

**Player/Stage controlador e simulador de robôs móveis**

**Instalação e utilização**

Laboratório de Robótica Móvel LRM - ICMC/USP  
<http://www.lrm.icmc.usp.br/>

V3.0.2a

## 1 – Introdução

O Player é um sistema para controle de robôs móveis amplamente utilizado por universidades, institutos de pesquisa e empresas em diversos países. Seu desenvolvimento foi iniciado em 2000 por pesquisadores da *University of Southern Califórnia* – EUA para suprir a demanda de um controlador/simulador de robôs móveis, que fosse eficiente, de grande compatibilidade e independente de arquitetura de programação do robô. Atualmente o desenvolvimento do Player conta com a colaboração de diversos pesquisadores das mais diversas instituições. Por ser um sistema de código aberto e de livre distribuição, o Player está em constante desenvolvimento para se adequar a um número cada vez maior de plataformas robóticas e sensores comerciais. Da mesma forma que um sistema operacional cria uma interface de alto nível para facilitar o acesso de usuários/programadores ao hardware de um computador, o Player apresenta uma interface de acesso ao hardware de robôs móveis e sensores, tornando simples sua programação e utilização.

A estrutura do Player é baseada no modelo cliente/servidor. O servidor faz a interface com o robô e com outros sensores, obtendo dados, enviando-os para o cliente e recebendo instruções do cliente para o controle do robô e dos sensores. O cliente é o programa que controla efetivamente o robô (aplicação). O cliente é responsável por obter os dados do servidor, interpretá-los e envia instruções para o servidor (robô) para a execução de determinada tarefa. A arquitetura cliente/servidor permite grande versatilidade no controle de robôs e sensores, de forma que um cliente (programa de controle) pode controlar diversos servidores e diferentes clientes podem controlar diferentes sensores de um mesmo robô. Toda a comunicação entre cliente e servidor é realizada através de TCP/IP. O cliente Player foi projetado para ser compatível com diversas linguagens. Atualmente, existem bibliotecas disponíveis para clientes em C, C++, Java, Python, Tcl, entre outras. Para que o cliente possa se comunicar com o servidor é necessário que o código fonte do programa de controle inclua uma biblioteca fornecida com o Player.

O Stage é um simulador de robôs e sensores para ambientes bidimensionais compatível com o Player (Figura 1). Múltiplos robôs e sensores podem ser simulados simultaneamente, controlados por um ou mais clientes. O Stage normalmente é usado para o desenvolvimento inicial de código, até que o mesmo se encontre confiável o suficiente para ser testado em robôs reais. Outras aplicações do Stage envolvem a utilização de sensores e robôs em quantidade não disponível na prática, mas que podem ser validadas através de simulação. Como toda a comunicação cliente/servidor é realizada através da rede (TCP/IP), é totalmente transparente para o programa

cliente (aplicação) se o mesmo está conectado a um robô simulado ou a um robô real. Normalmente, a única modificação necessária para se executar um código desenvolvido para controlar um robô simulado em um robô real é a mudança do IP do robô simulado (computador que executa o simulador) para o IP do robô real.

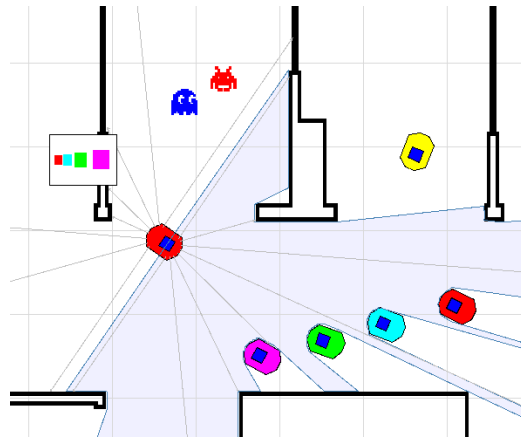
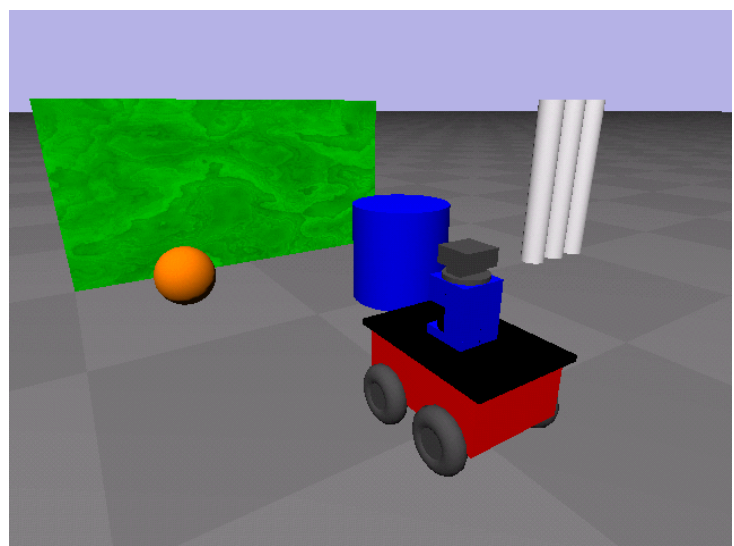


Figura 1: Simulador Multi-robôs Stage

Além do Stage, o Player também é compatível com o simulador Gazebo. O Gazebo é um simulador de robôs móveis em 3D que permite a simulação realista de ambientes complexos. Através do uso de bibliotecas de modelagem física, o Gazebo permite uma simulação extremamente fiel do comportamento e da interação física de robôs e objetos do ambiente (Figura 2). Por ser computacionalmente mais complexo que o Stage, o Gazebo requer mais recursos computacionais.



Pioneer DX2



Simulador Gazebo

Figura 2: Robô real e robô simulado

O Gazebo normalmente é utilizado em situações onde a simulação bidimensional do Stage não é fiel o suficiente. Por exemplo em ambientes externos, onde o solo é irregular e isso compromete substancialmente o funcionamento dos robôs e sensores. Ou quando o robô deve mapear ambientes externos, incluindo árvores e carros. Nesse caso, não é possível modelar esses objetos no Stage.

## 2- Instalação

O código fonte do Player/Stage/Gazebo, bem como os manuais originais desses softwares, podem ser obtidos gratuitamente em <http://playerstage.sourceforge.net>. A instalação do Player é simples, porém exige conhecimentos básicos do sistema operacional Linux.

Instalando Player-3.0.2/Stage-3.2.2 no Ubuntu 10.04. O Player é uma biblioteca e contém um conjunto de ferramentas que permitem programar e trabalhar, de forma prática, aplicações com robôs e sensores. Os passos para a instalação de máquinas de 32 bits são:

1. Primeiro, vamos instalar algumas dependências (precisa de permissões de super-usuário, ou seja, sudo su e senha no terminal do Linux):

```
sudo apt-get install build-essential cmake cmake-curses-gui libjpeg62-dev libltdl-dev libtool libboost-signals1.40-dev libboost-thread1.40-dev cpp autotools-dev libgtk2.0-dev libgtk2.0-cil-dev freeglut3-dev libfltk1.1-dev libgl0-dev libxmu-dev swig libpng12-dev libgnomecanvas2-dev python2.6-dev doxygen gawk g++ libboost-python-dev libboost-dev libusb-dev libpqxx-dev libstatgrab-dev libavahi-compat-howl-dev
```

2. Antes de instalar o gearbox que é responsável pelo driver do laser HOKUYO, precisamos criar um link para uma biblioteca do boost\_python:

```
sudo ln -s /usr/lib/libboost_python-mt-py26.so /usr/lib/libboost_python-mt.so
```

3. Em seguida, faça o download do código fonte do Gearbox-9.11 aqui, a versão mais nova (gearbox-10.11) ainda não é compatível com o player-3.0.2. Agora execute os seguintes comandos no terminal localizado na pasta onde está o arquivo "gearbox-9.11.tar.gz":

```
tar -xzf gearbox-9.11.tar.gz
```

```
cd gearbox-9.11
```

```
cmake .
```

```
make
```

```
sudo make install
```

```
export LD_LIBRARY_PATH=/usr/local/lib/gearbox:$LD_LIBRARY_PATH
```

4. Agora vamos instalar o player. Faça o download do código fonte do player aqui e em seguida execute os seguintes comandos no terminal localizado na pasta onde está o arquivo "player-3.0.2.tar.gz":

```
tar -xzf player-3.0.2.tar.gz
```

```
cd player-3.0.2
```

```
mkdir build
```

```
cd build
```

```
cmake -DLARGE_FILE_SUPPORT=ON -DBUILD_PYTHONCPP_BINDINGS=ON -  
DBUILD_DOCUMENTATION=ON -DENABLE_DRIVER_HOKUYO_AIST=ON ../
```

```
make
```

```
sudo make install
```

```
export LD_LIBRARY_PATH=/usr/local/lib:$LD_LIBRARY_PATH
```

5. Agora vamos instalar o stage. Faça o download do código fonte do stage aqui e execute os seguintes comandos no terminal localizado na pasta onde está o arquivo "Stage-3.2.2-Source.tar.gz":

```
tar -xzf Stage-3.2.2-Source.tar.gz
```

```
cd Stage-3.2.2-Source
```

```
mkdir build
```

```
cd build
```

```
cmake ../
```

```
make
```

```
sudo make install
```

6. Para não ter que executar o comando "export" toda vez que for executar o player você precisa definir esse caminho de forma definitiva. Então crie o arquivo "/etc/ld.so.conf.d/player.conf" (você vai precisar de permissões de super-usuário), então:

Primeiro, execute o seguinte comando no terminal:

```
sudo su  
senha de super-usuário  
sudo gedit /etc/ld.so.conf.d/player.conf
```

Depois, dentro do arquivo player.conf coloque:

```
/usr/local/lib  
/usr/local/lib/gearbox
```

Em seguida, salve e agora vamos recarregar a cache:

```
sudo ldconfig -v
```

Para Máquinas de 64 bits, faz as seguintes alterações nos itens:

2. sudo ln -s /usr/lib64/libboost\_python-mt-py26.so /usr/lib64/libboost\_python-mt.so

3. export LD\_LIBRARY\_PATH=/usr/local/lib64/gearbox:\$LD\_LIBRARY\_PATH

4. export LD\_LIBRARY\_PATH=/usr/local/lib64:\$LD\_LIBRARY\_PATH

5. Após o cmake ../

```
export PKG_CONFIG_PATH=/usr/local/lib64/pkgconfig
```

```
ccmake ../
```

```
c
```

```
e
```

```
g
```

```
cmake ../
```

```
make
```

```
sudo make install
```

6. sudo su

```
senha de super-usuário
```

```
gedit /etc/ld.so.conf.d/player.conf
```

Depois, dentro do arquivo player.conf coloque:

```
/usr/local/lib64
```

```
/usr/local/lib64/gearbox
```

Em seguida, salve e agora vamos recarregar a cache:

```
sudo ldconfig -v
```

Agora, quando você ligar o computador, o caminho para as bibliotecas do player e gearbox já serão conhecidos. Agora é só programar! Se nenhuma outra opção for especificada, o Player é instalado no diretório /usr/local, que exige a permissão do root. Após a instalação, os executáveis do Player estarão em /usr/local/bin. As bibliotecas estarão em /usr/local/lib e os arquivos de header estarão em /usr/local/include.

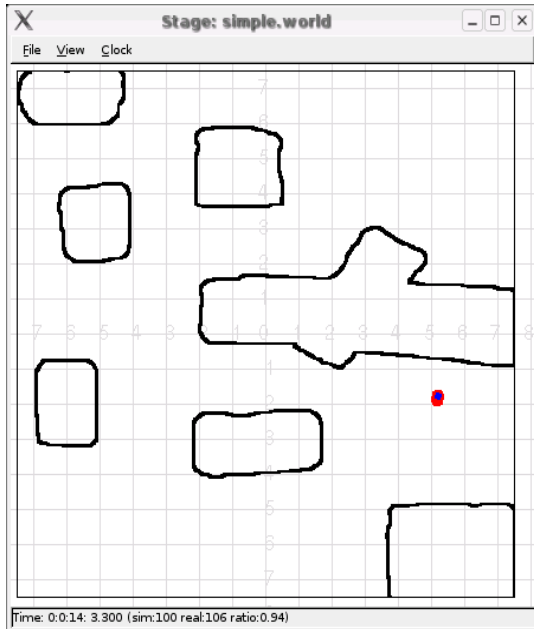
Depois de instalado o Stage pode ser testado da seguinte forma:

```
player /usr/local/share/stage/worlds/simple.cfg
```

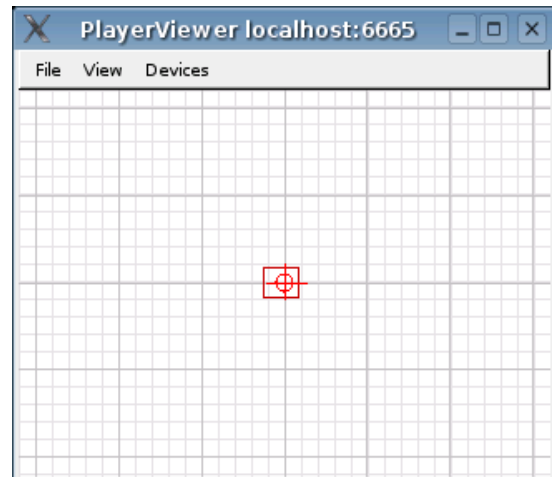
Após ser executado o comando acima, uma janela do Stage deve abrir com um robô no canto inferior esquerdo da tela. Para testar o controle do robô pode-se usar a ferramenta 'playerv' da seguinte forma:

```
playerv
```

Utilize as opções Devices->position2d->Subscribe, Devices->position2d->Command e Devices->laser->Subscribe. É possível fazer o robô se mover clicando no centro do robô no playerv e movendo a seta do mouse para frente. Também é possível visualizar as informações obtidas pelo laser através do playerv.



Stage (simple.cfg)



Playerv

Um erro comum na hora de executar o stage é a falta do arquivo "rbg.txt":

```

Registering driver

Player v.3.0.2
* Part of the Player/Stage/Gazebo Project [http://playerstage.sourceforge.net].
* Copyright (C) 2000 - 2009 Brian Gerkey, Richard Vaughan, Andrew Howard,
* Nate Koenig, and contributors. Released under the GNU General Public License.
* Player comes with ABSOLUTELY NO WARRANTY. This is free software, and you
* are welcome to redistribute it under certain conditions; see COPYING
* for details.

invoking player_driver_init()...
Stage driver plugin init

** Stage plugin v3.2.2 **
* Part of the Player Project [http://playerstage.sourceforge.net]
* Copyright 2000-2009 Richard Vaughan, Brian Gerkey and contributors.
* Released under the GNU General Public License v2.
success
Stage plugin: 6665.simulation.0 is a Stage world
[Loading ./simple.world][Include pioneer.inc][Include map.inc][Include sick.inc]
Stage plugin: 6665.position2d.0 is "r0"
Stage plugin: 6665.laser.0 is "r0.laser:0"
Stage plugin: 6665.speech.0 is "r0"
Stage plugin: 6665.graphics2d.0 is "r0"
Stage plugin: 6665.graphics3d.0 is "r0"
Listening on 6665
Listening on ports: 6665

```

Neste caso, é necessário copiar o arquivo rbg.txt para a pasta /usr/X11R6/lib/X11.

### 3 – Biblioteca Player C (cliente)

#### 3.1 - Client

O cliente Player é uma biblioteca de funções que permite a comunicação entre o programa que controla o robô e o servidor (robô real ou simulado). O cliente Player é utilizado para se enviar instruções e obter dados do servidor, por exemplo: posição do robô, leitura do laser, leitura dos sonares e etc. As principais funções do cliente são:

`playerc_client_t * playerc_client_create (playerc_mclient_t *mclient, const char *host, int port)`

Cria um objeto do tipo cliente para ser conectado ao servidor no endereço “host” e na porta “port”.

`void playerc_client_destroy (playerc_client_t *client)`

Destroi o objeto cliente.

`int playerc_client_connect (playerc_client_t *client)`

Conecta o cliente ao servidor.

`int playerc_client_disconnect (playerc_client_t *client)`

Desconecta o cliente do servidor.

`void * playerc_client_read (playerc_client_t *client)`

Solicita dados do robô e dos sensors para o servidor.

#### 3.2 - Position2d

O position2d é o dispositivo utilizado para se obter informações sobre a posição do robô (baseado no seu odômetro interno) e para mover o robô. A estrutura principal do position2d é:

```
struct playerc_position2d_t {  
    double px, py      ; //posição (X, Y) do robô em m.  
    double pa; //ângulo (direção) do robô em radianos.  
    double vx, vy, va; //velocidade do robô em m/s e radianos/s.  
    int stall; // estado dos motores. 1 para motores operando, 0 para motores pausados  
}
```



Estrutura auxiliar:

```
struct player_pose_t {  
    double px, py, pa ; //posição (X, Y) do robô em m e orientação em radianos.  
}
```

Principais funções para a operação do position2d:

[playerc\\_position2d\\_t \\* playerc\\_position2d\\_create \(playerc\\_client\\_t \\*client, int index\)](#)

Cria um objeto do tipo position2d, dados o cliente player e o índice (normalmente 0).

[void playerc\\_position2d\\_destroy \(playerc\\_position2d\\_t \\*device\)](#)

Destroi um objeto do tipo position2d.

[int playerc\\_position2d\\_subscribe \(playerc\\_position2d\\_t \\*device, int access\)](#)

Conecta ao objeto position2d. O acesso deve ser 'PLAYERC\_OPEN\_MODE'.

[int playerc\\_position2d\\_unsubscribe \(playerc\\_position2d\\_t \\*device\)](#)

Desconecta o objeto position2d do robô.

[int playerc\\_position2d\\_enable \(playerc\\_position2d\\_t \\*device, int enable\)](#)

Ativa os motores do robô para a operação, quando enable = 1.

[int playerc\\_position2d\\_set\\_cmd\\_vel \(playerc\\_position2d\\_t \\*device, double vx, double vy, double va, int state\)](#)

Movimenta o robô em uma velocidade definida, onde vx corresponde a velocidade com que o robô se move para a frente e, va a velocidade rotacional, (vy não é utilizado na maioria dos robôs) e state deve ser 1.

[int playerc\\_position2d\\_set\\_odom \(playerc\\_position2d\\_t \\*device, double px, double py, double pa\)](#)

Altera as informações do odômetro.

[int playerc\\_position2d\\_set\\_cmd\\_pose \(playerc\\_position2d\\_t \\*device, px, py, pa, int state\)](#)

Define uma posição a ser alcançada pelo robô.

[int playerc\\_position2d\\_set\\_cmd\\_pose\\_with\\_vel \(playerc\\_position2d\\_t \\*device, player\\_pose\\_t pos, player\\_pose\\_t vel, int state\)](#)

Define uma posição a ser alcançada pelo robô e a velocidade a ser utilizada. É importante ressaltar que as duas funções anteriores apenas tentam conduzir o robô até o ponto determinado, sem desviar de obstáculos no caminho. Para incluir o desvio automático de obstáculos, é necessário usar

position2d e o laser (ou o sonar) através do driver “vfh”, criando um novo position2d. O vfh deve ser definido no arquivo de configuração do Player.

Para se controlar o robô simulado através de um programa, a biblioteca cliente do Player deve ser incluída. Segue o exemplo de um programa que move o robô.

```
#include <stdio.h>
#include <libplayerc/playerc.h>

int main(int argc, const char **argv)
{
    int i;

    //Cliente para conexão com o servidor
    playerc_client_t *client;

    //Objeto para conexão com o odômetro
    playerc_position2d_t *position2d;

    //Conecta ao servidor no endereço "localhost", na porta 6665 (default)
    client = playerc_client_create(NULL, "localhost", 6665);
    if (playerc_client_connect(client) != 0)
    {
        fprintf(stderr, "error: %s\n", playerc_error_str());
        return -1;
    }

    //Conecta ao odômetro
    position2d = playerc_position2d_create(client, 0);
    if (playerc_position2d_subscribe(position2d, PLAYERC_OPEN_MODE) != 0)
    {
        fprintf(stderr, "error: %s\n", playerc_error_str());
        return -1;
    }

    //Ativa os motores do robô
    playerc_position2d_enable(position2d, 1);

    //Comando para o robô se mover para frente a 0,2m/s e rotacionar a 0.4rad/s
    playerc_position2d_set_cmd_vel(position2d, 0.2, 0, 0.4, 1);

    for (i = 0; i < 400; i++)
    {
        //Recebe dados do servidor
        playerc_client_read(client);

        //Mostra a posição do robô
        printf("position : %f %f %f\n", position2d->px, position2d->py, \
            position2d->pa);
    }

    //Desconecta do odômetro e do servidor
    playerc_position2d_unsubscribe(position2d);
    playerc_position2d_destroy(position2d);
    playerc_client_disconnect(client);
    playerc_client_destroy(client);

    return 0;
}
```

Para compilar o código acima, basta salvá-lo como test.c e executar o seguinte comando:

```
gcc test.c -o test -I/usr/local/include/player-3.0 -L/usr/local/lib -lplayerc
```

Para executar o programa compilado (e fazer o robô se mover):

```
./test
```

### 3.3 - Laser

O LASER é um sensor que mede a distância entre o robô e os obstáculos ao seu redor. O laser cobre um campo 180 graus, com 180 ou 360 leituras (leituras a cada 1 grau ou a cada meio grau), dependendo da configuração utilizada no servidor.

A distância máxima que pode ser lida do laser é, normalmente, 8m em ambientes fechados. O laser pode ser configurado para a distância máxima de 80m para a utilização em ambiente externos.

A estrutura principal do laser é:

```
struct playerc_laser_t {  
    int scan_count; //número de leituras do laser.  
    double scan[scan_count][2]; // [0] distância até obstáculo em m e [1] ângulo da  
                                leitura em radianos.  
}
```

Principais funções para a operação do laser:

```
playerc\_laser\_t \* playerc\_laser\_create \(playerc\_client\_t \*client, int index\)
```

Cria um objeto do tipo laser, dados o cliente player e o índice (normalmente 0).

```
void playerc\_laser\_destroy \(playerc\_laser\_t \*device\)
```

Destroi um objeto do tipo laser.

```
int playerc\_laser\_subscribe \(playerc\_laser\_t \*device, int access\)
```

Conecta ao objeto laser. O acesso deve ser 'PLAYERC\_OPEN\_MODE'.

```
int playerc\_laser\_unsubscribe \(playerc\_laser\_t \*device\)
```

Desconecta o objeto laser do robô.

O exemplo a seguir ilustra a utilização do laser através da leitura dos sensores apontados para a esquerda, direita e para frente (configurado para 360 leituras).

```

#include <stdio.h>
#include <libplayerc/playerc.h>

int main(int argc, const char **argv)
{
    int i;
    playerc_client_t *client;
    playerc_laser_t *laser;

    client = playerc_client_create(NULL, "localhost", 6665);
    if (playerc_client_connect(client) != 0)
        return -1;

    laser = playerc_laser_create(client, 0);
    if (playerc_laser_subscribe(laser, PLAYERC_OPEN_MODE))
        return -1;

    for (i = 0; i < 10000; i++)
    {
        playerc_client_read(client);

        //Mostra a leitura do laser, sensores 0 (esquerda),
        //180 (frente) e 360 (direita)
        printf("Laser: direita:%.3fm\n esquerda: %.3fm\n frente: %.3fm\n\n",
            laser->scan[0][0], laser->scan[360][0], laser->scan[180][0]);
    }

    playerc_laser_unsubscribe(laser);
    playerc_laser_destroy(laser);
    playerc_client_disconnect(client);
    playerc_client_destroy(client);

    return 0;
}

```

### 3.3 - Sonar

O sonar é um sensor que mede a distância entre o robô e os obstáculos ao seu redor. Comparado ao laser, o sonar apresenta uma precisão menor, além de cobrir uma área menor. O número de sonares varia, dependendo do modelo do robô. Normalmente são utilizados 8 ou 16 sonares apontados para direções diferentes. A distância máxima que pode ser lida do sonar é de 5m.

A estrutura principal do sonar é:

```

struct playerc_sonar_t {
    int scan_count; //número de sensors (sonares).

    double scan[scan_count]; //distância até obstáculo em m.

    poses[scan_count][3]; //posição e direção de cada um dos sensores (x, y, dir)
    em metros e graus.

}

```

Principais funções para a operação do sonar:

`playerc_sonar_t * playerc_sonar_create (playerc_client_t *client, int index)`

Cria um objeto do tipo sonar, dados o cliente player e o índice (normalmente 0).

`void playerc_sonar_destroy (playerc_sonar_t *device)`

Destroi um objeto do tipo sonar.

`int playerc_sonar_subscribe (playerc_sonar_t *device, int access)`

Conecta ao objeto sonar. O acesso deve ser 'PLAYERC\_OPEN\_MODE'.

`int playerc_sonar_unsubscribe (playerc_sonar_t *device)`

Desconecta o objeto sonar do robô.

As informações do sonar são obtidas através do cliente Player. O exemplo a seguir ilustra a utilização do sonar através da leitura dos sensores apontados para a esquerda, direita e para frente.

Para se testar o sonar, **é necessário** carregar o ambiente **everything.cfg** no stage, uma vez que o robô do ambiente **simple.cfg** não possui sonar.

```
#include <stdio.h>
#include <libplayerc/playerc.h>

int main(int argc, const char **argv)
{
    int i;
    playerc_client_t *client;
    playerc_sonar_t *sonar;

    client = playerc_client_create(NULL, "localhost", 6665);
    if (playerc_client_connect(client) != 0)
        return -1;

    sonar = playerc_sonar_create(client, 0);
    if (playerc_sonar_subscribe(sonar, PLAYERC_OPEN_MODE))
        return -1;

    for (i = 0; i < 1000; i++)
    {
        playerc_client_read(client);
        //Mostra a leitura do sonar, sensores 0 (esquerda), 4 (frente) e 7 (direita)
        printf("Sonar: esquerda:%.3fm\n frente: %.3fm\n direita: %.3fm\n\n",
            sonar->scan[0], sonar->scan[4], sonar->scan[7]);
    }

    playerc_sonar_unsubscribe(sonar);
    playerc_sonar_destroy(sonar);
    playerc_client_disconnect(client);
    playerc_client_destroy(client);

    return 0;
}
```

### 3.4 - Blobfinder

O Blobfinder é um dispositivo virtual que utiliza imagens de uma câmera de vídeo para localizar objetos de cores específicas (blobs), tornando mais simples tarefas como identificar ou seguir objetos de uma determinada cor.

A estrutura de dados principal do blobfinder é:

```
struct playerc_blobfinder_t {
    unsigned int width; //largura da imagem em pixels.
    unsigned int height; // altura da imagem em pixels.
    unsigned int blobs_count; // número de blobs localizados na imagem
    playerc_blobfinder_blob_t blobs[MAX_BLOBS]; //detalhes dos blobs detectados
}
```

Estrutura auxiliar:

```
playerc_blobfinder_blob_t {
    unsigned int id; //identificação do blob.
    unsigned int color; //cor do blob (0x00RRGGBB).
    unsigned int area; //área do blob na tela, em pixels.
    unsigned int x; //centro do blob na tela (eixo x), em pixels.
    unsigned int y; //centro do blob na tela (eixo y), em pixels.
    unsigned int left, right, bottom, top; //limites do blob na imagem, em pixels.
    float range; //distância aproximada do centro do blob em mm.
}
```

Principais funções para a operação do blobfinder:

[playerc\\_blobfinder\\_t \\* playerc\\_blobfinder\\_create \(playerc\\_client\\_t \\*client, int index\)](#)

Cria um objeto do tipo blobfinder, dados o cliente player e o índice (normalmente 0).

[void playerc\\_blobfinder\\_destroy \(playerc\\_blobfinder\\_t \\*device\)](#)

Destroi um objeto do tipo blobfinder.

[int playerc\\_blobfinder\\_subscribe \(playerc\\_blobfinder\\_t \\*device, int access\)](#)

Conecta ao objeto blobfinder. O acesso deve ser 'PLAYERC\_OPEN\_MODE'.

[int playerc\\_blobfinder\\_unsubscribe \(playerc\\_blobfinder\\_t \\*device\)](#)

Desconecta o objeto blobfinder do robô.

O exemplo a seguir mostra quantos blobs são detectados em um dado momento e a cor, tamanho e posição (x, y) do blob na tela. Também é necessário carregar o ambiente **everything.cfg** para testar o blobfinder.

```
#include <stdio.h>
#include <libplayerc/playerc.h>

int main(int argc, const char **argv)
{
    int i, k;
    playerc_client_t *client;
    playerc_blobfinder_t *bf;

    client = playerc_client_create(NULL, "localhost", 6665);
    if (playerc_client_connect(client) != 0)
        return -1;

    bf = playerc_blobfinder_create(client, 0);
    if (playerc_blobfinder_subscribe(bf, PLAYER_OPEN_MODE))
        return -1;

    for (i = 0; i < 1000; i++)
    {
        playerc_client_read(client);

        printf("\nNumber of blobs:%u\n",bf->blobs_count);

        for(k = 0; k < bf->blobs_count; k++)
            printf("Blob[%u] color:%8u, area:%4u, x:%2u, y:%2u\n",
                bf->blobs[k].id, bf->blobs[k].color, bf->blobs[k].area, bf->blobs[k].x,
                bf->blobs[k].y);
    }

    playerc_blobfinder_unsubscribe(bf);
    playerc_blobfinder_destroy(bf);
    playerc_client_disconnect(client);
    playerc_client_destroy(client);

    return 0;
}
```

### 3.5 - Gripper

O gripper é um conjunto de garras mecânicas que pode ser usado para suspender e carregar pequenos objetos. A estrutura de dados principal do gripper é:

```
struct playerc_gripper_t {
    int paddles_open; //indica se as garras estão abertas.
    int paddles_closed; //indica se as garras estão fechadas.
    int paddles_moving; //indica se as garras estão se movendo.
    int lift_up; //indica se as garras suspensas.
```

```

int lift_down; //indica se as garras abaixadas.
int lift_moving; //indica se as garras se movendo.
int lift_error; //indica se há algum erro ao mover as garras.
int gripper_error; //indica se há algum erro com as garras.
}

```

Principais funções para a operação do gripper:

[playerc\\_gripper\\_t \\* playerc\\_gripper\\_create \(playerc\\_client\\_t \\*client, int index\)](#)

Cria um objeto do tipo gripper, dados o cliente player e o índice (normalmente 0).

[void playerc\\_gripper\\_destroy \(playerc\\_gripper\\_t \\*device\)](#)

Destroi um objeto do tipo gripper.

[int playerc\\_gripper\\_subscribe \(playerc\\_gripper\\_t \\*device, int access\)](#)

Conecta ao objeto gripper. O acesso deve ser 'PLAYERC\_OPEN\_MODE'.

[int playerc\\_gripper\\_unsubscribe \(playerc\\_gripper\\_t \\*device\)](#)

Desconecta o objeto gripper do robô.

[int playerc\\_gripper\\_set\\_cmd \(playerc\\_gripper\\_t \\*device, cmd, arg\)](#)

Os comandos que podem ser usados como argumento (cmd) para a função anterior são:

GRIPopen //abre as garras

GRIPclose //fecha as garras

GRIPstop //para de movimentar as garras

LIFTup //eleva as garras

LIFTdown //abaixa as garras

LIFTstop //para de movimentar as garras

O 3º argumento (arg) deve ser 0. O exemplo a seguir mostra o robô abrindo as garras, fechando as garras (caso houver algum objeto entre as garras, ele será apanhado), movendo o robô e novamente abrindo as garras (e soltando o objeto).

```

#include <stdio.h>
#include <libplayerc/playerc.h>

int main(int argc, const char **argv)
{
    int i, k;
    playerc_client_t *client;
    playerc_position2d_t *position2d;

```



```

playerc_gripper_t *gripper;

client = playerc_client_create(NULL, "localhost", 6665);
if (playerc_client_connect(client) != 0)
    return -1;

position2d = playerc_position2d_create(client, 0);
if (playerc_position2d_subscribe(position2d, PLAYERC_OPEN_MODE) != 0)
{
    fprintf(stderr, "error: %s\n", playerc_error_str());
    return -1;
}

gripper = playerc_gripper_create(client, 0);
if (playerc_gripper_subscribe(gripper, PLAYER_OPEN_MODE))
    return -1;

playerc_position2d_enable(position2d, 1);
playerc_gripper_set_cmd(gripper, GRIPopen, 0);
playerc_gripper_set_cmd(gripper, GRIPclose, 0);
sleep(2);

playerc_position2d_set_cmd_vel(position2d, 0.2, 0, 0, 1);

for (i = 0; i < 20; i++)
{
    playerc_client_read(client);
}

playerc_position2d_set_cmd_vel(position2d, 0, 0, 0, 1);
playerc_gripper_set_cmd(gripper, GRIPopen, 0);
sleep(2);

playerc_gripper_unsubscribe(gripper);
playerc_gripper_destroy(gripper);
playerc_position2d_unsubscribe(position2d);
playerc_position2d_destroy(position2d);
playerc_client_disconnect(client);
playerc_client_destroy(client);

return 0;
}

```