

Motorvezérlő modul és kiegészítő elektronika fejlesztése ARM Cortex-M4 processzorra MATLAB segítségével

Fodor Attila

2014. május 26.

Kivonat

The paper describes the development of a motor control module in MATLAB and its deployment on the STM32F4-Discovery board and the design of the supplementary electronics of the hardware. The STM32F4-Discovery is an evaluation board for the STM32F407/417 ARM Cortex-M4 processor family. It features extensive support, including the direct hardware support from MATLAB using the ST Discovery Board Support Package. Using this extension a motor control unit was designed and tested in Simulink, and direct deployment with MATLAB Embedded Coder was used to program the board and evaluate the software in a working environment. The development followed the basic principles of Model Based Design, taking advantage of the rapid prototyping capabilities of MATLAB, including the process of code generation, which was documented in detail. Supplementary electronics were designed to augment the system with wireless connectivity and power electronics, in order to enable the evaluation of the software on a live platform. The design of the electrical circuitry is briefly described, and the programming of the ARM developer board is shown as well. The performance of the resulting system is inspected using a mobile ground vehicle platform.

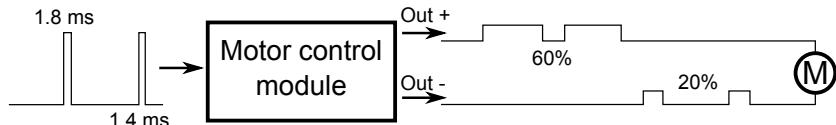
Specifikáció

A feladat egy motorvezérlő modul készítése, mely a szervó jelet dolgoz fel, majd arányos PWM jel előállításával egy motor meghajtását végzi. A szoftver Simulink-ben kell implementálni, és MATLAB Embedded Coder segítségével STM32F4-Discovery kártyán tesztelni.

Be és kimeneti jelek

A szervó által kiadott jel egy 20ms-onként ismétlődő PWM impulzus. Az 2. ábra egy tipikus szervójelalakot ábrázol. Az 50Hz-es jel feldolgozásához az impulzus hosszát kell megmérni, mely egyenesen arányos a hordozott jellel. Egy impulzus hossza $1000\mu s$ -tól $2000\mu s$ -ig terjedhet, a semleges állapot az $1500\mu s$ [?]. Ha a rádióvevő nem vesz értelmezhető jelet, pl. az adó kikapcsolt állapota esetén, szintén $1500\mu s$ -os semleges jelet állít elő, megelőzendő a hibás viselkedést[cite something].

A kimeneti jelalak egy gázkar behúzásával arányos kitöltési tényezőjű PWM jel. Mivel a rendszer tábja aszimmetrikus feszültséget biztosít, a motor minden pólusának meghajtása szükséges, így biztosítva a kétirányú forgatási lehetőséget. A ???. ábra mutatja a szükséges elrendezést, és összegzi a be és kimeneti jelek követelményeit.



1. ábra. Interfész jelalakok

Fejlesztőkártya

A fejlesztéshez az ST Microelectronics STM32F4-Discovery fejlesztői kártyája használható, mely a STM32F407/417 ARM Cortex-M4 processzorcsalád fejlesztői hardvere[?].

1. Bevezetés

A feladat egy szervó jel feldolgozása egy beágyazott processzorral, majd arányos motorvezérlés megvalósítása. A feladat megvalósításához MATLAB-Simulinkben kerül implementálásra a jelfeldolgozó szoftver, majd egy jármű vezérlésével teszteljük a működést. A jelfeldolgozó és vezérlő egység MATLABban történő implementálása számos előnyt hordoz. A rendszer széleskörű funkciókkal egészíthető ki, mint például az ütközés-elkerülés. A jármű beavatkozhat a vezető által kiadott parancsokba, elkanyarodhatna vagy vészfékezhetne a külső világot észlelő szenzorok jelei alapján, ezzel automatikusan megelőzve a szerencsétlenségeket. A feladat megoldása során a Simulinkben a Model Based Design elveit követve implementált jelfeldolgozóból és PWM jelgenerátorból közvetlenül, egy lépésben állíthatjuk elő a bináris fájlt, mellyel a beágyazott hardver programozása elvégezhető, és a rendszer üzembe helyezhető.

A feladat során három fő probléma lett megoldva, melyek külön fejezetben kerülnek bemutatásra.

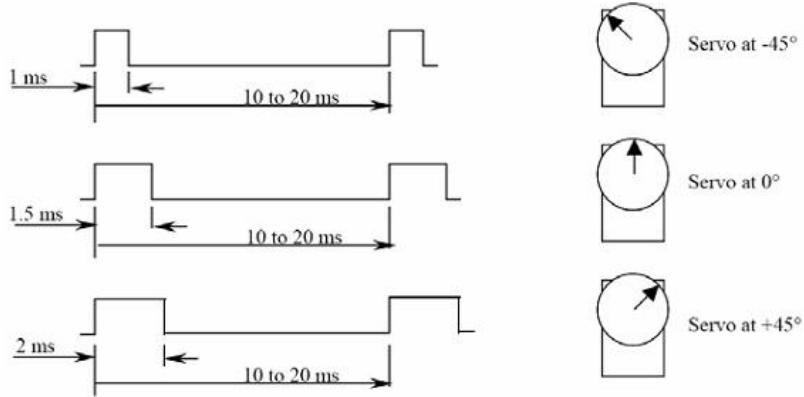
- Jelfeldolgozó modell elkészítése, ellenőrzése
- Szoftver generálása a modellből, szükséges beállítások
- Hardver környezet kialakítása, teszteredmények

2. Motorvezérlő modell

A jelfeldolgozó rendszert MATLAB-Simulinkben implementálnuk, modell alapú tervezés (MBD) felhasználásával. Az MBD alkalmazásának számtalan előnye van beágyazott rendszerek esetében[?]. Esetünkben a legfontosabbak ezek közül a szoftver tesztelhetősége szimulált környezetben, gyors fejlesztési lehetőségek és egyszerű I/O kommunikáció voltak.

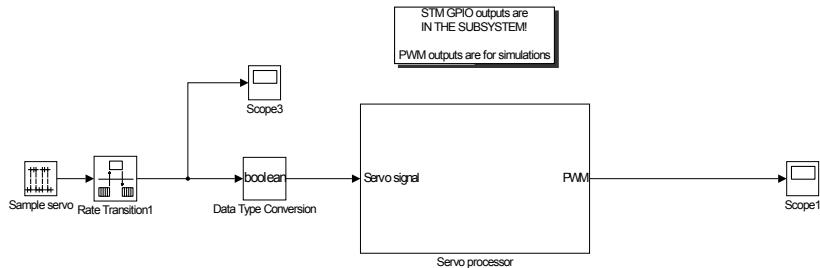
2.1. Szimulációs környezet

A tesztkörnyezet előállításához szükséges a feladat specifikációja szerinti szerzőjel szimulálása.



2. ábra. Szervójelalak és értelmezése

A szimulátor a jelfeldolgozóhoz hasonlóan diszkrét idejű rendszerként kezeltük. A szervójel előállításáért egy PWM blokk felelős, melynek a szimuláció indítása előtt megfelelő kitöltési tényezőt állíthatunk be. A jelgenerátor mintavételi idejét $100\mu\text{s}$ -ra állítottuk, így ekkora felbontással tudunk jeleket kiadni.

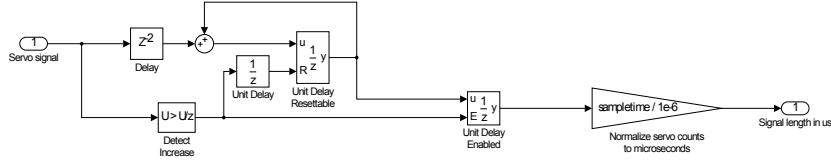


3. ábra. Szimulációs környezet

2.2. Jelhossz mérése

Simulink-en keresztül nem tudjuk elérni a hardveres számlálókat és timereket, így ezt nekünk kell megvalósítanunk. Az időmérés pontossága a központi problémája a feladatnak, mely a modell mintavételi idejétől függ. Ezért a számláló logikát a lehető legegyszerűbben kell megvalósítani, hogy így minél gyorsabb periodikus végrehajtást legessen elérni. Továbbá fontos a számlá-

lójel megfelelő alulmintavételezése is, hogy a PWM generátornak stabil jelet adhassunk tovább.



4. ábra. Impulzushossz mérése

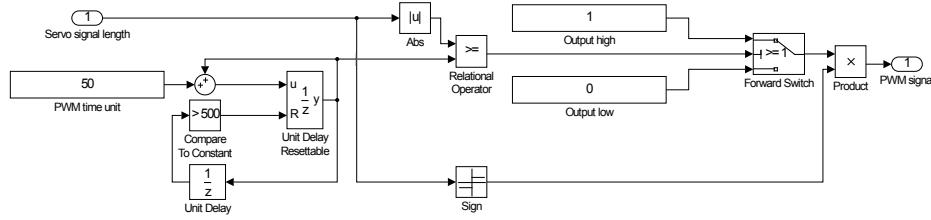
A beérkező jel egy számlálóba fut be, melyet rögtön a jel érkezésekor mintavételezünk, majd resetelünk 0-ra (lefutó ére triggerrelve akár közvetlenül a szervó impulzus megszűnése után is mintavételezhetjük a jelet). Ezután az ismert mintavételi időtől függő transzformáció alakítja át a számláló értékét a mért tényleges jelhosszá, μs -ban mérve.

A μs -os mértékegység használatának oka a fixpontos jelreprezentáció: a lebegő pontos számokon sokkal lassabban tud műveleteket végezni a processzor[?, Chap. 28], ezért úgy csak alacsonyabb mintavételi frekvencia lenne elérhető. Az elsőre kuszábbnak ható fixpontos mértékegység-rendszerért cserébe viszont a gyorsabb futás érhető el.

2.3. Arányos PWM jel előállítása

A motorvezérlő kártyának kiadott PWM jel frekvenciája lényegesen alacsonyabb is lehet, mint a szervójel mintavételezése. Ha a generátor blokkot Atomic subsystem-be helyezzük, alacsonyabb mintavételi frekvenciával, tovább csökkentjük a rendszer futási idejét. Ebben a feladatban a PWM jelgenerátor frekvenciája tizede a szervó mintavételi frekvenciának, de nagyobb csökkentés is elérhető, ha a generált PWM jel felbontását csökkentjük.

Az előállító kapcsolás szintén egy számlálólógikán alapul. A jelfeldolgozótól kapott jelszint maximumáig számol periodikusan, és az aktuális számlálóérték, és jelfeldolgozótól kapott jelhossz abszolút értékének relációja állítja elő a kimeneti jelet minden időpillanatban. Ezzel arányos PWM jelet állítunk elő, majd a jelhossz előjele alapján beállítjuk az irányát, a megfelelő meghajtott kimenet kiválasztásával.



5. ábra. PWM generátor

2.4. Működés ellenőrzése

A működést rögtön MATLAB-ban ellenőrizhetjük. A szimulációt lefuttatva megfelelő bemenő szervójel beállítása esetén az egyik kimeneten PWM jelet kell kapnunk. Próbáljuk ki a következő teszteseteket:

- A bemenő szervójel impulzusszélessége $1900\mu s$. Mivel a szervójel lehetséges szimmetrikus jeltartománya $[1000..2000]\mu s$ $1500\mu s$ -os semleges jelrel, ez 80%-os kitöltési tényezőjű PWM kimenetnek felel meg. A motor + pólusára kötött kimeneten kell látnunk ezt a 80%-os kitöltési tényezőjű jelet, míg a - pólusra kötöttön konstans 0-t.
- A bemenő szervójel impulzusszélessége legyen $1400\mu s$. Az 1. teszteset alapján ez -20%-os PWM jelnek felel meg, ezért a motor - pólusára kötött vezetéken kell 20%-os kitöltési tényezőjű PWM-et látni, míg a + pólusra kötött vezetéken konstans 0-t.

A fenti teszteseteket sikeresen abszolválva feltételezhetjük, hogy a szoftver megfelelően működik.

3. Szoftver generálása

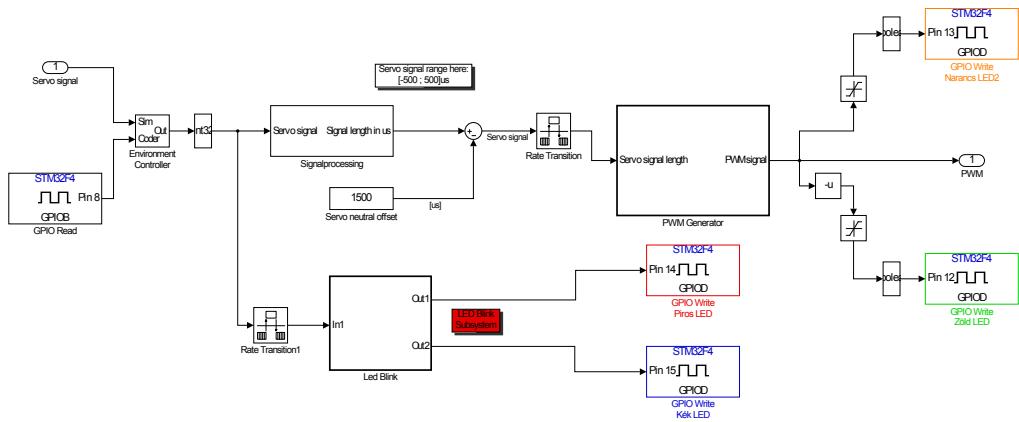
A modellt megfelelően elkészítve és tesztelve elérkeztünk a kódgenerálás lépéshöz. A MATLAB képes natív C-kódot generálni, melyet felhasználhatunk már meglévő projektjeink kiterjesztésére. Ez a dokumentáció a közvetlen, egy lépéses kódgenerálás és build-folyamat előkészítését mutatja be, melynek végeredménye az eszközre rögtön rátölthető bináris file.

3.1. LED vezérlés

Beágyazott alkalmazások "Hello World" problémája általában a LED-ek primitív kezelése, többnyire villogtatása. Ehhez az STM32F4-Discovery piros és kék LED-jeit fogjuk felhasználni. Ehhez készítünk egy kapcsoló-logikát J-K Flip-Flop segítségével, melynek órajelére az alulmintavételezett szervójelét kötjük. Így futás közben mindenig lájtjuk, hogy a rendszer ténylegesen kap-e bemenő jelet, vagy valami probléma van. A szervó jelének mintavételezéséhez a MATLAB ST Discovery Board Support Package által biztosított GPIO Read blokkot használjuk. A megfelelő GPIO-t beállítva a blokk egy bináris jelet ad vissza, miszerint az adott Pin-en alacsony (0) vagy magas (1) feszültséget érzékel. A kimenet írása hasonlóképpen történik a GPIO Write blokk segítségével, mely szintén egy bináris bemenetet vár. Bizonyos Pin-ekhez LED-ek vannak rendelve[?, sec. 4.4]. Állítsuk be a két GPIO Write blokkot a kék és piros LED-ek vezérléséhez.

3.2. Modulok integrálása

Az elkészített modulokat összekapcsoljuk, és a LED-vezérléssel megegyező módon küldhetjük ki a hardvernek a PWM jelet. Mivel az STM32F4-Discovery-n minden LED egy-egy Pin-nel közvetlen kapcsolatban áll, az arányos kitöltési tényezőjű PWM jelet is két LED-re adjuk ki, és a nekik megfelelő GPIO-kra csatlakozunk az elektronikával.



6. ábra. PWM generátor

3.3. Kódgenerálás

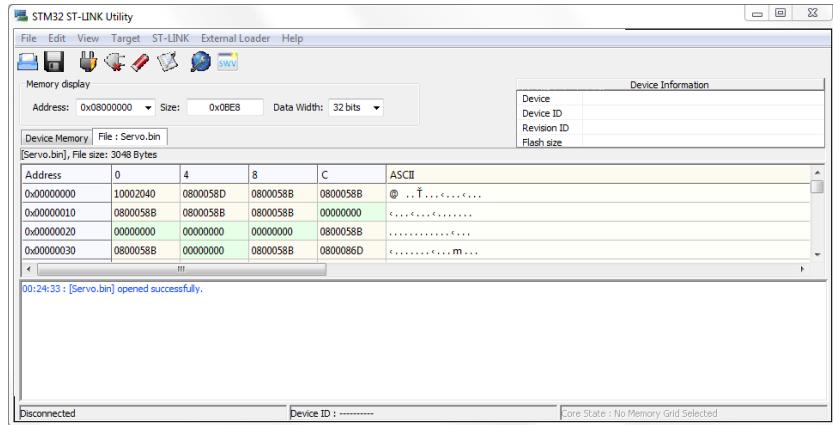
Ahhoz, hogy ténylegesen futtathassuk a szoftvert, fel kell paraméterezni a modellt a kódgeneráláshoz.

A "Hardware Implementation" menüben állítsuk a "Device Vendor"-t "ARM Compatible"-re, a "Device type"-ot pedig "ARM Cortex"-re. A "Code Generation" menüben állítsuk a "System target file"-t "ert.tlc"-re (ezzel kiválasztjuk az Embedded Coder-t). Az "Interface" menüben állítsuk a "Code Replacement Library" to "ANSI C89/C90"-re. Ez a matematikai segédfüggvények generálásának módját adja meg. Amennyiben a modell tartalmaz lebegőponos számokat, kapcsoljuk be a "Support floating-points numbers" checkbox-ot. Ha nincs engedélyezve, fordítás közben hibát dob a folyamat, és ide irányít. Fix pontos szoftver esetében célszerű kikapcsolni, így a lehető legkorábban értesülünk egy esetleges hibáról a modellben. A "Report" menü segítségével egy jelentést generálhatunk a C-kódról, ha bekapcsoljuk a "Create code generation report"-ot. Különösen hasznos nagyobb projektek debug folyamata közben, mivel linkeket tartalmaz, melyek a Simulink modell megfelelő részeire mutatnak, így gyorsan azonosíthatjuk a problémás részt. A "Code Generation" menüpontban a generált kód optimalizálásához vehetünk fel egy fontossági sorrendet, majd a Model Advisor segít a megfelelő további beállítások megtalálásában.

A kód generálásához jobb gombbal kattintunk a jelfeldolgozó blokkon, majd a "C/C++ Code" menüpontban válasszuk a "Build This Subsystem"-et. A generált file-ok a MATLAB Current Working Folder-ben lesznek létrehozva. Ha a Build folyamat hibamentesen lezajlott, a subsystem.bin file-t feltölthetjük a fejlesztőkártyára.

3.4. Fejlesztőkártya programozása

A generált fileokat az ST Microelectronics által biztosított ST-Link Utility szoftverrel tudjuk feltölteni az STM32F4-Discovery Board-ra. A program Windows-alatt futtatható, és automatikusan elvégzi a kártya driveinek telepítését, csatlakoztatását és programozását. A programozás során ellenőrzi a bináris file-t. Alapértelmezésként programozás után egyből reseteli a kártyát, amin futni kezd a program: ez eleinte váratlan működést eredményezhet, ha a teljesítményelektronika is be van kapcsolva, ezért fontos a megfelelő körültekintés a felprogramozás elindítása előtt.



7. ábra. ST-Link Utility kezelőfelülete

4. Hardver környezet kialakítása

A feladat fontos részét képzi a működés tényleges demonstrálása, így bizonyítva a azon állítások helyességét, miszerint egyszerű és gyors fejlesztés érhető el Model Based Design segítségével.

4.1. Felhasznált eszközök

A rendszer vázát egy régi távirányítósautó adta, melynek rossz volt az eletronikája, és működésképtelen volt. A felesleges alkatrészeket eltávolítva végül adott volt a váz, egy hátsó tengelyt hajtó motorral együtt. Az első tengely kormánymechanikájához egy kis méretű szervómotor lett rögzítve.

[kép az autótól]

A kormányszervó közvetlenül fel tudja dolgozni a szervójeleket, így elég a hátsó tengelyt meghajtó motor számára előállítani a megfelelő feszültséget. Erre a célra egy L298-ra épülő motorvezérlő kártya lett beépítve, mely a bemenetre adott PWM jel kitöltési tényezőjével arányos feszültséget állít elő a kimeneten, felerősítve.

[kép a motorvezérlőről]

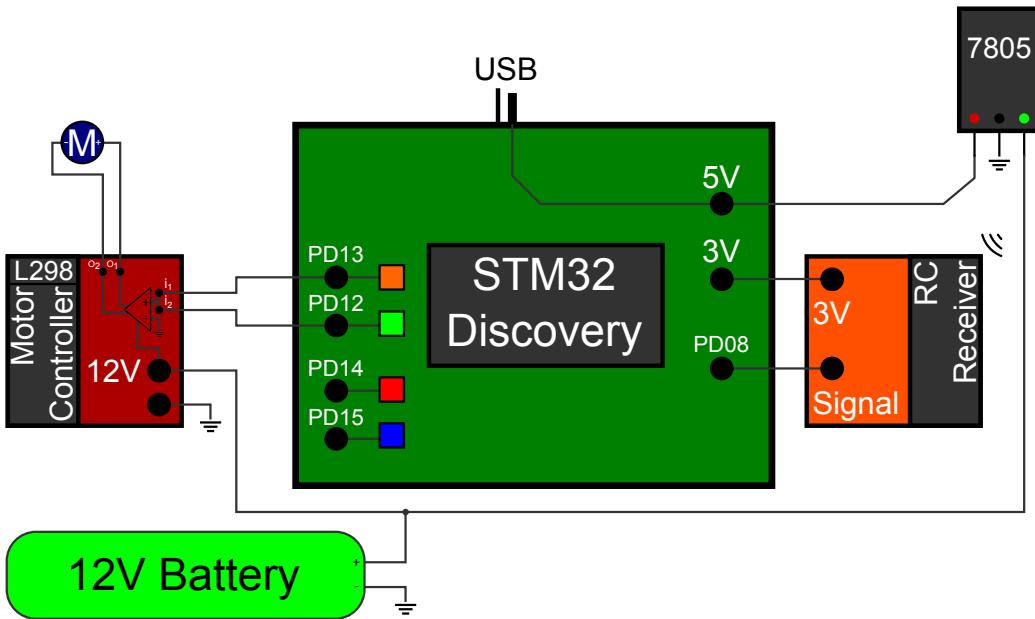
Mivel a szervójel a specifikációja szerint nem felel meg a fenti motorvezérlő kártya bementi jelének, valamint iránydiszkriminációt is tartalmaz, egy jelfeldolgozó egység létrehozása is szükséges. Ezt a feladatot az STM32F4-discovery kártya látja el, az előbbiekben bemutatott szoftver segítségével.



8. ábra. STM32F4-Discovery fejlesztő kártya

4.2. Kapcsolás

A rendszer megfelelő működéséhez szükség van a megfelelő kapcsolás kialakításához. Az energiát a motor számára az autó 12V-os akkumulátora biztosítja. Ezt megcsapolva állíthatjuk elő a kormányszervó, RC receiver és a Discovery Board számára szükséges 5V-os tápfeszültséget egy L7805-ös feszültségregulátor IC [?] segítségével. A rendszer bekapcsolt állapotát egy státsusz-LED jelzi.



9. ábra. Kapcsolási rajz

5. Eredmények

Az STM32F4-Discovery tápellátását USB kábelen, vagy az 5V Pin-en keresztül biztosíthatjuk. Ha USB-n keresztül kapja a feszültséget, a tápellátásra szolgáló Pin is +5V tápként üzemel, így biztosítva a többi +5V-os eszköz (Receiver, kormányszervó) működését. Az USB kapcsolatot megszakítva, a fő tápegységet bekapcsolva pedig a Pin árama megfordul, és már az látja el energiával a fejlesztőkártyát. Ekkor már a motor is feszültség alatt van.

A kártya felprogramozása után a működést kipróbálhatjuk még kikapcsolt állapotban, USB-s tápellátás segítségével. Mivel a szoftverben a Narancs és Zöld LED-eket vezéreljük, és az ezeknek megfelelő Pin-ek segítségével adjuk ki az arányos PWM jelet, a LED-ek segítségével in kipróbálható a várható működés, és beállítható a gáz-szervójel megfelelő semleges jelhossza. Megfelelő beállítás esetén sem a Narancssárga, sem a Zöld LED nem világít. Pozitív vagy negatív gázadásra a LED-ek a rajtuk fellépő PWM-eknek megfelelően először halványan, majd egyre fényesebben kezdenek világítani, ahogy egyre nagyobb gázt adunk. Ezzel párhuzamosan kipróbálhatjuk a kormányszervó viselkedését is.

[makro képek a led-ekről]

A kezdeti teszt után, ha helyes működést feltételezünk, végre kipróbálhatjuk a teljes rendszert. az USB kábel eltávolítása után a tápfeszültség bekapcsolásával az autó életre kel. Ha megfelelően állítottuk be a távirányító semleges gázjelét a LED-ek segítségével, az autó kezdetben nyugodt, ellenkező esetben apró lökéseket fedezhetünk fel valamelyik irányban. Miután megbizonyosodtunk a kormányszervó működéséről, óvatosan gázt adva elindulhatunk.

[kép, youtube videó link]

6. Összefoglalás

A dokumentáció bemutatta egy motorvezérlő modul elkészítését, mely megfelel a feladat által támasztott követelményeknek. A szoftvert sikesen fordítottuk le a beágyazott ARM Cortex M4 processzorra, a MATLAB beépített kódgeneráló funkciója segítségével, és a beágyazott eszközt egy alkalmas hardverkörnyezetben tesztelve meggyőződhettünk a helyes működésről. A kitűzött célok sikeresen megvalósítani, a rendszer a specifikációnak megfelelően működik.