



МИНОБРНАУКИ РОССИИ

Федеральное государственное бюджетное образовательное
учреждение высшего образования

«МИРЭА - Российский технологический университет»

РТУ МИРЭА

Институт кибербезопасности и цифровых технологий
Кафедра КБ-6 «Приборы и информационно-измерительные системы»

КУРСОВАЯ РАБОТА

по дисциплине Методы и средства автоматизации проектирования
интеллектуальных измерительных устройств

Тема курсовой работы Разработка и отладка встраиваемого программного
обеспечения интеллектуального измерительного устройства

Студента _____ Д.А. Косяков
дата, подпись _____ инициалы и фамилия

Группа БПБО-01-22 шифр 22Б0945

Обозначение работы КР-02068717-12.03.01-КБ-6-19-23

Работа защищена на оценку _____

Руководитель курсовой работы _____ С.А. Канаев
дата, подпись _____ инициалы и фамилия

Члены комиссии _____ О.В. Москаленко
подпись _____ инициалы и фамилия
_____ подпись _____ инициалы и фамилия

Работа представлена к защите «___» _____ 20__ г.

Допущен к защите «___» _____ 20__ г.

Москва 2023



МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ
ФЕДЕРАЦИИ

ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫС-
ШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ "МИРЭА - РОССИЙСКИЙ ТЕХНОЛОГИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ"

ИНСТИТУТ КИБЕРБЕЗОПАСНОСТИ И ЦИФРОВЫХ ТЕХНОЛОГИЙ
КАФЕДРА КБ-6 «ПРИБОРЫ И ИНФОРМАЦИОННО-ИЗМЕРИТЕЛЬНЫЕ СИСТЕМЫ»

УТВЕРЖДАЮ

Заведующий кафедрой КБ-6

_____/А.Б. Снедков/
подпись Ф.И.О.

« » _____ 20 г.

ЗАДАНИЕ

на выполнение курсовой работы по дисциплине

**“Методы и средства автоматизации проектирования интеллектуальных измери-
тельных устройств”**

Студент Косяков Денис Александрович
Ф.И.О.

шифр студенческого билета 22Б0945 группа БПБО-01-22

1. Тема: Разработка и отладка встраиваемого программного
обеспечения интеллектуального измерительного устройства

2. Срок сдачи студентом законченной работы **01 июня 2023г.**

3. Исходные данные для проектирования Разработать управляющую про-
грамму на языке Си для устройства на базе микроконтроллера с ядром AVR. Тип
микроконтроллера ATmega32. Базовая платформа – EasyAVR v7 Development
System фирмы microElectronika. Наименование: термометр на базе платинового
термопреобразователя сопротивления. Диапазон измерений от минус 200 до 600
°С. Отображаемые параметры: температура (с разрешающей способностью 01
°С). Обеспечить возможность отображения температуры в различных единицах
измерений (не менее 3-х). Тип индикатора – графический ЖКИ (ME-GLCD
128x64). Тип сенсорной панели управления – ME-TOUCH SCREEN. Обеспечить
возможность считывания показаний прибора по интерфейсу USB (технология
“виртуальный COM - порт”). Протокол обмена Modbus-RTU. Размещение пара-
метров в адресном пространстве выполнить самостоятельно

Руководитель работы _____ / Канаев С.А. /
подпись Ф.И.О.

Задание принял к исполнению **30 марта 2023г.**

Студент _____ / _____ /
подпись Ф.И.О.

СОДЕРЖАНИЕ

ВВЕДЕНИЕ	5
1 СТРУКТУРНАЯ СХЕМА И ОБОБЩЕННЫЙ АЛГОРИТМ РАБОТЫ	7
1.1 Структурная схема	7
1.1.1 Базовая аппаратная платформа.....	9
1.1.2 Микроконтроллер	9
1.1.3 Блок питания.....	11
1.1.4 Блок формирования тестового аналогового сигнала	12
1.1.5 Генератор тактовых импульсов	13
1.1.6 Блок связи по интерфейсу USB	14
1.1.7 Внутрисхемный программатор.....	15
1.1.8 Графический индикатор	16
1.1.9 Сенсорная панель управления	18
1.2 Обобщенный алгоритм работы.....	20
2 РАЗРАБОТКА АЛГОРИТМА ВЫЧИСЛЕНИЙ ИЗМЕРЯЕМОГО ПАРАМЕТРА.	23
3 ОПИСАНИЕ ФРАГМЕНТОВ ПРОГРАММНОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ ДЛЯ МИКРОКОНТРОЛЛЕРА.....	27
3.1 Определение и подключение библиотек	30
3.2 Инициализация переменных	31
3.3 Инициализация аппаратных блоков.....	32
3.3.1 Инициализация портов ввода-вывода.....	32
3.3.2 Инициализация таймера-счётчика два.....	33
3.3.3 Инициализация внутреннего АЦП.....	36
3.3.4 Инициализация графического индикатора и отображение основного интерфейса прибора.....	38
3.4 Обработчик прерываний таймера-счетчика 2	40
3.5 Функция определения точки касания и области нажатия на сенсорной панели управления	41
3.6 Функция измерения температуры	44

3.7 Функция отображения показаний прибора	46
3.8 Обработка протокола Modbus RTU. Модификация библиотеки AVR_Modbus	48
4 ОТЛАДКА ПРОГРАММНОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ	55
4.1 Загрузка программного обеспечения	55
4.2 Отладка программного обеспечения	56
ЗАКЛЮЧЕНИЕ	62
СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННЫХ ИСТОЧНИКОВ	63
ПРИЛОЖЕНИЕ А	65

ВВЕДЕНИЕ

Датчики температуры широко используются во многих областях науки и техники, начиная от простых бытовых приборов и заканчивая сложными устройствами в промышленности и научных исследованиях. Назначение датчиков температуры - определение температуры объектов и окружающей среды с высокой точностью и скоростью.

Актуальность работы обусловлена тем, что в промышленности все чаще применяются датчики температуры, которые являются частью автоматизированной системы управления технологическим процессом [1-2].

Цель работы – разработать программное обеспечение для интеллектуального датчика температуры на базе платинового термопреобразователя сопротивления.

Проектируемое устройство обладает следующими особенностями:

- диапазон измерений от минус 200 до 600 °С с разрешающей способностью 0,1 °С;
- показания прибора отображаются на графическом индикаторе в трех единицах измерения (°С, °F, К). Смена отображаемой единицы измерения происходит при нажатии на соответствующую виртуальную кнопку на сенсорной панели управления;
- с помощью протокола Modbus RTU возможно как считывать измеренное значение температуры сразу в трех единицах измерения, так и изменять такие параметры устройства, как адрес Modbus RTU и скорость передачи данных.

Для достижения поставленной цели необходимо выполнить следующие задачи:

- разработать структурную схему и обобщенный алгоритм работы программы;

					КР-02068717-12.03.01-КБ-6-19-23								
Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата									
Студент		Косяков Д.А.			Разработка и отладка встраиваемого программного обеспечения интеллектуального измерительного устройства				Лит.	Лист	Листов		
Руковод.		Канаев С.А.									5	82	
Н. Контр.													
Утверд.													
									ИКБ БПБО-01-22				

- разработать алгоритм вычисления измеряемого параметра;
- написать программное обеспечение на языке С;
- произвести отладку программного обеспечения с помощью базовой аппаратной платформы [3].

1 СТРУКТУРНАЯ СХЕМА И ОБОБЩЕННЫЙ АЛГОРИТМ РАБОТЫ

1.1 Структурная схема

На рисунке 1 представлена структурная схема проектируемого устройства.

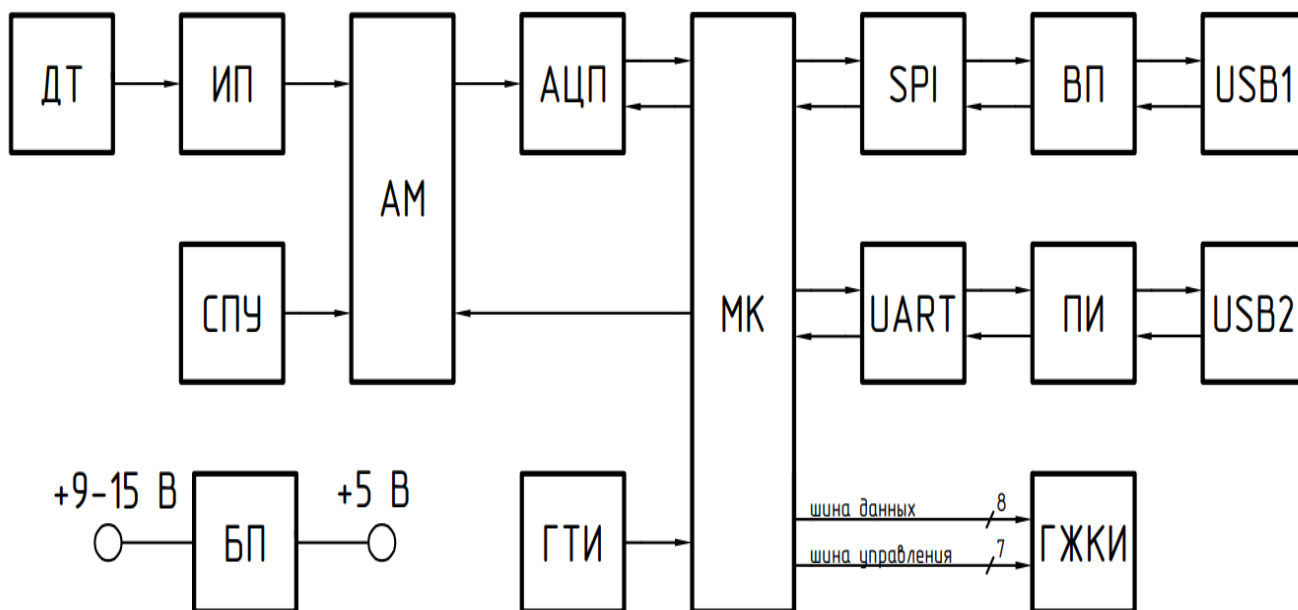


Рисунок 1 – Структурная схема устройства

На рисунке 1 обозначены следующие блоки:

- блок питания (БП);
- датчик температуры (ДТ);
- измерительный преобразователь (ИП);
- сенсорная панель управления (СПУ);
- аналоговый мультиплексор (АМ);
- аналогово-цифровой преобразователь (АЦП);
- генератор тактовых импульсов (ГТИ);
- микроконтроллер ATmega 32[4] (МК);
- модуль SPI (SPI);
- внутрисхемный программатор (ВП);

- модуль UART (UART);
- преобразователь интерфейсов (ПИ);
- интерфейсы USB (USB1, USB2).

Блок питания формирует опорное напряжение величиной пять вольт для всех электронных блоков устройства.

После включения питания устройства датчик температуры (ДТ) формирует первичный сигнал, который прямо пропорционально зависит от температуры. Данный сигнал преобразуется с помощью измерительного преобразователя (ИП) таким образом, что при температуре минус 200 °С напряжение на выходе ИП было равно нулю вольт, а при температуре 600 °С напряжение на выходе ИП было равно напряжению питания аналого-цифрового преобразователя (АЦП). АЦП преобразует аналоговый сигнал, полученный после ИП, в двоичный код. Обработка двоичного кода производится микроконтроллером (МК), который тактируется с помощью внешнего генератора тактовых импульсов (ГТИ).

Сенсорная панель управления формирует собственный аналоговый сигнал, который также преобразуется в двоичный код с помощью АЦП и анализируется с помощью МК. Выбор сигнала, который преобразуется в двоичный код, производится микроконтроллером с помощью аналогового мультиплексора (АМ).

Загрузка программного обеспечения в память микроконтроллера производится с помощью внутрисхемного программатора (ВП), который подключен к интерфейсу USB (USB1) со стороны компьютера и к интерфейсу SPI со стороны МК.

После проведения измерения температуры, полученные данные хранятся в памяти микроконтроллера и выводятся на графический жидкокристаллический индикатор (ГЖКИ).

Микроконтроллер также обрабатывает пакеты протокола Modbus RTU [5]. При запросе данных о температуре, адресе устройства или скорости передачи данных, микроконтроллер формирует пакет протокола Modbus RTU с соответствующими данными и передает его в модуль UART. Преобразователь интерфейсов (ПИ) конвертирует пакеты интерфейса UART в пакеты интерфейса USB (USB2). Далее ведущее устройство принимает отправленный пакет и обрабатывает его.

1.1.1 Базовая аппаратная платформа

В данной курсовой работе для отладки встроенного программного обеспечения используется аппаратная платформа Easy AVR v7 Development System фирмы microElectronika.

На рисунке 2 представлена плата аппаратной платформы.



Рисунок 2 – Плата аппаратной платформы Easy AVR v7 Development System фирмы microElectronika

1.1.2 Микроконтроллер

Ядром платы аппаратной платформы является микроконтроллер ATmega32 с ядром AVR в корпусе PDIP40 [4, с.304]. Данный микроконтроллер подключается в панель с маркировкой DIP40B. На рисунке 3 приведена схема расположения выводов микроконтроллера.

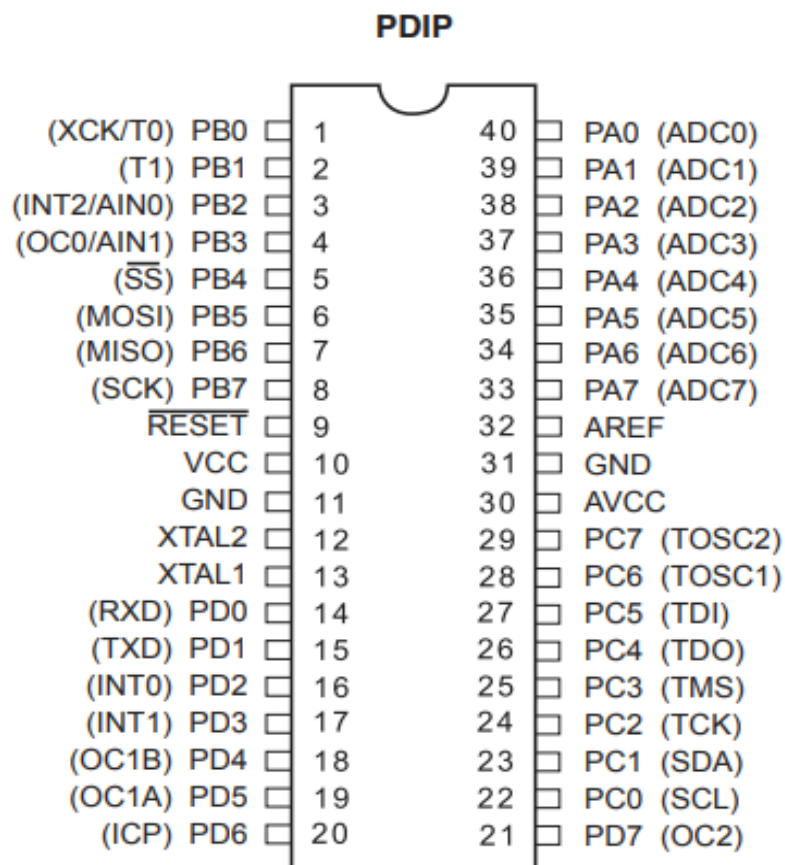


Рисунок 3 – Схема расположения выводов микроконтроллера ATmega32 в корпусе PDIP40

Технические характеристики аппаратных блоков микроконтроллера представлены в таблице 1.

Микроконтроллер выполняет следующие функции:

- обработка измерительного сигнала, полученного с помощью внутреннего АЦП;
- вывод показаний прибора на индикатор;
- формирование и обработка пакетов Modbus RTU, необходимые для связи прибора с АСУ ТП.

Помимо характеристик, представленных в таблице 1, не менее важными являются параметры, связанные с хранением данных в памяти микроконтроллера.

Микроконтроллер имеет следующие характеристики, связанные с памятью:

- байты хранятся в памяти в порядке от младшего к старшему;
- программа и данные находятся в разных адресных пространствах.

Таблица 1 – Некоторые технические характеристики микроконтроллера

Параметр	Значение
Тип памяти для программ	Flash
Размер памяти для программ	32 Кб
Размер ОЗУ	2 Кб
Максимальная тактовая частота	16 МГц
Размер EEPROM	1 Кб
Таймеры общего назначения	2, 8 бит; 1, 16 бит
АЦП	8 каналов, 10 бит
Блоки интерфейсов	SPI, USART, I2C
Напряжение питания	от 1.8 до 5.5 В
Диапазон рабочих температур	от минус 40 до 85 °С

1.1.3 Блок питания

На рисунке 4 представлена схема блока питания лабораторного стенда [6, с.6].

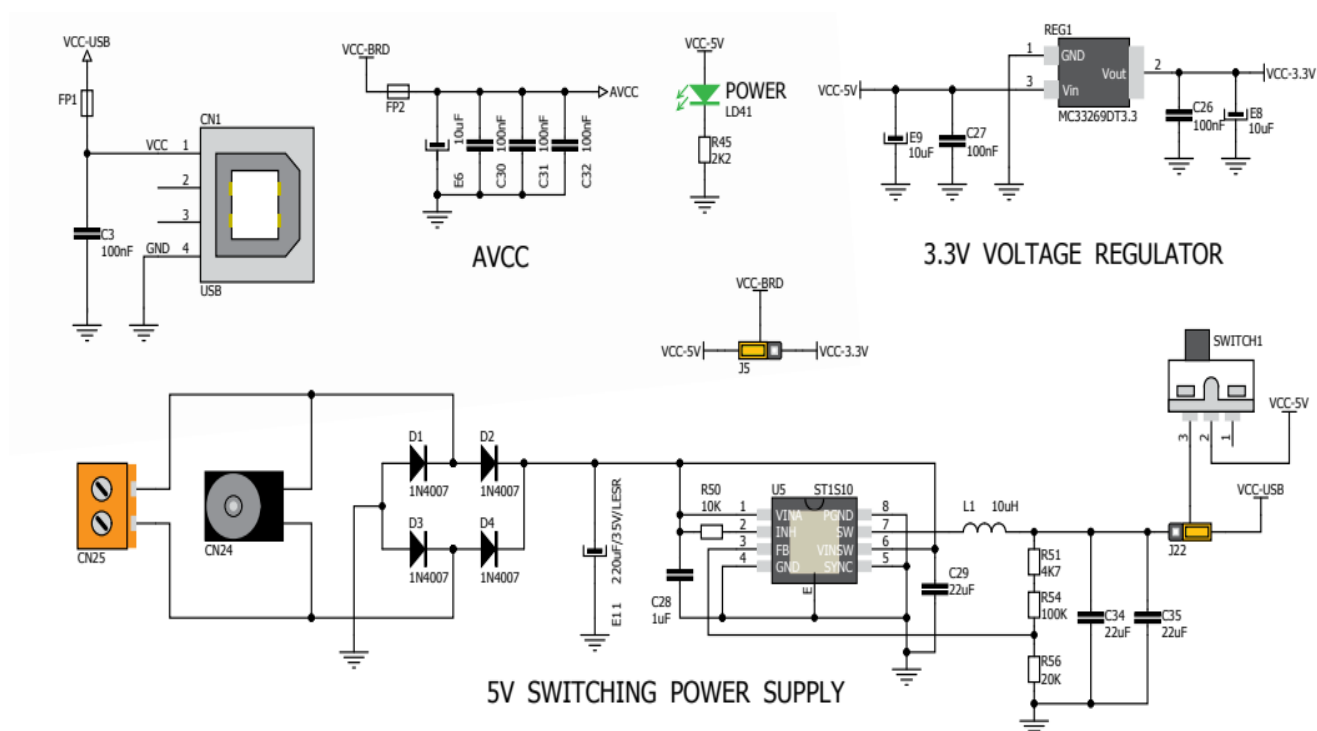


Рисунок 4 – Схема блока питания аппаратной платформы

Блок питания формирует напряжение питания для всех электронных блоков лабораторного стенда.

Выбор внешнего источника напряжения настраивается с помощью перемычки J22. Переключатель SWITCH1 включает питание лабораторного стенда

Внешними источниками напряжения могут быть:

- шина USB (разъем CN1);
- источник постоянного напряжения с выходным напряжением от 9 до 15 В;
- источник переменного напряжения с выходным напряжением от 7 до 12 В.

Стоит отметить, что любые манипуляции, связанные с изменением положения переключателей и подключением внешних аппаратных блоков, следует производить при выключенном блоке питания.

1.1.4 Блок формирования тестового аналогового сигнала

На рисунке 5 представлен блок формирования тестового аналогового сигнала [6, с.26].

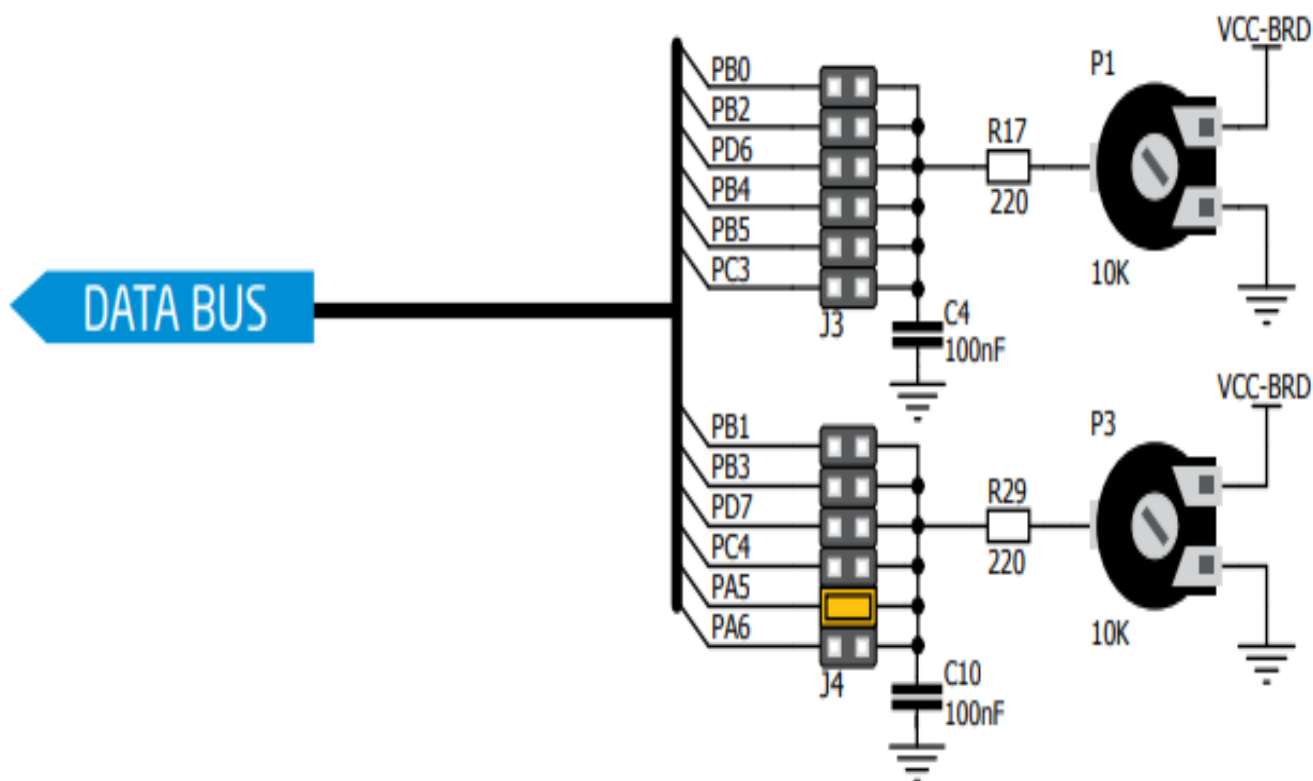


Рисунок 5 – Блок формирования тестового аналогового сигнала

Поскольку произвести тестирование прибора на всем диапазоне температур не представляется возможным, в качестве измерительного преобразователя температуры используется переменное сопротивление. При таком подходе величина температуры, отображаемая на индикаторе, зависит только от угла поворота ручки переменного сопротивления.

Выход тестового аналогового сигнала подключен к выводу RA5 микроконтроллера, который в свою очередь соединен с пятым каналом АЦП.

1.1.5 Генератор тактовых импульсов

Для работы микроконтроллера требуется источник тактовых сигналов. В данной курсовой работе микроконтроллер тактируется генератором тактовых импульсов с частотой 8 МГц.

На рисунке 6 представлена схема генератора тактовых импульсов [6, с.8].

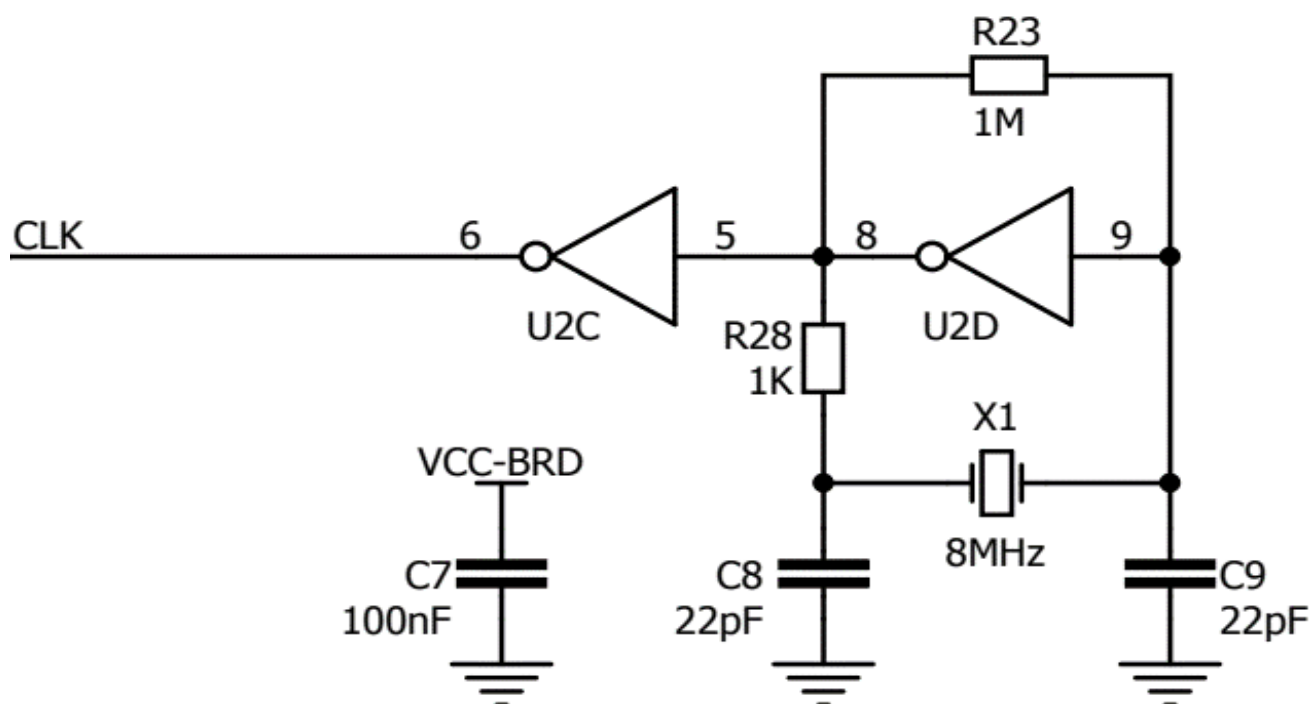


Рисунок 6 – Генератор тактовых прямоугольных импульсов

Выход генератора тактовых импульсов должен быть подключен к выводу XTAL1 микроконтроллера.

Подключение генератора тактовых импульсов зависит от комбинации соответствующей группы перемычек. На рисунке 7 представлена конфигурация перемычек тактового генератора.



Рисунок 7 – Конфигурация перемычек генератора тактовых импульсов

1.1.6 Блок связи по интерфейсу USB

На рисунке 8 представлена схема блока связи по интерфейсу USB [6, с.15].

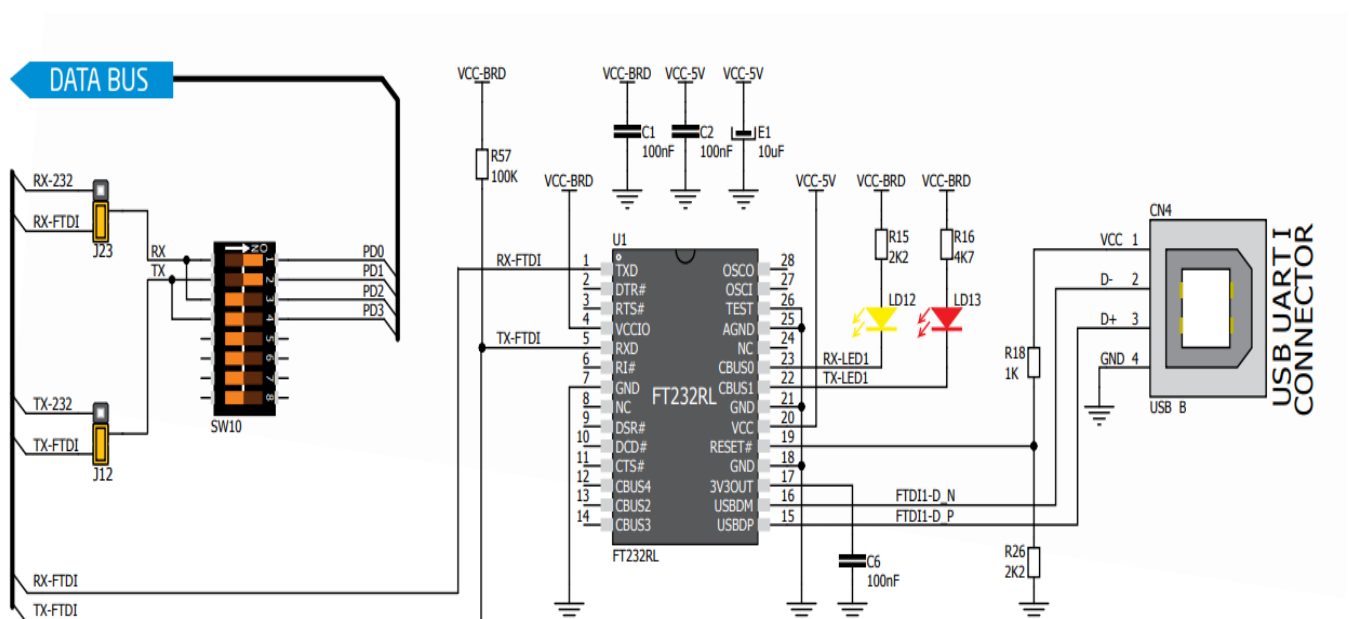


Рисунок 8 – Блок связи по интерфейсу USB

Микросхема U1 обеспечивает преобразование пакетов интерфейса USART, которые формируются соответствующим блоком микроконтроллера, в пакеты интерфейса USB.

Подключение микросхемы U1 к микроконтроллеру настраивается с помощью перемычек J12, J23 и группы переключателей SW10 в соответствии с рисунком 7.

1.1.7 Внутрисхемный программатор

Для загрузки программного обеспечения в микроконтроллер используется внутрисхемный программатор mikroProg.

Загрузка программного обеспечения в микроконтроллер производится с помощью программы AVR Flash [7].

На рисунке 9 представлен блок внутрисхемного программатора [6, с. 11].

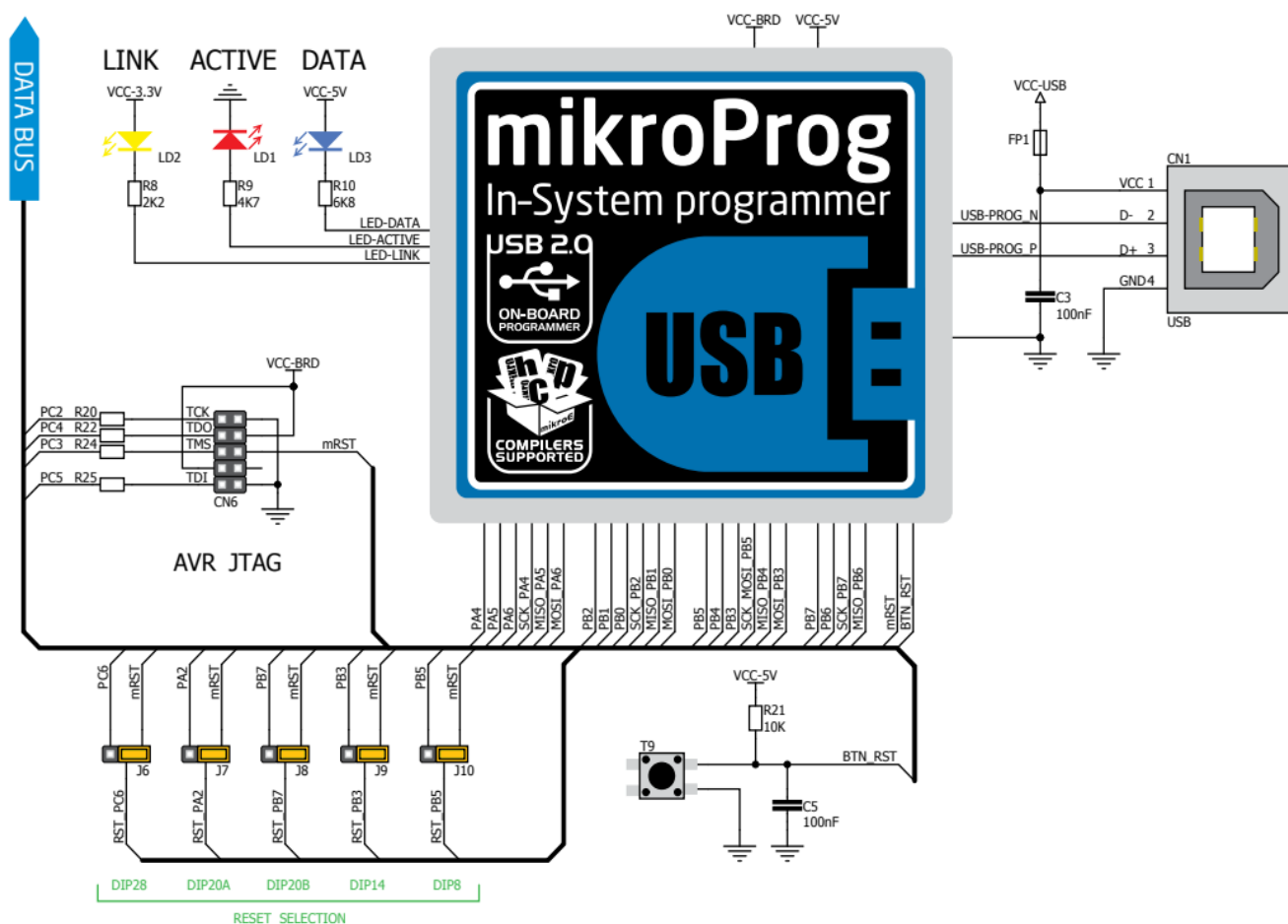


Рисунок 9 – Блок внутрисхемного программатора

1.1.8 Графический индикатор

Для отображения показаний прибора используется графический индикатор с разрешением 128х64, управляемый контроллером NT7108 [8].

На рисунке 10 представлен блок графического индикатора.

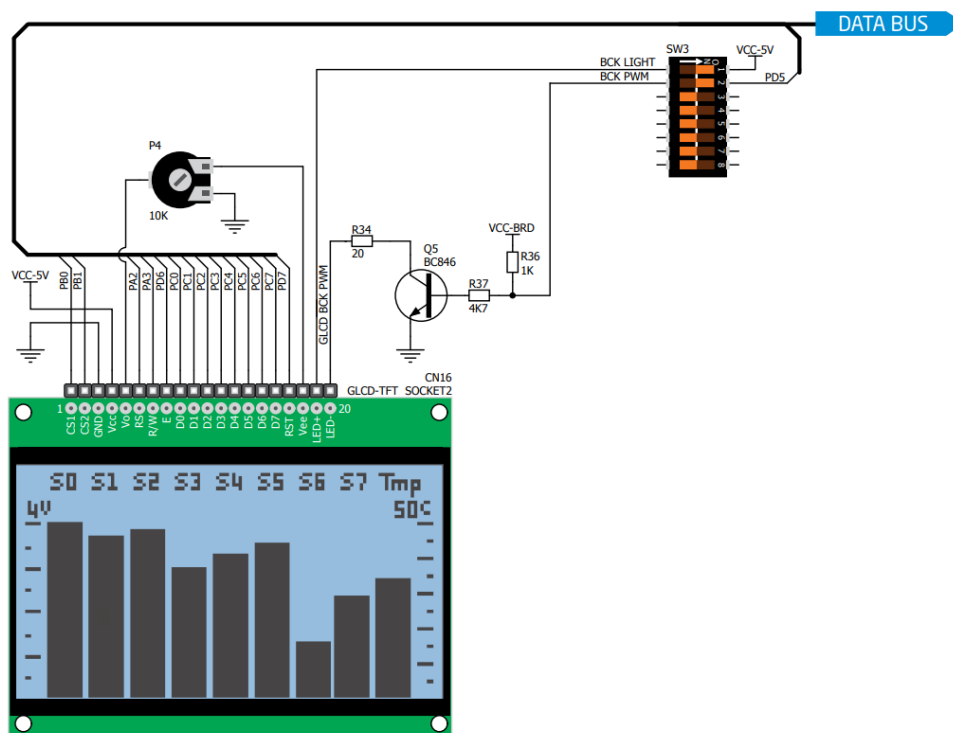


Рисунок 10 – Блок графического индикатора

В таблице 2 приведено описание управляющих выводов графического индикатора.

Данный индикатор является монохромным. Это означает, что каждая точка графического индикатора может быть в двух состояниях – включена (белый цвет) и выключена (синий цвет).

Управление контрастностью подсветки производится с помощью переменного сопротивления R4.

Управление яркостью производится с помощью ШИМ сигнала, поступающего с вывода PD5 микроконтроллера. Если управление яркостью не требуется, следует перевести переключатель ВСК_PWM в левое положение. В таком случае яркость индикатора будет максимальной.

Таблица 2 – Описание управляющих выводов индикатора

Вывод	Описание
D0 – D7	Данные
R/W	Выбор направления данных: – запись при R/W = 0; – чтение при R/W = 1.
CS1, CS2	Выбор контроллера
RS	Выбор типа передаваемых данных: – данные при RS = 1; – инструкции при RS = 0.
E	Сигнал, стробирующий передачу данных
RST	Сброс

Для записи данных в индикатор необходимо выбрать чип, который управляет видео памятью. Далее необходимо выставить логические уровни линий R/W, RS в соответствии с документацией. Затем на линиях D0 – D7 необходимо выставить логические уровни данных. После формирования требуемых логических уровней, запись команды произойдет после переключения линии E из уровня логического нуля в уровень логической единицы.

В таблице 3 приведен пример команды управления подсветкой графического индикатора.

Таблица 3 – Команда управления питанием подсветки

RS	R/W	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
0	0	0	0	1	1	1	1	1	D

Если логический уровень линии D0 равен 1, то включается питание подсветки. Иначе питание подсветки выключается.

Полный перечень команд приведен в технической документации [8].

1.1.9 Сенсорная панель управления

Графический индикатор поставляется вместе с резистивной панелью управления. На рисунке 11 представлен блок сенсорной панели управления.

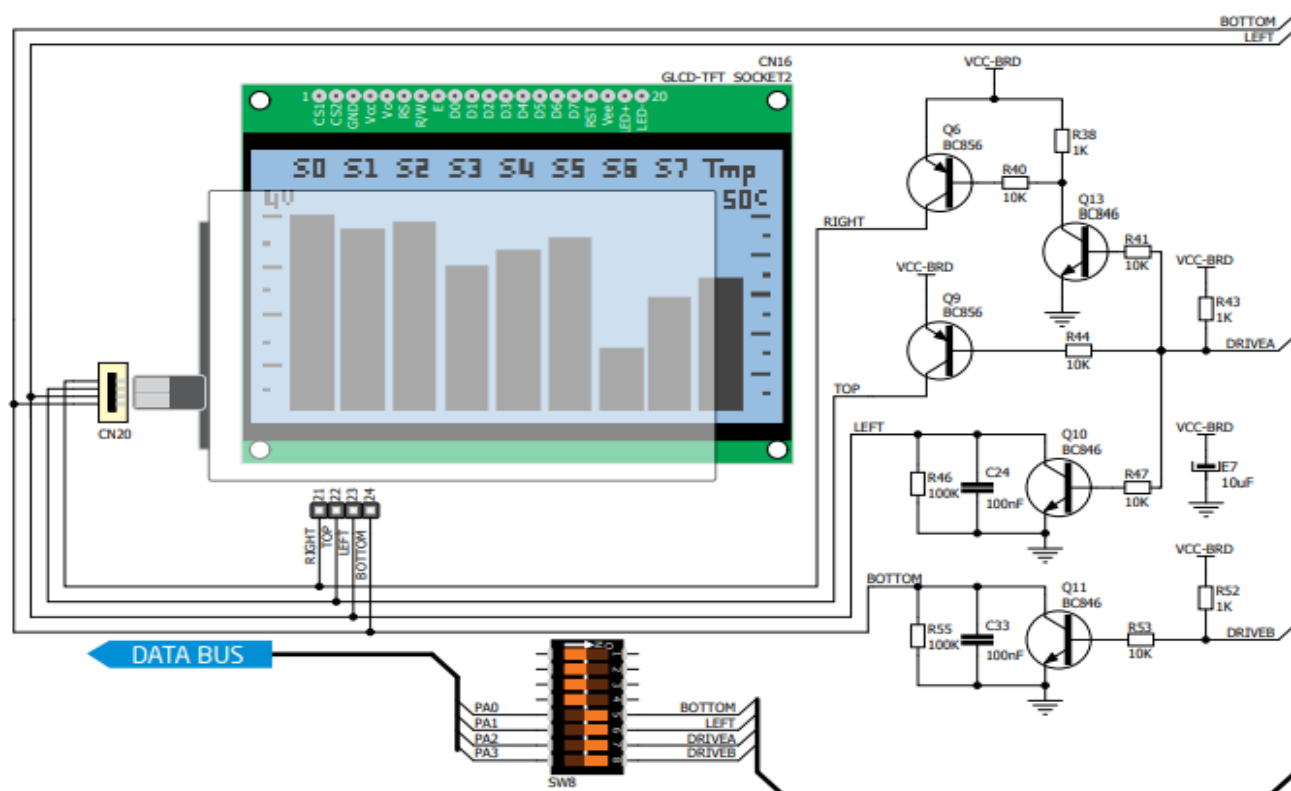


Рисунок 11 – Блок сенсорной панели управления

На рисунке 12 представлена структура резистивной сенсорной панели управления.

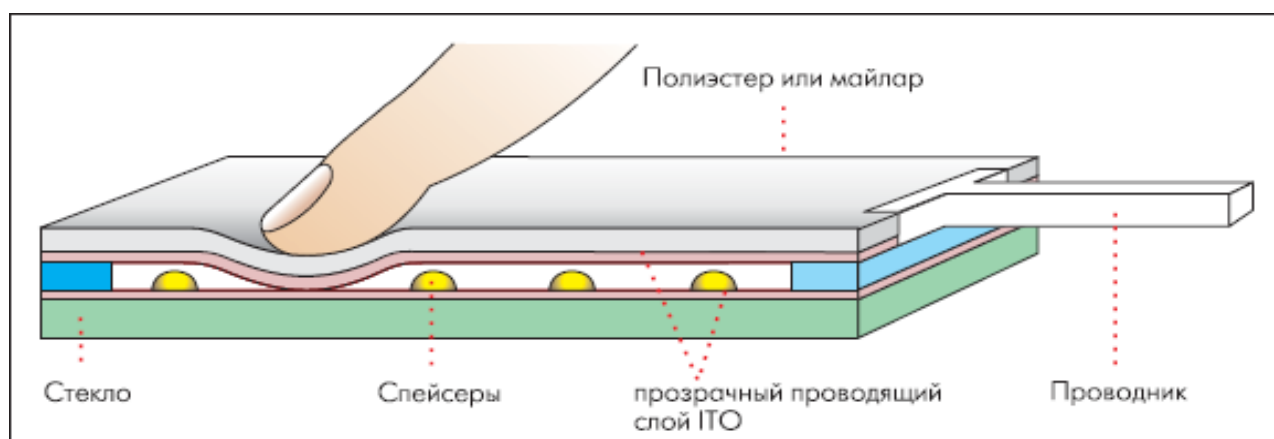


Рисунок 12 – Структура сенсорной панели управления

У резистивной панели есть два слоя, которые обладают нормированным сопротивлением электрическому току. В исходном состоянии эти слои не касаются друг друга. При физическом нажатии на панель происходит замыкание верхнего и нижнего слоев в точке нажатия. Таким образом образуется два делителя напряжения – один вдоль оси X, второй вдоль оси Y.

На рисунке 13 изображены делители напряжения, которые образуются при нажатии на сенсорную панель.

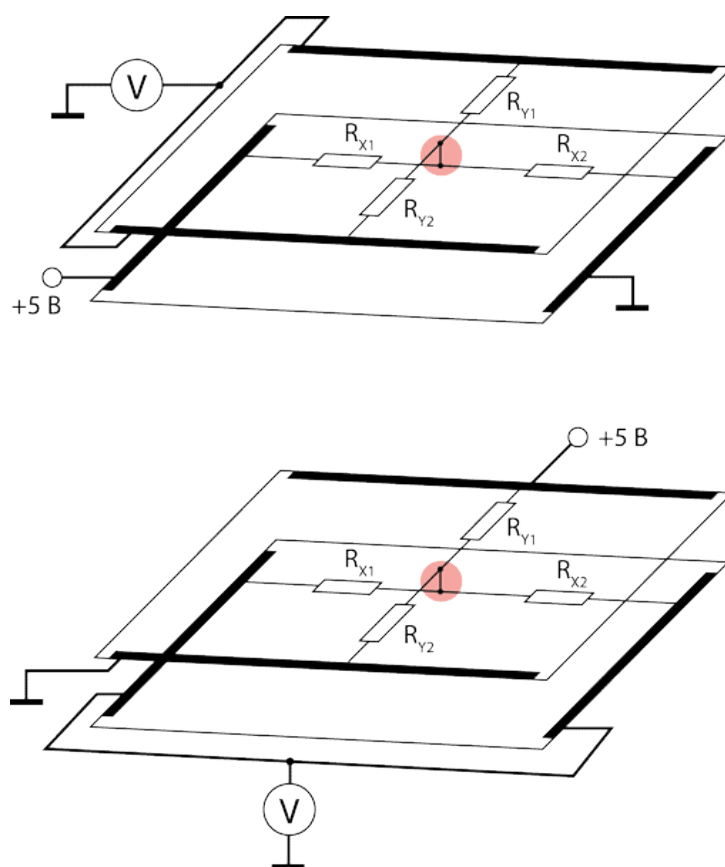


Рисунок 13 – Делители напряжения, образующиеся при нажатии на сенсорную панель управления

Чтобы считать абсциссу точки касания необходимо на нижнюю пластину подать напряжение питания. В таком случае потенциал верхней пластины станет равен потенциалу в точке соединения сопротивлений R_{x1} и R_{x2} . Следовательно, при измерении напряжения на соответствующем выводе панели с помощью АЦП, получим абсциссу точки касания. Считывание ординаты точки касания происходит аналогично.

На рисунке 14 представлен алгоритм считывания координат точки касания.

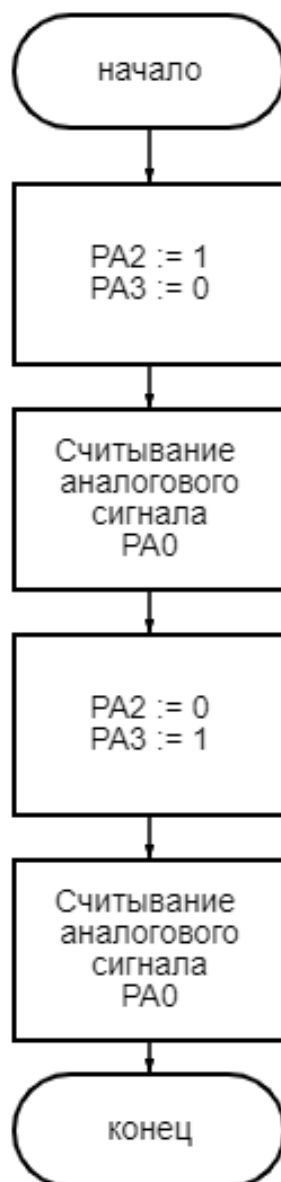


Рисунок 14 – Алгоритм считывания координат точки касания

1.2 Обобщенный алгоритм работы

На рисунке 15 представлен обобщенный алгоритм работы.

При включении питания микроконтроллера инициализируются глобальные переменные и необходимые аппаратные блоки.

После инициализации аппаратных блоков производится отрисовка главного экрана графического интерфейса прибора.

Затем начинается бесконечный цикл, в котором выполняются следующие блоки алгоритма:

- считывание сенсорной панели управления с последующей обработкой факта нажатия на виртуальную кнопку;
- измерение температуры;
- обновление показаний прибора;
- обработка протокола Modbus RTU.

По умолчанию температура отображается в градусах Цельсия.

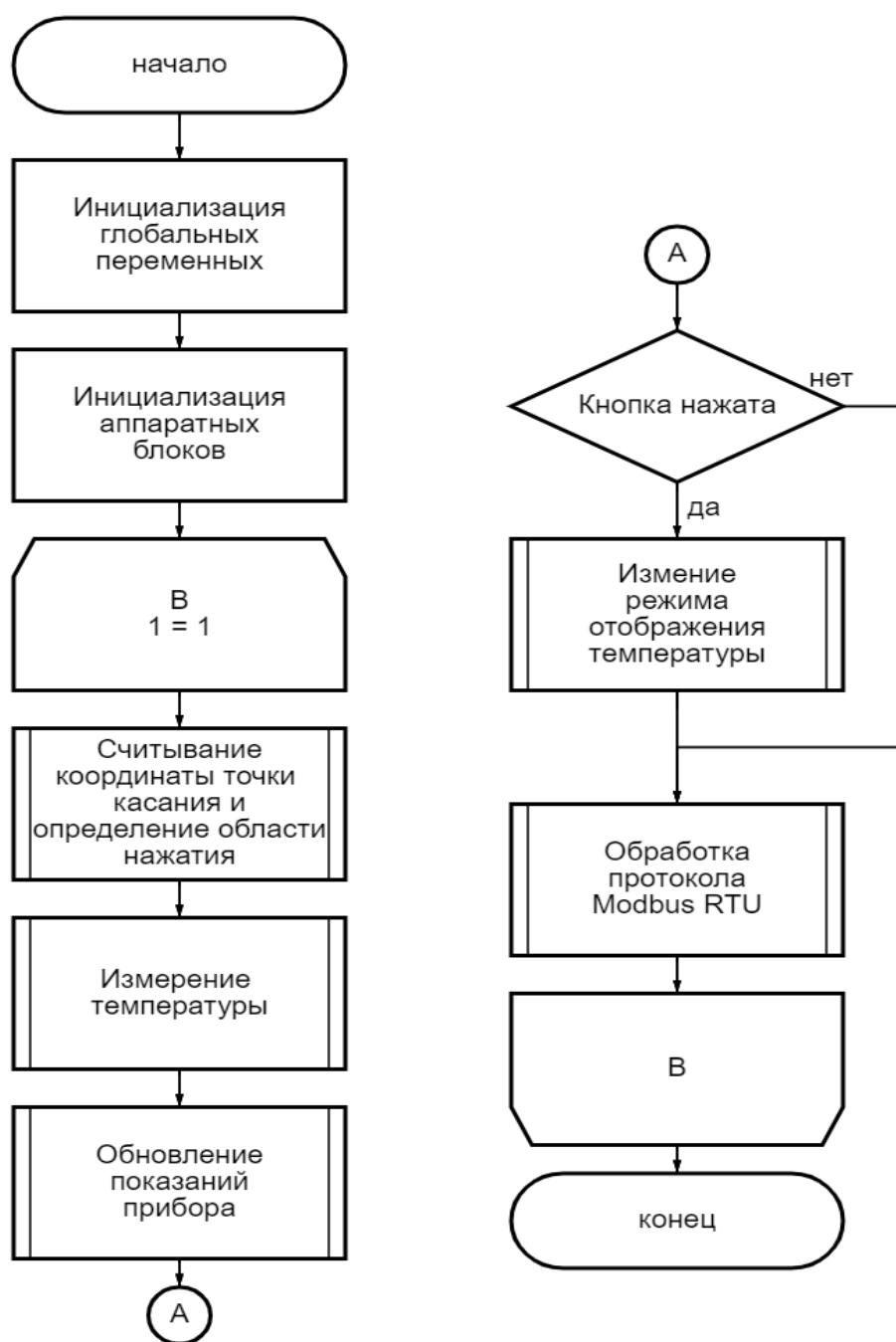


Рисунок 15 – Обобщенный алгоритм работы программы

При нажатии на кнопку «С» на индикаторе будет отображаться температура в градусах Цельсия. При нажатии на кнопку «К» на индикаторе будет отображаться температура в Кельвинах. При нажатии на кнопку «F» будет отображаться температура в градусах Фаренгейта.

Измерение температуры происходит сразу в трех единицах измерения. Полученные значения температуры доступны при опросе устройства по протоколу Modbus RTU.

2 РАЗРАБОТКА АЛГОРИТМА ВЫЧИСЛЕНИЙ ИЗМЕРЯЕМОГО ПАРАМЕТРА

Для разработки алгоритма вычислений измеряемой температуры, необходимо определить номинальную статическую характеристику (НСХ) терморезистора.

НСХ терморезистора – функция, которая определяет зависимость сопротивления терморезистора от температуры.

В ГОСТ 6651-2009 [9, с. 7] приведена НСХ для платиновых термосопротивлений. НСХ для диапазона измерений от минус 200 до 0 °С описывается формулой (1):

$$R_t = R_0[1 + At + Bt^2 + C(t - 100^\circ\text{C})t^3], \quad (1)$$

где R_t – сопротивления терморезистора при температуре t , Ом;

R_0 – сопротивление терморезистора при температуре 0 °С, Ом;

t – температура, °С;

A – коэффициент, °С⁻¹;

B – коэффициент, °С⁻²;

C – коэффициент, °С⁻³.

Значения коэффициентов A , B , C зависят от типа платины, который в свою очередь характеризуется температурным коэффициентом сопротивления (ТКС) α [9, с. 6]. Коэффициент α вычисляется по формуле (2):

$$\alpha = \frac{R_{100} - R_0}{R_0 \cdot 100^\circ\text{C}}, \quad (2)$$

где R_{100} – сопротивление при температуре 100 °С, Ом.

Для диапазона измерений от 0 до 850 °С НСХ определяется по формуле (3):

$$R_t = R_0[1 + At + Bt^2] \quad (3)$$

На рисунке 16 представлен график НСХ для платины с ТКС $3,85 \cdot 10^{-3} \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$ и R_0 величиной 100 Ом.

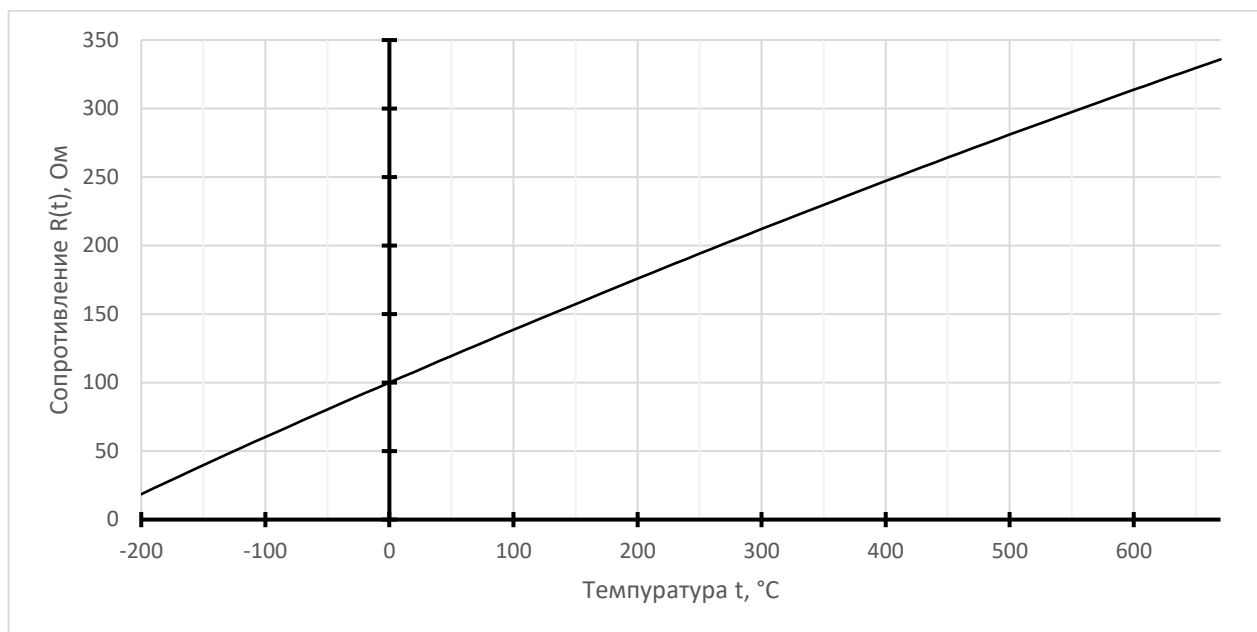


Рисунок 16 - Номинальная статическая характеристика платинового термосопротивления

Из графика видно, что характеристика не является абсолютно линейной. Тем не менее существуют аппаратные методы, позволяющие преобразовать подобную характеристику в линейную [10, с. 75-79]. При этом сигнал измерительного преобразователя нормируется так, чтобы минимальному измеряемому значению температуры $t_{\text{мин.}}$ соответствовало выходное напряжение $U_{\text{вых.}}$, равное нулю В, а максимальному значению температуры $t_{\text{макс.}}$ соответствовало выходное напряжения $U_{\text{вых.}}$, равное пяти В.

Таким образом преобразовать код АЦП в значение температуры можно по формуле (4):

$$t = k \cdot x + b, \quad (4)$$

где t – измеренное значение температуры;

k, b – коэффициенты;

x – код, полученный с помощью АЦП.

Коэффициент k вычисляется по формуле (5):

$$k = \frac{t_{\text{макс.}} - t_{\text{мин.}}}{2^n - 1}, \quad (5)$$

где $t_{\text{макс.}}$ – верхний предел измерения температуры;

$t_{\text{мин.}}$ – нижний предел измерения температуры;

n – разрядность АЦП, бит;

Коэффициент b вычисляется по формуле (6):

$$b = t_{\text{мин.}} \quad (6)$$

Поскольку используемый микроконтроллер не имеет блока для вычислений с плавающей точкой, целесообразно производить преобразование кода АЦП в значение температуры без использования чисел с плавающей точкой.

В таком случае формула (4) преобразуется в формулу (7):

$$t = \frac{(k \cdot x + b) \cdot 2^m \cdot 10^r}{2^m}, \quad (7)$$

где m – масштабирующий коэффициент;

r – требуемая разрешающая способность.

В формуле (6) заранее вычисляется числитель, затем все коэффициенты округляются до целого числа. Деление заменяется на арифметический сдвиг вправо на m бит. Погрешность такого метода вычисляется по формуле (8):

$$\Delta_{\text{метода}} = \frac{1}{2^m}, \quad (8)$$

При подстановке числовых значений в формулу (7) получим формулы (9 – 11), преобразующие код АЦП в температуру.

$$t_{\circ C} = \frac{512500 \cdot x - 131072000}{2^{16}}, \quad (9)$$

$$t_K = t_{\circ C} + 2731, \quad (10)$$

$$t_{\circ F} = \frac{922500 \cdot x - 214958080}{2^{16}}, \quad (11)$$

где $t_{\circ C}$ – температура, $^{\circ}\text{C}$;

t_K – температура, K;

$t_{\circ F}$ – температура, $^{\circ}\text{F}$.

Стоит заметить, что значения, полученные с помощью формул (9 – 11) увеличены в 10 раз из-за того, что хранение десятичного разделителя в памяти микроконтроллера не подразумевается.

Также из формулы (5) следует, что при проектировании реального устройства для обеспечения требуемой точности необходимо использовать внешнюю микросхему АЦП с разрядностью 14 бит или более.

3 ОПИСАНИЕ ФРАГМЕНТОВ ПРОГРАММНОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ ДЛЯ МИКРОКОНТРОЛЛЕРА

В данной разделе описываются фрагменты программы для микроконтроллера. Полный текст программы представлен в приложении А.

Разработка программного обеспечения производится с помощью специальной среды разработки Microchip Studio [11]. Начальный экран среды разработки представлен на рисунке 17.

Для создания нового проекта необходимо навести курсор на ссылку «New Project» в области Start и нажать на левую кнопку мыши. В результате появится окно создания нового проекта, в котором необходимо выбрать тип проекта GCC C Executable Project, выбрать имя и расположение файлов проекта. Окно создания проекта представлено на рисунке 18.

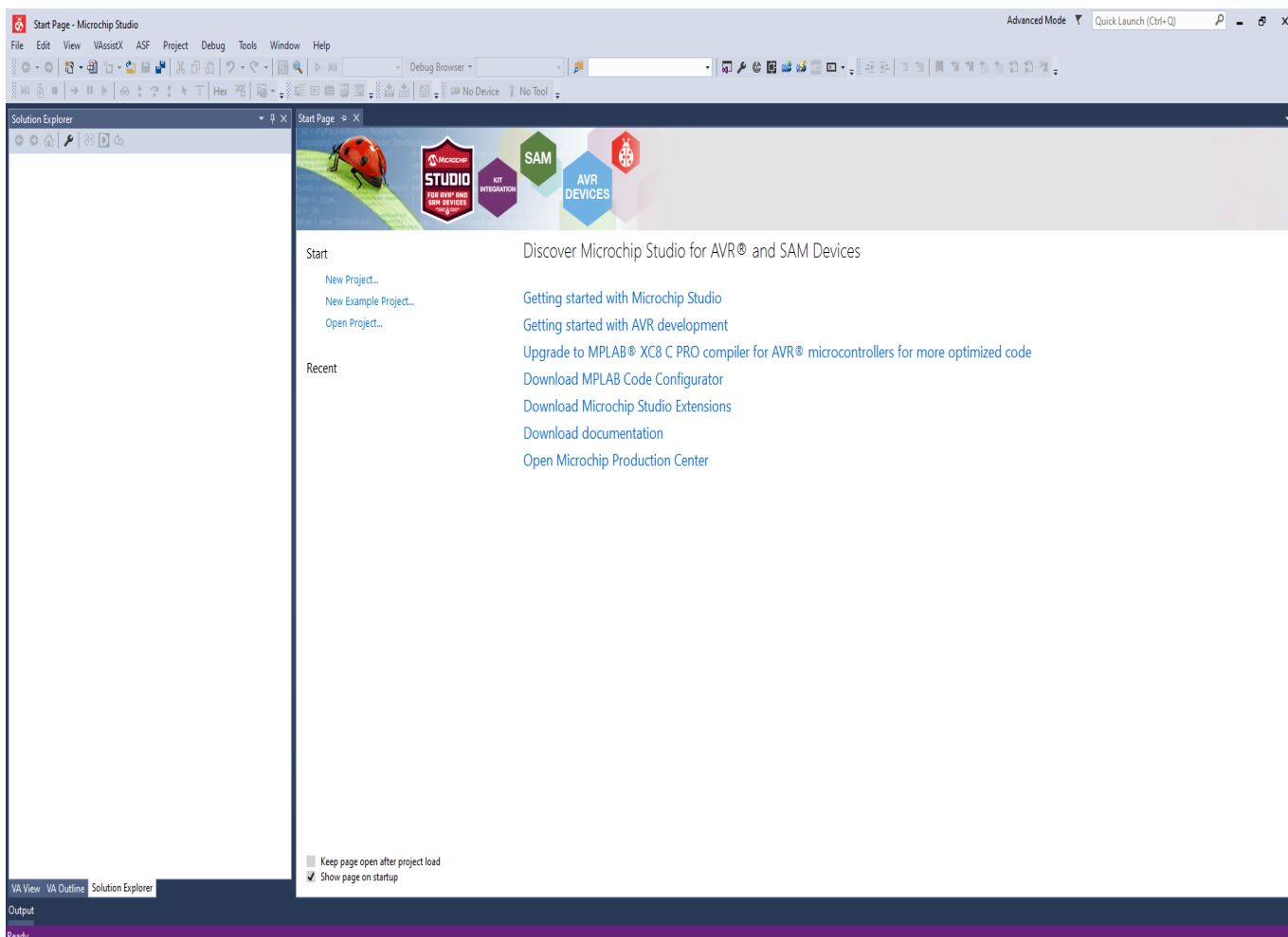


Рисунок 17 – Начальный экран среды разработки Microchip Studio

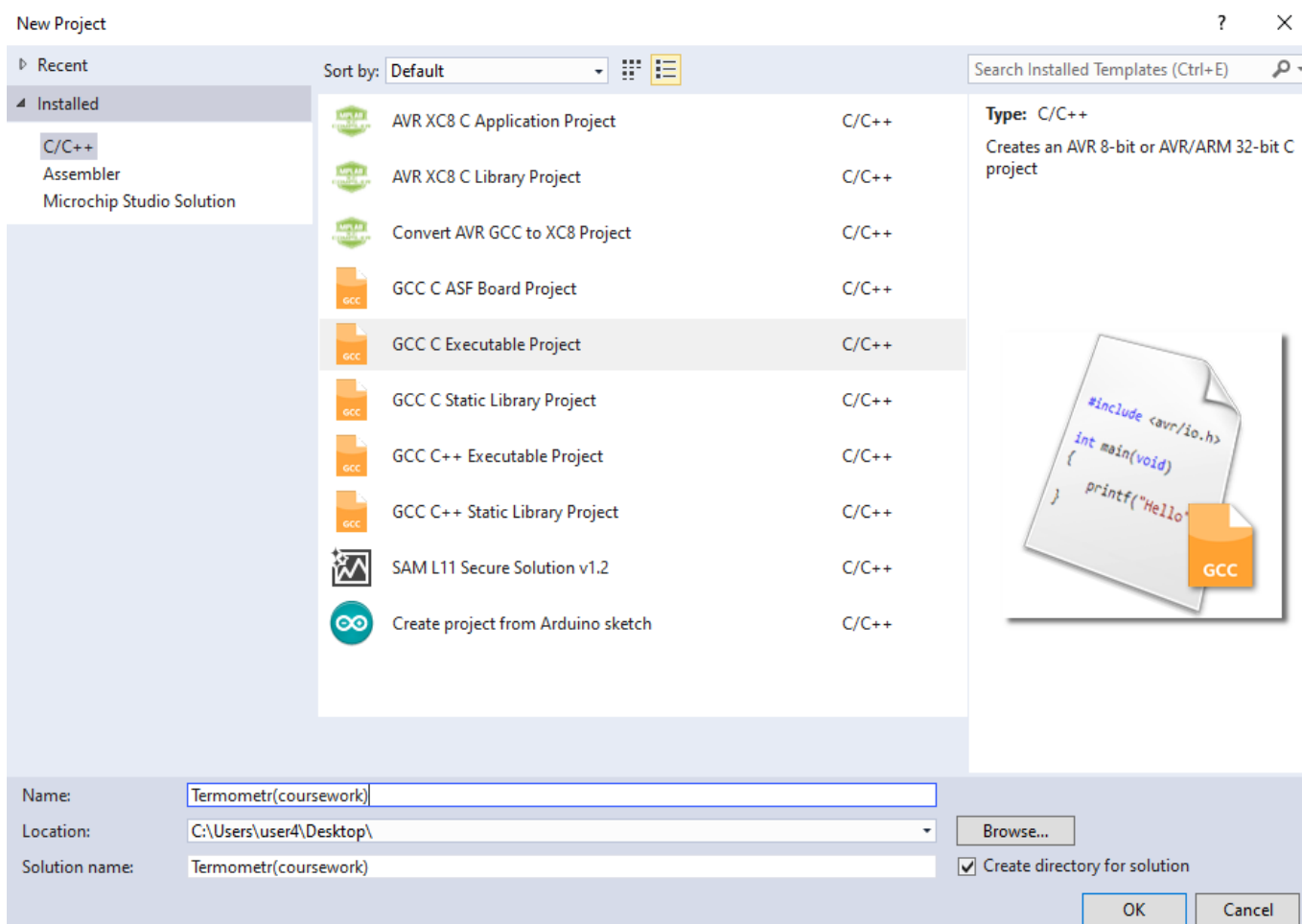


Рисунок 18 – Окно создания нового проекта

После нажатия на кнопку «ОК» появляется окно выбора микроконтроллера, в котором необходимо выбрать микроконтроллер ATmega 32. Поиск микроконтроллера производится с помощью поисковой строки Search for device. Окно выбора микроконтроллера представлено на рисунке 19. После нажатия кнопки «ОК» создание проекта завершится.

После создания проекта появится рабочее пространство проекта. В рабочем пространстве есть следующие области:

- область кода;
- область навигации (Solution Explorer);
- область вывода (Output).

Область кода представляет собой пространство текстового редактора, в котором производится написание программного обеспечения.

В области навигации отображены все файлы проекта.

В области вывода располагаются сообщения компилятора, сигнализирующие о статусе сборки проекта.

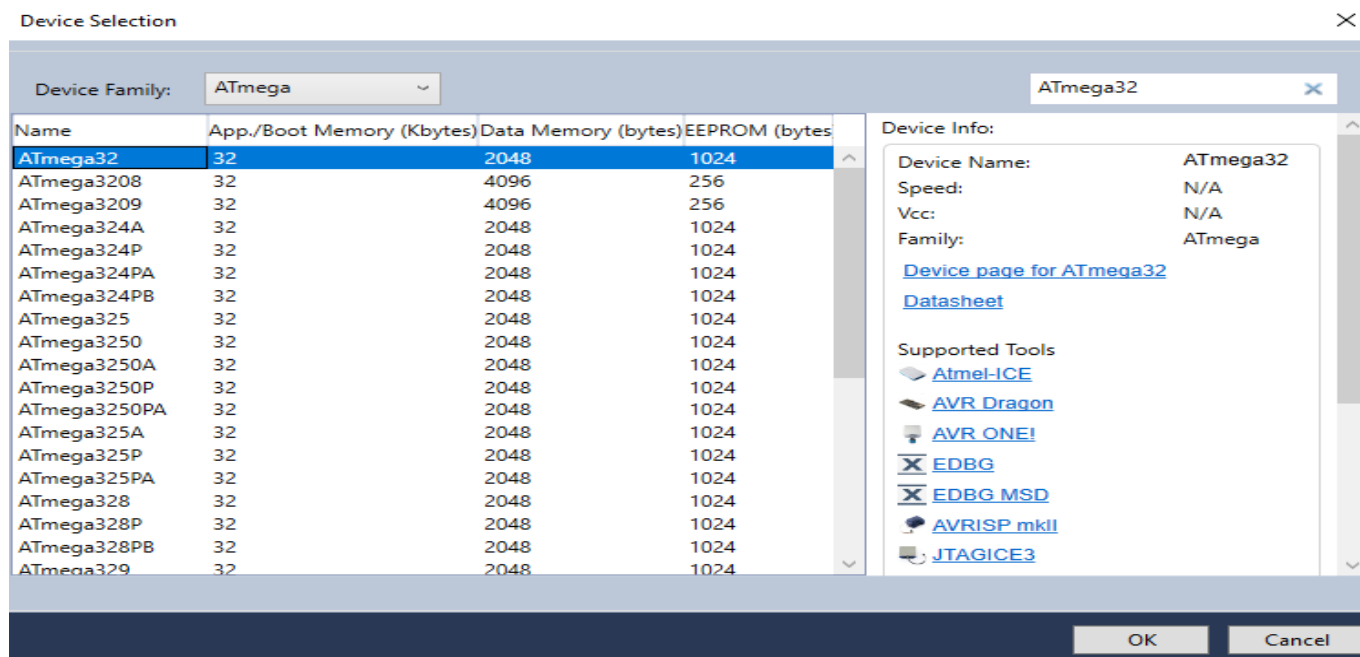


Рисунок 19 – Окно выбора микроконтроллера

На рисунке 20 представлено рабочее пространство среды разработки.

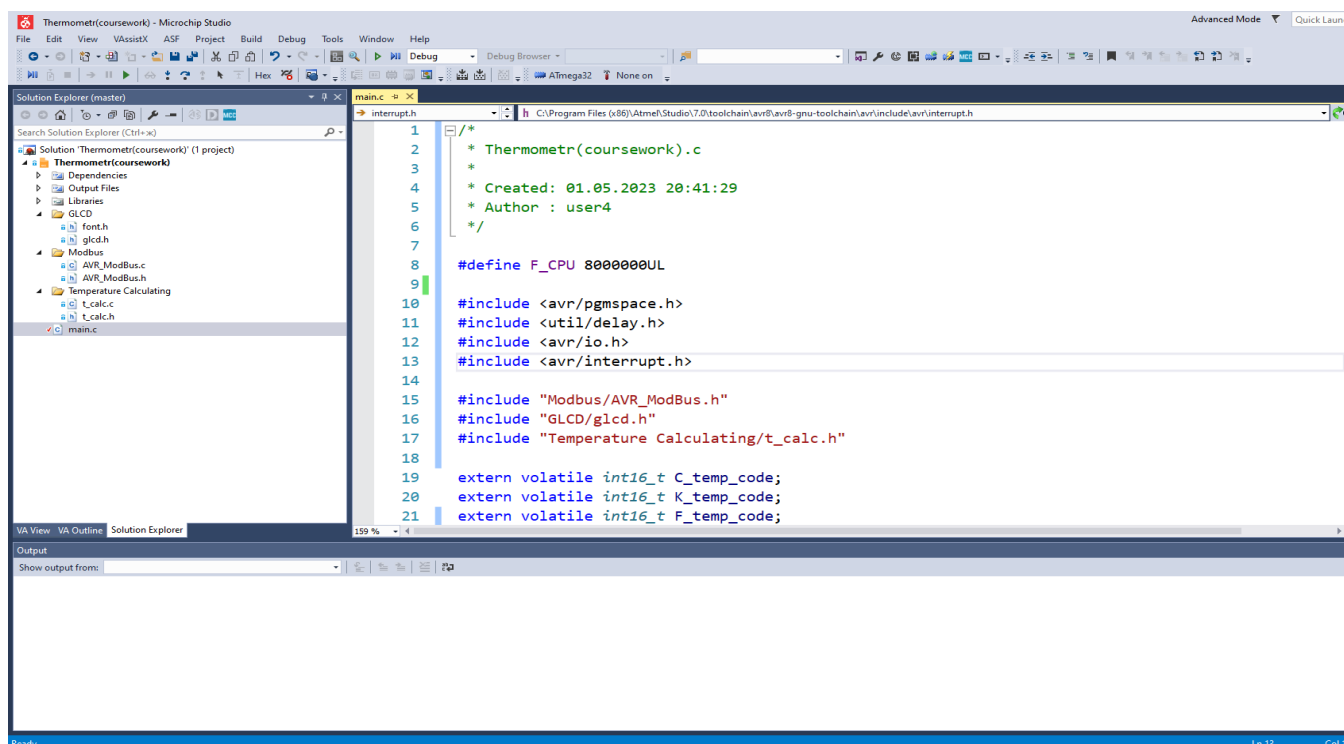


Рисунок 20 – Рабочее пространство среды разработки

Для сборки файлов проекта необходимо нажать Build -> Build solution. После этого в файлах проекта в папке Debug появится файл с расширением .hex, который необходим для загрузки программного обеспечения в память микроконтроллера.

3.1 Определение и подключение библиотек

На рисунке 21 приведен листинг подключения библиотек.

```
#define F_CPU 8000000UL

#include <avr/pgmspace.h>
#include <util/delay.h>
#include <avr/io.h>
#include <avr/interrupt.h>

#include "Modbus/AVR_ModBus.h"
#include "GLCD/glcd.h"
#include "Temperature Calculating/t_calc.h"
```

Рисунок 21 - Листинг подключения библиотек

Для всех библиотек необходимо предопределить константу F_CPU, которая хранит значение тактовой частоты микроконтроллера. Переопределение константы производится с помощью директивы препроцессора #define.

Библиотеки, имена которых заключены в фигурные скобки поставляются вместе со средой программирования Microchip Studio.

Библиотеки, имена которых заключены в кавычки являются внешними файлами, которые должны храниться в проекте.

В качестве основы для обработки протокола Modbus RTU используется библиотека AVR_ModBus [12]. Данная библиотека использует следующие аппаратные блоки:

- модуль USART;
- таймер-счётчик 0.

Для корректной работы библиотеки необходимо модифицировать заголовочный файл AVR_Modbus.h.

На рисунке 22 приведен листинг модификации заголовочного файла AVR_Modbus.h.

```
#define UCSRB_SET() UCSRB=1<<RXEN|1<<TXEN|1<<RXCIE|1<<TXCIE
#define UCSRC_SET() UCSRC=1<<URSEL|1<<UCSZ0|1<<UCSZ1 //8bit, Even, 1stop.bit

//ModBus
//ID оборудования
#define DEFAULT_SLAVE_ID 0x0A
//максимальный размер буфера принимаемых(Rx)/передаваемых(Tx) по UART данных, байт.
#define MAX_LENHT_REC_BUF 25
#define MAX_LENHT_TR_BUF 25
//количество регистров
#define QUANTITY_REG_0X 0 //количество дискретных выходов (DO) / r0x01, w0x05, w0x0F(15)
#define QUANTITY_REG_1X 0 //количество дискретных входов (DI) / r0x02
#define QUANTITY_REG_3X 6 //количество аналоговых входов (AI) / r0x04
#define QUANTITY_REG_4X 2 //количество аналоговых выходов (AO) r0x03, w0x06, w0x10(16)
```

Рисунок 22 - Листинг модификации заголовочного файла AVR_Modbus.h

Модификация заголовочного файла заключается в определении количества используемых регистров AI и AO и в переопределении макроса UCSRB_SET(). В данном макросе необходимо добавить операцию записи логической единицы в поле TXCIE регистра UCSRB. Данное действие включит прерывание по завершении передачи данных с помощью модуля UART.

Для работы с графическим индикатором используется библиотека glcd [13]. В файлах данной библиотеки определены функции отрисовки текста и примитивов на графическом индикаторе.

В файлах библиотеки t_calc определены функции подсчета температуры и подготовки результата измерения к выводу на индикатор и передаче по протоколу Modbus RTU.

3.2 Инициализация переменных

На рисунке 23 приведен листинг инициализации переменных

Переменные C_temp_code, K_temp_code и F_temp_code хранят значения, полученные с помощью формул (9-11). Эти переменные определены в файле t_calc.c.

```

extern volatile int16_t C_temp_code;
extern volatile int16_t K_temp_code;
extern volatile int16_t F_temp_code;

#define base 20 //отступ от края дисплея

volatile uint8_t g_key = 0; //номер нажатой клавиши
volatile uint8_t g_key_status = 0; //Если бит 7 равен 1, значит клавиша нажата.
//Если бит 6 равен 1, значит клавиша не отпущена

volatile uint8_t mode = 0; //Режим отображения температуры
/*
1. mode == 0 - температура в градусах Цельсия
2. mode == 1 - температура в Кельвинах
3. mode == 2 - температура в градусах Фаренгейта
*/

volatile uint8_t upd_flag = 0; //флаг, сигнализирующий об обновлении данных

volatile uint8_t TCI_counts = 0; //количество прерываний таймера 2

RegNum4x[0] = BAUD_RATE; //скорость передачи по умолчанию
RegNum4x[1] = DEFAULT_SLAVE_ID; //адрес устройства по умолчанию

```

Рисунок 23 – Листинг объявления глобальных переменных

Переменные `g_key` и `g_key_status` нужны для проверки факта нажатия на сенсорную кнопку.

Переменная `TCI_counts` нужна для формирования временных интервалов, соответствующих частоте опроса сенсорной панели и датчика температуры.

3.3 Инициализация аппаратных блоков

Функции, описываемые в данном подразделе, вызываются в начале функции `main` и соответствуют блоку «Инициализация аппаратных блоков» обобщенного алгоритма работы (рисунок 15).

3.3.1 Инициализация портов ввода-вывода

Каждая линия портов ввода-вывода может быть индивидуально настроена на ввод или вывод двоичной информации.

Конфигурация направления информации портов ввода-вывода производится с помощью регистров `DDRx`, где `x` – буквенное обозначение порта ввода-вывода.

Если бит номер `n` равен единице, значит линия номер `n` соответствующего порта ввода-вывода настроена на вывод. Иначе эта линия настроена на ввод.

Если линия порта ввода-вывода настроена на вывод, ее состояние можно изменить с помощью регистра PORTx.

Если линия порта ввода-вывода настроена на ввод, ее состояние отражается в регистре PINx.

На рисунке 24 приведен листинг функции инициализации портов ввода-вывода.

```
void IO_init(void)
{
    DDRA |= 0b00001100;    //инициализация портов
    PORTA |= 0b00000100;    //для сенсерной панели управления

    DDRB |= 0b11100011;
    PORTB |= 0b00000000;

    DDRD |= 0b11000000;
    PORTD |= 0b10000000;

    DDRC |= 0b11111111;
}
```

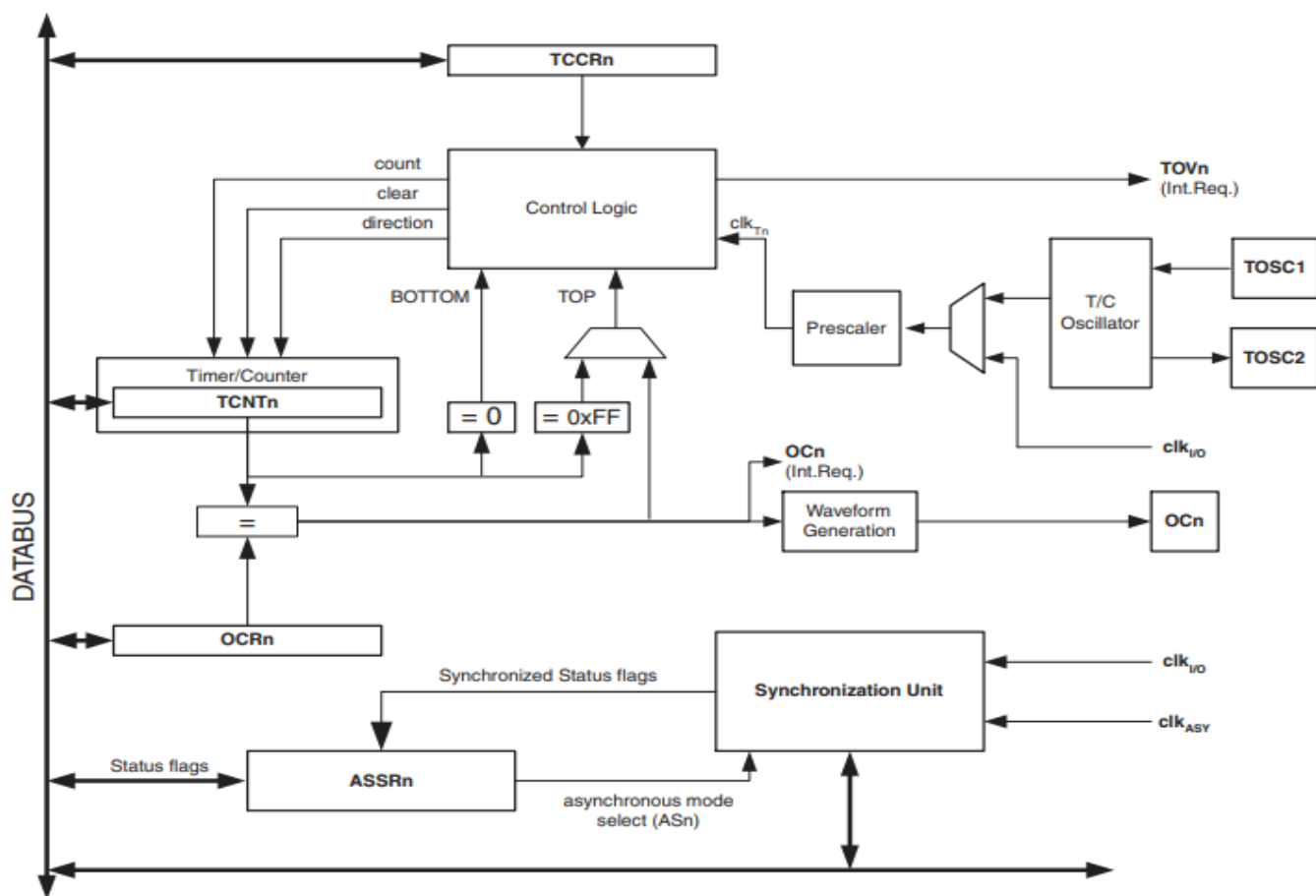
Рисунок 24 – Листинг функции инициализации портов ввода-вывода

3.3.2 Инициализация таймера-счётчика два

На рисунке 25 представлена блок схема таймера-счётчика.

Таймер-счётчик считает импульсы, поступающие с предделителя. Количество посчитанных импульсов хранится в регистре TCNTx, где x – номер таймера счетчика. Регистр OCRx хранит значение сравнения. В режиме «Сброс при совпадении» (CTC), если значения TCNTx и OCRx совпадают, то следующий импульс установит бит OCFx в регистре TIFR в единицу и, если в регистре TIMSK установлен бит OCIE_x, то произойдет прерывание.

Для настройки таймера-счётчика 2 необходимо изменить значения регистров OCR2, TCCR2, TIMSK. На рисунке 26 представлены регистры таймера-счётчика 2 [4, с. 122-128].



Режим работы таймера-счётчика определяется значениями разрядов WGM20, WGM21 в регистре TCCR2. В таблице 4 приведены все возможные комбинации значений в этих разрядах.

Таблица 4 – Возможные значения разрядов WGM20, WGM21

**Timer/Counter Control
Register – TCCR2**

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0	
	FOC2	WGM20	COM21	COM20	WGM21	CS22	CS21	CS20	TCCR2
Read/Write	W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	
Initial Value	0	0	0	0	0	0	0	0	

**Output Compare Register –
OCR2**

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0	
	OCR2[7:0]								OCR2
Read/Write	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	
Initial Value	0	0	0	0	0	0	0	0	

**Timer/Counter Interrupt Mask
Register – TIMSK**

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0	
	OCIE2	TOIE2	TICIE1	OCIE1A	OCIE1B	TOIE1	OCIE0	TOIE0	TIMSK
Read/Write	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	
Initial Value	0	0	0	0	0	0	0	0	

**Timer/Counter Interrupt Flag
Register – TIFR**

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0	
	OCF2	TOV2	ICF1	OCF1A	OCF1B	TOV1	OCF0	TOV0	TIFR
Read/Write	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	
Initial Value	0	0	0	0	0	0	0	0	

Рисунок 26 Регистры управления таймера-счётчика 2

Таблица 5 – Значения разрядов CS22, CS21, CS20

CS22	CS21	CS20	Источник тактового сигнала
0	0	0	$f_{tc} = 0$ (таймер остановлен)
0	0	1	$f_{tc} = f_{clk}$
0	1	0	$f_{tc} = f_{clk}/8$
0	1	1	$f_{tc} = f_{clk}/32$
1	0	0	$f_{tc} = f_{clk}/64$
1	0	1	$f_{tc} = f_{clk}/128$
1	1	0	$f_{tc} = f_{clk}/256$
1	1	1	$f_{tc} = f_{clk}/1024$

Расчет интервала срабатывания прерывания таймера определяется по формуле (12).

Подобрав величину предделителя так, чтобы при требуемом периоде срабатывания таймера, значение OCR было целым, получим искомые значения предделителя и OCR. На рисунке 27 представлен листинг функции инициализации таймера-счётчика 2.

$$T = \frac{d \cdot (OCR + 1)}{f_{osc}}, \quad (12)$$

где T – интервал вызова прерывания таймера, с;
 d – величина предделителя;
 OCR – значение регистра сравнения;
 f_{osc} – тактовая частота микроконтроллера, Гц.

```
void timer_init(void)
{
    //настройка на срабатывание T/C2 с интервалом 8 мс
    TCNT2=0b00000000;    //очистка T/C2
    OCR2=249;            //запись константы 249 в регистр сравнения T/C2
    TCCR2=0b00001110;    //режим "сброс при совпадении" и делитель на 256
    TIMSK|=0b10000000;    //разрешение прерывания по совпадению от T/C2
    TIFR &=0b11000000;    //очистка флагов прерываний T/C2
}
```

Рисунок 27 – Листинг функции инициализации таймера-счётчика 2

3.3.3 Инициализация внутреннего АЦП

Разряды MUX0 – MUX4 регистра ADMUX настраиваются для выбора канала АЦП, при чем запись логических единиц в разряды MUX3, MUX4 переводят АЦП в режим дифференциального измерения напряжения.

На рисунке 28 представлены регистры управления внутреннего АЦП.

На рисунке 29 представлена структурная схема внутреннего АЦП [4, с.200].

**ADC Multiplexer Selection
Register – ADMUX**

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0	
	REFS1	REFS0	ADLAR	MUX4	MUX3	MUX2	MUX1	MUX0	ADMUX
Read/Write	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	
Initial Value	0	0	0	0	0	0	0	0	

**ADC Control and Status
Register A – ADCSRA**

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0	
	ADEN	ADSC	ADATE	ADIF	ADIE	ADPS2	ADPS1	ADPS0	ADCSRA
Read/Write	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	
Initial Value	0	0	0	0	0	0	0	0	

Рисунок 28 – Регистры управления внутреннего АЦП

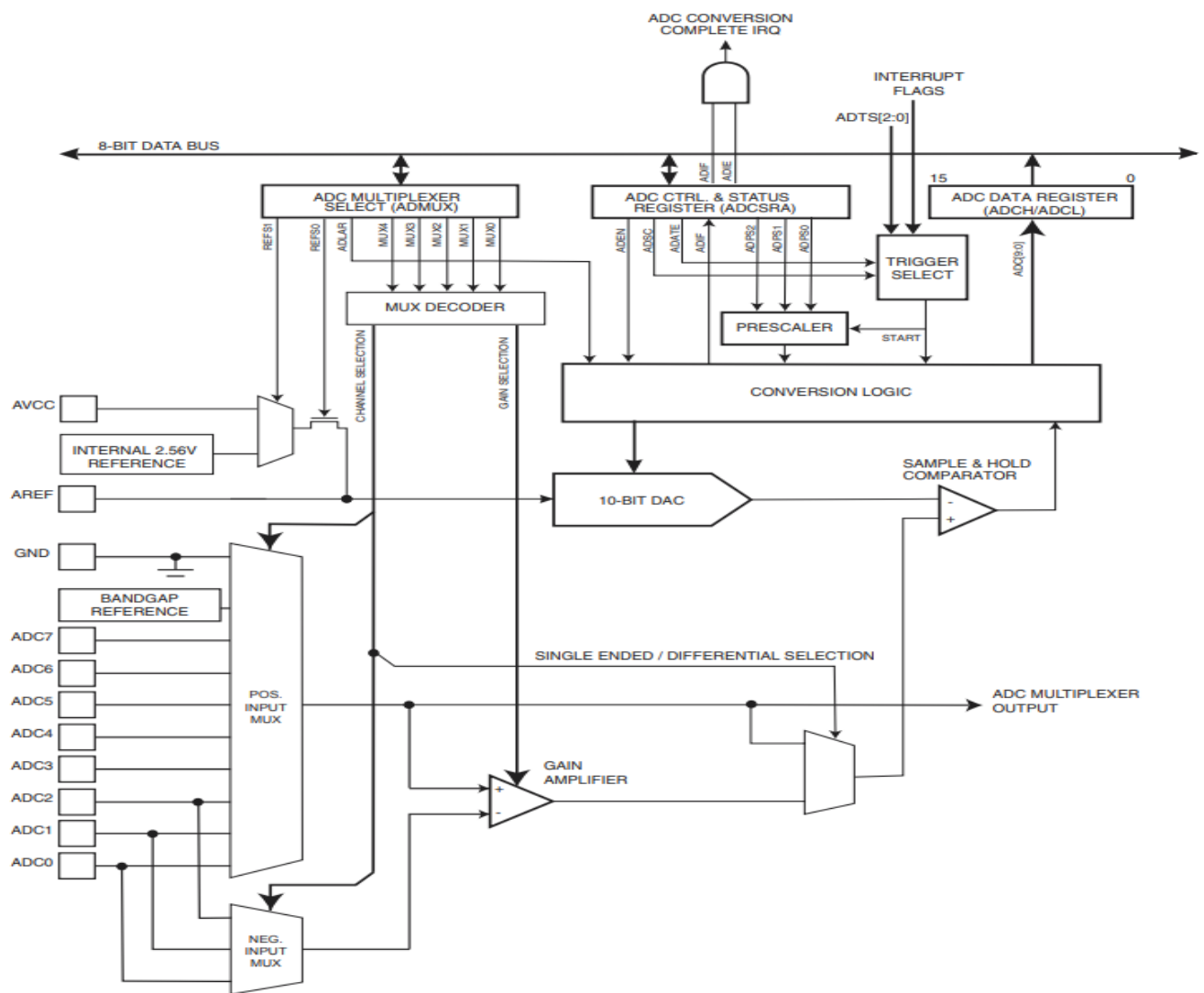


Рисунок 29 – Структурная схема внутреннего АЦП

Разряд ADEN в регистре ADCSRA включает АЦП. Разряд ADSC начинает аналогово-цифровое преобразование. Разряды ADPS0, ADPS1, ADPS2 изменяют величину делителя частоты, что изменяет на частоту дискретизации АЦП.

На рисунке 30 представлен листинг функции инициализации внутреннего АЦП.

```
void ADC_init(void)
{
    ADMUX = 0b00000000;
    ADCSRA = 0b10000111; //ADEN | предделитель АЦП 128
};
```

Рисунок 30 – Листинг функции инициализации внутреннего АЦП

3.3.4 Инициализация графического индикатора и отображение основного интерфейса прибора

На рисунке 31 представлена функция, реализующая рекомендуемую последовательность инициализации

```
void glcd_init(void)
{
    _delay_ms(100);
    glcd_off();           //выключаем дисплей
    _delay_ms(100);
    glcd_on();            //включаем после задержки
    glcd_clear();         //очистка дисплея
}
```

Рисунок 31 – Листинг функции инициализации индикатора

Интерфейс включает в себя следующие элементы:

- области виртуальных кнопок и их неизменные надписи;
- внешний контур;
- контур текстового поля, в котором отображаются показания прибора;
- надпись, отражающая показания прибора.

Для отображения интерфейса прибора нужна функция вывода на индикатор прямоугольника со скругленными углами, которая не поставляется вместе с библиотекой для графического индикатора. На рисунках 32, 33 представлена функция отрисовки прямоугольника со скругленными углами.

```
void draw_round_rectangle(uint8_t x1, uint8_t y1, uint8_t x2, uint8_t y2, uint8_t radius)
{
    int16_t tSwitch = 3 - 2 * radius;
    uint8_t width, height, x, y;
    width = x2 - x1;
    height = y2 - y1;
    x = 0;
    y = radius;

    h_line(x1 + radius, y1, width - 2 * radius, 0, 1);
    h_line(x1 + radius, y2, width - 2 * radius, 0, 1);
    v_line(x1, y1 + radius, height - 2 * radius, 0, 1);
    v_line(x2, y1 + radius, height - 2 * radius, 0, 1);
}
```

Рисунок 32 - Листинг первой части функции вывода прямоугольника со скругленными углами на индикатор

```

while (x <= y)
{
    //левый верхний угол
    point_at(x1 + radius - x, y1 + radius - y, 1);
    point_at (x1 + radius - y, y1 + radius - x, 1);

    //правый верхний угол
    point_at(x1 + width - radius + x, y1 + radius - y, 1);
    point_at (x1 + width - radius + y, y1 + radius - x, 1);

    //левый нижний угол
    point_at(x1 + radius - x, y1 + height - radius + y, 1);
    point_at (x1 + radius - y, y1 + height - radius + x, 1);

    //правый нижний угол
    point_at(x1 + width - radius + x, y1 + height - radius + y, 1);
    point_at (x1 + width - radius + y, y1 + height - radius + x, 1);

    if (tSwitch < 0)
    {
        tSwitch += 4 * x + 6;
    }
    else
    {
        tSwitch += 4 * (x-y) + 10;
        --y;
    }
    ++x;
}
}

```

Рисунок 33 – Листинг второй части функции вывода прямоугольника со скругленными углами на индикатор

На рисунке 34 представлена функция отображения интерфейса прибора.

```

void draw_main_screen()
{
    draw_round_rectangle(0,0,126,62, 8);    //отрисовка внешнего контура
    // вывод границ виртуальных "кнопок"
    draw_round_rectangle(5,35,40,59, 8);
    draw_round_rectangle(86,35,121,59,8);
    draw_round_rectangle(45,35,81,59,8);
    // вывод текстовой заставки
    draw_round_rectangle(15,5,113,17, 6);
    glcd_puts("T=",base,1,0,1,1);
    glcd_puts("°C", base + 8 * 9, 1, 0, 1, 1);
    // Размещаем буквы в центр виртуальных "кнопок"
    glcd_puts("C",16,5,0,2,1);
    glcd_puts("K",57,5,0,2,1);
    glcd_puts("F",97,5,0,2,1);
}

```

Рисунок 34 – Листинг функции отрисовки интерфейса прибора

На рисунке 35 приведено изображение графического интерфейса прибора при включении.

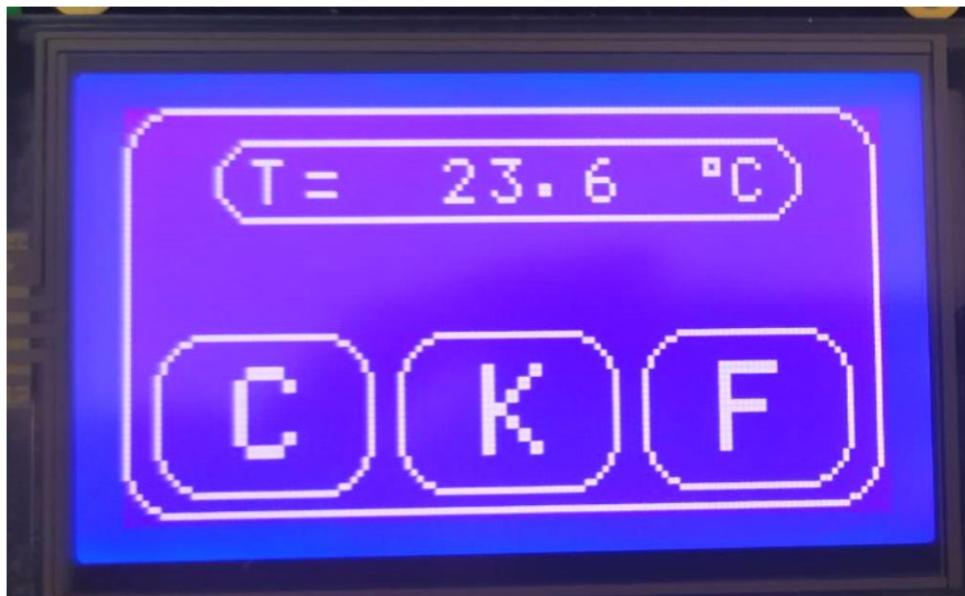


Рисунок 35 – Изображение графического интерфейса прибора при включении

3.4 Обработчик прерываний таймера-счетчика 2

В момент, когда таймер-счётчик вызывает прерывание, ядро микроконтроллера запоминает контекст выполняемой функции и переходит к выполнению специальной функции, которая называется обработчиком прерывания.

На рисунке 36 представлена функция обработчика прерывания таймера-счётчика 2.

```
ISR(TIMER2_COMP_vect)
{
    ++TCI_counts;

    if(TCI_counts == 10)
    {
        TCI_counts = 0;

        upd_flag = 1;
    }
}
```

Рисунок 36 – Листинг обработчика прерывания таймера-счётчика 2

После выполнения обработчика прерывания, контекст восстанавливается и ядро микроконтроллера продолжает выполнение основной программы с того места, в котором основная программа прервалась.

Переменная `upd_flag` сигнализирует основной программе о том, что был отсчитан интервал, равный восьми миллисекундам. Затем в бесконечном цикле программы переменная `upd_flag` сравнивается с единицей. При равенстве выполняется вычисление координаты точки касания, определения области нажатия, измерение температуры и отображение показаний на индикаторе. Затем переменная `upd_flag` становится равной нулю.

На рисунке 37 представлена часть бесконечного цикла, которая описывалась выше.

```
while (1)
{
    if(upd_flag)
    {
        scan_key();
        get_temp();
        display_result();
        upd_flag = 0;
    }
}
```

Рисунок 37 – Листинг обработки переменной-флага `upd_flag`

3.5 Функция определения точки касания и области нажатия на сенсорной панели управления

В соответствии с алгоритмом, представленном на рисунке 14, программа для микроконтроллера каждые 8 миллисекунд производит считывание координаты точки касания.

После определения координаты точки касания программа определяет коллизию между полученной точкой и областью виртуальной кнопки. О том, что точка является частью области виртуальной кнопки, сигнализируют переменные `g_key_status` и `g_key`.

На рисунке 38 представлена функция обработки виртуальных кнопок.

```

void scan_key(void)
{
    PORTA=0b00000100;
    _delay_ms(2);           // Задержка !!! (паразитная емкость должна зарядиться)
    ADMUX=0b00000000;      // Выбираем нулевой канал АЦП
    ADCSRA|=(1<<ADSC);      // Запуск АЦП
    while ((ADCSRA&(1<<ADSC))!=0); // Ожидаем конца преобразования АЦП
    volatile uint16_t x_coordinate=ADC;

    PORTA=0b00000100;
    _delay_ms(2);
    ADMUX=0b00000001;      // Смена канала
    ADCSRA|=(1<<ADSC);      // Запуск АЦП
    while ((ADCSRA&(1<<ADSC))!=0); // Ожидаем конца преобразования АЦП
    volatile uint16_t y_coordinate=ADC;
    if (((y_coordinate>190)&&(y_coordinate<370))&&((x_coordinate>80)&&(x_coordinate<260))&&(g_key_status==0))
    { //Регистрация нажатия кнопки "С"
        g_key_status=0b11000000;
        g_key=0;
    }
    if (((y_coordinate>190)&&(y_coordinate<370))&&((x_coordinate>330)&&(x_coordinate<490))&&(g_key_status==0))
    { //Регистрация нажатия кнопки "К"
        g_key_status=0b11000000;
        g_key=1;
    }
    if (((y_coordinate>190)&&(y_coordinate<370))&&((x_coordinate>565)&&(x_coordinate<730))&&(g_key_status==0))
    { //Регистрация нажатия кнопки "F"
        g_key_status=0b11000000;
        g_key=2;
    }
    if (((y_coordinate<20)&&(x_coordinate<20))&&(g_key_status&0b01000000)!=0)
    { //если нет замыкания между слоями панели после нажатия
        g_key_status=g_key_status&0b10000000; //значит виртуальная кнопка отпущена
    }
}

```

Рисунок 38 - Листинг функции обработки нажатия виртуальных кнопок

Определение условий, которые ограничивающих области виртуальных кнопок, производится опытным путем. Для этого необходимо видоизменить функцию, представленную на рисунке 38 так, чтобы при отображенных областях кнопок вместо температуры выводились координаты точки касания.

Таким образом для определения условий, ограничивающих области виртуальных кнопок, необходимо произвести четыре касания на границе областей и записать их координаты, а именно:

- в самой верхней границе области кнопки;
- в самой нижней границе области кнопки;
- в самой левой границе области кнопки;
- в самой правой границе области кнопки.

Пример вспомогательной функции для определения координат точки касания представлен на рисунке 39.

```
// функция отображения координат точки касания
void disp_x_y (void){
    PORTA=0b00000100;
    _delay_ms(2);
    ADMUX=0b00000000; // Задержка !!! (паразитная емкость должна зарядиться)
    ADCSRA|=(1<<ADSC); // Выбор нулевого канала АЦП
    while ((ADCSRA&(1<<ADSC))!=0); // Запуск АЦП
    // Ожидаем конца преобразования АЦП
    // Отображаем координату на графическом дисплее
    temp_code_ADC=ADC;
    glcd_putchar((temp_code_ADC%10+48),60,1,0,1); //младшая цифра
    temp_code_ADC/=10;
    glcd_putchar((temp_code_ADC%10+48),51,1,0,1);
    temp_code_ADC/=10;
    glcd_putchar((temp_code_ADC%10+48),42,1,0,1);
    temp_code_ADC/=10;
    glcd_putchar((temp_code_ADC%10+48),33,1,0,1); //старшая цифра
    //
    PORTA=0b00000100;
    _delay_ms(2);
    ADMUX=0b00000001;
    ADCSRA|=(1<<ADSC);
    while ((ADCSRA&(1<<ADSC))!=0); |
    // Отображаем координату на графическом дисплее
    temp_code_ADC=ADC;
    glcd_putchar((temp_code_ADC%10+48),60,2,0,1); //младшая цифра
    temp_code_ADC/=10;
    glcd_putchar((temp_code_ADC%10+48),51,2,0,1);
    temp_code_ADC/=10;
    glcd_putchar((temp_code_ADC%10+48),42,2,0,1);
    temp_code_ADC/=10;
    glcd_putchar((temp_code_ADC%10+48),33,2,0,1); //старшая цифра
}
```

Рисунок 39 – Пример функции, отображающей координаты точки касания на индикаторе

Далее в главной цикле программы обрабатываются переменные `g_key` и `g_key_status` или, что то же самое, обрабатывается факт нажатия виртуальной кнопки. Обработка заключается в смене переменной `mode`, состояние которой отражает текущий режим отображения температуры.

На рисунке 40 представлен фрагмент главного цикла программы, в котором обрабатывается факт нажатия виртуальной кнопки.

При нажатии на кнопку «С» на место отображаемой единицы измерения выводится комбинация символов «°C». При нажатии на кнопку «К» на место отображаемой единицы измерения выводится комбинация символов « K». При нажатии на кнопку «F» на место отображаемой единицы измерения выводится комбинация символов «°F».

```

if ((g_key_status &0b10000000) != 0)
{
    //Если клавиша нажата
    g_key_status &= 0b01000000; //сбросить бит, отвечающий за факт нажатия
    switch (g_key)
    {
        //поменять режим в зависимости от нажатой кнопки
        case 0:
        {
            mode = 0;
            glcd_puts("°C", base+8*9, 1, 0, 1, 1);
            break;
        }
        case 1:
        {
            mode = 1;
            glcd_puts(" К", base+8*9, 1, 0, 1, 1);
            break;
        }
        case 2:
        {
            mode = 2;
            glcd_puts("°F", base+8*9, 1, 0, 1, 1);
            break;
        }
    }
}
}

```

Рисунок 40 – Листинг фрагмента программы, обрабатывающего факт нажатия виртуальной кнопки

3.6 Функция измерения температуры

В соответствии с формулами (9 – 11) производится вычисление температуры в трех единицах измерения. На рисунке 41 представлена функция измерения температуры, которая определена в файле `t_calc.c`.

Измеренное значение температуры хранится в двух группах переменных. Переменные с типом `int16_t` хранят значения, полученные с помощью формул (9 – 11). Данная группа переменных используется для вывода показаний прибора на графический индикатор.

Переменные с типом `union temperature_t` являются объединением. Объединение представляет собой структуру данных, которая имеет несколько представлений.

На рисунке 42 представлено определение переменных типа `union temperature_t`.

```

//инициализация структур данных для хранения температуры
volatile union temperature_t temp_C = {0};
volatile union temperature_t temp_K = {0};
volatile union temperature_t temp_F = {0};

//переменные для вывода на графический индикатор
volatile int16_t C_temp_code = 0;
volatile int16_t K_temp_code = 0;
volatile int16_t F_temp_code = 0;

void get_temp(void)
{
    ADMUX=0b00000101;
    ADSCRA|=(1<<ADSC); // запуск АЦП;
    while ((ADCSRA&(1<<ADSC))!=0); //ожидание конца преобразования АЦП
    C_temp_code = ((int32_t)ADCfactorK_C * ADC + (int32_t)ADCfactorB_C) >> 16;
    temp_C.f_cell = (float)C_temp_code * 0.1f;
    for (uint8_t i = 0; i < 2; ++i)
    { //байты хранятся в памяти мк в порядке "от младшего к старшему"
        RegNum3x[i] = temp_C.buff[1 - i];
    }

    K_temp_code = C_temp_code + 2731; //переменные X_temp_value хранят значение в 10 раз больше фактического
    temp_K.f_cell = (float)K_temp_code * 0.1f;
    for (uint8_t i = 0; i < 2; ++i)
    {
        RegNum3x[i+2] = temp_K.buff[1 - i];
    }

    F_temp_code = ((int32_t)ADCfactorK_F * ADC + (int32_t)ADCfactorB_F) >> 16;
    temp_F.f_cell = (float)F_temp_code * 0.1f;

    for (uint8_t i = 0; i < 2; ++i)
    {
        RegNum3x[i + 4] = temp_F.buff[1 - i];
    }
}

```

Рисунок 41 – Листинг функции измерения температуры

```

union temperature_t
{
    float f_cell; //Часть объединения, в которое нужно записать
                  //вещественное значение температуры для передачи
                  //по протоколу Modbus RTU

    uint16_t buff[2]; //Это поле нужно для передачи всего значения с помощью
                     //обработчика Modbus RTU
};

```

Рисунок 42 – Листинг определения переменной типа union temperature_t

Объединение позволяет расположить число с плавающей точкой в адресном пространстве протокола Modbus RTU в форме массива из двух переменных типа uint16_t.

Измерение начинается с выбора пятого канала АЦП и записи логической единицы в поле ADSC. После получения кода АЦП производится вычисление температуры в соответствии с формулами (9 – 11). Как упоминалось ранее, деление заменяется на побитовый сдвиг вправо на 16 бит.

Далее в объединение `temp_C` через поле `f_cell` производится запись измеренного значения температуры в формате с плавающей точкой после деления на 10. Полученное значение через поля `buff[0]` и `buff[1]` записываются в область памяти, выделенную под регистры аналоговых входов. Данные регистры определены в библиотеке `AVR_Modbus`.

3.7 Функция отображения показаний прибора

В зависимости от режима отображения температуры (переменная `mode`) в переменную `code_temp` записывается соответствующее значение температуры из переменной `X_temp_code`, где `X` принимает значения `C`, `K`, `F`.

Далее производится проверка знака. Если число отрицательное, то выводится знак минус и переменная `code_temp` меняет знак. Иначе вместо знака минус выводится пробел.

Для проведения двоично-десятичного преобразования выделится массив из 4-х переменных типа `uint8_t` с именем `nums[]`. Преобразование производится путем циклической записи остатка от деления переменной `code_temp` на 10 с последующим делением переменной на 10. Хранение цифр числа производится в порядке от старшего разряда к младшему.

На рисунке 43 представлена первая часть функции отображения показаний прибора, описанная выше.

После двоично-десятичного преобразования необходимо отфильтровать незначащие старшие разряды. Для этого вводится две переменные – `cursor` и `count` для отслеживания положения виртуального курсора и количества незначащих разрядов.

Далее до первого ненулевого символа или пока количество незначащих разрядов меньше двух проверяются символы в массиве `nums[]`. Если проверяемый символ является нулевым, то переменная `count` увеличивается на единицу. После завершения фильтрации в цикле выводятся все символы. Вместо незначащих разрядов выводятся пробелы в конце строки.

На рисунке 44 представлена вторая часть функции отображения показаний прибора, описанная выше.

```

void display_result(void)
{
    int16_t code_temp = 0;

    switch(mode)
    {
        case 0:
        {
            code_temp = C_temp_code;
            break;
        }
        case 1:
        {
            code_temp = K_temp_code;
            break;
        }
        case 2:
        {
            code_temp = F_temp_code;
            break;
        }
    }

    if (code_temp < 0)
    {
        glcd_putchar('-', base+8*3, 1, 1, 1);
        code_temp = -code_temp;
    }
    else
    {
        glcd_putchar(' ', base+8*3, 1, 1, 1);
    }

    uint8_t nums[4] = {0,};
    for (int8_t i = 3; i > -1; --i) //преобразуем число в массив. в ячейке [0] лежит старший разряд
    {
        nums[i] = code_temp % 10 + 48;
        code_temp = code_temp / 10;
    }
}

```

Рисунок 43 – Листинг первой части функции отображения показаний прибора

```

uint8_t cursor = 4; //текущая координата виртуального курсора
uint8_t count = 0; //количество незначащих разрядов
while(count < 2)
{
    if (nums[count]== 48)
    {
        ++count; //увеличиваем счетчик до первого ненулевого значения или до двух
    }
    else
    {
        break;
    }
}

for (uint8_t i = count; i < 3; ++i)
{
    glcd_putchar(nums[i], base+8*(cursor++), 1, 1, 1);
}

glcd_putchar('.', base + 8 * (cursor++), 1,0,1); //разделительная точка
glcd_putchar(nums[3], base + 8*(cursor++), 1, 0, 1);
for (uint8_t i = 0; i < count; ++i)
{
    glcd_putchar(' ', base + 8*(cursor++), 1,0,1); //заполняем пробелами оставшиеся символы, если они есть
}
}

```

Рисунок 44 – Листинг второй части функции отображения показаний прибора

3.8 Обработка протокола Modbus RTU. Модификация библиотеки AVR_Modbus

Протокол Modbus является самым распространенным промышленным протоколом, который фактически является стандартом для промышленной автоматики.

На физическом уровне данный протокол использует следующие интерфейсы:

- RS-232, RS-422, RS-485;
- сети TCP/IP.

На логическом уровне существует три вида реализации протокола:

- Modbus TCP;
- Modbus RTU;
- Modbus ASCII.

При использовании протокола Modbus TCP данные передаются в пакетах протокола TCP/IP. Проверка целостности пакетов вынесена на уровень TCP/IP.

При использовании протокола Modbus RTU двоичные данные передаются в пакетах. Начало и конец пакета определяется по интервалам времени.

При использовании протокола Modbus ASCII данные передаются с помощью пакетов в hex формате. Начало пакета определяется символом «:». Конец пакета определяет символ возврата каретки.

В данной курсовой работе выбран протокол Modbus RTU.

Структура пакета Modbus RTU имеет следующий вид:

- адрес устройства (один байт, допустимые значения от нуля до 247);
- PDU (protocol data unit, до 253 байт) – основная часть пакета;
- CRC16 (два байта) – контрольная сумма.

Основная часть пакет пакета состоит из кода функции и данных, которые необходимо считать или записать. Все данные устройства хранятся в специальных регистрах.

В таблице 6 представлены виды регистров Modbus RTU и функции, которые используются для работы с регистрами. В данной таблице адреса регистров указаны вместе со смещением. Смещение регистра зависит от его типа.

Таким образом в пакете Modbus RTU указывается адрес регистра от 0000_{16} до $27EE_{16}$. При этом смещение регистра зависит от номера функции, который указан в соответствующем поле основной части пакета.

Таблица 6 – Адресное пространство протокола Modbus

Вид регистра	Размер регистра, бит	Диапазон адресов регистров	Функции
Дискретные выходы (DO)	8	От 1 до 9999	01 – чтение группы регистров; 05 – запись одного регистра; 15 – запись группы регистров;
Дискретные входы (DI)	8	От 10001 до 19999	02 – чтение группы регистров.
Аналоговые входы (AI)	16	От 30001 до 39999	04 – чтение групп регистров.
Регистры хранения (AO)	16	От 40001 до 49999	03 – чтение группы регистров; 06 – запись одного регистра; 16 – запись группы регистров.

Для реализации требуемого функционала используется два регистра АО для хранения настроек адреса и скорости передачи данных и шесть регистров АІ для хранения температуры в формате с плавающей точкой по стандарту IEEE 754.

В таблице 7 представлено адресное пространство устройства.

Пример пакета-запроса Modbus RTU представлен в таблице 8.

В библиотеке AVR_Modbus все регистры хранятся в массивах RegNum0x (DO), RegNum1x (DI), RegNum3x (AI), и RegNum4x (AO) соответственно. Таким образом в программе используются массивы RegNum3x и RegNum4x.

Таблица 7 – Описание регистров устройства

Адрес регистра	Тип регистра	Описание регистра	Тип данных
0000	AI	Температура, °C (старшие два байта).	Число с плавающей точкой IEEE 754.
0001	AI	Температура, °C (младшие два байта).	
0002	AI	Температура, К (старшие два байта).	
0003	AI	Температура, К (младшие два байта).	
0004	AI	Температура, °F (старшие два байта).	
0005	AI	Температура, °F (младшие два байта).	
0000	АО	Скорость передачи данных, бод.	Целое число без знака (два байта).
0001	АО	Адрес устройства.	

Таблица 8 – Пример пакета, в котором отражен запрос на чтение температуры

Адрес	Функция	Адрес регистра		Количество регистров		CRC	
0A	04	00	00	00	06	71	73

При включении питания массив RegNum3x инициализируется нулевыми значениями. Массив RegNum4x инициализируется значениями скорости передачи и адреса по умолчанию (9600 бод и 0x0A соответственно).

Устройство поддерживает следующий набор скоростей передачи данных:

- 9600 бод;
- 14400 бод;
- 19200 бод;

- 38400 бод;
- 57600 бод.

Для модификации библиотеки необходимо ввести новые переменные в файле AVR_Modbus.c. Листинг инициализации этих переменных приведен на рисунке 45.

```
volatile unsigned char Slave_ID = DEFAULT_SLAVE_ID;
volatile unsigned char Change_Parameters_Is_Received = 0; //Если бит 0 равен 1, значит пришел пакет с новыми настройками
//скорости передачи устройства
//Если бит 1 равен 1, значит отправлен последний пакет перед сменой параметров
volatile unsigned char Baud_Divider = BAUD_DIVIDER; //текущий делитель для регистров UBRR
```

Рисунок 45 – Листинг инициализации дополнительных переменных

Переменная Slave_ID нужна для отслеживания текущего адреса устройства. Значение при инициализации – 0x0A.

Переменные Change_Parameters_Is_Received и Baud_Divider необходимы для обработки события смены скорости передачи данных. Изменять скорость передачи при получении соответствующего пакета данных нельзя, поскольку в таком случае ведущее устройство не сможет получить ответ.

Baud_Divider – переменная, значение которой должно быть записано в регистры UBRRH и UBRRL во время выполнения функции обработчика прерывания по событию «Передача данных завершена». Данные регистры задают скорость передачи модуля UART. Переменная Baud_Divider вычисляется по формуле (13) [4, с.141]:

$$bd = \frac{f_{osc}}{16 \cdot v} - 1, \quad (13)$$

где bd – значение переменной Baud_Divider;

f_{osc} – тактовая частота микроконтроллера;

v – скорость передачи данных.

Модификации библиотеки заключается в изменении функции Func06 и обработчика вектора прерывания USART_UDRE_vect. Также необходимо добавить обработчик прерывания USART_TXC_vect. Листинг измененных функций приведен на рисунках 46, 47.

```

char Func06(void)
{
//проверка корректного адреса в запросе
if(!(reg_address<=QUANTITY_REG_4X)) return ErrorMessage(0x02); //Адрес данных, указанный в запросе, недоступен
//проверка корректных данных в запросе

//формируем ответ, возвращая полученное сообщение
if((reg_address == 0) && ((value == 9600) || (value == 14400)
|| (value == 19200) || (value == 38400) || (value == 57600)))//при необходимости поставить контроль значений
{

    RegNum4x[reg_address] = value;
    Change_Parametrs_Is_Recieved = 1;
    cmTrBuf0[1] = cmRcBuf0[1];
    cmTrBuf0[2] = cmRcBuf0[2];
    cmTrBuf0[3] = cmRcBuf0[3];
    cmTrBuf0[4] = cmRcBuf0[4];
    cmTrBuf0[5] = cmRcBuf0[5];
    cmTrBuf0[6] = cmRcBuf0[6];
    cmTrBuf0[7] = cmRcBuf0[7];
    Baud_Divider = F_CPU/(RegNum4x[reg_address] * 16.0) - 1;

    return 8;
} //end if()
else if ((reg_address == 1) && (value < 248))
{
    RegNum4x[reg_address] = value;
    cmTrBuf0[1] = cmRcBuf0[1];
    cmTrBuf0[2] = cmRcBuf0[2];
    cmTrBuf0[3] = cmRcBuf0[3];
    cmTrBuf0[4] = cmRcBuf0[4];
    cmTrBuf0[5] = cmRcBuf0[5];
    cmTrBuf0[6] = cmRcBuf0[6];
    cmTrBuf0[7] = cmRcBuf0[7];
    Slave_ID = RegNum4x[reg_address];
    return 8;
}
else
{
    return ErrorMessage(0x03); //Значение, содержащееся в поле данных запроса, является недопустимой величиной
}
return 0;
} //end Func06(void)

```

Рисунок 46 – Листинг измененной функции Func06

Если принятое значение является допустимым, то это значение записывается в соответствующие регистры. Если была получена команда на изменение скорости передачи данных, то переменная-флаг `Change_Parametrs_Is_Recieved` становится равна единице. Значение переменной `Baud_Divider` пересчитывается по формуле 13. В данном случае вместо v используется принятое значение скорости передачи. После этого ведущему устройству отправляется копия полученного пакета.

В случае, когда полученные значения являются недопустимыми, в качестве ответа ведущему устройству отправляется сообщение об ошибке.

```

ISR(USART_UDRE_vect)
{
if (TrCount<cNumTrByte0)
{
    UDR=cmTrBuf0[TrCount];
    TrCount++;
} //end if
else
{
    StopTrans();
    TrCount=0;
    if ((Change_Parametrs_Is_Recieved & 1) == 1)
    {
        Change_Parametrs_Is_Recieved = 0b10;
    }
}
} //end else
} //end ISR(USART_UDRE_vect)

```

Рисунок 47 – Листинг измененного вектора обработчика прерывания
USART_UDRE_vect

В момент, когда буфер модуля USART пуст, вызывается прерывание по вектору USART_UDRE_vect. Выполнение программы зависит от того сколько осталось байт отправить.

В случае, когда номер текущего передаваемого байта меньше общего количества байт, в буфер модуля USART помещается следующий байт и номер текущего байта увеличивается на единицу.

Иначе передача данных прекращается. Далее если пришла команда на изменение текущей скорости передачи данных, программа запоминает факт того, что в данный момент передается последний байт.

В момент, когда модуль USART завершит передачу данных, произойдет прерывание по вектору USART_TXC_vect. В обработчике прерывания переменная Change_Parametrs_Is_Recieved становится равна нулю, а переменная Baud_Divider записывается в регистры UBRRH и UBRRL.

На рисунке 48 представлен листинг обработчика прерывания USART_TXC_vect.

```
ISR(USART_TXC_vect)
{
    if ((Change_Parameters_Is_Recieved & 0b10) != 0)
    {
        Change_Parameters_Is_Recieved = 0;
        UBRRHi = Hi(Baud_Divider);
        UBRRLow = Low(Baud_Divider);
    }
}
```

Рисунок 48 – Листинг обработчика прерывания USART_TXC_vect

4 ОТЛАДКА ПРОГРАММНОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ

В данном разделе описывается процесс загрузки и отладки программного обеспечения для микроконтроллера.

Для загрузки и отладки используется следующий набор программного обеспечения:

- программа-загрузчик AVR-Flash [7];
- терминальная программа Terminate [14].

4.1 Загрузка программного обеспечения

Для загрузки программного обеспечения в память микроконтроллера используется программа-загрузчик AVR-Flash вместе с внутрисхемным программатором mikroProg. На рисунке 49 представлено окно программы AVR-Flash с выполненной настройкой программы.

Для загрузки программы необходимо выбрать микроконтроллер из выпадающего списка в области Device.

Затем необходимо произвести настройку тактовой частоты в области Device frequency. Частота микроконтроллера равно 8 МГц.

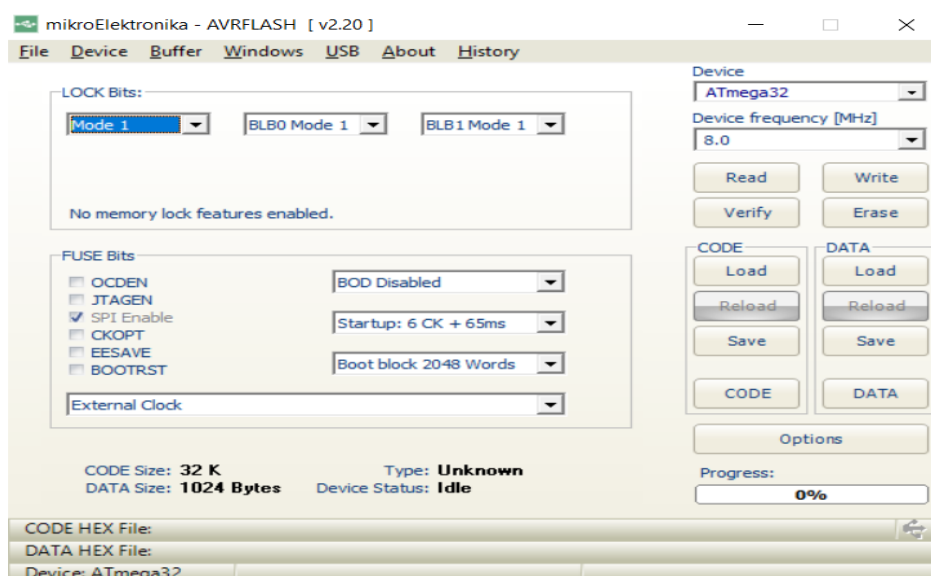


Рисунок 49 – Окно программы AVR-Flash с правильными настройками программирования

Последним пунктом предварительной настройки программы-загрузчика является выбор битов конфигурации в области FUSE Bits. В данной области необходимо сделать так, чтобы был выбран пункт SPI Enable, а в качестве источника тактирования был выбран внешний генератор тактовых импульсов (External clock).

Из памяти микроконтроллера возможно удалить программный код. Для этого необходимо нажать на кнопку «Erase».

Далее необходимо нажать на кнопку «Load» в области «CODE» и в появившемся окне указать путь к файлу встраиваемого программного обеспечения в формате .hex. Данный файл располагается в папке «Debug» исходного проекта.

После указания пути к файлу необходимо нажать кнопку «Write». На данном этапе загрузка программного обеспечения в память микроконтроллера завершается.

4.2 Отладка программного обеспечения

При включении питания контроллера по умолчанию температура выводится на индикатор в градусах Цельсия. При нажатии на кнопки «C», «K» или «F» температура будет выводиться в градусах Цельсия, Кельвинах или градусах Фаренгейта соответственно. На рисунках 50 – 52 представлены изображения графического интерфейса прибора при нажатии на соответствующие кнопки.



Рисунок 50 – Изображение на графическом индикаторе после нажатия кнопки «C»



Рисунок 51 – Изображение на графическом индикаторе после нажатия кнопки «К»



Рисунок 52 – Изображение на графическом индикаторе после нажатия кнопки «F»

Для отладки протокола Modbus RTU используется терминальная программа Thermite. На рисунке 53 представлено окно программы Thermite.

Настройка COM-порта производится во вкладке Tools меню COM Port. В данном меню необходимо выбрать порт и задать настройки скорости передачи данных. По умолчанию скорость передачи равна 9600 бод. После настройки COM-порта терминал готов к работе. В строку необходимо ввести пакет Modbus RTU без контрольной суммы. На рисунках 54 – 57 представлены примеры считывания и изменения различных параметров устройства.

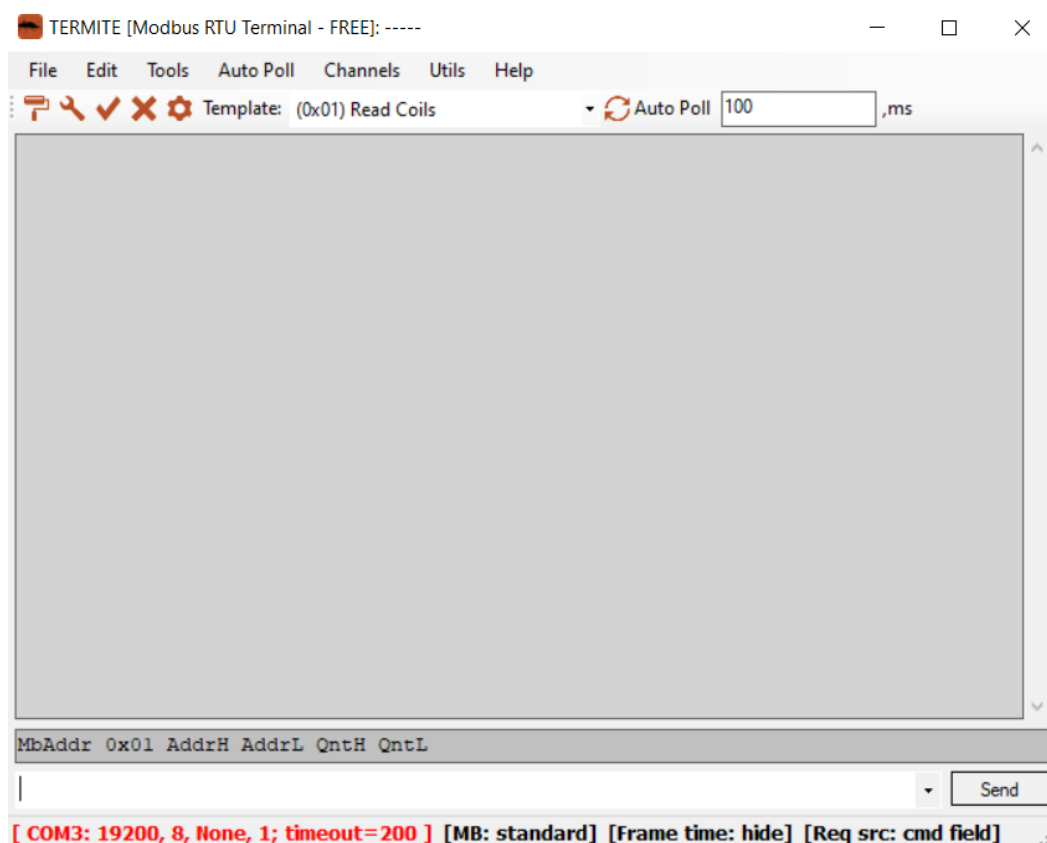


Рисунок 53 – Окно программы Thermite

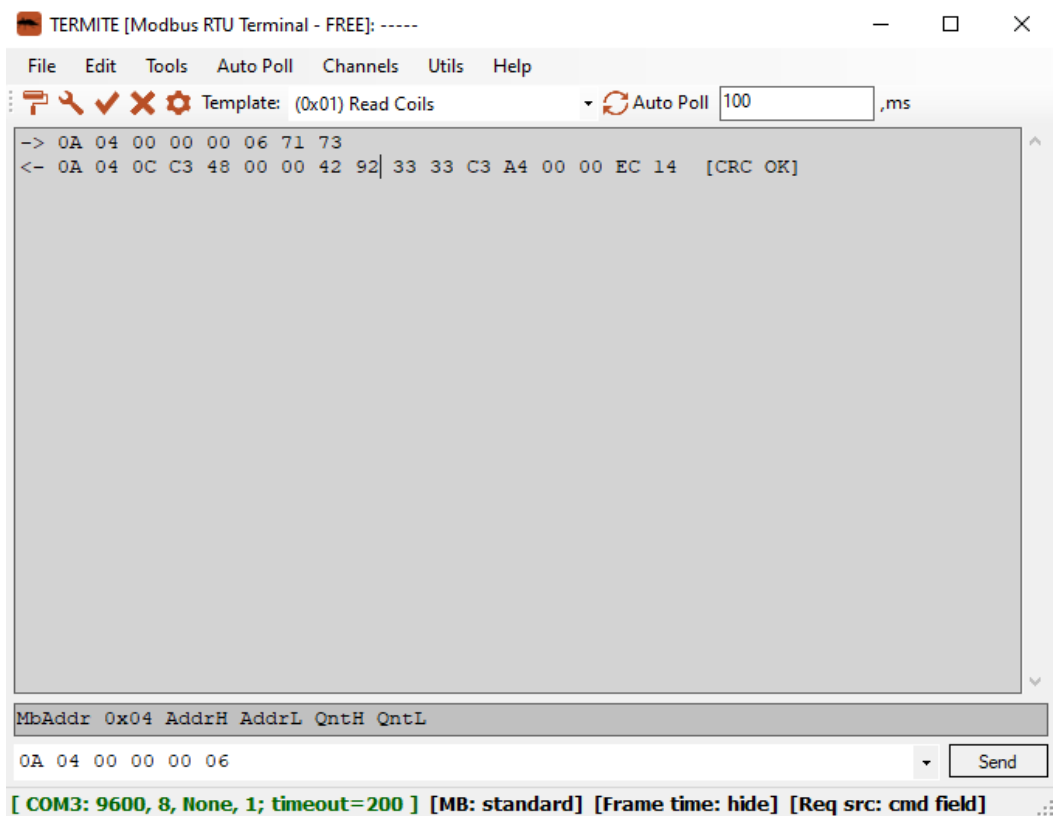


Рисунок 54 – Пример считывания температуры в трех единицах измерения одновременно

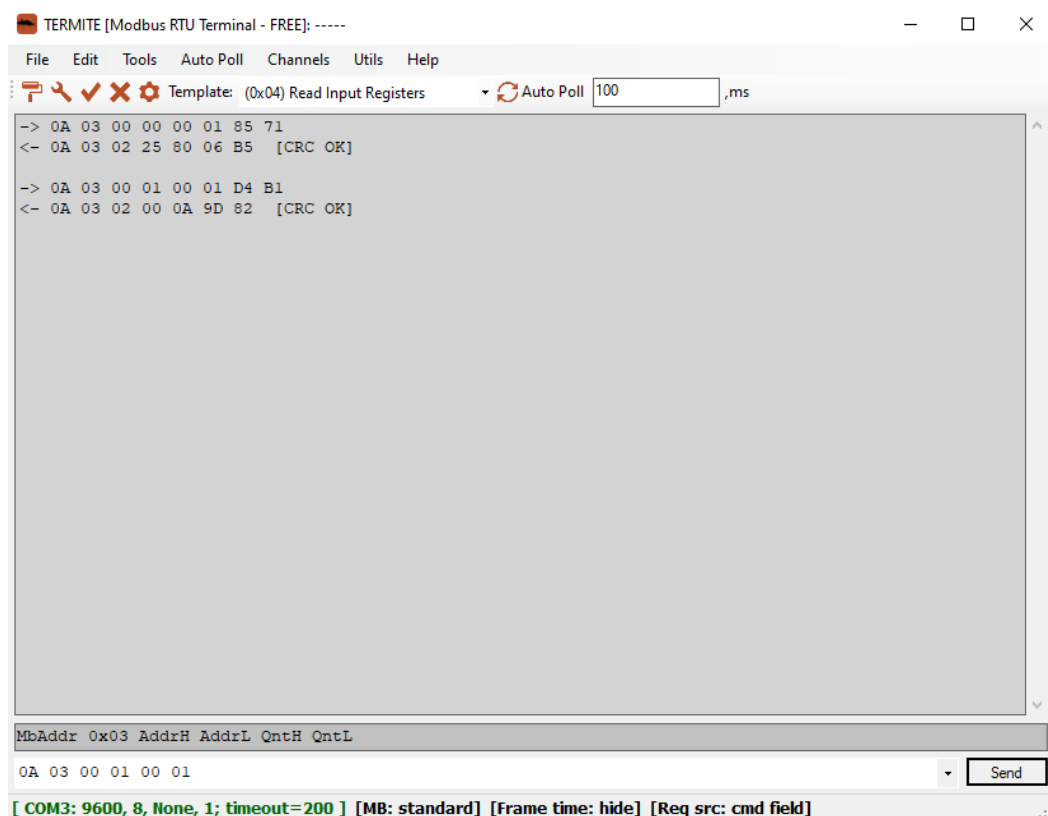


Рисунок 55 – Пример считывания текущей скорости передачи данных и адреса соот-
ветственно

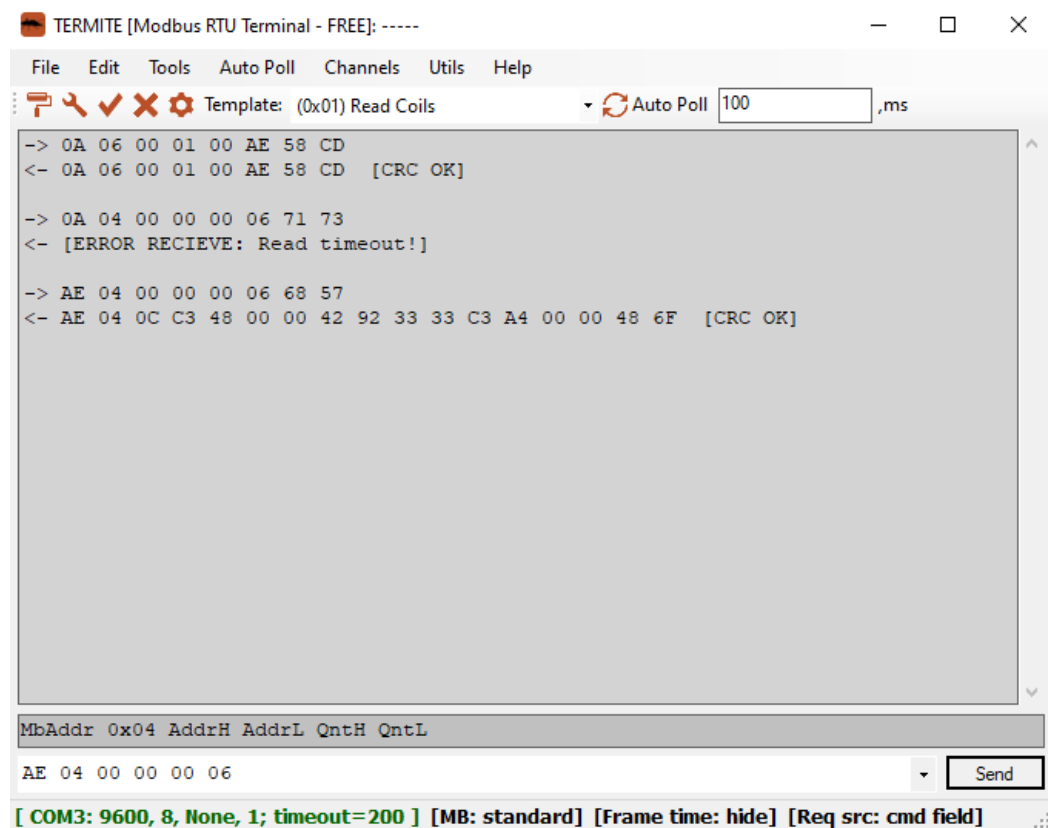


Рисунок 56 – Пример изменения адреса устройства

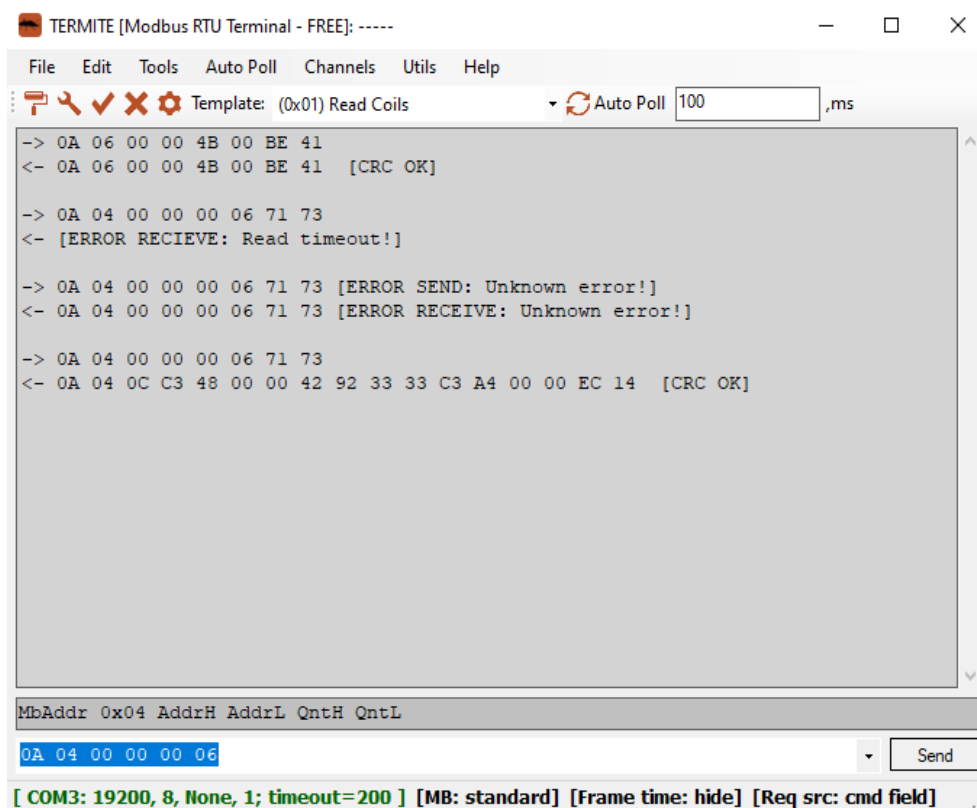


Рисунок 57 – Пример изменение параметра скорости передачи данных

В таблице 9 представлена выборка из нескольких пакетов с запросом температуры при различной величине тестового аналогового сигнала.

Таблица 9 – Тестовая последовательность принятых пакетов Modbus RTU

Значение температуры на индикаторе, °C	Полученный пакет Modbus RTU	Полученное значение температуры, °C
-200,0	0A 04 04 C3 48 00 00 FD 16	-200
-151,6	0A 04 04 C3 17 99 9A 27 3F	-156,6
-39,0	0A 04 04 C2 1C 00 00 BD 3A	-39,0
-0,6	0A 04 04 BF 19 99 9A 5F 6C	-0,6
29,9	0A 04 04 41 EF 33 33 30 68	29,9
77,6	0A 04 04 42 9B 33 33 70 36	77,6
109,6	0A 04 04 42 DB 33 33 71 E2	109,6
151,9	0A 04 04 43 17 E6 67 EF 4E	151,900009
564,8	0A 04 04 44 0D 33 33 90 92	564,8

Таблица 9 показывает, что при передаче данных по протоколу Modbus RTU заявленная точность измерения сохраняется вопреки тому, что возникает погрешность, связанная с представлением числа с плавающей точкой. Тем не менее, вносимая погрешность существенно меньше, чем погрешность прибора.

ЗАКЛЮЧЕНИЕ

В ходе данной работы было разработано программное обеспечение для интеллектуального датчика температуры на базе платинового термопреобразователя сопротивления вследствие выполнения следующего перечня работ:

- разработаны структурная схема и обобщенный алгоритм работы устройства;
- разработан алгоритм вычисления измеряемого параметра;
- разработано программное обеспечение для микроконтроллера ATmega 32;
- произведена отладка программного обеспечения для микроконтроллера.

По итогам тестирования программного обеспечения для микроконтроллера выявлено, что программное обеспечение соответствует всем пунктам технического задания.

По итогам выполнения курсовой работы получены навыки разработки и отладки программного обеспечения для микроконтроллеров с ядром AVR, сопряженные с изучением технической документации и стандартов. Помимо этого, освоены методы вычисления измеряемого параметра с линейной выходной характеристикой и методы отладки устройств, использующих промышленные протоколы передачи данных.

Полученные компетенции являются востребованными для разработчика современных промышленных приборов и систем.

СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННЫХ ИСТОЧНИКОВ

1. ДТСхх5М.RS термосопротивления с цифровым интерфейсом RS-485 [интернет ресурс]. Сайт компании Овен. – Режим доступа: https://owen.ru/product/dtsxx5m_rs, свободный. (дата обращения 19.05.2023)
2. Функции и предназначение АСУ ТП [интернет ресурс]. Сайт компании Альянс Автоматика. – Режим доступа: <https://a-automation.ru/asu-tp/>, свободный. (дата обращения 19.05.2023)
3. Описание платформы EasyAVR v7 Development System фирмы «MikroElektronika» [интернет ресурс]. Сайт фирмы MikroElektronika d.o.o. – Режим доступа: <https://www.mikroe.com/easyavr>, свободный. (дата обращения 19.05.2023)
4. Техническая документация на микроконтроллер ATmega 32 [интернет ресурс]. Сайт фирмы Microchip Tehnology Inc. – Режим доступа: <https://www.microchip.com/en-us/product/ATmega32>, свободный. (дата обращения 19.05.2023)
5. Статья «Как общаются машины: протокол Modbus» [интернет ресурс]. Блог фирмы Advantech ИОТ. – Режим доступа: <https://habr.com/ru/companies/advantech/articles/450234/>, свободный. (дата обращения 19.05.2023)
6. Руководство пользователя платформы EasyAVR v7 Development System фирмы «MikroElektronika» [интернет ресурс]. Сайт фирмы MikroElektronika d.o.o. – Режим доступа: <https://download.mikroe.com/documents/full-featured-boards/easy/easyavr-v7/easyavr-v7-manual-v101.pdf>, свободный. (дата обращения 19.05.2023)
7. Руководство пользователя программы AVRFlash [электронный ресурс] – 361 с. Сайт фирмы MikroElektronika d.o.o. – Режим доступа: <https://download.mikroe.com/documents/full-featured-boards/easy/easyavr-v6/avrflash-manual-v101.pdf>, свободный. (дата обращения 19.05.2023)

8. Техническая документация на контроллер графического индикатора NT7108 [интернет ресурс]. Сайт фирмы MikroElektronika d.o.o. – Режим доступа: <http://download.mikroe.com/documents/datasheets/lcd-driver-nt7108c-datasheet.pdf>, свободный. (дата обращения 19.05.2023)

9. ГОСТ 6551 – 2009. Государственная система обеспечения единства измерений. Термопреобразователи сопротивления из платины, меди, никеля. Общие требования и методы испытаний. – Взамен ГОСТ 6651 – 94; введ. 01.01.2011. Межгосударственный Совет по стандартизации, метрологии и сертификации. Москва: Стандартинформ, 2019.

10. Н.М. Сафьянников, О.И. Буренева, А.Н. Алипов. Информационно-измерительные преобразователи киберфизических систем: учебное пособие. – Санкт-Петербург: Лань, 2020. – 234 с.

11. Руководство пользователя среды разработки Microchip Studio [интернет ресурс] – 360 с. Сайт фирмы Microchip. – Режим доступа: <https://ww1.microchip.com/downloads/aemDocuments/documents/MCU08/ProductDocuments/UserGuides/Microchip-Studio-UserGuide-DS50002718.pdf>, свободный. (дата обращения 19.05.2023)

12. Библиотека с открытым исходным кодом AVR_Modbus [интернет ресурс]. Сервис размещения репозиторий с открытым исходным кодом GitHub. – Режим доступа: https://github.com/AntukhSerg/AVR_ModBus, свободный. (дата обращения 19.05.2023)

13. Библиотека с открытым исходным кодом glcd [интернет ресурс]. Сайт osamasLab. – Режим доступа: https://www.sites.google.com/site/osamaslab/Home/projects-list/glcd-library#_Toc27406744, свободный. (дата обращения 19.05.2023)

14. Руководство пользователя терминальной программы Termite [интернет ресурс]. – 18 с. Сайт фирмы S2-Team. – Режим доступа: <http://s2-team.ru/wrkr/prods/modbus-tools/termite/>, свободный. (дата обращения 19.05.2023)

ПРИЛОЖЕНИЕ А

Исходный текст программы

Файл main.c:

```
#define F_CPU 8000000UL
#include <avr/pgmspace.h>
#include <util/delay.h>
#include <avr/io.h>
#include <avr/interrupt.h>
#include "Modbus/AVR_ModBus.h"
#include "GLCD/glcd.h"
#include "Temperature Calculating/t_calc.h"
extern volatile int16_t C_temp_code;
extern volatile int16_t K_temp_code;
extern volatile int16_t F_temp_code;
#define base 20 //отступ от края дисплея
volatile uint8_t g_key = 0;           //номер нажатой клавиши
volatile uint8_t g_key_status = 0;    //Если бит 7 равен 1, значит клавиша нажата.
                                       //Если бит 6 равен 1, значит клавиша не отпущена
volatile uint8_t mode = 0; //Режим отображения температуры
/*
1. mode == 0 - температура в градусах Цельсия
2. mode == 1 - температура в Кельвинах
3. mode == 2 - температура в градусах Фаренгейта
*/
volatile uint8_t upd_flag = 0; //флаг, сигнализирующий об обновлении данных
volatile uint8_t TCI_counts = 0; //количество прерываний таймера 2
void glcd_init(void);
void draw_loading_screen();
void draw_main_screen(void);
```

```

void display_result(void);
void IO_init(void);
void timer_init(void);
void ADC_init(void);
void scan_key(void);
void draw_round_rectangle(uint8_t x1, uint8_t x2, uint8_t y1, uint8_t y2, uint8_t radius);
int main(void)
{
asm("cli");
    IO_init();
    timer_init();
    ADC_init();
    InitModBus();
    glcd_init();
    RegNum4x[0] = BAUD_RATE;      //скорость передачи по умолчанию
    RegNum4x[1] = DEFAULT_SLAVE_ID; //адрес устройства по умолчанию
    draw_main_screen();
    asm("sei");
while (1)
{
    if(upd_flag)
    {
        scan_key();
        get_temp();
        display_result();
        upd_flag = 0;
    }
    if ((g_key_status & 0b10000000) != 0) { //Если клавиша нажата
        g_key_status &= 0b01000000; //сбросить бит, отвечающий за факт нажатия
        switch (g_key)

```

```

        { //поменять режим в зависимости от нажатой кнопки
            case 0:
            {
                mode = 0;
                glcd_puts("°C",base+8*9,1,0,1,1);
                break;
            }
            case 1:
            {
                mode = 1;
                glcd_puts(" K", base+8*9,1,0,1,1);
                break;
            }
            case 2:
            {
                mode = 2;
                glcd_puts("°F",base+8*9,1,0,1,1);
                break;
            }
        }
    }
    CheckModBus();
}

void IO_init(void)
{
    DDRA |=0b00001100; //инициализация портов
    PORTA |=0b00000100; //для сенсорной панели управления
    DDRB |=0b11100011;
    PORTB |=0b00000000;
}

```

```

    DDRD |=0b11000000;
    PORTD |=0b10000000;
    DDRC |=0b11111111;
}

void timer_init(void)
{
    //настройка на срабатывание T/C2 с интервалом 8 мс
    TCNT2=0b00000000; //очистка T/C2
    OCR2=249; //запись константы 249 в регистр сравнения T/C2
    TCCR2=0b00001110; //режим "сброс при совпадении" и делитель на 256
    TIMSK|=0b10000000; //разрешение прерывания по совпадению от T/C2
    TIFR &=0b11000000; //очистка флагов прерываний T/C2
}

void ADC_init(void)
{
    ADMUX = 0b00000000;
    ADCSRA = 0b10000111; //ADEN | предделитель АЦП 128
};

//функция, реализующая рекомендованную последовательность инициализации дис-
//плея
void glcd_init(void)
{
    _delay_ms(100);
    glcd_off(); //выключаем дисплей
    _delay_ms(100);
    glcd_on(); //включаем после задержки
    glcd_clear(); //очистка дисплея
}

//функция отрисовки заставки
void draw_main_screen()

```

```

{
    draw_round_rectangle(0,0,126,62, 8); //отрисовка внешнего контура
    // вывод границ виртуальных "кнопок"
    draw_round_rectangle(5,35,40,59, 8);
    draw_round_rectangle(86,35,121,59,8);
    draw_round_rectangle(45,35,81,59,8);
    // вывод текстовой заставки
    draw_round_rectangle(15,5,113,17, 6);
    glcd_puts("T=",base,1,0,1,1);
    glcd_puts("°C", base + 8 *9, 1, 0, 1, 1);
    // Размещаем буквы в центр виртуальных "кнопок"
    glcd_puts("C",16,5,0,2,1);
    glcd_puts("K",57,5,0,2,1);
    glcd_puts("F",97,5,0,2,1);
}

void display_result(void)
{
    int16_t code_temp = 0;
    switch(mode)
    {
        case 0:
        {
            code_temp = C_temp_code;
            break;
        }
        case 1:
        {
            code_temp = K_temp_code;
            break;
        }
    }
}

```

```

        case 2:
        {
            code_temp = F_temp_code;
            break;
        }
    }
    if (code_temp < 0)
    {
        glcd_putchar('-', base+8*3, 1, 1, 1);
        code_temp = -code_temp;
    }
    else
    {
        glcd_putchar(' ', base+8*3, 1, 1, 1);
    }
    uint8_t nums[4] = {0,};
    for (int8_t i = 3; i > -1; --i)
    { //преобразуем число в массив. в ячейке [0] лежит старший разряд
        nums[i] = code_temp % 10 + 48;
        code_temp = code_temp / 10;
    }
    uint8_t cursor = 4; //текущая координата виртуального курсора
    uint8_t count = 0; //количество незначащих разрядов
    while(count < 2)
    {
        if (nums[count]== 48)
        {
            ++count;
        }
        else

```

```

    {
        break;
    } //увеличиваем счетчик до первого ненулевого значения или до двух
}
for (uint8_t i = count; i < 3; ++i)
{
    glcd_putchar(nums[i], base+8*(cursor++), 1, 1, 1);
}
glcd_putchar('.', base + 8 * (cursor++), 1,0,1); //разделительная точка
glcd_putchar(nums[3], base + 8*(cursor++), 1, 0, 1);
for (uint8_t i = 0; i < count; ++i)
{
    glcd_putchar(' ', base + 8*(cursor++), 1,0,1);
} //заполняем пробелами оставшиеся символы, если они есть
}
void scan_key(void)
{
    PORTA=0b00000100;
    _delay_ms(2);          // Задержка !!! (паразитная емкость должна зарядиться)
    ADMUX=0b00000000;      // Выбираем нулевой канал АЦП
    ADCSRA|=(1<<ADSC);     // Запуск АЦП
    while ((ADCSRA&(1<<ADSC))!=0); // Ожидание конца преобразования АЦП
    volatile uint16_t x_coordinate=ADC;
    PORTA=0b00001000;
    _delay_ms(2);
    ADMUX=0b00000001;      // Смена канала
    ADCSRA|=(1<<ADSC);     // Запуск АЦП
    while ((ADCSRA&(1<<ADSC))!=0); // Ожидание конца преобразования АЦП
    volatile uint16_t y_coordinate=ADC;

```

```

    if (((y_coordinate>190)&&(y_coordinate<370))&&((x_coordinate>80)&&(x_coor-
dinate<260))&&(g_key_status==0))
    { //Регистрация нажатия кнопки "С"
        g_key_status=0b11000000;
        g_key=0;
    }
    if (((y_coordinate>190)&&(y_coordinate<370))&&((x_coordinate>330)&&(x_co-
ordinate<490))&&(g_key_status==0))
    { //Регистрация нажатия кнопки "К"
        g_key_status=0b11000000;
        g_key=1;
    }
    if (((y_coordinate>190)&&(y_coordinate<370))&&((x_coordinate>565)&&(x_co-
ordinate<730))&&(g_key_status==0))
    { //Регистрация нажатия кнопки "F"
        g_key_status=0b11000000;
        g_key=2;
    }
    if (((y_coordinate<20)&&(x_coordinate<20))&&(g_key_status&0b01000000)!=0)
    { //если нет замыкания между слоями панели после нажатия
        g_key_status=g_key_status&0b10000000; //значит виртуальная кнопка отпущена
    }
}

ISR(TIMER2_COMP_vect)
{
    ++TCI_counts;
    if(TCI_counts == 10){
        TCI_counts = 0;
        upd_flag = 1;
    }
}

```



```

}
void draw_round_rectangle(uint8_t x1, uint8_t y1, uint8_t x2, uint8_t y2, uint8_t radius)
{
    int16_t tSwitch = 3 - 2 * radius;
    uint8_t width, height, x, y;
    width = x2-x1;
    height = y2-y1;
    x = 0;
    y = radius;
    h_line(x1 + radius, y1, width - 2 * radius, 0, 1);
    h_line(x1 + radius, y2, width - 2 * radius, 0, 1);
    v_line(x1, y1 + radius, height - 2 * radius, 0, 1);
    v_line(x2, y1 + radius, height - 2 * radius, 0, 1);
    while (x <= y)
    {
        point_at(x1 + radius - x, y1 + radius - y, 1);
        point_at (x1 + radius - y, y1 + radius - x, 1); //левый верхний угол
        point_at(x1 + width - radius + x, y1 + radius - y, 1);
        point_at (x1 + width - radius + y, y1 + radius - x, 1); //правый верхний угол
        point_at(x1 + radius - x, y1 + height - radius + y, 1);
        point_at (x1 + radius - y, y1 + height - radius + x, 1); //левый нижний угол
        point_at(x1 + width - radius + x, y1 + height - radius + y, 1); //правый нижний
        point_at (x1 + width - radius + y, y1 + height - radius + x, 1); // угол
    }
    if (tSwitch < 0){tSwitch += 4 * x + 6;}
    else
    {
        tSwitch += 4 * (x-y) + 10;
        --y;
    }
    ++x;
}

```

```

    }
}

Файл t_calc.h:
#ifndef T_CALC_H_
#define T_CALC_H_
#include <avr/io.h>
#include <avr/interrupt.h>
#define ADCfactorK_C 512500LL //коэффициенты для целочисленного вычисления
#define ADCfactorB_C -131072000LL //значения температуры в градусах цельсия
#define ADCfactorK_F 922500LL //Коэффициенты для целочисленного вычисления
#define ADCfactorB_F -214958080LL //значения температуры в градусах Фаренгейта
union temperature_t
{
    float f_cell; //Часть объединения, в которое нужно записать
//вещественное значение температуры для передачи по протоколу ModBus RTU
    uint16_t buff[2]; //Это поле нужно для передачи всего значения с помощью
//обработчика Modbus RTU
};
//инициализация структур данных для хранения температуры
extern volatile union temperature_t temp_C;
extern volatile union temperature_t temp_K;
extern volatile union temperature_t temp_F;
//переменные для вывода на графический индикатор
extern volatile int16_t C_temp_code;
extern volatile int16_t K_temp_code;
extern volatile int16_t F_temp_code;
void get_temp(void); //Прототип функции измерения температуры
#endif /* T_CALC_H_ */

Файл t_calc.c:
#include "t_calc.h"

```

```

#include "AVR_ModBus.h"

//инициализация структур данных для хранения температуры
volatile union temperature_t temp_C = {0};
volatile union temperature_t temp_K = {0};
volatile union temperature_t temp_F = {0};

//переменные для вывода на графический индикатор
volatile int16_t C_temp_code = 0;
volatile int16_t K_temp_code = 0;
volatile int16_t F_temp_code = 0;
void get_temp(void)
{
    ADMUX=0b00000101;
    ADCSRA|=(1<<ADSC);      // запуск АЦП;
    while ((ADCSRA&(1<<ADSC))!=0); //ожидание конца преобразования АЦП
    C_temp_code = ((int32_t)ADCfactorK_C * ADC + (int32_t)ADCfactorB_C) >> 16;
    temp_C.f_cell = (float)C_temp_code * 0.1f;
    for (uint8_t i = 0; i < 2; ++i)
    {
        //байты хранятся в памяти мк в порядке "от младшего к старшему"
        RegNum3x[i] = temp_C.buff[1 - i];
    }
    K_temp_code = C_temp_code + 2731; //переменные X_temp_value хранят значе-
ние в 10 раз больше фактического
    temp_K.f_cell = (float)K_temp_code * 0.1f;
    for (uint8_t i = 0; i < 2; ++i)
    {
        RegNum3x[i+2] = temp_K.buff[1 - i];
    }
    F_temp_code = ((int32_t)ADCfactorK_F * ADC + (int32_t)ADCfactorB_F) >> 16;
    temp_F.f_cell = (float)F_temp_code * 0.1f;
    for (uint8_t i = 0; i < 2; ++i)

```

```

    {
        RegNum3x[i + 4] = temp_F.buff[1 - i];
    }
}

```

Использованные функции из файла glcd.h:

```

void glcd_on()
{
#ifdef CS_ACTIVE_LOW
    CONTROLPORT2 &= ~CCS1;    //Activate both chips
    CONTROLPORT2 &= ~CCS2;
#else
    CONTROLPORT2 |= CCS1; //Activate both chips
    CONTROLPORT2 |= CCS2;
#endif

    CONTROLPORT &= ~DI;  //DI low --> command
    CONTROLPORT &= ~RW; //RW low --> write
    DATAPORT = 0x3F; //ON command
    trigger();
}

void glcd_off()
{
#ifdef CS_ACTIVE_LOW
    CONTROLPORT2 &= ~CCS1;    //Activate both chips
    CONTROLPORT2 &= ~CCS2;
#else
    CONTROLPORT2 |= CCS1; //Activate both chips
    CONTROLPORT2 |= CCS2;
#endif

    CONTROLPORT &= ~DI;  //DI low --> command

```

```

    CONTROLPORT &= ~RW;    //RW low --> write
    DATAPORT = 0x3E; //OFF command
    trigger();
}

void point_at(unsigned int x,unsigned int y,byte color){
    byte pattern = 0;
    goto_xy(x,(int)(y/8));
    switch (color){
        case 0:    //Light spot
            pattern = ~(1<<(y%8)) & glcd_read(x);
            break;
        case 1:    //Dark spot
            pattern = (1<<(y%8)) | glcd_read(x);
            break;
    }
    goto_xy(x,(int)(y/8));
    glcd_write(pattern);
}

void h_line(unsigned int x,unsigned int y,byte l,byte s,byte c)
{
    int i;
    for(i=x; i<(l+x); i += (byte)(s+1))
        point_at(i,y,c);
}

void v_line(unsigned int x,unsigned int y,signed int l,byte s,byte c)
{
    unsigned int i;
    for(i=y; i<(y+l); i += (byte)(s+1))
        point_at(x,i,c);
}

```

```

void glcd_putchar(byte c,int x,int y,byte l,byte sz)
{
    if(l == 1)
    {
        //if(c == 129) c = 250;
        switch(c){
        case 129:
            c = 250;
            break;
        case 144:
            c = 251;
            break;
        case 152:
            c = 252;
            break;
        case 142:
            c = 253;
            break;
        case 141:
            c = 254;
            break;
        }
        if((c >= 193) && (prevLet >= 193) && (pgm_read_byte(&(map[prevLet-193][5])))
        && (pgm_read_byte(&(map[c-193][4]))) ){
            putItSz(pgm_read_byte(&(map[prevLet-193][stat+1])),prevX,prevY,sz);
            stat = 2;
        }else stat = 0;
        if(c >= 193) putItSz(pgm_read_byte(&(map[c-193][stat])),x,y,sz);
        else putItSz(c,x,y,sz);
        prevLet = c;
    }
}

```

```

    prevX = x;
    prevY = y;
} else putItSz(c,x,y,sz);
}

void glcd_puts(char *c,int x,int y,unsigned char l,byte sz,signed char space){
    char i = 0;
    char special = 0;
    while((i<strlen(c)) && l==0){
        glcd_putchar(*(c+i),x,y,0,sz);
        x += (8+space)*sz;
        if(x>128-8*sz){
            x=0;
            y += sz;
        }
        i++;
    }
    while((i<strlen(c)) && l==1){
        if((*c+i) == 225) && (*(c+i+1) == 199))
            special = 249;
        else if((*c+i) == 225) && (*(c+i+1) == 195))
            special = 231;
        else if((*c+i) == 225) && (*(c+i+1) == 194))
            special = 232;
        else if((*c+i) == 225) && (*(c+i+1) == 197))
            special = 233;
        if(special){
            glcd_putchar(special,x-8*sz,y,1,sz);
            i+=2;
            x -= 8*sz;
            special = 0;
        }
    }
}

```

```

}
else{
    lcd_putchar(*(c+i),x-8*sz,y,1,sz);
    if(*(c+i) == 32){                //If space (i.e. new word)
        x -= (8+space)*sz; //Space between words
    }
    else{ x -= 8*sz;}
    i++;
}
if(x < 8*sz+1){
    x=128-8*sz;
    y += sz;
}
}
prevLet = 193;
}

```

Модификации библиотеки AVR_Modbus:

```

#define UCSRB_SET() UCSRB=1<<RXEN|1<<TXEN|1<<RXCIE|1<<TXCIE
#define QUANTITY_REG_0X 0 //количество дискретных выходов (DO)
#define QUANTITY_REG_1X 0 //количество дискретных входов (DI)
#define QUANTITY_REG_3X 6 //количество аналоговых входов (AI)
#define QUANTITY_REG_4X 2 //количество аналоговых выходов (AO)
volatile unsigned char Slave_ID = DEFAULT_SLAVE_ID;
volatile unsigned char Change_Parametr_Is_Recieved = 0; //Если бит 0 равен 1, значит
пришел пакет с новыми настройками
//скорости передачи устройства
//Если бит 1 равен 1, значит отправлен по-
следний пакет перед сменой параметров

```



```

volatile unsigned char Baud_Divider = BAUD_DIVIDER;//текущий делитель для реги-
стров UBRR
char Func06(void)
{
//проверка корректного адреса в запросе
if(!(reg_address<=QUANTITY_REG_4X)) return ErrorMessage(0x02); //Адрес данных,
указанный в запросе, недоступен
//проверка корректных данных в запросе
//формируем ответ, возвращая полученное сообщение
if((reg_address == 0) && ((value == 9600) || (value == 14400)
|| (value == 19200) || (value == 38400) || (value == 57600)))//при необходимости поста-
вить контроль значений
{
    RegNum4x[reg_address] = value;
    Change_Parametrs_Is_Recieved = 1;
    cmTrBuf0[1] = cmRcBuf0[1];
    cmTrBuf0[2] = cmRcBuf0[2];
    cmTrBuf0[3] = cmRcBuf0[3];
    cmTrBuf0[4] = cmRcBuf0[4];
    cmTrBuf0[5] = cmRcBuf0[5];
    cmTrBuf0[6] = cmRcBuf0[6];
    cmTrBuf0[7] = cmRcBuf0[7];
    Baud_Divider = F_CPU/(RegNum4x[reg_address] * 16.0) - 1;
    return 8;
} //end if()
else if ((reg_address == 1) && (value < 248))
{
    RegNum4x[reg_address] = value;
    cmTrBuf0[1] = cmRcBuf0[1];
    cmTrBuf0[2] = cmRcBuf0[2];

```

```

    cmTrBuf0[3] = cmRcBuf0[3];
    cmTrBuf0[4] = cmRcBuf0[4];
    cmTrBuf0[5] = cmRcBuf0[5];
    cmTrBuf0[6] = cmRcBuf0[6];
    cmTrBuf0[7] = cmRcBuf0[7];
    Slave_ID = RegNum4x[reg_adress];
    return 8;
}
else
{
    return ErrorMessage(0x03); //Значение, содержащееся в поле данных запроса, является недопустимой величиной
}
return 0;
} //end Func06(void)
ISR(USART_TXC_vect)
{
    if ((Change_Parametrs_Is_Recieved & 0b10) != 0){
        Change_Parametrs_Is_Recieved = 0;
        UBRRHi = Hi(Baud_Divider);
        UBRRLow = Low(Baud_Divider);
    }
}

```