

MICROCONTROLEURS MICROCONTROLEURS ET SYSTEMES NUMERIQUES PROJET DE FIN DE SEMESTRE

1. MICROCONTROLEURS: PROJET DE FIN DE SEMESTRE 2023

Un projet de fin de semestre est proposé dans les dernières semaines du semestre de printemps. Le but du travail proposé est de permettre d'approfondir et étendre les connaissances théorique acquises, ainsi que de développer des compétences de gestion de projet et de développement de projet en groupe.

1.1 OBJECTIF DU PROJET 2023

Le projet de fin de semestre s'attache à développer les compétences nécessaires en matière de la gestion et de l'organisation d'un projet à base de microcontrôleur et aborde certains sujets étudiés de façon théorique et pratique. Les objectifs de ce travail sont formulés comme suit

- planification d'un projet à base de microcontrôleur, et développement du projet dans le cadre d'un travail en groupe,
- étude d'un périphérique et son protocole de communication, ainsi que son interfaçage avec un microcontrôleur, et implémentation dans le projet,
- rédaction de rapport technique.

L'étude proposée doit permettre un développement efficace et rapide du prototype.

1.2 ORGANISATION DU PROJET 2023

Les étudiants travaillent dans leur groupe tel qu'il a été défini pour les travaux pratiques [1], et remettent un projet par groupe. Le kit STK-300 est à disposition en prêt, les software sont gratuits et peuvent être installés sur des PCs privés, des oscilloscopes USB peuvent être empruntés pour la durée du projet. Il est important de comprendre que le travail proposé est un projet, et ce sont les membres du groupe qui doivent sur la base des compétences acquises dans les TPs développer et trouver les solutions nécessaires à présenter un projet fonctionnel, et dans ce sens le projet n'est pas un TP guidé. Les salles de TPs (DLL) seront ouvertes aux heures de TPs et des assistants seront présents; ils ne pourront cependant pas se substituer au travail des groupes et effectuer du debug par exemple, et répondront à des questions précises.

Les règles sanitaires émises par la Confédération Suisse et leur application édictée par l'EPFL doivent être respectées à tout moment [2] et pourront dicter des modifications d'organisation.

1.3 DÉFINITION DU PROJET

Chaque groupe de deux étudiants définit un sujet de projet (application) faisant usage du MCU Atmega128L, et de plusieurs périphériques du kit. Un périphérique nouveau et obligatoire est présenté en Table 1.1 et Figure 1.1. Un driver primitif pour ce périphérique est donné sous forme de code assembleur disponible sur le livre du cours (télécommande infrarouge RC5) et le datasheet est disponible du site Moodle [3]-[5].

No	Nom (*)	Description et exemple d'utilisation	Nombre
x	IR Remote Control Vivanco UR Z2 (datasheet sur le site Moodle)	Télécommande infrarouge émettant au format de données RC5 Exemple: contrôle d'applications (contrôle de paramètres d'applications, e.g., intensité sonore, sélection de canal, sélection de consignes en température, angle ou vitesse de rotation, jeux simples à une ou deux télécommandes, etc.)	1/kit

Table 1.1: Nouveau périphérique obligatoire



Figure 1.1: (a) Télécommande IR (vue de côté). (b) Télécommande avec émetteur à diode infrarouge (vue de l'avant). (c) Boîte à batteries 2xAA (vue de dos)

La liste des périphériques supplémentaires est donnée en Table 1.2, et est basée sur les périphériques disponibles dans le kit utilisé au cours des travaux pratiques. Sur la base de ce kit, vous pouvez imaginer votre propre projet; il est aussi possible d'ajouter des périphériques supplémentaires. Donnez libre cours à votre créativité dans la définition d'une application et l'usage des périphériques. Les spécifications techniques des périphériques sont disponibles sous forme de datasheets sur le serveur du cours: \\sticgen0\courses\Micro contrôleur\Documentation et sur le site Moodle du cours.

No	Nom (*)	Description et exemple d'utilisation	Nombre
LCD	Affichage LCD 2x16 (Hitachi44780U 2x16 LCD)	Affichage 2x16 caractères Exemple: affichages texte, graphiques, affichages changeant dynamiquement, ...	1/kit
UART	Cable d'interface USART/USB	Permettant la communication avec un PC par son port USB	1/kit
M1	Moteur pas à pas (Stepper motor x27)	Moteur pas-à-pas, peut amener de petites charges (aiguille, typiquement) sur des rotations permanentes ou à une position angulaire précise. Exemple: aiguille analogique d'affichage (montre, cadran d'affichage de valeur analogique (vitesse), ...)	1/kit
M2	Interface IR NEC (IR, IR Receiver)	Télécommande et récepteur IR. Exemple: contrôle d'un actionneur (moteur) ou d'une valeur numérique (LCD), ...	1/kit
M2	Buzzer (Buzzer)	Buzzer piezo-électrique. Exemple : Alarme, musique simple, ...	1/kit
M2	Encoder rotatif par pas (Rotary encoder)	Interface utilisatrice rotative par pas, avec un bouton-poussoir. Exemple: contrôle de volume, contrôle d'affichage LCD, ...	1/kit

Table 1.2: Liste des périphériques du kit, et exemples de leur utilisation dans des projets

No	Nom (*)	Description et exemple d'utilisation	Nombre
M3	Potentiomètre	Réalise une valeur de tension analogique. Exemple: contrôle de valeur analogique, volume, serrure électronique analogique, ...	1/kit
M3	BNC	Connecteur BNC permettant l'entrée de valeur analogique. Exemple: détecteur de fréquence, accordeur électronique, ...	1/kit
M4	Clavier PS/2	Connecteur pour clavier PS/2. Exemple: Interface utilisateur vers LCD, USART, autre MCU, ...	1/kit
M4	Détecteur de distance (Sharp GP2Y0A21)	Détecteur de distance analogique; délivre une valeur en tension qui est proportionnelle à une distance mesurée. Exemple: mesure de distance, prédition de collision, interface utilisateur pour le contrôle ou le jeu, ...	1/kit
M4	Moteur servo (Servo motors)	Deux moteurs servo. Le servo Futaba S3003 est contrôlé en valeur angulaire (pas de rotation complète) ; le servo SG90 permet une rotation complète et est contrôlé en vitesse. Les moteurs servo tolèrent des charges plus élevées que les moteurs pas-à-pas. Exemple: Serrure, ouverture-fermeture de clapets, vis, mouvement d'objets, ...	1/kit 1/kit
M5	EEPROM (I2C)	Mémoire externe EEPROM communiquant en I2C. Mémoire non-volatile. Exemple : stockage de valeurs de mesures, paramètres de l'application, codes d'utilisateurs, ...	1/kit
M5	Capteur de température (1-wire)	Capteur de température communiquant en 1-wire. Exemple: Station météo, température instantanée, ...	1/kit

Table 1.2: Liste des périphériques du kit, et exemples de leur utilisation dans des projets

(*) le nom du projet correspond à la dénomination du répertoire dans lequel se trouve la documentation technique du périphérique (datasheets) et disponible sur le serveur \stitcgen0\cours\Micro contrôleur\Documentation et sur le site Moodle du cours. Le schéma de la carte STK300 est disponible dans le sous-répertoire \STK300, et le plan du PCB comprenant le périphérique dans le sous-répertoire IMICRO210-EE208 modules schematics

1.4 EXIGENCES ET CARACTÉRISTIQUES DE L'APPLICATION

L'étude doit être effectuée en considérant que l'application complète est développée en assembleur AVR. L'utilisation du périphérique nouveau obligatoire (télécommande IR RC5) et de deux périphériques supplémentaires (Table 1.2) au minimum est obligatoire, par exemple: IR-RC5, affichage LCD et moteur servo (les boutons-poussoirs, LEDs et le buzzer peuvent être utilisés mais ne comptent pas comme un module périphérique supplémentaire).

Les points suivants seront respectés:

- Multitâche
- Modularité (sous-routines intelligentes et réutilisables, bien documentées)
- Responsivité (le programme réagit toujours en temps réel)

Le programme:

- utilise une ou plusieurs interruptions,
- mesure et traite une quantité ou valeur, ou traite une information externe, et communique un résultat ou contrôle un dispositif,
- possède une interface utilisateur permettant d'entrer des paramètres,
- affiche un résultat sur LCD ou terminal par UART (RealTerm) ou autre,
- utilise les macros et librairies présentées au cours.

1.5 MÉTHODE DE TRAVAIL

Dans le cadre d'un projet complexe, une analyse système sur papier, dite "top-down" est généralement favorable à un travail efficace, au cours de laquelle les spécifications du système sont préparées; dans une deuxième phase, les différents blocs composant le système sont extraits des spécifications, et leurs canaux de

communication définis. Ces blocs fonctionnels sont à leur tour définis au moyen de sous-blocs, de façon itérative jusqu'à obtenir une liste de sous-blocs de tailles raisonnables, et qui peuvent être codés ou développés facilement. Cette technique s'applique généralement aussi bien au développement matériel qu'au logiciel. Dans le cadre de ce projet, elle sera appliquée principalement au logiciel; la partie matérielle étant déjà développée, il suffira de choisir de façon appropriée sur quel port le périphérique peut ou doit être connecté. Cette partie du travail (étude préliminaire et spécifications du projet) s'effectue sur papier, et avant de ne coder quoi que ce soit.

Une fois cette analyse effectuée, une option intéressante consiste à développer un driver simpliste pour le périphérique, permettant de garantir rapidement qu'une communication bidirectionnelle soit possible. Pour cela il est nécessaire de:

- étudier les datasheets du périphérique de façon détaillée, puis
- définir les méthodes et modes d'accès au périphérique
 - comment configurer le MCU et le périphérique,
 - comment transmettre des commandes au périphérique,
 - comment recevoir des données du périphérique;
- coder un driver simple qui permette de savoir qu'une donnée basique soit acceptée par le périphérique, qui à son tour y réponde simplement (par exemple, allumer un segment d'un périphérique);
- si cela ne fonctionne pas, il faut étudier le code du driver et s'assurer qu'il corresponde bien à ce qui est spécifié dans les datasheets, puis corriger;
- il faut vérifier les signaux au moyen de l'oscilloscope; si le driver est simple, il devrait être possible rapidement de détecter les erreurs, le nombre de trames ou paquets étant limité à un ou deux;
- si cela ne fonctionne pas, alors seulement faites appel au support par le forum disponible sur le site Moodle.

Cette analyse a pour but de permettre de coder un driver simple du périphérique. Le driver doit ensuite être amélioré afin de traiter toutes les fonctions du périphérique, et connecté à divers autres modules, l'un après l'autre, de manière ascendante ("bottom-up"). Cette méthode permettra de faire fonctionner des parties de plus en plus importantes du projet dans un même bloc fonctionnel. D'autres blocs fonctionnels peuvent être développés en parallèle.

1.6 DÉLIVRABLES, DÉLAIS ET NOTATION DU PROJET

Le projet peut être débuté dès réception de ce document. Les questions relatives au projet peuvent être présentées sur le forum du cours (Moodle), ou à l'occasion de sessions pendant les heures normalement allouées aux TPs.

Le travail de fin de semestre est noté sur la base des délivrables remis sur le site Moodle du cours, et compte pour 45% de la note finale du cours. Une seule remise par groupe est nécessaire.

1. rapport technique (Section 1.6.3),
2. démonstration du projet sous forme de vidéo simple (Section 1.6.4),
3. code source complet (Section 1.6.5).

Les délivrables doivent être remis sur le site Moodle du cours au plus tard le Mardi 30.05.2023 à 08:00.

Le kits STK-300 et autre matériel en prêt seront rendus par les groupes selon le plan suivant:

- Mercredi 31.05.2023, 08:00-10:00 en MED 2-2419, ou
- Jeudi 01.06.2023, 15:00-17:00 en MED 2-2519.

La totalité du matériel en prêt doit être rendu à cette occasion, et les pannes doivent être annoncées par une fiche de panne insérée dans le kit. Aucune note ne sera donnée au cours sans rendu des kits complets. Une alternative sera préparée et placée sur le site Moodle si les conditions sanitaires [2] ne permettent pas la remise aux dates ci-dessus.

1.6.2 CRITÈRES DE NOTATION

Le travail sera évalué sur la conformité aux exigences et l'opération correcte du projet, la clarté et le détail des explications du système général ainsi que des modes d'accès au périphérique, l'originalité et l'investissement. Le schéma suivant sera appliqué:

- Rapport
 - 10% structure
 - 10% contenu utilisateur (manuel d'utilisation)
 - 20% contenu technique
- Projet et démonstration
 - 10% originalité/créativité
 - 10% travail investi
 - 10% qualité et réussite du programme
- Code/programme
 - 10% modularité
 - 10% documentation
 - 10% concepts avancés (pointeurs et opération complexe sur la mémoire, opérations mathématiques avancées, périphériques complexes, etc.)

Les manquements aux exigences mentionnées plus haut (par exemple: pas d'interruptions/temps réel, fichiers non disponibles sur le serveur, retards) seront traduits par une réduction de la note.

1.6.3 RAPPORT TECHNIQUE

Le format du rapport est pdf, maximum 7 pages au format standard (police d'écriture de 11 points minimum, marges de 2 cm). Veuillez nommer le fichier en respectant le code suivant: "MCU2023-GXXX.pdf," où "GXXX" désigne votre code de groupe (No. du kit), par exemple "MCU2023-G212.pdf"

Les divers Sections consécutives du rapport seront adaptées aux besoins du rapport; par exemple, une liste de sections pourrait être:

1. Page 1: Information administratives (auteurs, dates), titre, introduction et description générale de l'application sans schémas
2. Pages 2 à 4: Mode d'emploi (mise en opération système et utilisateur), puis description technique de l'application et du matériel (utilisation des ports, interfaces d'acquisition et d'affichage, périphériques, interruptions), fonctionnement du programme (top-down), présentation des modules (parties indépendantes du programme)
3. Pages 5 à 7: Description de détail de l'accès aux périphériques, références (conclusion non nécessaire).
4. Pages suivantes: Annexes. Divers annexes dont une obligatoire consistant en la totalité du code source de l'application.

Remarques

Il est bien de définir déjà à ce stade de l'étude les fonctions qui sont répétitives et qui pourront être placées dans une librairie (macro, ou sous-routines).

Les méthodes d'interruptions doivent être décrites.

Les allocations de mémoire programme et données doivent être décrites.

1.6.4 DÉMONSTRATION

La démonstration est effectuée sous forme d'une vidéo brève de trois minutes au maximum présentant le projet, les diverses fonctionnalités réalisées et les solutions techniques particulières apportées. La vidéo peut être réalisée par des moyens légers (téléphone cellulaire, par exemple) et aucun montage n'est nécessaire. Il est important par contre que les fonctionnalités soient démontrées et expliquées et il est donc important que la présentation soit très bien préparée et organisée.

1.6.5 CODE SOURCE

Le code source de l'application sera remis en version électronique (fichiers) et sous forme pdf en annexe au rapport technique.

1.7 RÉFÉRENCES

- [1] listes des groupes de TPs: site Moodle, Mars 2023.
- [2] <https://www.epfl.ch/campus/security-safety/en/health/coronavirus-covid19/>, December 5, 2022, et suivant.
- [3] Vivanco, Universal TV- DVB Controller UR Z2, BDA 34873-Rev-RZ, 2013.
- [4] Vishay Semiconductors, Data Formats for IR Remote Control, Document Number: 80071, Rev. 2.2, 2019.
- [5] Vishay Semiconductors, IR Receiver Modules for Remote Control Systems, TSOP22.., TSOP24.., TSOP48.., TSOP44.., Document Number: 82459, 2016.

1.8 ANNEXES

(aucune)

