Projekt

Sterowniki robotów

Założenia projektowe

Theremin THR

Skład grupy: Cyprian Hryniuk, 235512 Tomasz Masłoń, 235827

Termin: srTN17

 $\begin{tabular}{ll} $Prowadzqcy: \\ mgr inż. Wojciech DOMSKI \end{tabular}$

Spis treści

1	Opis projektu	2
2	Konfiguracja mikrokontrolera	3
	2.1 Konfiguracja pinów	
	2.2 I2C	
	2.3 UART	
	2.4 DMA	5
3	Harmonogram pracy	6
	3.1 Podział pracy	6
4	Podsumowanie	6
В	ilografia	7

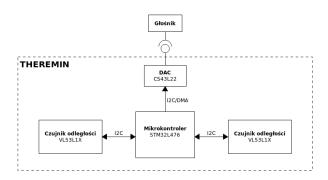
1 Opis projektu

Celem projektu jest stworzenie theremina opartego na płytce rozwojowej STM32L476G-DISCO [2] i dwóch cyfrowych czujnikach odległości VL53L1X [4] korzystających z technologii Time-of-Flight. Dane z jednego czujnika będą wpływać na częstotliwość dźwięku a dane z drugiego na głośność. Aby uzyskać zamierzony efekt niezbędne będzie zaprogramowanie obsługi czujników oraz Audio DAC [1] zawartego na płytce.

Głównym zadaniem jest napisanie pełnego oprogramowania na MCU STM32L476VGT6 [3] pozwalajacego na generowanie fali dźwiękowej (sinusoida). Modyfikacje do generowanej fali będą wprowadzane ruchami rąk (bliżej-dalej). Informacja na temat odległości będzie podawana przez czujniki VL53L1X. Na początku zostanie zaimplementowana funkcja generująca podstawową sinusoidę, funkcję tę później rozwiniemy tak, aby generowała ciekawe brzmienie.

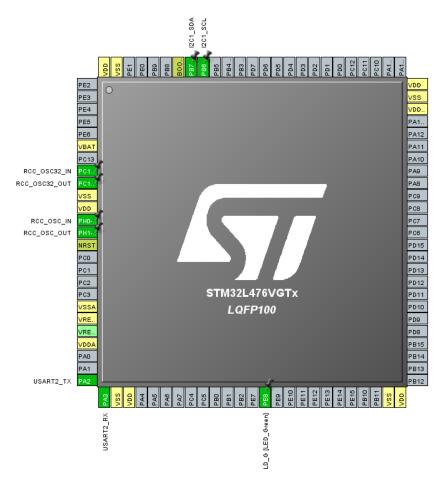
Czujniki będą się komunikować z MCU za pomocą protokołu I^2C . Ustawienia Audio DAC również będą realizowane za pomocą protokołu I^2C . Przekazanie próbek do Audio DAC odbędzie się za pomocą DMA.

Projekt będzie tworzony w języku C korzystając ze środowiska Atollic TrueSTUDIO for STM32. Konfiguracja peryferiów zostanie zrealizowana przy pomocy programu STM32CubeMX. Wszelkie dokumenty dotyczące projektu będą powstawać w systemie składu tekstu L $^{\perp}$ TEX. Na potrzeby projektu zostało założone zdalne repozytorium w hostingowanym serwisie internetowym github.com korzystającym z systemu kontrolii wersji git. Repozytorium jest publiczne i dostępne pod linkiem: https://github.com/CypHry/Theremin

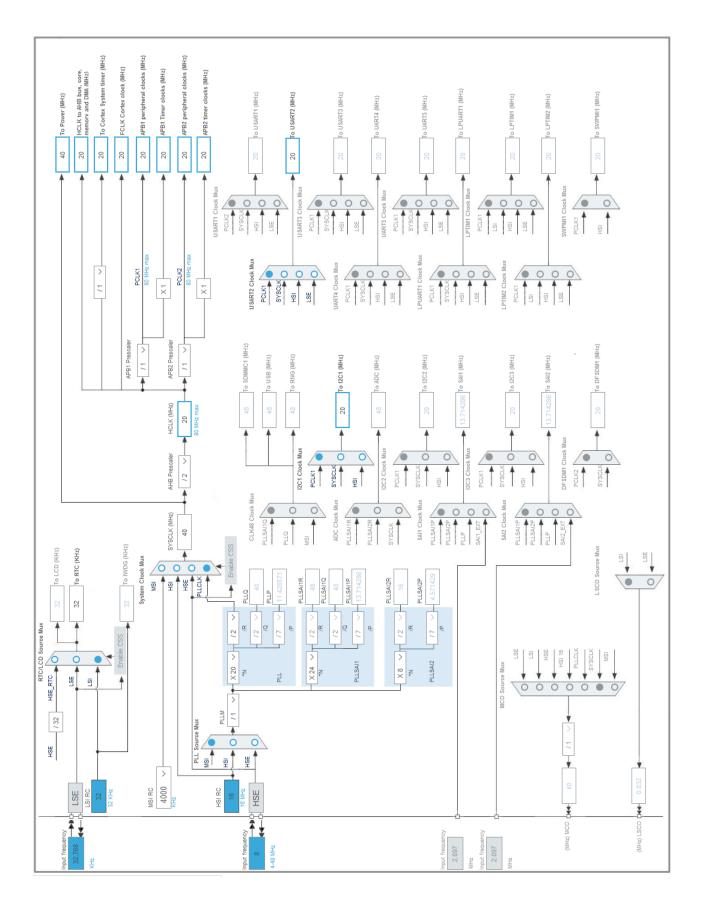


Rysunek 1: Architektura systemu

2 Konfiguracja mikrokontrolera



Rysunek 2: Konfiguracja wyjść mikrokontrolera w programie $\operatorname{STM32CubeMX}$



Rysunek 3: Konfiguracja zegarów mikrokontrolera

2.1 Konfiguracja pinów

Numer pinu	PIN	Tryb pracy	Funkcja/etykieta
8	PC14	OSC32_IN	RCC_OSC32_IN
9	PC15	$OSC32_OUT$	RCC_OSC32_OUT
12	PH0	OSC_IN	RCC_OSC_IN
13	PH1	OSC_OUT	RCC_OSC_OUT
39	PE8	GPIO_Output	LD_G [LED_Green]
47	PB10	$12C2_SCL$	
48	PB11	$I2C2_SDA$	
86	PD5	$USART2_TX$	USART_TX
87	PD6	$USART2_RX$	USART_RX
92	PB6	$12C1_SCL$	
93	PB7	$I2C1_SDA$	

Tabela 1: Konfiguracja pinów mikrokontrolera

2.2 I2C

Parametr	Wartość
I2C Speed Mode	Standard Mode
I2C Speed Frequency	100kHz

Tabela 2: Konfiguracja peryferium I2C

2.3 **UART**

Peryferium skonfigurowano na potrzeby debugowania.

Parametr	Wartość
Baud Rate	9600
Word Length	8 Bits (including parity)
Parity	None
Stop Bits	1
Data Direction	Receive and Transmit

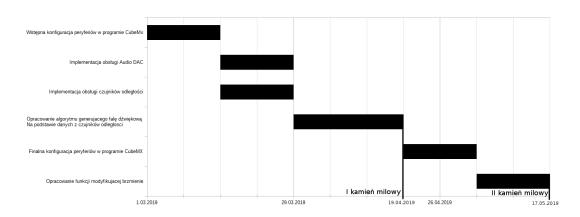
Tabela 3: Konfiguracja peryferium USART

2.4 DMA

Parametr	Wartość	
DMA request	DAC_CH1	
Stream	DMA1_Channel3	
Direction	Memory To Peripheral	

Tabela 4: Konfiguracja peryferium DMA

3 Harmonogram pracy



Rysunek 4: Diagram Gantta

Kolejne kamienie milowe pokrywają się z etapami wyszczególnionymi w podrozdziałe Podział pracy.

3.1 Podział pracy

Tomasz Masłoń	%	Cyprian Hryniuk	%
Wstępna konfiguracja peryferiów w		Wstępna konfiguracja peryferiów w	
programie CubeMx		programie CubeMx	
Implementacja obsługi Audio DAC		Implementacja obsługi czujników odległości	
Opracowanie algorytmu generujacego falę		Opracowanie algorytmu generującego falę	
dźwiękową na podstawie danych z czujników		dźwiękową na podstawie danych z czujników	
odległosci		odległosci	

Tabela 5: Podział pracy – Etap II

Tomasz Masłoń	%	Cyprian Hryniuk	%
Finalna konfiguracja peryferiów w programie		Finalna konfiguracja peryferiów w programie	
CubeMX		CubeMX	
Opracowanie funkcji modyfikujacej brzmienie		Opracowanie funkcji modyfikującej brzmienie	

Tabela 6: Podział pracy – Etap III

4 Podsumowanie

Literatura

- [1] CirrusLogic. CS43L22 Datasheet. 2010.
- $[2] \ STM icroelectronics. \ UM1879 \ User \ manual \ Discovery \ kit \ with \ STM32L476VG \ MCU. \ Maj \ 2017.$
- [3] STMicroelectronics. STM32L476xx Datasheet. Maj 2018.
- $[4] \ \ STMicroelectronics. \ \ VL53L1X \ \ Datasheet. \ \ 2018.$