

專題規劃

題目－農耕機器人

指導教授：李博明

組員:4A337091 高光廷
4A337048 張峻承
4A337099 陳義文
4A337073 張呔旗

本週進度

可以經由PI版藍芽傳送GPS訊號需等待手機APP接收程式完成就可以DEMO
程式碼:

```
import serial
#ser1 =serial.Serial('/dev/ttyUSB0', 9600)
ser1.close()
print ser1name
print serport

ser =serial.serial('/dev/ttyACAM0',115200)

x=ser.read(1200)
post1 = x.find("$GPRMC")
post2 = x.find("\n", post1)
loc =x[post1:post2]
date = loc.split(',')
if date[2] == 'V':
    print "No find gps signal"
else:

    print "N:" + date[3] + date[4]
    print "E:" + date[5] + date[6]
    ser1.open()
    ser1.write(date[3]+date[4])
    ser1.write(date[5]+date[6])
    ser1.close()

~
~
"gps.py" 25L, 464C
```

ase support MobaXterm by subscribing to the professional edition here: [ht](#)

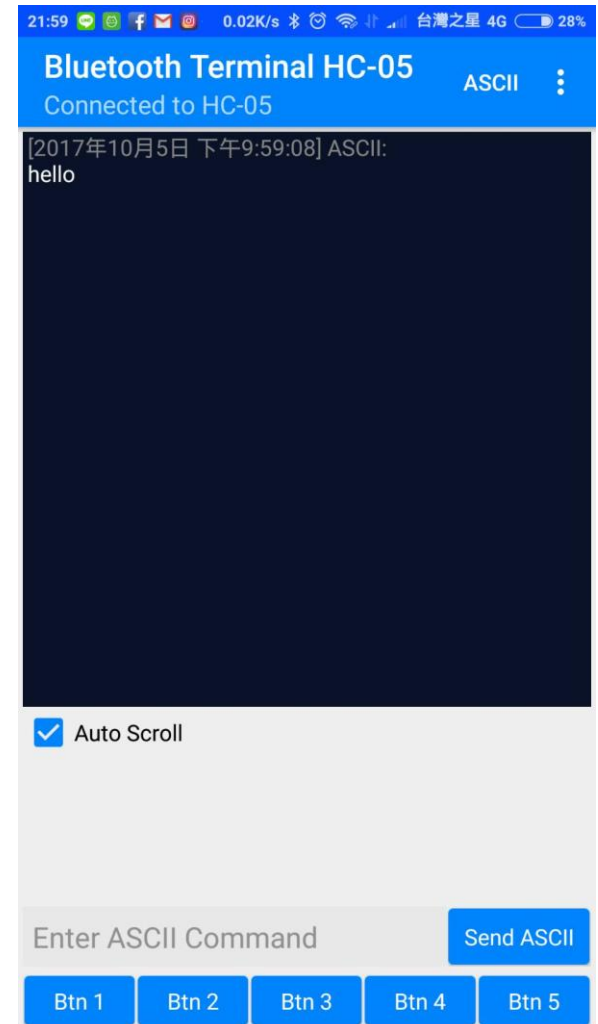
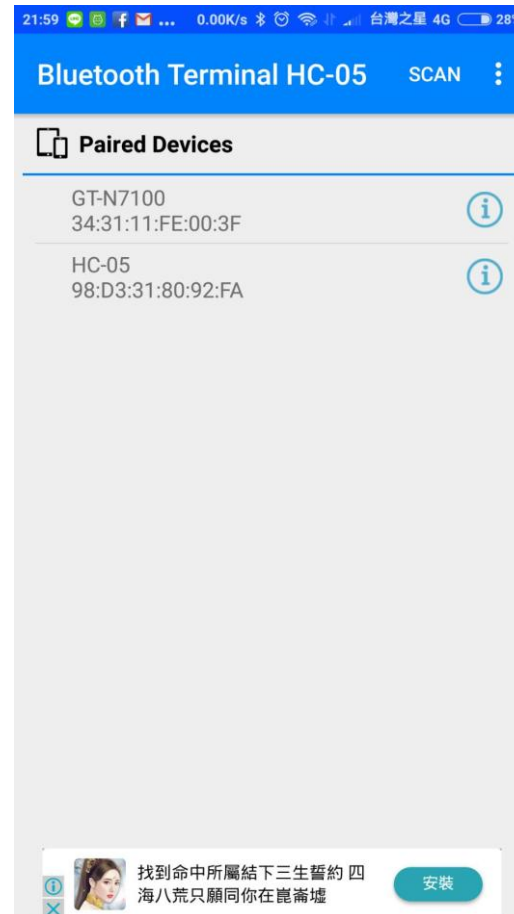
本週進度

目前有app能控制上下左右,但按下按鈕後傳送值會一直斷斷續續,照理說按下按鈕後會一直傳送訊號,但傳送一陣子就會卡住,然後卡個一兩秒才會繼續有信息,導致行走不順且會延遲很不穩定,不知道原因,猜想是藉由網路傳送的關係,想要修改成按一下後會開始一直跑,直到再次接收到停止鈕的訊息這種方式。

本週進度

- 已經能夠偵測到hc-05, 並用藍芽終端app去跟他傳接訊息,我們在pi板內寫程式,傳送字串hello到手機來接收

<https://youtu.be/-d3EdLvdEnM>



本週進度

電變無刷馬達已成功驅動，
並可以執行多段變速

[https://www.youtube.com/
watch?v=pNr_u-
jiUf0&feature=em-
share_video_user](https://www.youtube.com/watch?v=pNr_u-jiUf0&feature=em-share_video_user)

