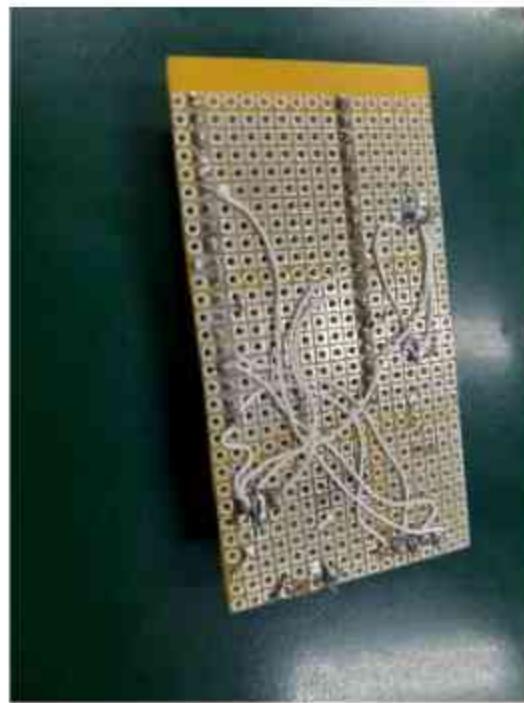
2-3-2 電路圖

- 水銀開關所使用之腳位



2-3-3 電路圖

- 所設計之電路圖



2-4 外殼



使用軟體：

- blender
- cura

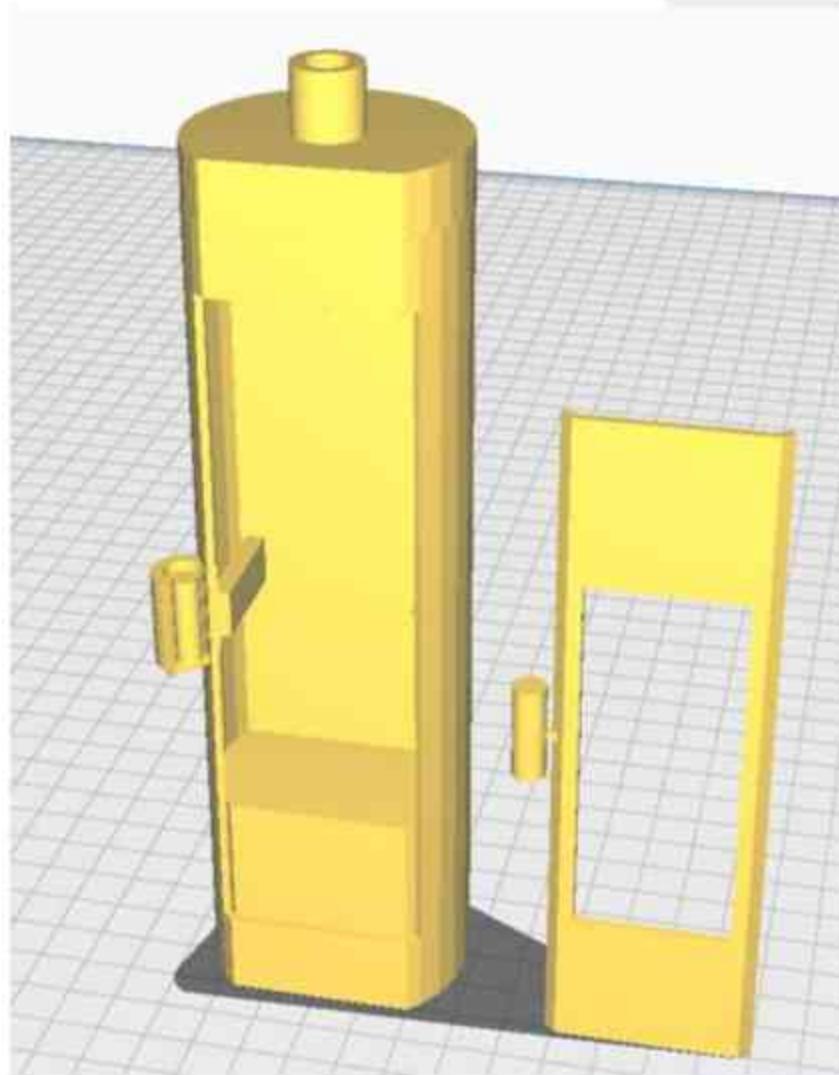
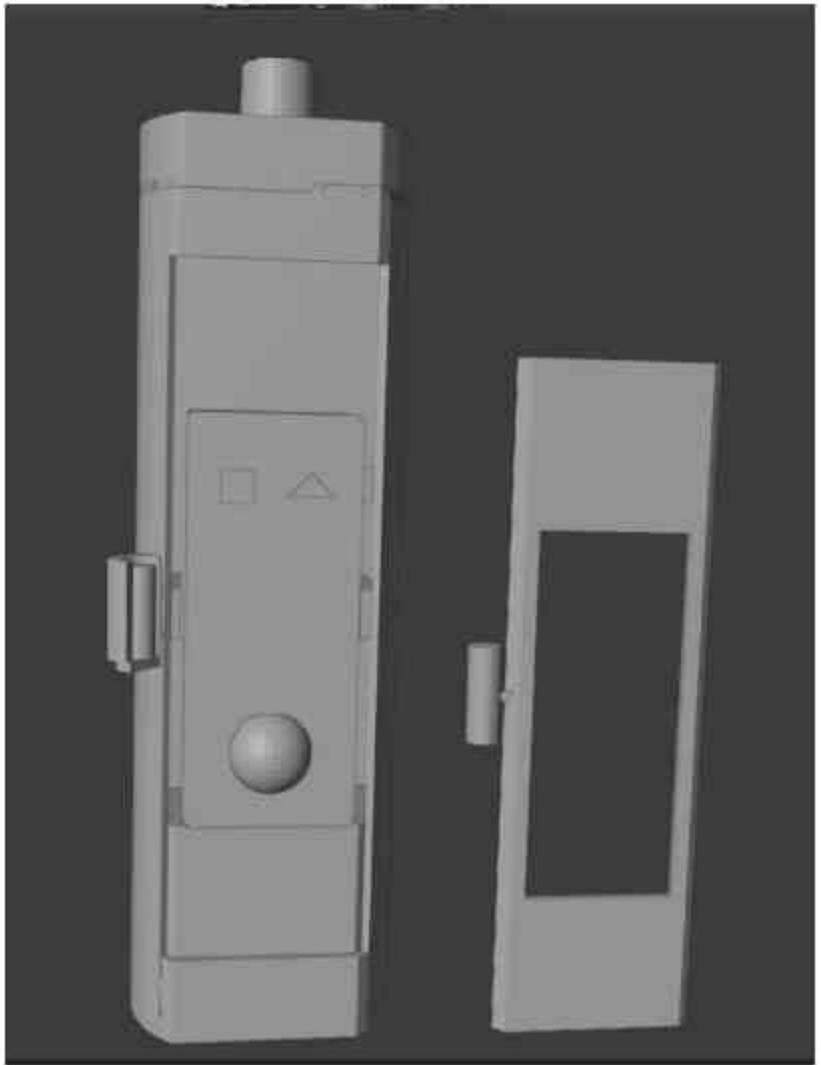


分為3部份

- 原有設計
- 主體設計



2-4-1原有設計



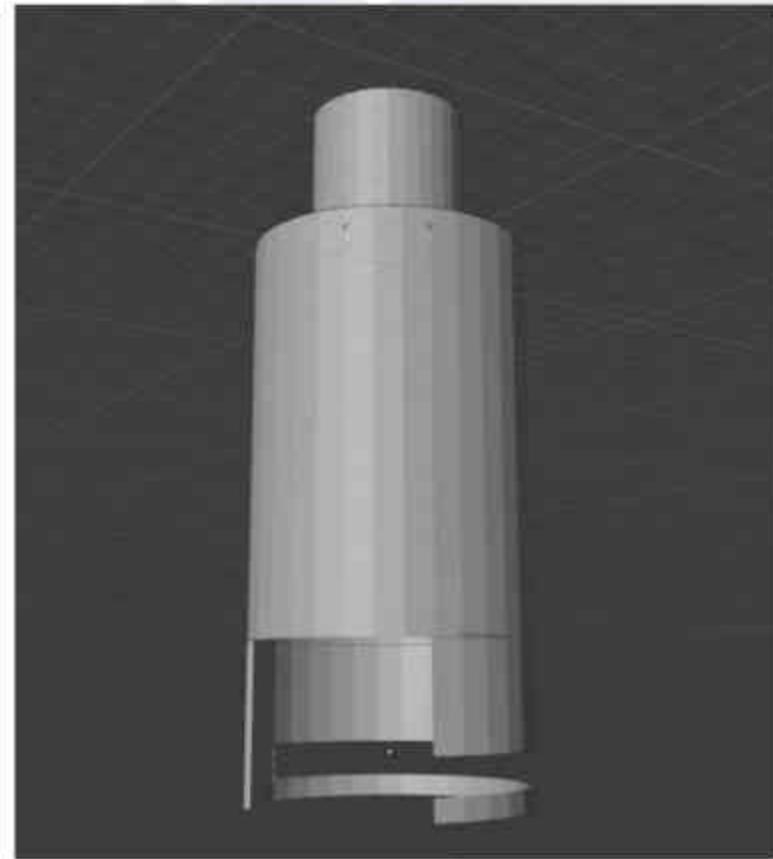
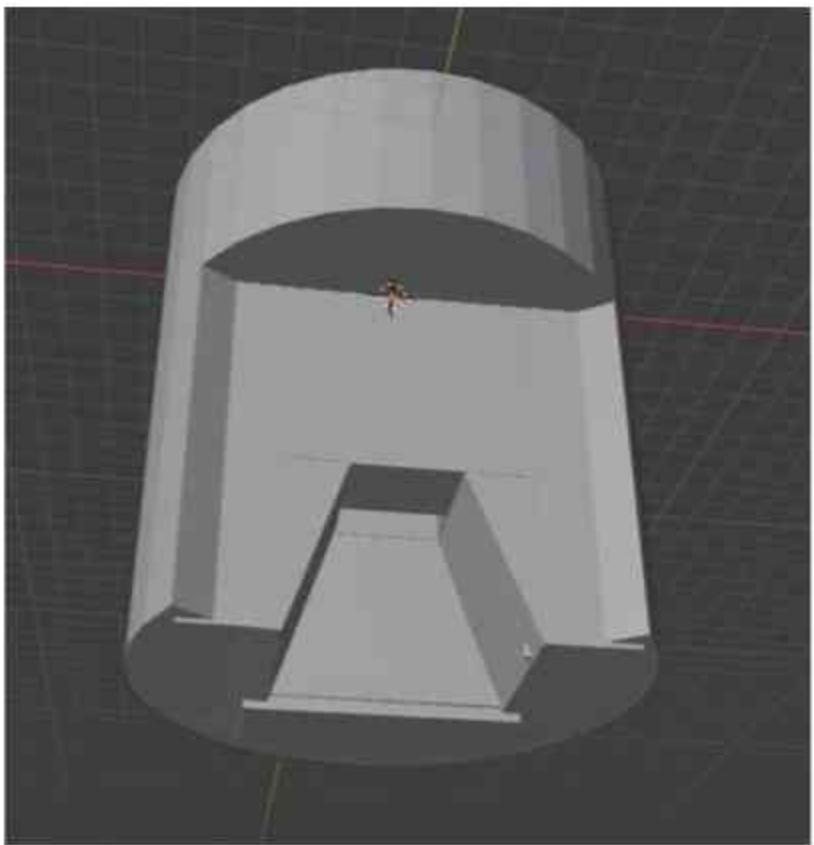
2-4-2原有設計



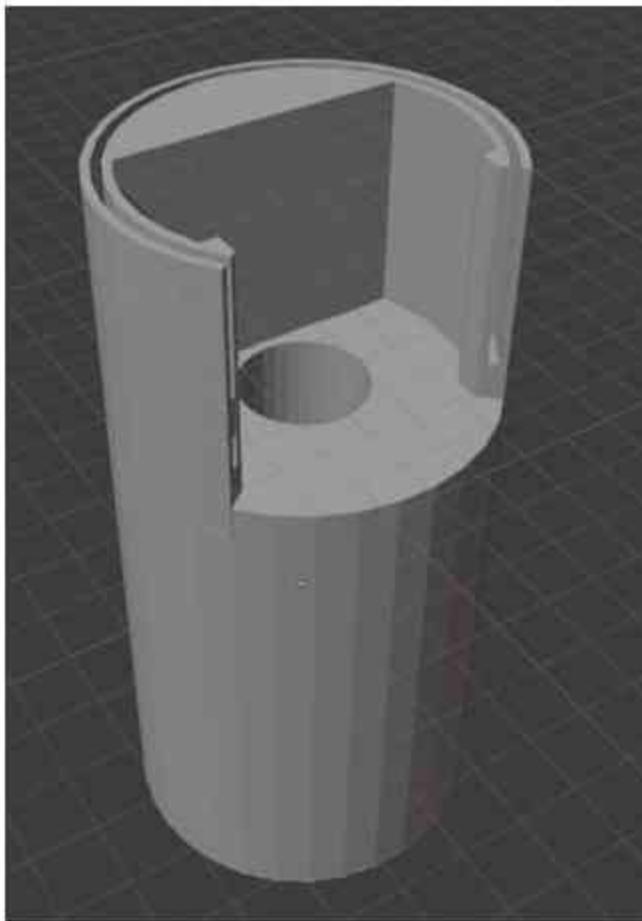
2-4-3主體設計-初版



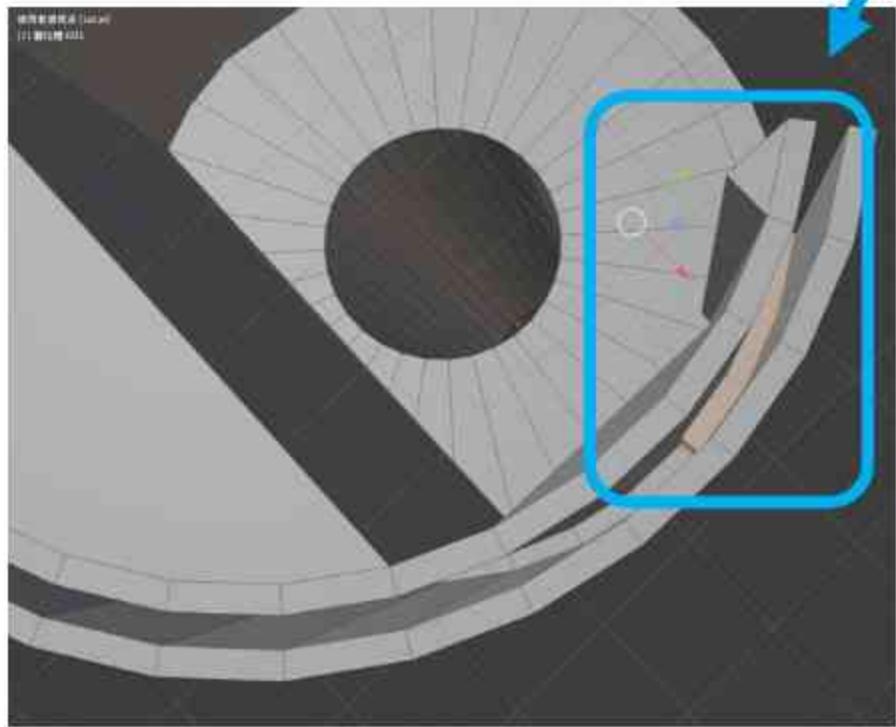
2-4-3主體設計-改良



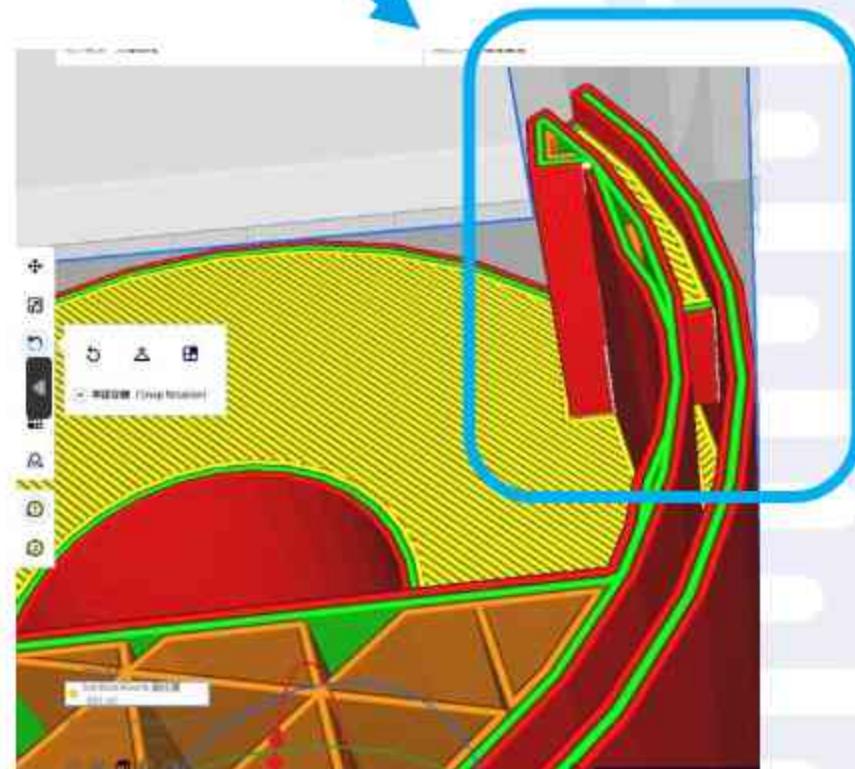
2-4-4主體設計-改良



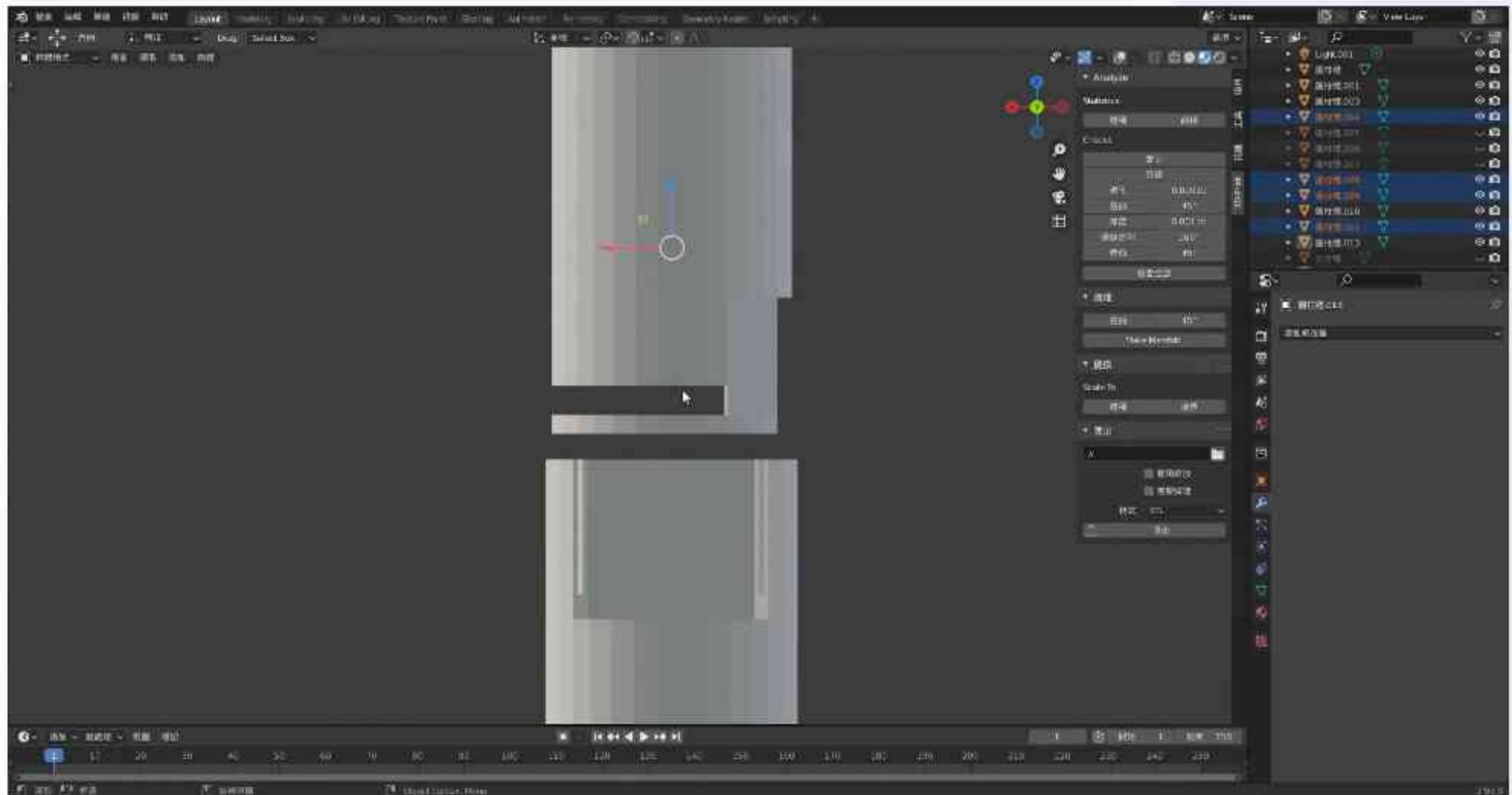
2-4-5主體設計-改良



卡榫



2-4-6主體設計-改良





成果展示

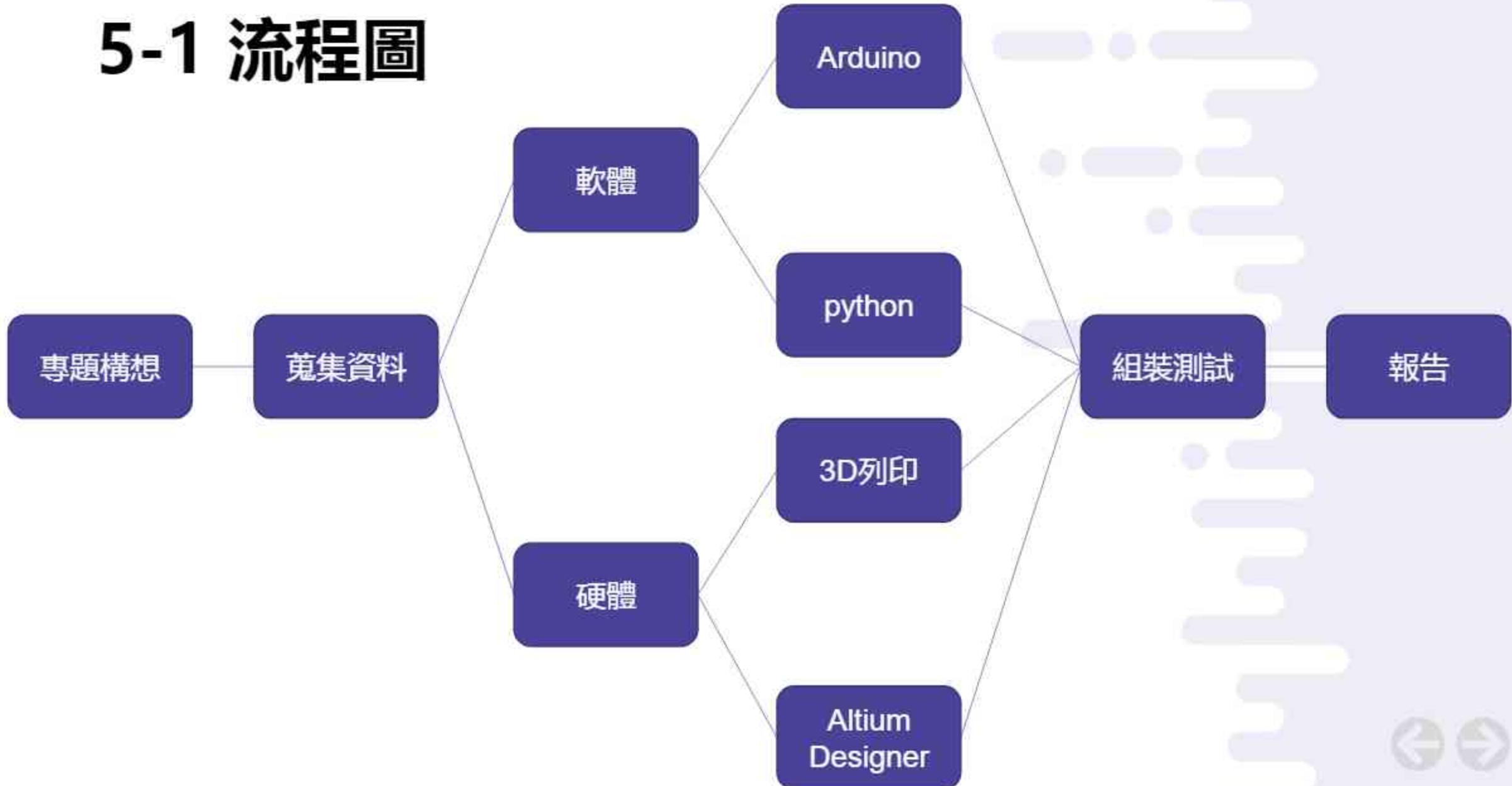
4-1 成果展示





流程圖與分工表

5-1 流程圖



5-2 分工表

組員名稱	個人工作項目與貢獻說明
組長 許睿辰	負責文書、焊接板子及燈條和PCB板蝕刻、設計電路圖
組員1 陳彥瑾	負責採購、外殼設計、繪製PCB電路圖
組員2 范皓綸	負責文書、焊接、PCB板蝕刻
組員3 陳恩祈	負責程式設計、燈條焊接、硬體測試與偵錯





未來展望

5-1 未來展望

1. 加強燈條固定及外殼結構
2. 精度不足 時常無法準確偵測
3. 設計一個底座能自動揮動
4. 用藍牙模組實現無線傳送字元





Q&A



**報告到此結束
謝謝大家**

參考資料

blender的操作方法: <https://youtu.be/O-9c4RnS0gl>

3D列印的前置設定教學: <https://youtu.be/dstlHy39zwg>

拆支撐材的技巧: <https://youtu.be/gYeQRILwiVo>

Altium designer圖片:<https://www.altium.com/altium-designer>

Arduino IDE 設定: <http://blog.s2u4o.com/education/self-study/software-settings/arduinoideesp8266esp32/>

