

### 3. Semesterprojekt - Goofy Candy Gun Dokumentation - Gruppe 3

Rieder, Kasper 201310514	Jensen, Daniel V. 201500152	Nielsen, Mikkell 201402530
Kjeldgaard, Pernille L. PK94398	Konstmann, Mia 201500157	Kloock, Michael 201370537
	Rasmussen, Tenna 201406382	

29. marts 2016

# Indhold

<b>Indhold</b>	<b>ii</b>
<b>Figurer</b>	<b>iii</b>
<b>1 Kravspecifikation</b>	<b>1</b>
1.1 Aktør kontekst diagram . . . . .	1
1.2 Use Case Diagram . . . . .	1
1.3 Aktør beskrivelse . . . . .	2
1.4 Fully Dressed Use Cases . . . . .	2
1.5 Ikke funktionelle krav . . . . .	7
<b>2 Accepttestspekifikation</b>	<b>9</b>
2.1 Use case 1 - Hovedscenarie . . . . .	9
2.2 Use case 2 - Hovedscenarie . . . . .	11
2.3 Ikke-funktionelle krav . . . . .	13
<b>3 Systemarkitektur</b>	<b>14</b>
3.1 Hardware Arkitektur . . . . .	20
3.2 Software Arkitektur . . . . .	20
<b>4 Design og implementering</b>	<b>29</b>
4.1 Software Design . . . . .	29
4.2 Hardware Design . . . . .	29
<b>5 Test</b>	<b>33</b>
5.1 Modultest . . . . .	33
5.2 Integration . . . . .	34
5.3 Accepttest . . . . .	34
<b>6 Referencer</b>	<b>35</b>
<b>Litteratur</b>	<b>35</b>

## Figurer

1	Kontekst diagram for slikkanonen . . . . .	1
2	Use case diagram for slikkanonen . . . . .	1
3	Skitse af brugergrænsefladen . . . . .	8
4	Domæne model for systemet . . . . .	14
5	Overordnet BDD for Candygun 3000. . . . .	15
6	IBD for Candygun 3000. . . . .	16
7	Sekvensdiagram for Devkit 8000. . . . .	21
8	Klassediagram for Devkit 8000 . . . . .	22
9	Sekvensdiagram for PSoC0 SPI test. . . . .	23
10	Sekvensdiagram for PSoC0 I2C test. . . . .	23
11	Sekvensdiagram for PSoC0 Nunchuck test. . . . .	24
12	Klassediagram for PSoC0. . . . .	24
13	Sekvensdiagram for PSoC1 . . . . .	25
14	Klassediagram for PSoC1. . . . .	25
15	Forbindelser mellem systemets komponenter . . . . .	26
16	Timing Diagram af 1-byte I2C aflæsning . . . . .	27
17	Eksempel af I2C Protokol Forløb . . . . .	28
18	H-bro kredsløb . . . . .	30
19	. . . . .	33
20	Tidslinje af aflæste I2C beskeder af PSoC0 fra Wii-Nunchuck . . .	34

## 1 Kravspecifikation

Det følgende afsnit udpensler projektet ved specifikation af aktører, use cases, samt ikke-funktionelle krav.

### 1.1 Aktør kontekst diagram

Figur 1 viser et kontekst diagram for Goofy Candygun 3000.



Figur 1: Kontekst diagram for slikkanonen

### 1.2 Use Case Diagram

Figur 2 viser et use case diagram for Goofy Candygun 3000.



Figur 2: Use case diagram for slikkanonen

### 1.3 Aktør beskrivelse

Det følgende afsnit beskriver de identificerede aktører for Goofy Candygun 3000.

#### 1.3.1 Aktør - Bruger

Aktørens Navn:	Bruger
Alternativ Navn:	Spiller
Type:	Primær
Beskrivelse:	Brugeren initierer Goofy Candy Gun, ved at vælge spiltype på brugergrænsefladen. Derudover har brugeren mulighed for at stoppe spillet igennem brugergrænsefladen. Brugeren vil under spillet interagere med Goofy Candy Gun gennem Wii-Nunchucken. Brugeren starter også Goofy Candy Gun system-testen for at verificere om det er operationelt.

### 1.4 Fully Dressed Use Cases

Det følgende afsnit indeholder de *fully dressed use cases* for Goofy Candy Gun, som kan findes under afsnittet **Use Case Diagram**.



## 1.4.1 Use Case 1 - Spil Goofy Candy Gun 3000

<b>Navn</b>	Spil Goofy Candygun 3000
<b>Mål</b>	At spille spillet
<b>Initiering</b>	Bruger
<b>Aktører</b>	Bruger
<b>Antal samtidige forekomster</b>	Ingen
<b>Prækondition</b>	Spillet og kanonen er operationel. UC2 Test kommunikationsprotokoller er udført
<b>Postkondition</b>	Brugeren har færdiggjort spillet
<b>Hovedscenarie</b>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Bruger vælger spiltype på brugergrænseflade</li> <li>2. Bruger vælger antal skud til runde</li> <li>3. Bruger fylder magasin med slik tilsvarende antal skud</li> <li>4. Bruger indstiller kanon med analogstick på Wii-nunchuck</li> <li>5. Bruger udløser kanonen med Wii-nunchucks trigger</li> <li>6. System lader et nyt skud</li> <li>7. Brugergrænseflade opdateres med spillets statistikker</li> <li>8. Punkt 4 til 7 gentages indtil skud er opbrugt <ul style="list-style-type: none"> <li>[Extension 1: Bruger vælger 2 player mode]</li> <li>[Extension 2: Bruger afslutter det igangværende spil]</li> </ul> </li> <li>9. Brugergrænseflade viser afslutningsinfo for runden</li> <li>10. Bruger afslutter runde</li> <li>11. Brugergrænseflade vender tilbage til starttilstand</li> </ol>
<b>Udvidelser/ undtagelser</b>	<p><b>[Extension 1: Brugeren vælger 2 player mode]</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Bruger overdrager Wii-nunchuck til den anden bruger</li> <li>2. Punkt 4 til 7 gentages indtil skud er opbrugt</li> <li>3. Use case genoptages fra punkt 8</li> </ol> <p><b>[Extension 2: Bruger afslutter det igangværende spil]</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Brugergrænseflade vender tilbage til starttilstand</li> <li>2. Use case afsluttes</li> </ol>

**1.4.2 Use Case 2 - Test Kommunikationsprotokoller**

<b>Navn</b>	Test kommunikationsprotokoller
<b>Mål</b>	At teste kommunikations protokoller
<b>Initiering</b>	Bruger
<b>Aktører</b>	Bruger
<b>Antal samtidige forekomster</b>	Ingen
<b>Prækondition</b>	Systemet er tændt
<b>Postkondition</b>	Systemet er gennemgået testen og resultaterne er vist



<b>Hovedscenarie</b>	<ol style="list-style-type: none"><li>1. Bruger vælger test system på brugergrænseflade</li><li>2. Devkit sender start SPI test til PSoC0 via SPI</li><li>3. PSoC0 sender acknowledge til Devkit via SPI [Exception 1: PSoC0 sender ikke acknowledge]</li><li>4. Brugergrænseflade meddeler om gennemført SPI test</li><li>5. Devkit sender start I2C test til PSoC0 via SPI</li><li>6. PSoC0 sender start I2C test til PSoC slaver via I2C</li><li>7. PSoC slaver sender acknowledge til PSoC0 via I2C [Exception 2: PSoC slaver sender ikke acknowledge]</li><li>8. PSoC0 meddeler om gennemført I2C test til Devkit via SPI</li><li>9. Brugergrænseflade meddeler om gennemført I2C test</li><li>10. Brugergrænseflade anmoder bruger om at trykke på knap 'Z' på Wii-nunchuck</li><li>11. Wii-nunchuck sender besked "Knap Z trykket" til PSoC2 via I2C [Exception 3: Wii-nunchuck sender ikke "Knap Z trykket"]</li><li>12. PSoC2 sender besked om "Knap Z trykket" til PSoC0 via I2C</li><li>13. PSoC0 videresender besked om "Knap Z trykket" til Devkit via SPI</li><li>14. Brugergrænseflade meddeler om gennemført Wii-nunchuck test</li><li>15. Brugergrænseflade meddeler at test af kommunikationsprotokoller er gennemført</li></ol>
----------------------	--

Udvidelser/ undtagelser	<p><b>[Exception 1: PSoC0 sender ikke acknowledge]</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Brugergrænseflade meddeler fejl i SPI kommunikation</li> <li>2. UC2 afsluttes</li> </ol> <p><b>[Exception 2: PSoC slaver sender ikke acknowledge]</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. PSoC0 sender fejlmeddelse til Devkit</li> <li>2. Brugergrænseflade meddeler fejl i I2C kommunikation</li> <li>3. UC2 afsluttes</li> </ol> <p><b>[Exception 3: Wii-nunchuck sender ikke "Knap Z trykket"]</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. PSoC2 sender fejlmeddelse til PSoC0</li> <li>2. PSoC0 videresender fejlmeddelse til Devkit</li> <li>3. Brugergrænseflade meddeler fejl i I2C kommunikation med Wii-nunchuck</li> <li>4. UC2 afsluttes</li> </ol>
-------------------------	--

### 1.5 Ikke funktionelle krav

1. Kanonen skal kunne drejes med en nøjagtighed på  $\pm 5^\circ$ 
  - 1.1. Vertikalt gælder dette for intervallet fra 0 til  $70^\circ$
  - 1.2. Horizontalt gælder dette for intervallet fra  $-45^\circ$  til  $45^\circ$
2. Kanonen skal kunne affyre projektiler med en diameter på  $1,25 \text{ cm} \pm 2 \text{ mm}$
3. Kanonen skal kunne affyre sit projektil minimum 1 meter
4. Kanonens størrelse må maksimalt være 40cm høj, bred og dyb
5. Fra aftryk på trigger til affyring må der maksimalt gå ti sekunder
6. Affyring af kanonen skal kunne afvikles minimum tre gange pr. minut
7. Figur 3 viser en skitse af hvordan den grafiskbrugergrænseflade kommer til at se ud



Figur 3: Skitse af brugergrænsefladen

## 2 Accepttestspecifikation

### 2.1 Use case 1 - Hovedscenarie

Step	Handling	Forventet observation/resultat	Faktisk observation/resultat	Vurdering (OK/FAIL)
1	Vælg one-player mode.	Brugergrænsefladen viser spilside for one-player mode og anmoder om valg af antal skud.		
2	Vælg ti skud.	Brugergrænseflade anmoder om, at der fyldes ti stykker slik i magasinet.		
3	Fyld ti stykker slik i magasinet og tryk på knap for at starte spil.	Brugergrænseflade går til spilside og anmoder om, at kanon indstilles.		
4	Indstil kanon til affyring med Wii-nunchuck.	Kanon indstiller sig svarende til Wii-nunchucks placering.		
5	Udløs kanon med trigger på wii-nunchuck.	Kanon udløses.		
6	Gentag punkt 4 og 5 ti gange.	Punkt 4 og 5 gentages.		
7	Kig på brugergrænsefladen.	Brugergrænsefladen viser info om spillet.		
8	Tryk på knap for at vende tilbage til starttilstand.	Brugergrænseflade vender tilbage til startside.		

**2.1.1 Use case 1 - Extension 1**

Step	Handling	Forventet observation/resultat	Faktisk observation/resultat	Vurdering (OK/FAIL)
1	Vælg two-player mode.	Brugergrænsefladen viser spilside for two-player mode og anmoder om valg af antal skud.		
2	Vælg ti skud på brugergrænseflade.	Brugergrænseflade anmoder om, at der fyldes ti stykker slik i magasinet.		
3	Fyld ti stykker slik i magasinet og tryk på knap for at starte spil.	Brugergrænseflade går til spilside og anmoder om, at kanon indstilles.		
4	Indstil kanon til affyring med Wii-nunchuck.	Kanon indstiller sig svarende til Wii-nunchucks placering.		
5	Udløs kanon med trigger på wii-nunchuck.	Kanon udløses.		
6	Giv Wii-nunchuck til den anden spiller.	Den anden spiller modtager Wii-nunchuck.		
7	Gentag punkt 4 til 6 indtil skud er opbrugt.	Punkt 4 til 6 gentages.		
8	Kig på brugergrænseflade.	Brugergrænseflade viser info om spil.		
9	Tryk på knap for at vende tilbage til starttilstand.	Brugergrænseflade vender tilbage til startside.		

**2.1.2 Use case 1 - Extension 2**

Step	Handling	Forventet observation/resultat	Faktisk observation/resultat	Vurdering (OK/FAIL)
1	Vælg one-player mode.	Brugergrænsefladen viser spilside for one-player mode og anmoder om valg af antal skud.		
2	Vælg ti skud på brugergrænseflade.	Brugergrænseflade anmoder om, at der fyldes ti stykker slik i magasinet.		
3	Fyld ti stykker slik i magasinet og tryk på knap for at starte spil.	Brugergrænseflade går til spilside og anmoder om, at kanon indstilles.		
4	Tryk på knap for afslutning af spil.	Brugergrænseflade vender tilbage til startside.		

**2.2 Use case 2 - Hovedscenarie**

Step	Handling	Forventet observation/resultat	Faktisk observation/resultat	Vurdering (OK/FAIL)
1	Tryk start test på brugergrænseflade	Brugergrænsefladen udskriver at SPI og I2C testen er godkendt. Brugergrænsefladen anmoder bruger om tryk på Z på Wii-nunchuck		
2	Tryk Z på Wii-nunchuck	Brugergrænsefladen udskriver at Wii-testen er godkendt		

**2.2.1 Use case 2 - Exception 1**

Step	Handling	Forventet observation/resultat	Faktisk observation/resultat	Vurdering (OK/FAIL)
1	Fjern SPI-kablet fra DevKittet.			
2	Tryk på start test på brugergrænseflade	Brugergrænsefladen udskriver SPI forbindelses fejlmeddelelse.		

**2.2.2 Use case 2 - Exception 2**

Step	Handling	Forventet observation/resultat	Faktisk observation/resultat	Vurdering (OK/FAIL)
1	Fjern I2C-kabler fra alle I2C slaver.			
2	Tryk på start test på brugergrænseflade	Brugergrænsefladen udskriver I2C forbindelses fejlmeddelelse.		

**2.2.3 Use case 2 - Exception 3**

Step	Handling	Forventet observation/resultat	Faktisk observation/resultat	Vurdering (OK/FAIL)
1	Disconnect Wii nunchuck fra systemet.			
2	Tryk på start test på brugergrænseflade			
3	Vent på timeout.	Brugergrænsefladen udskriver Wii Nunchuck forbindelses fejlmeddelelse		

### 2.3 Ikke-funktionelle krav

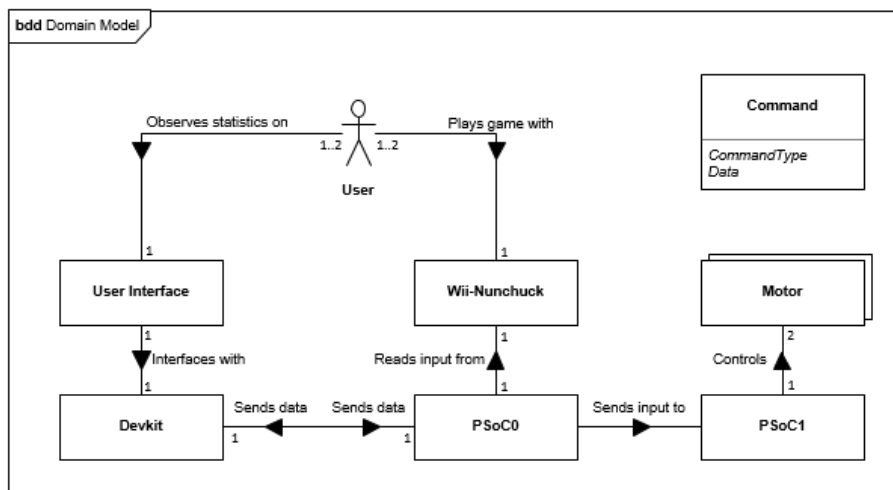
Krav	Test	Forventet observation/resultat	Faktisk observation/resultat	Vurdering (OK/FAIL)
1.1	Bruger styrer kanon fra "top"position til "bund"position, og måler vinkelforskellen.	Den afmålte vinkelforskel må være $70^{\circ} \pm 5^{\circ}$		
1.2	Bruger drejer kanonen fra længst til højre til længst til venstre og måler vinkelforskellen.	Den afmålte vinkelforskel ligger indenfor $70^{\circ} \pm 5^{\circ}$		
2	Et projektil på 1.25 cm i diameter $\pm 5$ mm affyres fra kanonen.	Projektilet bliver affyret		
3	Et projektil affyres, og distancen mellem kanonen og stedet hvor projektilet lander måles.	Distancen er blevet målt til at være større end 1 meter.		
4	Mål kanonens dimensioner med en lineal.	Dimensionerne overstiger ikke 40cm x 40cm x 40cm.		
5	Tryk på "triggeren" på Wii Nunchuck, og mål med et stopur hvor lang tid der går fra tryk, til kanonen bliver affyret.	Den målte tid er mindre end 10 sekunder.		
6	Kanonen affyres 3 gange, og et stopur startes ved første skud, og stoppes ved det tredje skud.	Den målte tid er mindre end 60 sekunder.		



### 3 Systemarkitektur

#### 3.0.1 Domæne model

På figur 4 ses domæne modellen for systemet. Denne er udarbejdet ved at lave en navneordsanalyse fra de use cases der er specificerede i afsnit 1.

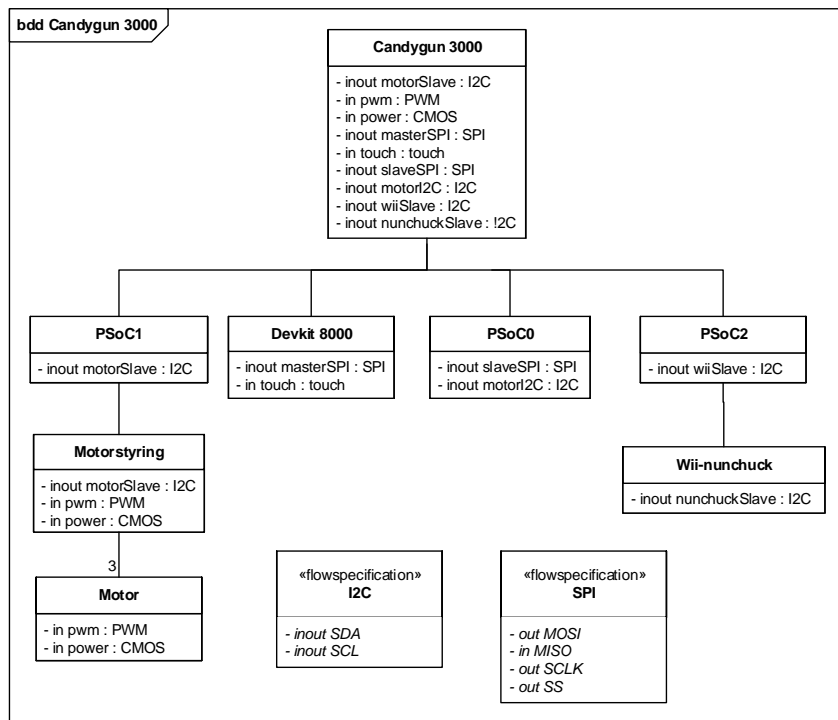


Figur 4: Domæne model for systemet

I domæne modellen ses det, at brugeren interagerer med både Wii-nunchucken og med brugergrænsefladen. Brugergrænsefladen er en grænseflade til devkittet. Devkittet kommunikerer med PSoC0, som læser den analoge data der kommer fra Wii-nunchucken. Denne data bliver derefter afkodet og videresendt til PSoC1, som ud fra denne data styrer de forskellige motorer.

#### 3.0.2 BDD for Candygun 3000

I BDD-diagrammet på figur 5 er Candygun 3000 brudt ned i blokkene PSoC0, PSoC1, PSoC2 og Devkit 8000. Devkit 8000 er brugergrænsefladen, som brugeren kan interagere med via touchskærmen. Den er forbundet via SPI til PSoC0, som er SPI-slave. PSoC0 er desuden også I2C-master. PSoC0 kommunikerer via I2C til PSoC1 og PSoC2. PSoC1 står for motorstyring, som via et PWM-signal styrer de 3 motorer. PSoC2 har til opgave at aflæse brugerinput fra Wii-nunchucken, som også kommunikerer via I2C. På figur 5 ses de forskellige blokke og deres porte. Desuden er der en flowspecification for I2C og SPI, hvor forbindelserne er beskrevet mere detaljeret (set fra master-synspunkt).



Figur 5: Overordnet BDD for Candygun 3000.

### Blokbetegnelse

#### DevKit 8000

*DevKit 8000* er en embedded Linux platform med touch-skærm der bruges til brugergrænsefladen for produktet. Det er her hvor brugeren interagerer med systemet og ser status for spillet.

#### Motorstyring

*Motorstyring* er blokken som består af Candy Gun 3000's motorer - brugt til at styre den - samt *PSoC1*, som bruges til styring af disse motorer.

#### Wii-Nunchuck-Styring

*Wii-Nunchuck-Styring* er blokken som består af den fysiske Wii-Nunchuck controller der bruges af brugeren til at styre kanonen, samt *PSoC2*, som bruges til at videregende I2C dataen fra controlleren.

#### Wii-Nunchuck

*Wii-Nunchuck* er controlleren brugeren styrer kanonen med.

#### Motor

*Motor* blokken er Candy Gun 3000's motorer der bruges til styring af kanonen i forskellige retninger.

#### PSoC0

*PSoC0* er PSoC hardware der både er I2C master og SPI slave. Denne PSoC fungerer som bindeled mellem resten af systemets hardware, så kommunikation er muligt.

#### PSoC1

*PSoC1* er PSoC hardware der bruges til softwarestyring af Candy Gun 3000's motorer samt affyringsmekanisme.

#### **PSoC2**

*PSoC2* er PSoC hardware der bruges til at videresende input data fra Wii-Nunchuck controlleren.

#### **SPI (FlowSpecification)**

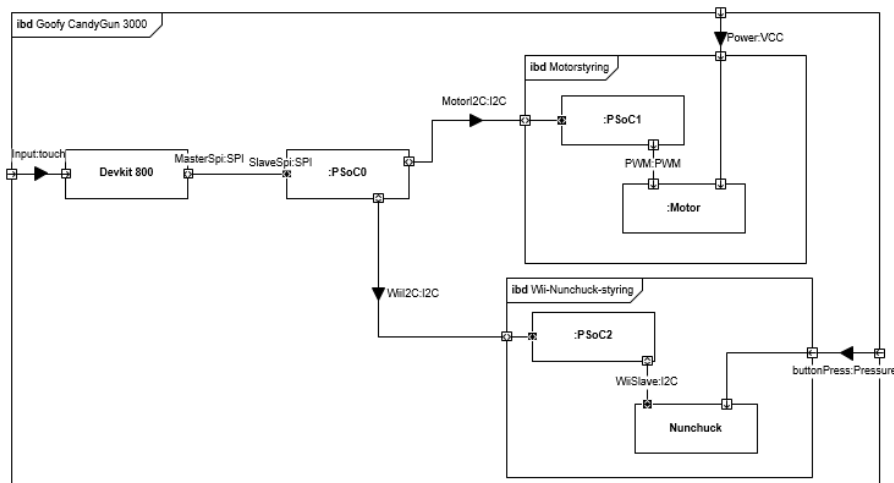
*SPI (FlowSpecification)* beskriver signalerne der indgår i *SPI* kommunikation.

#### **I2C (FlowSpecification)**

*I2C (FlowSpecification)* beskriver signalerne der indgår i *I2C* kommunikation.

### 3.0.3 IBD for Candygun 3000

I IBD'et på figur 6 er forbindelserne mellem de forskellige blokke overskueliggjort. Det er dermed let at få et overblik over, hvilke grænseflader der skal tages højde for i den videre udvikling.



Figur 6: IBD for Candygun 3000.

#### Signalbeskrivelse

Generelt for signalbeskrivelsen gælder, at når et signal beskrives som 'højt' menes der i et spændingsområde på 3.5V til 5 V, som er defineret for CMOS kredse [3]. På samme måde er signaler beskrevet som 'lav' defineret som spændinger indenfor 0 V til 1.5 V.

Blok-navn	Funktionsbeskrivelse	Signaler	Signalbeskrivelse
Devkit8000	Fungerer som grænseflade mellem bruger og systemet.	masterSPI	Type: SPI Spændingsniveau: 0-5V Hastighed: ??

		touch	Type: touch Tryk på Dev-Kit8000 display.
PSoC0	Fungerer som I2C master for systemet samt SPI slave til DevKit8000.	slaveSPI	Type: SPI Spændingsniveau: 0-5V Hastighed: ??
		masterI2C	Type: I2C Spændingsniveau: 0-5V Hastighed: 100kbit/sekund
Motorstyring	Modtager input fra Wii-Nunchuck og omsætter det til PWM signaler.	motorSlave	Type: I2C Spændingsniveau: 0-5V Hastighed: 100kbit/sekund Beskrivelse: Indeholder Wii-Nunchuck data der skal bruges til motorstyring.
		power	Type: $V_{CC}$ Spændingsniveau: 5V Beskrivelse: Strømforsyning til motorstyringen.
PSoC1	Modtager input fra Wii-Nunchuck og omsætter det til PWM signaler.	MotorI2C	Type: I2C Spændingsniveau: 0-5V Hastighed: 100kbit/sekund Beskrivelse: Indeholder formateret Wii-Nunchuck data som skal bruges til styring af motorens PWM signal.

		PWM	Type: PWM Frekvens: 22kHz PWM %: 0-100% Spændingsniveau: 0-5V Beskrivelse: PWM signal til styring af motorens hastighed. Udregnet ud fra MotorI2C signalet.
Motor	Motorerne der skal styre kanonen	PWM	Type: PWM Frekvens: 22kHz PWM%: 0-100% Spændingsniveau: 0-5V Beskrivelse: PWM signal til styring af motorens hastighed.
		power	Type: $V_{CC}$ Spændingsniveau: 12V Beskrivelse: Strømforsyning til motorstyringen
PSoC2	Modtager input data fra Wii-Nunchuk og videre sender det i behandlet format.	wiiSlave	Type: I2C Spændingsniveau: 0-5V Hastighed: 100kbit/sekund Beskrivelse: Sender input data fra Wii-Nunchuck til PSoC2.
		WiiI2C	Type: I2C Spændingsniveau: 0-5V Hastighed: 100kbit/sekund Beskrivelse: Videre sender behandlet Wii-Nunchuk data til andre dele af systemet.

Wii-nunchuck	Den fysiske controller som brugeren styrer kanonen med.	WiiSlave	Type: I2C Spændingsniveau: 0-5V Hastighed: 100kbit/sekund Beskrivelse: Denne I2C linje bruges til kommunikation mellem PSoC 2 og Wii-Nunchuck.
		buttonPress	Type: I2C Det fysiske tryk når brugeren trykker på Wii-Nunchuck knapper.
SPI	Denne blok beskriver den ikke-atomiske SPI forbindelse.	MOSI	Type: CMOS Spændingsniveau: 0-5V Hastighed: ?? Beskrivelse: Binært data som sendes fra master til slave.
		MISO	Type: CMOS Spændingsniveau: 0-5V Hastighed: ?? Beskrivelse: Binært data som sendes fra slave til master.
		SCLK	Type: CMOS Spændingsniveau: 0-5V Hastighed: ?? Beskrivelse: Clock signalet fra master til slave, som bruges til at synkronisere den serielle kommunikation.
		SS	Type: CMOS Spændingsniveau: 0-5V Hastighed: ?? Beskrivelse: Slave-Select, som bruges til at vælge slaven der skal modtage og sende data.

I2C	Denne blok beskriver den ikke-atomiske I2C forbindelse.	SDA	Type: CMOS Spændingsniveau: 0-5V Hastighed: ?? Beskrivelse: Data-bussen mellem I2C masteren og I2C slaver.
		SCL	Type: CMOS Spændingsniveau: 0-5V Hastighed: ?? Beskrivelse: Clock signalet fra master til lyttende I2C slaver, som bruges til at synkronisere den serielle kommunikation.

### 3.1 Hardware Arkitektur

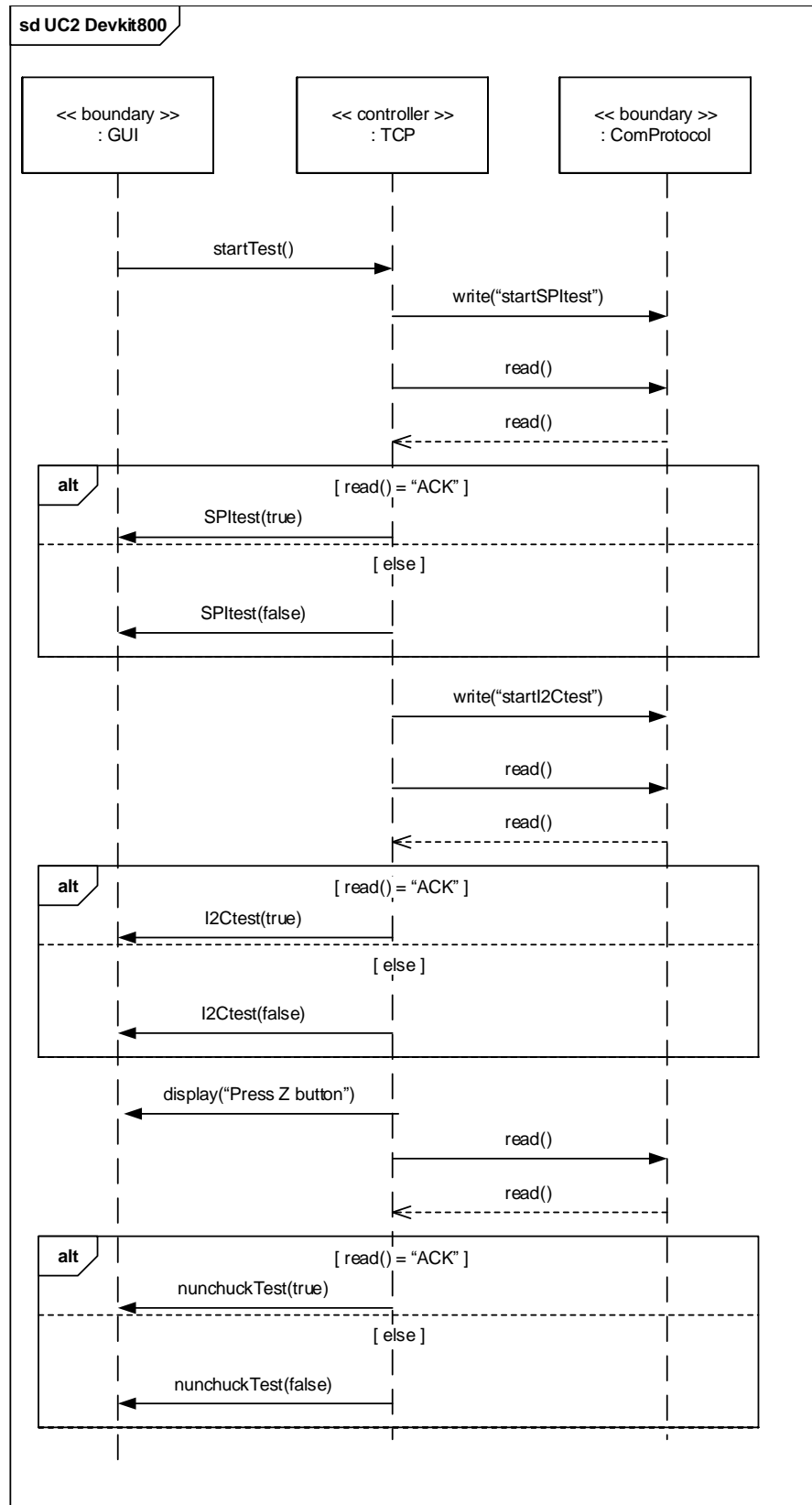
I hardwarearkitekturen brydes systemet ned i dele, som senere gør det muligt at uddele arbejdsopgaver, og specificere grænseflader. Hardwarearkitekturen består af BDD og IBD for systemet.

### 3.2 Software Arkitektur

I softwarearkitekturen udarbejdes der applikationsmodeller bestående af sekvensdiagrammer og klassediagrammer for hvert delsystem med udgangspunkt i use case 2. Denne arkitektur overskueliggøre kravene til de boundaryklasser, der muliggør kommunikation mellem delsystemerne. Desuden bliver der gennem analyse af use case og sekvensdiagrammer udledt grundlæggende metoder i klasserne.

#### 3.2.1 Applikationsmodel for Devkit 8000

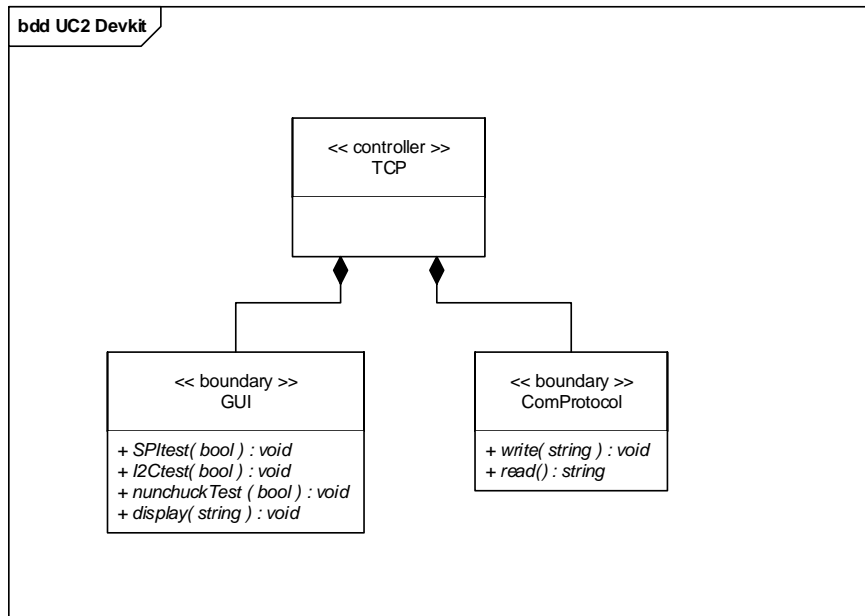
Sekvensdiagrammet for Devkit 8000 ses på figur 7. Det tager udgangspunkt i use case 2. Der er to boundaryklasser, da brugergrænsefladen skal kommunikere med brugeren og PSoC0. Ud til brugeren er der en GUI. Boundaryklassen ComProtocol, skal kunne håndtere SPI-kommunikationen til PSoC0. Som det ses af diagrammet initieres testen af brugeren via GUI'en, og derfra er det controlklassen på Devkittet, der sørger for, at de forskellige tests bliver sat i gang, og melder resultatet ud til brugeren via GUI'en.



Figur 7: Sekvensdiagram for Devkit 8000.



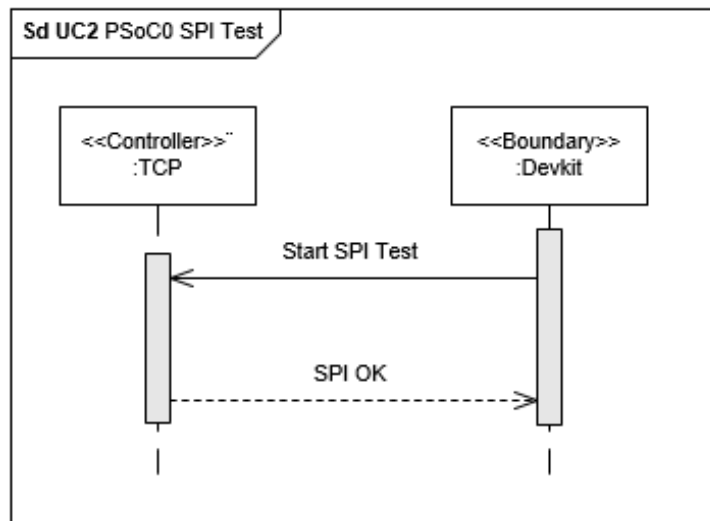
Ud fra sekvensdiagrammet for Devkit 8000 er der udledt foreløbige metoder til klasserne. De ses i klassediagrammet på figur 8.



Figur 8: Klassediagram for Devkit 8000

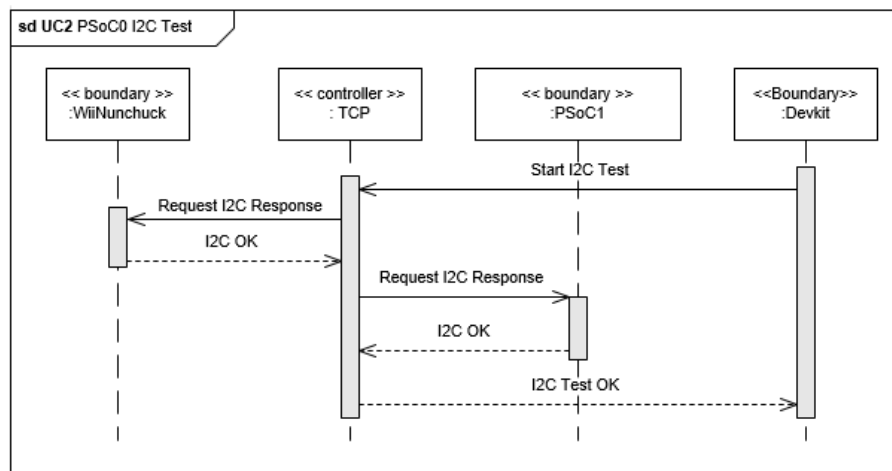
### 3.2.2 Applikationsmodel for PSoC0

På figur 9, 10 og 11 ses sekvensdiagrammer for PSoC0 med udgangspunkt i vores test use case - usecase 2. Denne er blevet opdelt i de 3 tests der skal gennemføres - nemlig I2C, Nunchuck og SPI kommunikations tests. Kontrollklassen, som er opkaldt efter use case navnet, hedder Test Communication Protocol. Hvilket på figurene er forkortet til TCP. Desuden er der tre boundaryklasser, da PSoC0 skal kommunikere både med Devkit 8000, Nunchucken og PSoC1.



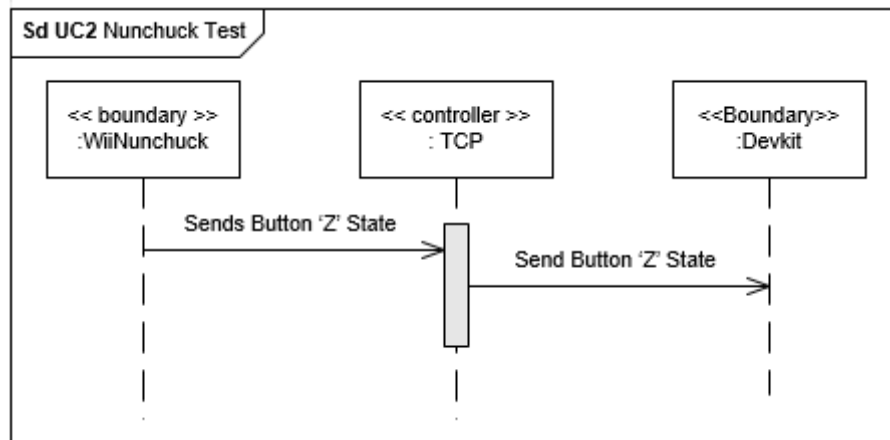
Figur 9: Sekvensdiagram for PSoC0 SPI test.

På figur 9 ses det, at Devkittet starter SPI testen ved at sende en besked til kontroller klassen. Denne svarer derefter en SPI OK tilbage, og derved er SPI testen gennemført.



Figur 10: Sekvensdiagram for PSoC0 I2C test.

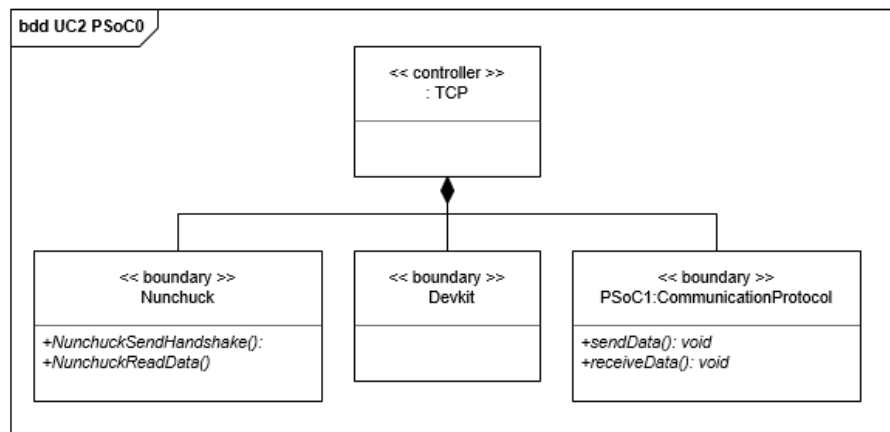
På figur 10 ses det, at Devkittet starter I2C testen, ved at sende en besked til kontroller klassen. Kontroller klassen tester alle enhederne på I2C nettet, og svarer derefter tilbage til Devkittet med en I2C Test OK besked.



Figur 11: Sekvensdiagram for PSoC0 Nunchuck test.

På figur 11 ses det, at Nunchucken sender 'Z' knappens status (tryket eller ikke-trykket) til kontroller klassen. Denne videresender knappens status til Devkittet, og derved er testen færdig.

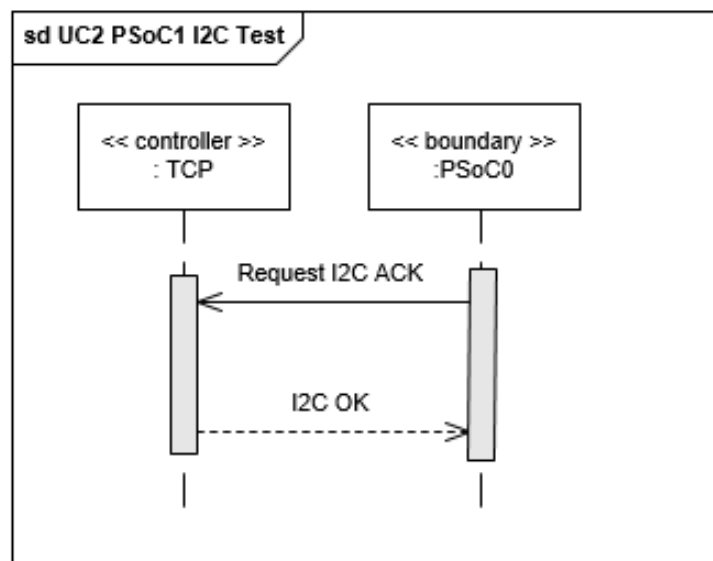
I klassediagrammet på figur 12 ses kontrolklassen og de tre boundaryklasser, som hører til PSoC0. I klasserne er der tilføjet metoder, som er udledt ud fra sekvensdiagrammerne.



Figur 12: Klassediagram for PSoC0.

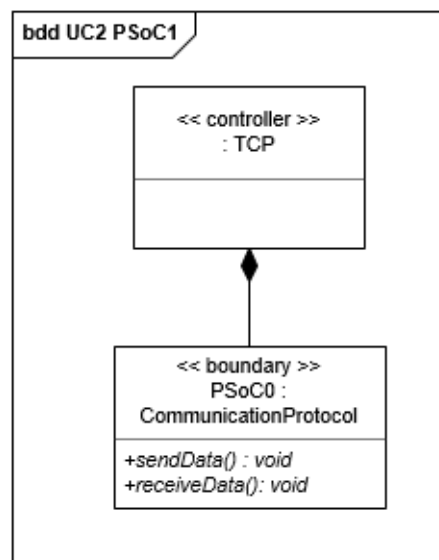
### 3.2.3 Applikationsmodel for PSoC1

Sekvensdiagrammet for PSoC1 med udgangspunkt i use case 2 ses på figur 13. Også her er kontrolklassen opkaldt efter use case navnet "Test Communication Protocols", hvilket i diagrammet er forkortet til TCP. Her er der kun én boundaryklasse, da PSoC1, som ellers står for motorstyring, i use case 2, kun anvendes til test af I2C, og derfor kun skal den kommunikere med PSoC0.



Figur 13: Sekvensdiagram for PSoC1

Fra det simple sekvensdiagram på figur 13, er der også udledt et simpelt klassediagram, som kan håndtere de få funktioner, som ses af det tilhørende sekvensdiagram.

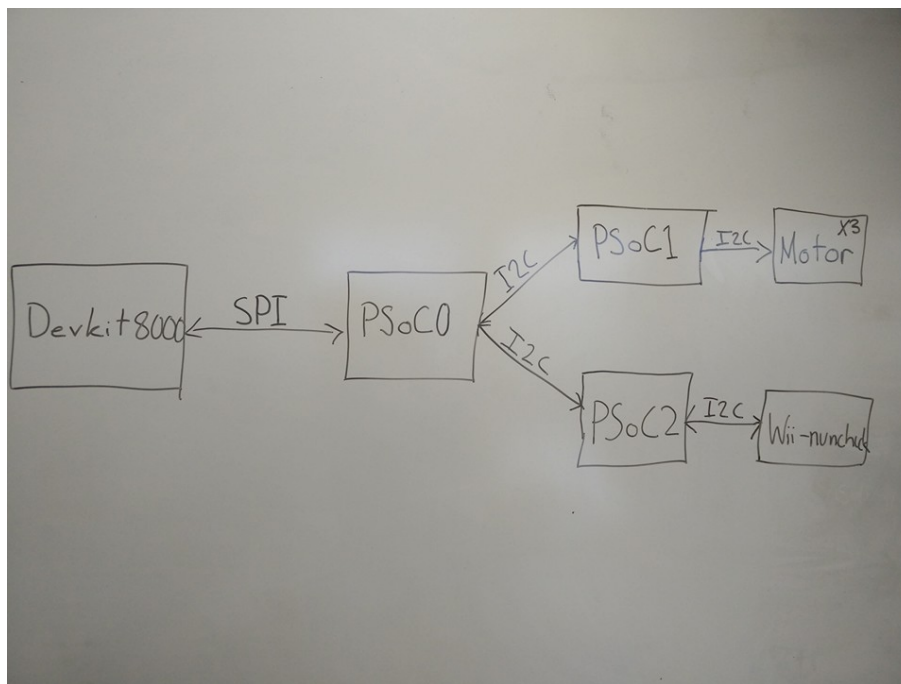


Figur 14: Klassediagram for PSoC1.

### 3.2.4 Kommunikationsprotokoller

Dette afsnit beskriver de kommunikationsprotokoller som bruges til at sende data mellem systemets komponenter på de brugte bustyper - I2C og SPI.

På figur 15 gives et overblik over systemets forbindelser mellem dets embedded linux platform og microcontrollers. For hver forbindelse ses typen af bus der bruges.



Figur 15: Forbindelser mellem systemets komponenter

### SPI Protokol

### I2C Protokol

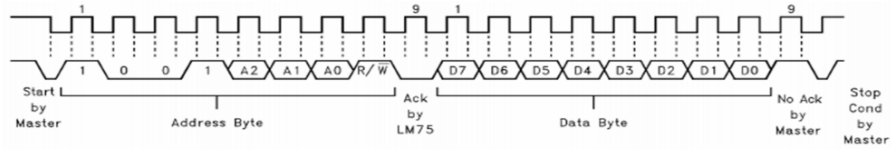
I2C[1] er en bus bestående af to ledninger. Den ene ledning bruges som data-bus og navngives *Serial Data Line* (SDA). Den anden ledning bruges til clock signalet, for at synkronisere kommunikationen, og navngives *Serial Clock Line* (SCL). Enheder på I2C bussen gør brug af et master-slave forhold til at sende og læse data. En fordel ved I2C bussen er at netværket kan bestå af multiple masters og slaver, hvilket gavner sig godt for dette system da fire I2C komponenter skal sende data mellem hinanden.

I2C gør brug af en integreret protokol der anvender adressering af hardware-enheder for at identificere hvilken enhed der kommunikeres med. På tabel 3 ses adresserne tildelt systemets PSoCs.

I2C Adresse bits	7	6	5	4	3	2	1	LSB er read/write indikator
PSoC0	0	0	0	1	0	0	0	0/1
PSoC1	0	0	0	1	0	0	1	0/1
PSoC2	0	0	1	0	0	0	0	0/1

Tabel 3: Adresser brugt på systemets I2C bus

Den integrerede I2C protokol sender data serielt i pakker af 8-bit (1 byte). På figur 16 ses et timing-diagram for aflæsning af 1 byte. Her ses at processen begynder med en adresse-byte, efterfulgt af en data-byte.

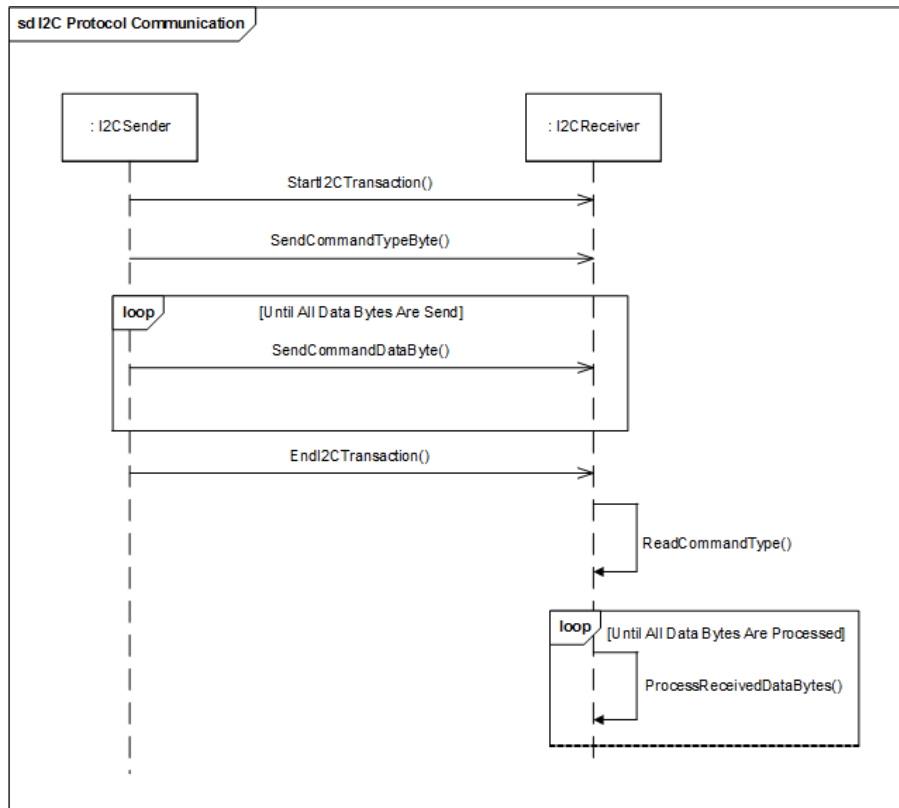


Figur 16: Timing Diagram af 1-byte I2C aflæsning

Systemet gør brug af denne integrerede I2C protokol via en højere abstraheret *Application Programming Interface* (API). Ved brug af denne API er en brugerdefineret protokol udviklet, som gør det muligt at sende kommandoer og data mellem systemets PSoC's.

Da I2C data udveksling - som beskrevet før - underliggende sker bytevist, er den brugerdefinerede I2C protokol opbygget ved at første modtagne byte indikerer typen af kommando. Herefter følger  $N$  bytes som kommandoens tilhørende data.  $N$  er et vilkårligt heltal og bruges i dette afsnit når der refereres til en mængde data-bytes der sendes med en kommandotype.

Modtagere bruger kommandoens type til at vide hvordan de efterfølgende data-bytes fortolkes. På figur 17 ses et sekvensdiagram der demonstrerer forløbet mellem en I2C afsender og modtager ved brug af I2C protokollen via pseudo-kommandoer.



Figur 17: Eksempel af I2C Protokol Forløb

Det kan på figur 17 ses at afsenderen først starter en I2C transaktion, hvorefter typen af kommando sendes som den første byte. Efterfølgende sendes  $N$  antal bytes, afhængig af hvor meget data den givne kommandotype har brug for at sende. Efter afsluttet I2C transaktion læser I2C modtageren typen af kommando, hvor den herefter frit kan fortolke  $N$  antal modtagne bytes afhængig af den modtagne kommandotype.

På tabel 4 ses de definerede kommandoer der gøres brug af.

Kommando Type	Beskrivelse	Binær værdi	Hex værdi	Data bytes
NunchuckData	Indeholder aflæst data fra Wii Nunchuck controlleren	0010 1010	0xA2	Byte #1 Analog X-værdi Byte #2 Analog Y-værdi Byte #3 Analog ButtonState
I2CTestRequest	Beder PSoC om at starte en I2C kommunikations test	0010 1001	0x29	Ingen Databytes
I2CTestACK	Beder om at få en I2C OK besked tilbage fra I2C enhed	0010 1000	0x28	Ingen Databytes

Tabel 4: De forskellige I2C Kommandoer der bruges

Kolonnerne "Binær Værdi" og "Hex Værdi" i tabel 4 viser kommandotypens unikke tal-ID i både binær- og hexadecimalform. Det er denne værdi der sendes som den første byte, for at identificere kommandotypen.

## 4 Design og implementering

### 4.1 Software Design

#### 4.1.1 Modultest

### 4.2 Hardware Design

På baggrund af BDD'et er der fundet følgende hardwareblokke, der skal udarbejdes:

- Motorstyring
- Tre motorer

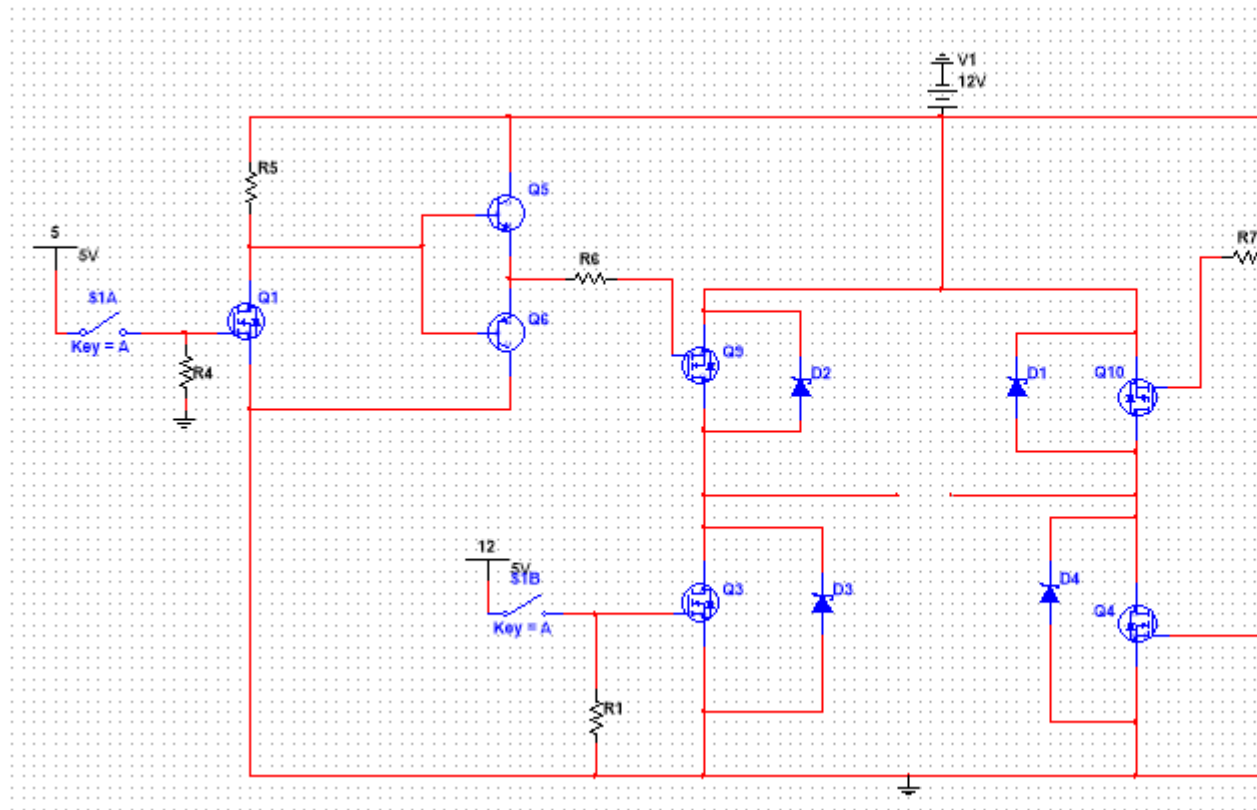
#### 4.2.1 Motorstyring

Til at styre de tre motorer er der bygget en H-bro, der skal bruges i tre eksemplarer. To af disse motorer skal kunne styre kanonen, så den kan køre op og ned og frem og tilbage. Den tredje skal bruges til at styre affyringsekanismen.

##### H-bro

Først blev der designet en H-bro, som bestod af to N-MOSFET's af typen IRLZ44 og to P-MOSFET's af typen ZVP3306. Denne kan ses på figur... Det viste sig dog, at den P-MOSFET der var brugt, var for svag til at kunne trække den strøm, som motoren skulle bruge, hvilket betød, at den blev brændt af.





Figur 18: H-bro kredsløb

### Mosfet

Til at styre motoren er der bygget en H-bro, som består af fire mosfet, hvor to af dem er af typen IRF9Z34N (mosfet P-channel, som er Q9 og Q10 på kredsløbstegningen) og de to andre mosfet er af typen IRLZ44 (mosfet N-Channel, som er Q3 og Q4 kredsløbstegningen). Det er valgt at bruge mosfet for at kunne styre H-broen, da det ved denne er muligt at lukke og åbne for spændingen, og de bliver styret af spænding, i forhold til transistorer, som bliver styret af strøm.

- Mosfet N-channel:

- Mosfet P-channel:

Den kan klare en strøm på 6,7A ifølge databladet. Det vil altså ikke komme til at påvirke motoren, som kan trække en strøm på 0,35A.

For at der kan løbe spænding igennem IRF9Z34N(mosfet P-channel), så skal den have en negativ spænding for at åbne og en spænding på over 0V for at lukke.

Tabel 5: Komponentbetegnelser på H-bro

Betegnelse	Komponent
VCC	5V
Q1	IRLZ44(mosfet N-Channel)
Q2	IRLZ44(mosfet N-Channel)
Q3	IRLZ44(mosfet N-Channel)
Q4	IRLZ44(mosfet N-Channel)
Q5	BC547
Q6	BC557
Q7	BC547
Q8	BC557
Q9	IRF9Z34N(mosfet P-Channel)
Q10	IRF9Z34N(mosfet P-Channel)
R1	10k $\Omega$
R2	10k $\Omega$
R3	10k $\Omega$
R4	10k $\Omega$
R5	10k $\Omega$
R6	100 $\Omega$
R7	100 $\Omega$
R8	10k $\Omega$
D1	IN5819
D2	IN5819
D3	IN5819
D4	IN5819

### Diode

Over fire af mosfetene (Q9, Q10, Q3 og Q4) er der sat en diode af typen IN5819. Den skal fungere som beskyttelse af de fire mosfet (Q9, Q10, Q3 og Q4). Det, de gør, er, at de sikrer, at den spænding, som er tilbage i motoren, når man lukker for mosfetene, ikke løber tilbage ind i mosfetene og brænder dem af.

### Modstande

- Pull down modstande:  
Der er blevet brugt fire modstande (R1, R2, R3 og R4), som pull down modstande, som sørger for, at signalet vil blive holdt lavt, når der ikke er trykket, så det ben ikke står og flyver, så det kan komme til at åbne en mosfet, ved fejl og derved kommer til at brænde en mosfet eller motoren af. Der er valgt en modstand på 10kOhm, som er lille nok til at trække de små spændinger ned, når der ikke er trykket og den stor nok til at spændingen ikke løber der ned, når der er trykket.
- modstande
  - R6 og R7
  - R5 og R8

**Motor**

## 5 Test

### 5.1 Modultest

#### 5.1.1 Software

##### Wii-Nunchuck

På PSoC0 er der software til aflæsning af Wii-Nunchuck input data. Følgende afsnit beskriver test af dette software.

Aflæsning af Wii-Nunchuck sker i to skridt, som begge verificeres ved modul test. Først skal der sendes et *Handshake* fra PSoC0 til Wii-Nunchuck for at initialisere data udveksling, og herefter sker data udveksling hver gang PSoC0 sender en anmodning om det. Disse to skridt modultestes her.

##### Test af Wii-Nunchuck Handshake

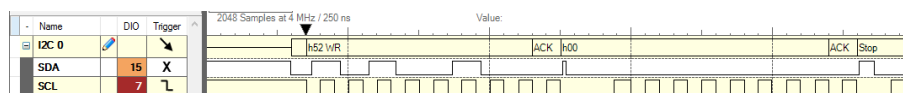
##### Test af data udveksling mellem PSoC0 og Wii-Nunchuck

PSoC0 blev programmeret til kontinuert aflæsning af Wii-Nunchuck. For at verificere data udveksling mellem PSoC0 og Wii-Nunchuck blev I2C bussen målt ved brug af Logic Analyzer fra Analog Discovery.

Data udveksling sker i to skridt. Først sender PSoC0 en byte med værdien 0 (0x00 i hexadecimal). Herefter sker den faktiske aflæsning, PSoC0 aflæser Wii-Nunchuck. Begge skridt testes her.

##### Afsendelse af 0x00 byte

Den første forventede I2C besked er en *0x00* byte fra PSoC0 for at starte en ny aflæsning. På figur 19 ses aflæsningen af I2C bussen på tidspunktet hvor anmodningen til Wii-Nunchuck bliver udført. Dette er en tidslinje læst fra ventre til højre.



Figur 19:

Det kan på figur 19 ses at den første besked der måles er af typen "WR" (Write) til adressen 0x52 (Wii-Nunchuck I2C Slave Addressen). Hertil kommer et tilhørende *ACK* (Acknowledge) fra Wii-Nunchuck. Til sidst sendes dataen 0x00 efterfulgt af at *ACK* fra Wii-Nunchuck. Til sidst afsluttes I2C transaktionen ved "Stop".

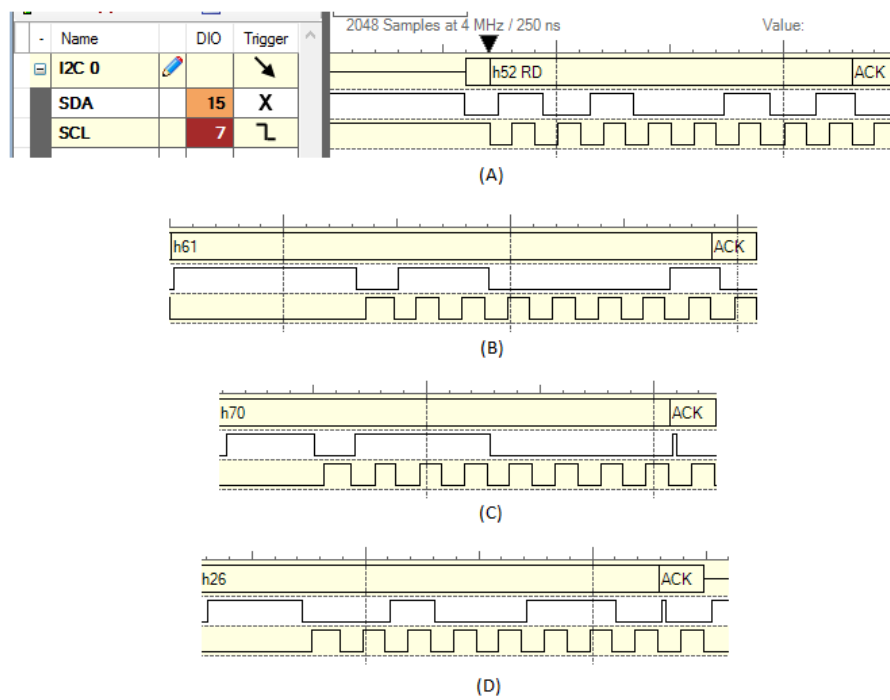
Det kan altså konkluderes at målingen er i overensstemmelse med forventningen om at en 0x00 byte skal sendes til Wii-Nunchuck for opstart af dataudveksling.

##### Aflæsning af Wii-Nunchuck

Efter vellykket afsendelse af 0x00 byten sker den egentlige aflæsning af Wii-Nunchuck input dataen.

Her forventes en række beskeder indeholdende

På figur 20 ses I2C beskederne der bliver udvekslet mellem PSoC0 og Wii-Nunchuck efter vellykket Wii-Nunchuck Handshake.



Figur 20: Tidslinje af aflæste I2C beskeder af PSoC0 fra Wii-Nunchuck

## I2C Protokol

### 5.1.2 Hardware

### 5.2 Integration

### 5.3 Accepttest

## 6 Referencer

### Litteratur

- [1] UM10204, *I2C Bus Specification and user manual*, 4 April 2014
- [2] CSE325\_Assignment\_6\_F10, *I2C Interface with Wii Nunchuck*, CSE325 Embedded Microprocessor Systems
- [3] Logic Signal Voltage Levels, *All about circuits*, Kuphaldt Tony R., <http://www.allaboutcircuits.com/textbook/digital/chpt-3/logic-signal-voltage-levels/> Besøgt 22 Marts 2016