

Библиотека RubiRobot

© 2017 Слинкин Д.А.

Библиотека предназначена для управления роботами на базе контроллера Lego EV3 (в дальнейшем - EV3).

ОС EV3: **Linux Debian** проекта **ev3dev**.

Язык программирования: **FreePascal**.

Лицензия: **LGPL v3.0**

Версия **0.1**

Требования к ОС Linux Debian на EV3:

1. Пакет **fpc** для компиляции на EV3 программ с использованием RubiRobot.
2. Пакет **ttf-dejavu** для корректного запуска на EV3 программы с использованием RubiRobot и графическим выводом текста на дисплей контроллера.

Модули библиотеки

Модули библиотеки можно условно разделить на 3 части:

1. Базовый модуль uev3. Любая программа, использующая библиотеку, должна подключить как минимум модуль uev3 и первым действием вызвать функцию инициализации библиотеки ev3init(). Без этого обращение к библиотеке будет завершаться ошибкой.

2. Модули поддержки 6 основных подсистем EV3.

Модуль	Описание
rubiroScreen	Обработка дисплея EV3
rubiroSound	Обработка аудио-системы EV3
rubiroLeds	Обработка цветовой индикации EV3
rubiroButtons	Обработка кнопок EV3
rubiroMotors	Обработка двигателей EV3
rubiroSensors	Обработка датчиков EV3

3. Вспомогательные модули

Модуль	Описание
uev3devices	Низкоуровневая поддержка подключаемых устройств.
uev3sysfs	Низкоуровневое чтение-запись данных для sysfs-файлов
uev3fb, uev3freetype, uev3ftfont, uev3image	Низкоуровневая поддержка дисплея
uev3const, uev3func, uev3utf8	Общеупотребительные константы, переменные, функции

Классы и объекты библиотеки

Библиотека предоставляет для программисту набор классов и несколько предопределенных объектов.

Предопределенные объекты (создаются вызовом `ev3init()`)

Объект	Класс	Модуль	Краткое описание
ev3	TEv3	uev3	Может использоваться для ожидания возникновения событий на других объектах. Применяется редко. Необходимость в создании других экземпляров отсутствует.
ev3buttons	TEv3Buttons	rubiroButtons	Обеспечивает обработку кнопок EV3. Используется повсеместно. Необходимость в создании других экземпляров отсутствует.
ev3leds	TEv3Leds	rubiroLeds	Обеспечивает обработку цветоиндикации EV3. Используется повсеместно. Необходимость в создании других экземпляров отсутствует.
ev3screen	TEv3Screen	rubiroScreen	Обеспечивает обработку дисплея EV3 в графическом режиме. Используется повсеместно. Необходимость в создании других экземпляров отсутствует.
ev3sound	TEv3Sound	rubiroSound	Обеспечивает поддержку аудио EV3. Используется повсеместно. Необходимость в создании других экземпляров отсутствует.
ev3DeviceFactory	TEv3DeviceFactory	uev3devices	Фабрика устройств. Обеспечивает инициализацию устройств и хранит набор подключенных устройств. Автоматически обновляется: при попытке инициализировать новое устройство, при попытке обращения к отключенному устройству. В последнем случае осуществляет несколько попыток обновления со звуковой и цветовой индикацией. Активно используется для внутренних целей, необходимость доступа к объекту извне возникает крайне редко.

Объекты подключаемых устройств (моторов и датчиков) должны создаваться и инициализироваться программистом самостоятельно, для них отсутствуют предопределенные объекты.

Классы подключаемых устройств

Класс	Модуль	Краткое описание
TEv3InfraSensor	rubiroSensors	Инфракрасный датчик (код 45509). Позволяет определять расстояние до препятствия (до примерно 70 см), направление и расстояние до маяка (код 45508), набор нажатых кнопок на маяке. Операции на маяке проводятся с учетом выбранного канала связи.
TEv3GyroSensor	rubiroSensors	Гироскопический датчик (код 45505). Позволяет определить скорость и направление при движении в горизонтальной плоскости, скорость и угол наклона.
TEv3UltraSensor	rubiroSensors	Ультразвуковой датчик (код 45504). Позволяет определять расстояние до препятствия в миллиметрах, сантиметрах, метрах; оценивать наличие шумов от других датчиков; получать данные сразу, либо ожидать изменившегося значения. Штатно поддерживает режим постоянного непрерывного определения расстояния. Экспериментально поддерживает режим одноразового определения расстояния (не рекомендуется к использованию)

Класс	Модуль	Краткое описание
TEv3ColorSensor	rubiroSensors	Датчик цвета/света (код 45506). Поддерживает режимы определения цвета, определения составляющих цвета (RGB), определения уровня отраженного света и определения освещенности. Позволяет получать данные сразу, либо ожидать изменившегося значения
TEv3TouchSensor	rubiroSensors	Датчик касания (код 45507). Позволяет определить текущее состояние кнопки, позволяет ожидать нажатия, отжатия и щелчка.
TEv3MediumMotor	rubiroMotors	Средний мотор (код 45503). Позволяет запускать мотор с остановкой по истечении времени, по достижению количества оборотов или градусов, а также без ограничений. Дает возможность реверса. Перед запуском и при запуске позволяет указать скорость и один из трех способов остановки, а также в любой момент времени получить эти данные. Позволяет определить текущую скорость и позицию, ждать остановки мотора.
TEv3LargeMotor	rubiroMotors	Большой мотор (код 45502). Возможности эквивалентны среднему мотору.
TEv3Rule	rubiroMotors	Рулевое управление. Позволяет использовать одновременно пару больших или средних моторов. Позволяет запускать моторы с ожиданием остановки по достижению количества оборотов или градусов. Позволяет запускать моторы без ожидания с остановкой по истечении времени. Дает возможность реверса. Перед запуском и при запуске позволяет указать скорость и один из трех способов остановки, а также в любой момент времени получить эти данные. Позволяет определить текущую скорость и позицию, ждать остановки моторов.

Особенности библиотеки RubiRobot

1) Применение типа Variant для большинства параметров позволяет по разному формировать и интерпретировать данные. Обычно это строки и числа разных типов. Дополнительно, модуль uev3 содержит 286 переменных типа Variant, с именами a,a0,a1...a9,b,b0,b1,...z,z0,z1...z9. Это позволяет быстро создавать программы, не отвлекаясь на объявление переменных. Исключения составляют объекты подключаемых устройств (датчики и моторы), которые в обязательном порядке следует объявлять, т. к. тип Variant несовместим с объектным типом.

2) Большинство методов классов в качестве результата возвращает ссылку на текущий объект. Это позволяет осуществлять последовательный вызов методов объекта без повторного указания объекта. Например:

```
var LM: TEv3LargeMotor;
begin
  ev3init();
  LM:=TEv3LargeMotor.Create;
  ...
  LM.setReverse(true).run(100).wait();
  ...
end.
```

3) Запись и чтение значений датчиков, моторов, кнопок и цветоиндикаторов производится (за редким исключением) с использованием виртуальных файлов в файловой системе sysfs, которые, в свою очередь, обслуживаются драйверами соответствующих устройств. Слишком частое чтение или запись в эти файлы может вызвать некорректную работу драйверов и, как следствие, замедление работы, отказ в доступе к файлам или даже зависание контроллера. Поэтому в библиотеке предусмотрены отдельные таймауты на чтение (uev3sysfs.getInterval) и запись данных (uev3sysfs.setInterval). По умолчанию они равны соответственно 10 и 20 миллисекунд, но могут быть изменены как глобально, так и индивидуально для каждого

класса или объекта. Для подавляющего большинства ситуаций таймаут на чтение достаточен, однако таймаут на запись в некоторых случаях придется увеличить.

Первым признаком недостаточности используемых таймаутов может служить процесс `systemd_udevd`, который начинает использовать более 10% процессорного времени и не уменьшает свою загрузенность по окончании работы программы (проверяется утилитой `top` в `ssh`-сессии).