# 0.1 Beskrivning av delblocken

### 0.1.1 Temperatur

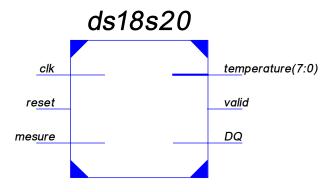
Logiken för avläsning av temperatur är uppdelad i ett antal delblock. Dels för att vara lättöverskådligt, men även så att man lätt ska kunna lägga till funktionalitet i efterhand. Slutanvändaren använder endast DS18S20 direkt. Onewire modulen är inte bunden till just DS12S20, utan kan även användas till andra andra enheter som använder sig utav 1-wire protokollet.

All logik använder sig utav VHDL-standardbiblioteket numeric\_std för hantering av tal med och utan tecken.

### DS18S20

Interface DS18S20 exponerar ett interface för mätning och avläsning av nuvarande temperatur. Mätningen initieras genom att measure sätts till '1'. När temperaturmätningen är klar kommer valid sättas till '1'. Då finns temperaturen att avläsa på temperature som en fixed point signed integer där bit 7–1 är heltalsdelen och bit 0 decimaldelen. valid fortsätter att vara '1' tills en ny mätning initieras genom att measure återigen sätts till '1'.

En temperaturmätning tar upp till 750ms.



Figur 0.1: Delblocket DS18S20

Implementation Själva logiken i sig består av en cirkulär tillståndsmaskin (Figure 0.2). Tillståndsmaskinen växlar mellan att ge olika kommandon till onewire-blocket, och sedan vänta på att kommandot ska utföras. En mer utförlig beskrivning när data avläses och hur det samplas finns under 0.1.1 Onewire. DS18S20 har stöd för flera sensorer på samma buss. De delar då DQ och varje sensor har unikt serienummer för identifiering. I denna konstruktion används endast en sensor och logik för identifiering av flera sensorer utelämnas.

VHDL koden är uppbyggd efter tvåprocessmodellen, med en klockad och en kombinatorisk process.

Master	Data	Kommentar
$T_{x}$	Reset	Reset puls.
$R_x$	Presence	Sensorn svarar med en presence puls.
$T_{\mathbf{x}}$	0x44	Skip ROM command. Eftersom det bara finns en sensor på bus-
		sen skippas identifiering.
$T_{\mathbf{x}}$	0x44	Convert T command. Sensorn mäter och sparar nuvarande tem-
		peratur till sitt interna minne.
$R_x$		Sensorn pollas kontinuerligt tills den svarar '1', vilket indikerar
		att mätningen är klar.
$\mathrm{T_x}$	Reset	Reset puls.
$R_x$	Presence	Sensorn svarar med en presence puls.
$T_{\mathbf{x}}$	0x44	Skip ROM command. Eftersom det bara finns en sensor på bus-
		sen skippas identifiering.
$T_{\mathbf{x}}$	0xBE	Read scratchpad command. Läser sensorns interna minne.
$R_{\mathbf{x}}$	<1 byte>	Läser första byten vilket är temperaturen.

Tabell 0.1: Kontrollsekvens för mätning och avläsning av temperatur

### Onewire

**Interface** Delblocket onwire sköter lågnivå kommunikationen med temperatursensorn, och exponerar ett högre nivå interface med fyra kontroll-kommandon och en ready signal. För att initiera en operation sätts control signalen till ett av följande värden när ready='1':

ctl idle Gör ingenting. ready kommer konstant vara '1'.

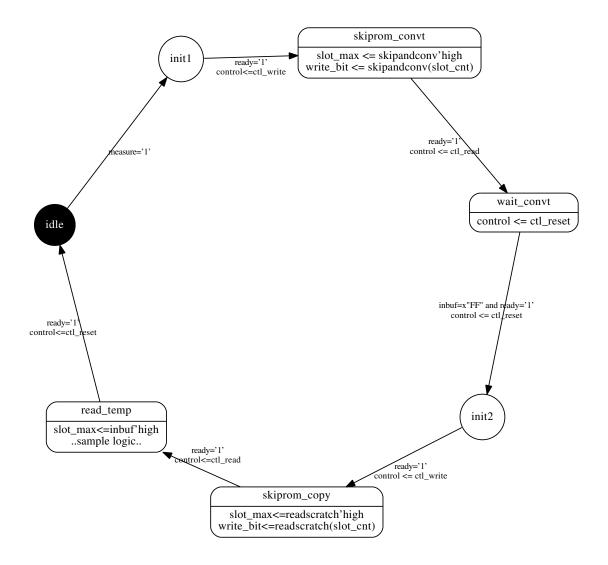
ctl\_read Läs slot\_max antal bitar från sensorn. slot\_cnt är en räknare som indikerar vilken bit som läses just nu. När sample\_now='1' Förväntas användaren spara biten som under den klockcykeln finns på read\_bit. När alla bitar är lästa kommer ready sättas till '1'.

### Exempel:

```
if rising_edge(clk) then
         if sample_now = '1' then
               in_buffer(slot_cnt) <= read_bit;
         end if;
end if;</pre>
```

ctl\_write Skriv slot\_max antal bitar till sensorn. slot\_cnt är en räknare som indikerar vilken bit som skrivs just nu. Användaren förväntas lägga biten som ska skrivas till sensorn på write\_bit. När alla bitar är skrivna kommer ready sättas till '1'.

## Exempel:



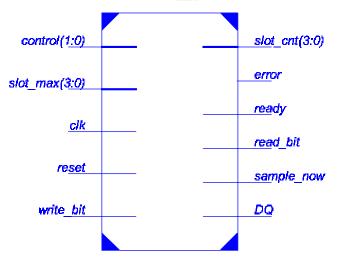
Figur 0.2: Tillståndsmaskin för delblocket DS18S20

write\_bit <= out\_buffer(slot\_cnt);</pre>

ctl\_reset Återställer sensorns tillståndsmaskin. När reset-sekvensen är klar kommer ready sättas till '1'.

Under en pågående operation kommer ready vara '0'. Observera att efter "power on" eller "master reset" kommer onewire utföra reset-sekvensen för sensorn, och användaren måste vänta på ready='1' innan ett kontrollkommando kan ges. Det finns även en error signal som kommer gå hög under en klockcykel om inte temperatursensorn svarar under resetsekvensen.

# onewire\_proto

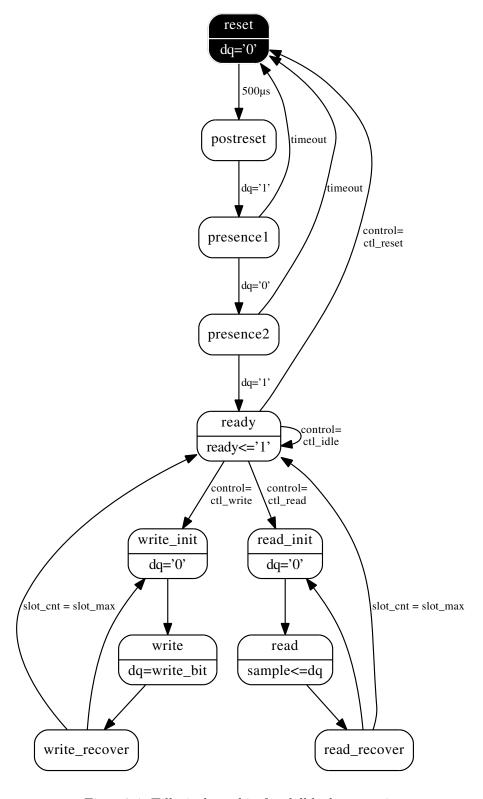


Figur 0.3: Delblocket onewire

Implementation Onewire delblocket implementerar Dallas 1-wire protokoll. För 1-wire används enbart en pin (DQ) för kommunikation. Ingen gemensam klocka finns. 1-wire bygger på master-slave principen, med sensorn som slave och kontrollen som master. Till DQ är en  $5K\Omega$ pullup resistor kopplad. Kommunikation sker via write slots och read slots. Mastern initierar all kommunikation. 1-wire är open drain, vilket innebär att pullup resistorn driver DQ hög när det inte är någon aktivitet på bussen. All data skrivs och avläses med den minst signifikanta biten först (LSB).

1-wire har stöd för sk. "parasite power", där DQ driver temperatursensorn. Onewire delblocket använder sig dock inte utav denna funktion, utan sensorn drivs genom  $V_{dd}$ .

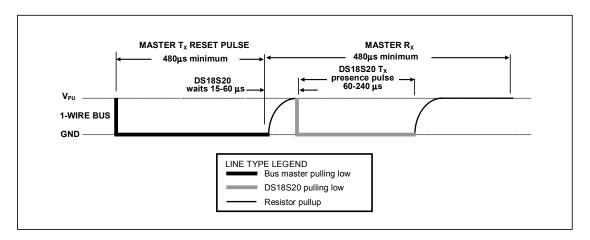
Kontrollen är uppbyggd av en tillståndsmaskin, se Figure 0.4. VHDL koden är uppbyggd efter tvåprocessmodellen, med en klockad och en kombinatorisk process.



Figur 0.4: Tillståndsmaskin för delblocket onewire

**Reset** Resetfasen korresponderar till  $reset \rightarrow postreset \rightarrow presence1 \rightarrow presence2 \rightarrow ready$  i onewires tillståndsmaskin (Figure 0.4).

Vid FPGAns power on, eller när den globala, asynkrona reset signalen går från hög till låg kommer tillståndsmaskinen börja i reset. Initieringssekvensen för temperatursensorn DS18S20 kommer då inledas. Se Figure 0.5. Om temperatursensorn svarar med en korrekt presence pulse inom accepterade tidsintervall kommer onewire att försättas i tillstånd ready och invänta vidare kommandon. Vid felaktikt eller uteblivet svar kommer error vara '1' under en klockcykel. Tillståndsmaskinen kommer sedan återgå till reset och börja om initieringssekvensen.



Figur 0.5: Timings för 1-wire resetsekvens

Skrivning med write slots Skrivfasen korresponderar till  $ready \rightarrow write\_init \rightarrow write \rightarrow write$  recover i onewires tillståndsmaskin (Figure 0.4).

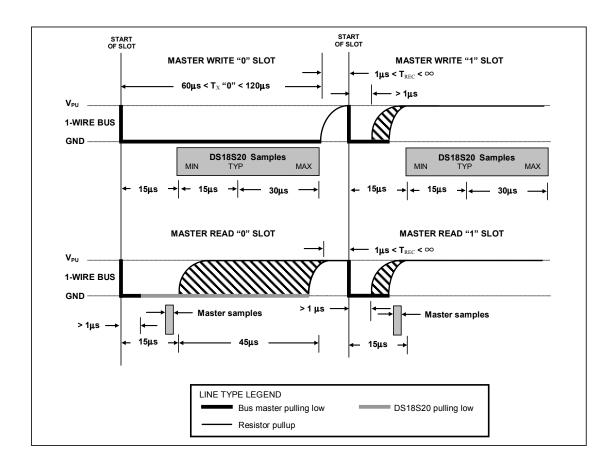
För att påbörja en skrivning sätts control till ctl\_write när ready='1'. slot\_max bitar kommer då skrivas till sensorn. 1-wire protokollet anvander write slots för att skriva bitar till sensorn. Flera bitar skrivs genom flera efterföljande write slots.

En write slot börjar med att buss-mastern driver DQ låg 1–15 $\mu$ s. Sensorn kommer sampla värdet på bussen 15–60 $\mu$ sefter att DQ gick från hög till låg. Efter varje write slot behövs  $>1\mu$ såterhämtningstid.

För att skriva '0' driver kontrollen DQ låg i  $60\mu s < T_x < 120\mu s$ . För att skriva '1' släpper kontrollen DQ maximalt  $15\mu s$  efter att write slot påbörjades. Se Figure 0.6.

Läsning med read slots Läsfasen korresponderar till  $ready \rightarrow read\_init \rightarrow read \rightarrow read\_recover$  i onewires tillståndsmaskin (Figure 0.4).

För att påbörja en läsning sätts control till ctl\_read när ready='1'. slot\_max bitar kommer då läsas från sensorn. 1-wire protokollet anvander read slots för att skriva bitar till sensorn. Flera bitar skrivs genom flera efterföljande read slots. En read slot intitieras alltid av mastern genom att driva DQ låg i  $1\mu s < T_x < 15\mu s$ . Sensorn kommer efter att



Figur 0.6: Write och read slots timings för '0' respektive '1'.

DQ gått från '1'  $\rightarrow$  '0' lägga ut '1' eller '0' på DQ. Data är giltig upp till  $15\mu$ s efter det att master initierar read slot. Se Figure 0.6.

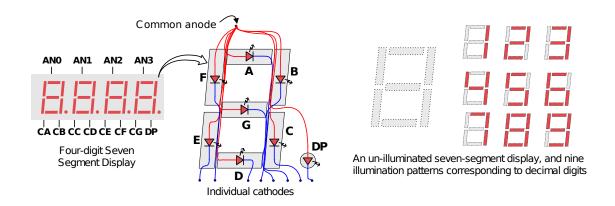
# 0.1.2 7 Segments display

segment temperature

bcd

### 0.1.3 Gemensamt

timer



Figur 0.7: 7-segments display

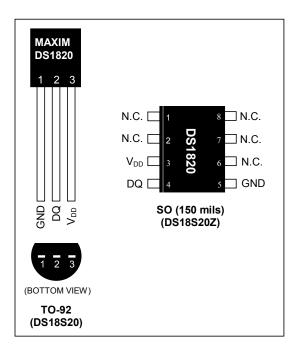
# 0.2 Hårdvara

# 0.2.1 DS18S20 - Temperatursensor

DS18S20 är en temperatursensor tillvärkad av Dallas Semiconductor (numera Maxim) som enbart använder sig utav 1 pin för kommunikation.

## Sensorn har:

- $\bullet$  Temperaturmätning från -75°C till 125°C med  $\pm 5$  precision.
- Alarmfunktion med icka-flyktigt minne.
- Max 750ms för temperaturmätning
- Flera sensorer kan dela på en buss.
- Ett unikt för varje enhet 64 bitars serienummer.
- Endast två pinnar behövs om "parasite power" anvands. Då laddar sensorn upp en kondensator när DQ drivs aktivt hög.



Figur 0.8: Dallas DS18S20