文档版本: V1.1

联系人: 郝经理

联系电话: 18913534803

QQ: 1925334941

发布日期: 2018.07.05

版权声明:

版权所有©苏州煜瑛微电子科技有限公司 2017。保留一切权利。

非经本公司书面许可,任何单位和个人不得擅自摘抄、复制本文档内容的部分或全部,并不得以任何形式传播。

注意:

由于产品版本升级或其他原因,本文档内容会不定期进行更新。除非另有约定,本文档仅作为使用指导,本文档中的所有陈述、信息和建议不构成任何明示或暗示的担保。

版本记录:

版本号	作者	版本说明	日期
V1.1	miaohuiling	修正版	2018.07.05

版本信息:

V 1.1: 初始版本

第一	-章	: 基于 mqtt 实现智能跟踪器方案	.4
	1,	硬件连接	.4
	2、	软件接口	.4
		1, void SendNumFromProPin(u16 num)	5
		2, void setmcu2poweroff(u16 min)	.5
		3, void setmcu2sleep(u16 min)	.5
		4, void setmcu2clk(u16 clk)	.5
		5, void setmcu2eint(void)	.5
		6, void setmcu2pinoff(void)	.5
		7, void setmcu2poweroff203c(void)	.5
	3、	测试方法	
第二	章	: 基于 mqtt 协议实现 mpu6050 计步方案	.8
	1,	硬件连接	.8
		1、1Mpu6050 硬件连接:	.8
		1、2ADS1151 硬件连接:	.9
	1、	3 四路开关量	10
	2、	软件接口	11
		2、1 mpu6050 接口	11
		2, 1, 1 int MPU_i2c_init(void)	11
		2、1、2 intCountStep(void)	11
		2、2 ADS1151 软件接口:	12
		2、2、1 int ads1151_i2c_init(void)	12
		2、2、2 float Get_ATOD (unsigned char channel)	12
		2、3 上行接口:	12
		2、3、1 s32 zyf_msg_Sensor_data(u8 *data_ptr, void *user_data)	12
	3、	测试方法	13
第三	章	: 服务与支持	15
-	3、	1 产品咨询	15
		2 产品保修服务	
	3.	3.技术支持	16

第一章:基于 mqtt 实现智能跟踪器方案

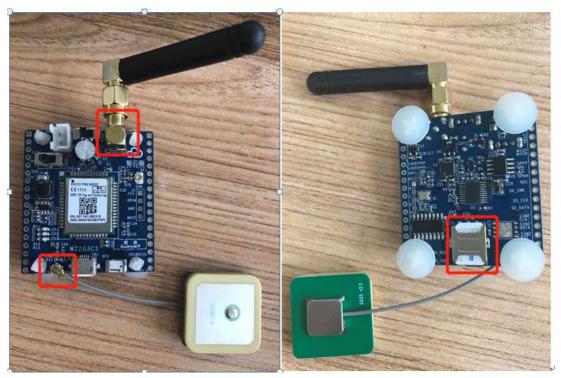
主要功能: (1) 全面优化深度休眠功耗。

- (2)支持震动唤醒设置,振动次数设置(震动唤醒跟踪器,采用中断唤醒,上报经纬度信息,唤醒后的休眠方式为 203C 断电、STM8休眠)。
- (3) 当跟踪器处于连续振动状态时,跟踪器同智云服保持长链接。
- (4) 震动唤醒上报高于定时上报(定时上报信息,可通过小程序设置 传输间隔)。

链接: https://pan.baidu.com/s/161vYDftkmJmg0x4 erFs3w 密码: cb4x

1、硬件连接

只需接上 GNSS 天线, GSM 天线, 背面插上物联网卡即可使用。



2、软件接口

开发板上与 mcu 通信的这些接口是单总线的,是通过 GPIO 通信的。

1, void SendNumFromProPin(u16 num)

功能:单总线需要的时序

输入项: num 传输的值

输出项:无

2, void setmcu2poweroff(u16 min)

功能: 203 模块深度休眠的一个时间,时间若设置为 1,那么我们的 203 模块将会被断电 1min, mcu 进入深度休眠。

输入项: min 输出项: 无

3, void setmcu2sleep(u16 min)

功能: 203 模块继续工作, mcu 进入休眠

输入项: min 输出项: 无

4, void setmcu2clk(u16 clk)

功能;设置的震动等级频率 clk

输入项: clk 输出项: 无

5, void setmcu2eint(void)

功能: mcu 进入休眠之后, 我们需要发中断信号将 mcu 唤醒

输入项:无 输出项:无

6, void setmcu2pinoff(void)

功能: 当我们发完 setmcu2poweroff 之后,让 203 模块断电,我们需要再调用一个 API,通知 mcu,大家都已经准备好了,可以进入深度休眠。

输入项:无输出项:无

7, void setmcu2poweroff203c(void)

功能: systemset. Interval/60 系统采集时间,这个采集时间以秒为单位,如果这个 min 小于 1,我们默认是 1 分钟,我们把这个时间送给 mcu, mcu 会按照我们当前的时间间隔进入深度休眠模式。

输入项:无输出项:无

3、测试方法

- 1 先修改 makefile 文件的两个宏定义,编译 zyf_mqtt_tracker_app(不行的话, 检查编译方法确定之后重新编译一次)
- 2 烧写对应的 app 包,并使用串口调试助手写入 sn 号
- 3 震动唤醒测试
- (1) 通过查看不吐 log 和 LED 灯全部熄灭来判断进入休眠 (LED 灯有一段灭的时间是处于联网的时间串口调试助手还在吐 log, 没有进入休眠)
- (2) 或者通过电源功耗来判断进入休眠
- 4 震动强度测试,微信小程序可以更改传输间隔和震动强度等一些参数(微信扫描此二维码可以获取微信小程序)。

智云服为您提供了通用的小程序,您可以通过小程序来查看和控制设备数据,您也可以定制属于您自己的小程序,只需要修改名字和上传logo即可。定制完成后,即可扫码进入您的小程序。



扫描后出现下面的小程序



5 等待板子进入休眠后 , 震动唤醒。

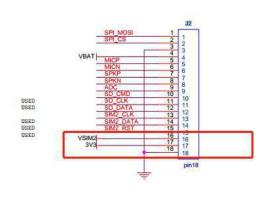
第二章: 基于 mqtt 协议实现 mpu6050 计步方案

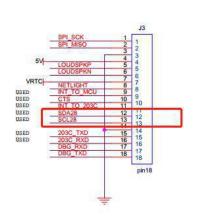
说明:本方案基于 zyf_mqtt_ble_jibuqi 工程,在原有 3.0 功能基础上新增加以下几项功能:

- 1、增加 mpu6050 计步器算法,并通过 mgtt 协议上报到智云服平台
- 2、基于 ads1151,增加四路 adc 采样功能,并通过 mqtt 协议上报到智 云服平台
- 3、增加四路开关量,并通过 mqtt 协议上报到智云服平台 链接: https://pan.baidu.com/s/161vYDftkmJmg0x4_erFs3w 密码: cb4x

1、硬件连接

1、1Mpu6050 硬件连接:





Mpu6050	C	203CS 开发板
VCC	——	3V3
GND	——	GND
SCL	——	SCL28
SDA	——	SDA28
XDA	——	NC(悬空)
XCL	——	NC(悬空)
ADO	——	SIM2_RST
INT	——	NC(悬空)
٠	a # .a	14.11.14.4코크11

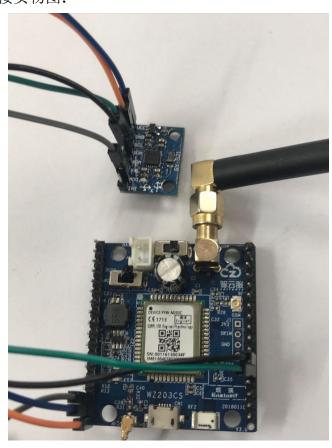
注: ADO 是 i2c 地址选择引脚

	All registers, Standard-House		100	KIIZ	
I ² C ADDRESS	AD0 = 0	1101000		72	
	AD0 = 1	1101001			
DIGITAL INDUTE (SDI/SDA ADA					

本方案采用的是 mpu6050 模块, 如下图所示



下面是硬件连接实物图:



1、2ADS1151 硬件连接:

Adc 模块 203cs 开发板(对应排针 j3)

VDD---5V

GND---GND

SCL——R1

SDA——DCD

ADDR——GND

ALRT——NC(悬空)

A0--0 通道电压输入

A1--1 通道电压输入

A2--2 通道电压输入

A3--3 通道电压输入

注意: A0~A3 不使用时候最好接地



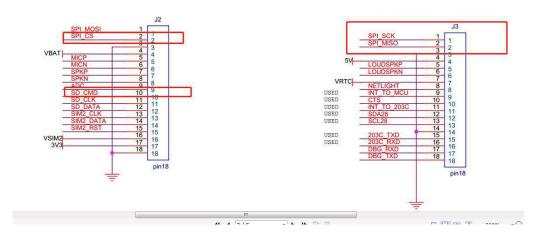
1、3 四路开关量

基于目前 203cs 开发板,空闲的 gpio 可使用 SD_CMD, SPI_SCK, SPI_MISO, SPI_CS, SD_CMD 对应开关 4

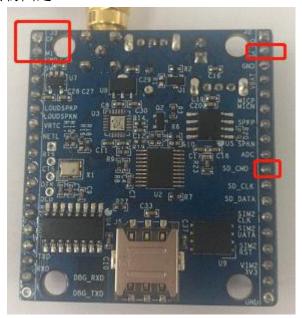
SPI_SCK 对应开关 3

SPI_MISO 对应开关 2

SPI_CS 对应开关 1



对应开发板实物图是



2、软件接口

2、1 mpu6050 接口

2, 1, 1 int MPU_i2c_init(void)

功能: 初始化 mpu6050 i2c 接口

输入项:无

输出项: ret <0,表示初始化失败 Ret=0,表示初始化成功

2, 1, 2 int CountStep(void)

功能: 实现计步算法

输入项:无

输出项: StepCount: 步数

注: 驱动文件是 mpu6050.c mpu6050.h

```
/*!
    * @brief 计步任务: 通过轮循方式进行计步
    * \n
    * @param taskId 消息通讯ID
    * @return NULL
    * \n
    * @see
    */

void proc_subtask2(s32 TaskId)
{
    Q1_Sleep(3000);
    CountStepInit();
    MPU_Wakeup();
    while (1)
    {
        Q1_Sleep(10);
        module_data.step=CountStep();
    }
}
```

2、2 ADS1151 软件接口:

2, 2, 1 int ads1151_i2c_init(void)

功能: 初始化 ads1151 i2c 接口

输入项:无

输出项: ret <0,表示初始化失败

Ret=0, 表示初始化成功

2, 2, 2 float Get ATOD (unsigned char channel)

功能: 读取 adc 电压值

输入项: 读取的 channel 通道

输出项: data. vol 输出电压值

注: 驱动文件是 ads1151.c ads1151.h

```
}

/*!

* @brief adc采样任务:通过轮循方式采集四路adc电压。并复制给module_data数组

* \n
 · @param taskId 消息通讯ID
· @return MULL
· \n
· @see
·/
void proc_subtask1(s32 TaskId)
     int vol1,vol2,vol3,vol4;
int i;
  int vol[20] = {0};
while(1)
                  for(i=0;i<20;i++)
                         {
vol[i]=Get_ATOD(0);
                   vol1=vol[19];
for(i=0;i<20;i++)
                          ol[i]=Get_ATOD(1);
                  vol2=vol[19];
for(i=0;i<20;i++)
                        vol[i]=Get_ATOD(2);
                  vol3=vol[19];
for(i=0;i<20;i++)
                         vol[i]=Get_ATOD(3);
                  vol[1]=Get_ATOD(3)
}
vol4=vol[19];
module_data.vol1=vol1;
module_data.vol2=vol2;
module_data.vol3=vol3;
module_data.vol4=vol4;
                  Q1_5leep(1500);
      } « end while 1 »
    end proc_subtask1 ×
```

2、3 上行接口:

2, 3, 1 s32 zyf msg Sensor data(u8 *data ptr, void *user data)

功能: 通过 mqtt 上传数据到智云服

输入项: u8 *data_ptr : 需要发布的消息

void *user data: 输入 0

输出项:数据长度

3、测试方法

- 1. 先烧写完底包后再烧写 app 包
- 2. 烧写完写入 sn 号,使用命令\$\$setsn 示例: \$\$setsn 00116130034f
- 3. 打开微信扫描下面的二维码



计步器

扫描后会出现下面的小程序



绑定SN号

扫描开发板上的二维码即可查看



第三章: 服务与支持

1、产品咨询

用户在选购时,可通过服务热线电话、淘宝阿里旺旺、Email的联系方式直接联系我公司的销售人员和工程师,我们将以最大的热情为您解决售前的所有问题。

公司: 苏州煜瑛微电子科技有限公司

地址: 苏州市工业园区独墅湖高教区仁爱路 99 号 C501

电话: 郝远琪, 18913534803

淘宝: 首页-煜瑛微电子科技-淘宝网

邮箱: sale@enginelf.com

QQ: 1925334941

2、产品保修服务

凡是通过本公司购买的产品可享受以下权益:

- •6个月免费保修服务
- •终身免费技术支持服务
- •终身维修服务
- •免费享有所购买产品配套的软件升级服务
 - •免费享有所购买产品配套的源代码,以及本公司开发的部分开源代码
- •可直接从本公司购买主要的芯片样品,简单、方便、快速,免去从代理商 处购买的漫长等待周期
- •自购买之日起成为本公司的永久客户,享有再次购买本公司任何一款产品的优惠政策。
 - •OEM/ODM 服务

如有以下情况之一,则不享有免费保修服务:

- 1. 超过免费保修服务周期
- 2. 无产品序列号或无产品有效的购买单据
- 3. 进液、受潮、发霉或腐蚀
- 4. 受撞击、挤压、摔落、刮伤等非产品本身质量问题引起的故障和损坏
- 5. 擅自更改硬件、错误上电、错误操作引起的故障和损坏
- 6. 由不可抗拒自然因素引起的故障和损坏

关于产品返修:

用户在使用过程中由于产品故障、损坏或其他异常现象,在寄回维修之前,请先致电本公司,与工程师进行沟通以确认问题,避免故障判断错误造成不必要的运费损失及周期的耽误。

维修周期:收到返修产品后,我们将即日安排工程师进行检测,我们将在最短的时间内维修或更换并寄回。一般的故障维修周期为3个工作日(自我司收到物品之日起,不计运输过程时间),由于特殊故障导致无法短期内维修的产品,我们会与用户另行沟通并确认维修周期。

维修费用:在免费保修期内的产品,由于产品质量问题引起的故障,不收任何维修费用;不属于免费保修范围内的故障或损坏,在检测确认问题后,我们将与客户沟通并确认维修费用,我们仅收取元器件材料费,不收取维修服务费;超过保修期限的产品,根据实际损坏的程度来确定收取的元器件材料费和维修服务费。

运输费用:产品正常保修时,用户寄回的运费由用户承担,维修后寄回给用户的费用由我司承担。非正常保修产品来回运费均有用户承担

3、技术支持

我们配备多名具有多年嵌入式研发经验的工程师来专职做技术支持,能够专业、快速的为您解决在产品使用过程中遇到的问题。

我们提供的技术支持范围仅局限于开发板的功能范围,我们将帮助您将我们 提供的功能在产品上正常的运行起来,在这之外的其他技术问题,可相互之间进 行交流,我们很乐意跟我们的用户分享我们在产品软、硬件研发过程中的点滴经 验。