

# 目录

1.	<b> </b>		<u> </u>
2.	I2C接口驱动		<u>)</u>
	2.1. MLX90	640_12C_Driver.cpp2	)
	2.2. MLX906	540_SWI2C_Driver.cpp	<u>)</u>
	2.3. I2C 驱	3动函数	3
	2. 3. 1.	I2C 初始化函数	3
	2. 3. 2.	通讯速率设置函数	3
	2. 3. 3.	连续字读取函数	3
	2. 3. 4.	修改单个字函数	ļ
3.	MLX90640 AP	[	ļ
	3.1. MLX906	540 API 函数5	5
		设置测量分辨率函数	
	3. 1. 2.	读取测量分辨率函数	5
		设置测量速率函数	
	3. 1. 4.	读取测量分辨率函数	5
		读取完整实时数据	
		设置子页模式为 TV	
		设置子页模式为棋盘	
		读取子页测量模式	
		读取全部校正参数	
		解析校正参数为计算参数	
		读取一帧计算用实时数据	
		计算 Vdd	
		计算 Ta	
		计算物体绝对温度数据	
		计算热图像数据	
4.	修订历史	C	)



## 1. 概述

为了正确使用 MLX90640 的 API 库,下面的 4 个文件应该被包含(include)到您的 C 工程内:

- MLX90640 I2C Driver.h 与 I2C 接口有关的函数、变量等定义声明头文件
- MLX90640\_I2C\_Driver.cpp 或者 MLX90640\_SWI2C\_Driver.cpp I2C 接口相关函数具体实现文件
  - MLX90640 API.h MLX90640 专用功能头文件
  - MLX90640 API.cpp MLX90640 专用功能(函数)实现文件

# 2. I2C 接口驱动

实现标准 I2C 接口通讯。用户应该根据实际驱动器(MCU 或者 DSP、PLC 等)修改此驱动文件内容。因 MLX90640 的驱动 API 需要调用接口驱动函数,故此在修改过程中不要改变函数体声明样式。与 I2C 接口相关的有 2 个文件:

## 2.1. MLX90640\_I2C\_Driver.cpp

如果您使用的是硬件 I2C 接口(非用 I0 模拟)时,请将此文件添加到 C 工程。用户应该修改文件内容以适应具体的 MCU。大部分的 MCU 都具有硬件 I2C 的功能以及官方的驱动程序。

## 2.2. MLX90640 SWI2C Driver.cpp

- 此文件通过 2 根标准的 GPIO 管脚,采用软件模拟的方式实现 I2C 接口驱动功能。用户应定义 IO 引脚(SDA 和 SCL)并且保证符合 I2C 的通讯时序要求。
- 定义 IO: I2C 的数据管脚应定义为标准输入输出(InOut)类型,名称为"sda"。I2C 的时钟管脚应定义为输出(Out),名称为"scl"。

定义 IO 电平: 为了实现正确的 I2C 通讯,数据管脚和时钟管脚的电平应满足以下定义要求:

```
#define LOW 0; -管脚输出低电平
#define HIGH 1; -管脚输出高电平
#define SCL_HIGH scl = HIGH; - I2C 时钟管脚输出高电平定义
#define SCL_LOW scl = LOW; - I2C 时钟管脚输出高电平定义
#define SDA_HIGH sda.input(); - I2C 数据输出高电平定义
#define SDA LOW sda.output();sda = LOW; - I2C 数据输出低电平定义
```

管脚 sda 在此文件中被定义为不具备开漏输出功能的 I0,这样的定义使此管脚功能近似于开漏管脚的特性(以符合 I2C 接口要求)。如果您的 MCU 支持开漏功能,则此管脚的高和低不用特殊处理。

● 设置 I2C 通讯速率: 这是软件模拟 I2C 时专用功能,用于时钟方波延时。不同的 MCU 以及 指令周期会直接影响此延时函数的实际延时时长,所以用户应该修改此延时函数,以便执行正确的期望的通讯速率。默认的延时函数如下:

```
void Wait(int freqCnt)
{
int cnt;
```



```
for(int i = 0;i<freqCnt;i++)
{
  cnt = cnt++;
}
}</pre>
```

应修改延时函数 Wait()的内容以实现期望通讯频率,通过修改全局变量 freqCnt 可以对函数延时进行调整, freqCnt 值越小时通讯频率越高。

## 2.3. I2C 驱动函数

I2C 驱动函数有 4 个,这 4 个函数完成 MCU 与 MLX90640 的通讯。用户应该修改这几个函数,当 然修改过程中不要改变函数声明定义。

### 2.3.1. I2C 初始化函数

void MLX90640 I2CInit (void)

此函数用于初始化 I2C 的两根管脚(sda 和 scl)以及相关的硬件模块。I2C 总线的两根线初始 状态应为高电平。默认状态下还会在此函数中发送一个 I2C 停止信号。 例如:

1. 在正式开始与 MLX90640 通讯以前,首先要完成的是 MLX90640 的 I2C 接口初始化

```
main.c
```

- …一些定义…
- .. MCU 初始化

#### MLX90640\_I2CInit();

• • •

- ···MLX90640 通讯指令//通讯前必须已经完成了 MLX90640 I2CInit();
- …用户其它代码

### 2.3.2. 通讯速率设置函数

void MLX90640\_I2CFreqSet(int freq)

此函数用于动态的调整 I2C 通讯速率。此函数有一个整型参数,此参数用来设置硬件 I2C 的通讯速率或者软件模拟 I2C 接口中的 Wait()函数周期数。当使用硬件 I2C 时,此函数中实际执行的是硬件 I2C 的标准库函数(一般由 MCU 厂家提供),而当使用软件模拟 I2C 时(使用两个标准 GPIO),I2C 通讯速率受控于 Wait 函数使用的一个全局变量(Wait 的周期数)。例如:

1. 使用硬件 I2C, 通讯速率设置为 1MHz:

```
MLX90640_I2CFreqSet (1000); //实际执行的是 MCU 硬件 I2C 的标准函数 //参数即是通讯速率值,(1000表示 1000kHz,即 1MHz)
```

2. 使用软件 I2C, 通讯速率设置为 400kHz

```
MLX90640_I2CFreqSet (20); //参数值表示的是 Wait 等待的周期数,
//实际时长依赖具体的 MCU 性能,用户可以调整 Wait 函数内容,以
```

实现 400kHz

## 2.3.3. 连续字读取函数



int MLX90640\_I2CRead(uint8\_t slaveAddr, uint16\_t startAddress, uint16\_t nMemAddressRead, uint16 t \*data)

此函数从指定地址的 MLX90640 设备中读取若干个字的数据。需要注意的是在连续读取的过程中,读取的指针在 MLX90640 内部是自增的,即:读取完一个字后会自动指向下一个字,此时继续读取即可(无需重新设定要读取的地址值),这样有最快的读取效率。但对于一次新的读取操作,则必须指定首个要读取的字的地址。

此函数返回 0 表示读取成功,如果返回-1 表示 MLX90640 在被读取过程中返回了 NACK(非应答) 信号,读取失败。此函数的参数说明如下:

- ▶ uint8 t slaveAddr MLX90640 的设备地址 (默认地址为 0x33)
- ▶ uint16\_t startAddress 要读取的存储于 MLX90640 内部的首个字的地址值. 计算校正参数 存储于 EEPROM 内, 地址为: 0x2400 to 0x273F, 实时测量数据保存于 RAM 内, 地址为 0x0400 to 0x073F。
- ▶ uint16\_t nMemAddressRead 要读取多少个字(每个字2字节)
- ▶ uint16\_t \*data 读取到的若干字保存的字指针

例如:

1. 从 EEPROM 中读取单个字:

uint16 t eeValue;

MLX90640\_I2CRead (0x33, 0x240C, 1, &eeValue); //EEPROM 0x240C 单元格的数据被读取 //到 eeValue 变量中

2. 从 RAM 中读取完整的一帧实时数据:

static uint16\_t frameData[832];

MLX90640\_I2CRead(0x33, 0x0400, 832, frameData); //完整的一帧数据被读取到了 //frameData 数据中

## 2.3.4. 修改单个字函数

int MLX90640\_I2CWrite (uint8\_t slaveAddr,

uint16 t writeAddress, uint16 t data)

此函数向指定存储器地址写入一个字(即:修改指定字的内容)。返回0表示写入成功,返回-1表示MLX90640返回了非应答信号NACK,返回-2表示写入后重新再读取出来后发现与写入值不同。函数参数说明如下:

- ▶ uint8\_t slaveAddr MLX90640 的设备地址 (默认地址为 0x33)
- ▶ uint16 t writeAddress 要向设备存储器内的哪个字地址写入数据
- ▶ uint16\_t data 要写入的数据

例如:

int status;

status = MLX90640\_I2CWrite(0x33, 0x800D, 0x0901); //向地址 0x800D (控制寄存器) //写入新值 0x0901

返回值保存于 status 中, 若为 0 则表示写入成功

## 3. MLX90640 API

用户不要修改此文件内容。



### 3.1. MLX90640 API 函数

### 3.1.1. 设置测量分辨率函数

int MLX90640 SetResolution (uint8 t slaveAddr, uint8 t resolution)

此函数用于设置 MLX90640 的测量分辨率值( $0^3$  表示分辨率为  $16^19$  位)。需要注意的是在下次重新上电时,此函数修改的值会自动恢复为默认值(即:此函数修改后不会保存,掉电即失)。返回 0 表示设置成功,-1 表示设备未应答,-2 表示重新读取后发现不是预期的值。例如:

设置分辨率为 19 位: MLX90640\_SetResolution (Ox33, Ox03);

### 3.1.2. 读取测量分辨率函数

int MLX90640\_GetCurResolution (uint8\_t slaveAddr) 此函数用于读取当前的测量分辨率 (0~3), 若此函数返回了-1 则表示读取失败。

### 3.1.3. 设置测量速率函数

int MLX90640\_SetRefreshRate (uint8\_t slaveAddr, uint8 t refreshRate)

此函数用于设置 MLX90640 的测量速率 (即:每秒测量几帧数据),参数值可以是  $0^{\sim}$ 7 代表 0.5、 1.2.4.8.16.32 和 64Hz。返回 0 表示设置成功,-1 表示设备未应答,-2 表示重新读取后发现不是预期的值。

例如:

设置为每秒测量 16 帧: MLX90640 SetRefreshRate (Ox33, Ox05)://5 的意思就是 16Hz

### 3.1.4. 读取测量分辨率函数

int MLX90640\_GetRefreshRate (uint8\_t slaveAddr)

此函数用于读取当前的测量速率值 $(0^{\sim}7)$ ,若此函数返回了-1则表示读取失败。

### 3.1.5. 读取完整实时数据

int MLX90640\_GetSubPageNumber (uint16\_t \*frameData)

此函数用于读取一次完整的测量数据(832 个字),返回值表示当前帧是哪个子页(0 或 1)。例如:

static int m1x90640Frame[834];

int subPage:

subPage = MLX90640 GetSubPageNumber (m1x90640Frame);

## 3.1.6. 设置子页模式为 TV

int MLX90640\_SetInterleavedMode (uint8\_t slaveAddr)

## MLX90640 32x24 红外阵列传感器

#### 驱动库 API



此函数用于设置测量分布模式为 TV 模式 (行交错模式)。返回 0 表示设置成功, −1 表示设备未应答, −2 表示重新读取后发现不是预期的值。

### 3.1.7. 设置子页模式为棋盘

int MLX90640 SetChessMode (uint8 t slaveAddr)

此函数用于设置测量分布模式为棋盘模式(像素交错模式)。返回 0 表示设置成功,-1 表示设备未应答,-2 表示重新读取后发现不是预期的值。

### 3.1.8. 读取子页测量模式

int MLX90640\_GetCurMode (uint8\_t slaveAddr)

此函数用于读取当前的测量分布模式,返回 0 表示工作于 TV 模式,返回 1 表示工作于棋盘模式。

### 3.1.9. 读取全部校正参数

int MLX90640 DumpEE(uint8 t slaveAddr, uint16 t \*eeData)

此函数用于读取保存于 EEPROM 内的全部 832 个字的温度计算校准数据,保存于 eeData 数组内。例如:

static uint16 t eeMLX90640[832];

int status;

status = MLX90640\_DumpEE (0x33, eeMLX90640); //eeMLX90640 数组内是读取得到的 //EEPROM 参数数据

## 3.1.10. 解析校正参数为计算参数

int MLX90640\_ExtractParameters(uint16\_t \* eeData, paramsMLX90640 \*m1x90640)

此函数用来将 3. 1. 9 中得到的所有 EEPROM 数据解析到定义于 MLX90640\_API. h 中的自定义结构体变量中,此变量特别重要,是完成各种计算的必需参数(以下简称"计算参数")。当解析完成后,原来的 EEPROM 数据基本再没有意义了(可以根据需要释放,也可以不管)。

此函数返回-7表示提供的 EEPROM 参数错误。

#### 例如:

static uint16 t eeMLX90640[832];

paramsMLX90640 m1x90640;

int status;

status = MLX90640\_DumpEE (0x33, eeMLX90640);//将 EEPROM 数据读取到 eeMLX90640 数组中 status = MLX90640\_ExtractParameters(eeMLX90640, &m1x90640);//将 eeMLX90640 数组中 //的数据解析计算参数变量中

## 3.1.11. 读取一帧计算用实时数据

int MLX90640\_GetFrameData(uint8\_t slaveAddr, uint16\_t \*frameData)

### MLX90640 32x24 红外阵列传感器

#### 驱动库 API



此函数用于读取完整的一帧实时测量数据。计算所需要的完整的一帧数据为 834 个字(包括 832 个字 RAM 数据+控制寄存器+状态寄存器)。

如果返回-1 表示 MLX90640 未应答,-8 表示读取异常(最可能的情况是读取速率太低了),若返回 0 或者 1 则表示读取到了刚刚测量完成的子页 0 或者子页 1(读取成功),此时参数 frameData 数组内即是 834 个字的实时数据。

#### 例如:

```
static uint16_t mlx90640Frame[834];
int status;
status = MLX90640 GetFrameData (0x33, mlx90640Frame);
```

### 3.1.12. 计算 Vdd

float MLX90640\_GetVdd(uint16\_t \*frameData, const paramsMLX90640 \*params)

此函数用于计算并返回 Vdd 电压值。需要的参数说明如下:

uint16 t \*frameData: 读取到的完整的一帧实时数据(3.1.11 中得到的834 个字的数组)

const paramsMLX90640 \*params:由EEPROM解析得到的自定义结构体变量(8.1.10得到的"计算参数")

此函数的返回值是浮点数,单位为 V。若不是 3.3V 左右,则说明发生了较为严重的问题。

Vdd 在计算点阵温度时用做参考电压,故此计算结果必须为实际电压,否则无法得到正确的温度值。(Vdd 的值在 3.1.14 MLX90640\_CalculateTo 函数体中会用到)

#### 例如:

```
为了得到 Vdd 电压值,需要如下步骤:
float vdd;
uint8 t slaveAddress;
static int eeMLX90640[832];
static int mlx90640Frame[834];
paramsMLX90640 m1x90640:
int status;
status = MLX90640_DumpEE (slaveAddress, eeMLX90640);
                                                  //读取 EEPROM
status = MLX90640 ExtractParameters (eeMLX90640, &mlx90640); //由 EEPROM 计算得到计
算参数
                                                       //读取一帧实时数据
status = MLX90640 GetFrameData (0x33, m1x90640Frame);
vdd = MLX90640 GetVdd(mlx90640Frame, \&mlx90640):
                                                //由计算参数和
                                                //实时数据计算得到 Vdd
```

## 3.1.13. 计算 Ta

```
float MLX90640_GetTa(uint16_t *frameData, const paramsMLX90640 *params)
```

此函数计算得到 Ta (MLX90640 外壳温度)。

所需要的参数与 3.1.12 相同。

此函数的返回值是浮点数,单位为℃。若与环境温度相差甚远,则说明发生了较为严重的问题。

### MLX90640 32x24 红外阵列传感器 驱动库 API



例如:

```
为了得到 Ta 温度值,需要如下步骤:
float Ta;
uint8_t slaveAddress;
static int eeMLX90640[832];
static int mlx90640Frame[834];
paramsMLX90640 mlx90640;
int status;
status = MLX90640_DumpEE (slaveAddress, eeMLX90640); //读取 EEPROM
status = MLX90640_ExtractParameters(eeMLX90640, &mlx90640); //由 EEPROM 计算
//得到计算参数
status = MLX90640_GetFrameData(0x33, mlx90640Frame); //读取一帧实时数据
Ta = MLX90640_GetTa(mlx90640Frame, &mlx90640); //由计算参数和实时数据计算得到 Ta
```

### 3.1.14. 计算物体绝对温度数据

此函数计算一帧温度值(768 像素点)。计算结果为浮点型,保存于 result 数组内。参数说明如下:

- ▶ uint16 t \*frameData: 读取到的一帧实时数据
- ▶ const paramsMLX90640 \*params: 由 EEPROM 计算得到的计算参数
- > float emissivity:被测物体的辐射率(人体为0.95,其它材料的辐射率请上网查)
- ▶ float tr: 校正温度, 一般取 Ta-8
- ▶ float \*result: 计算结果,768 个浮点数

#### 例如:

```
计算一帧刚刚读取到的实时数据为温度值,假设被测物体的辐射率为 0.95。
float emissivity = 0.95;
float Ta, tr;
unsigned char slaveAddress;
static uint16_t eeMLX90640[832];
static uint16_t mlx90640Frame[834];
paramsMLX90640 mlx90640;
static float mlx90640To[768];
int status;
status = MLX90640_DumpEE (slaveAddress, eeMLX90640);
status = MLX90640_ExtractParameters(eeMLX90640, &mlx90640);
status = MLX90640_GetFrameData (0x33, mlx90640Frame);
Ta= MLX90640_GetTa(mlx90640Frame, &mlx90640);
tr = Ta-8.0;
```

MLX90640\_CalculateTo(mlx90640Frame, &mlx90640, emissivity, tr, mlx90640To);



计算完成后, mlx90640To 数组中保存的即是 768 个单位为℃温度值。

### 3.1.15. 计算热图像数据

此函数的功能与上一节计算温度几乎完全相同,不同点仅为计算结果中的数值没有规划为温度单位,而是一些仅有数值大小意义的数值,用这些数值大小来绘图是足够的,这个函数的优点就是速度要比计算温度要快很多(仅需要绘图而不关心绝对温度值时可以使用这个函数来计算完成)。例如:

```
static uint16_t eeMLX90640[832];
static uint16_t mlx90640Frame[834];
paramsMLX90640 mlx90640;
static float mlx90640Image[768];
int status;
status = MLX90640_DumpEE (0x33, eeMLX90640);
status = MLX90640_ExtractParameters(eeMLX90640, &mlx90640);
status = MLX90640_GetFrameData (0x33, mlx90640Frame);
MLX90640_GetImage(mlx90640Frame, &mlx90640, mlx90640Image);
```

# 4. 修订历史

2018-03-02	首次发布
2018-06-04	错误修订
2018-06-05	错误修订
	I2C 读写函数定义修改
2018-06-07	增加了可以连续读取的特别说明
2018-06-19	在一些函数参数中增加了 const 修饰符
2018-08-24	

河北稳控科技有限公司 2019 年 10 月