

# Sensors & Interfacing: labo

Tuur Vanhoutte

20 juni 2020

# Inhoudsopgave

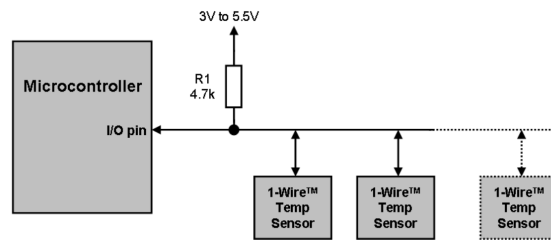
<b>1</b>	<b>One-wire bus</b>	<b>1</b>
1.1	Schema . . . . .	1
1.2	Timingdiagram . . . . .	1
1.3	Werking . . . . .	1
1.3.1	Open-collector outputs . . . . .	1
1.3.2	Data verzenden . . . . .	2
1.4	Voordelen en nadelen . . . . .	3
1.4.1	Voordelen . . . . .	3
1.4.2	Nadelen . . . . .	3
<b>2</b>	<b>Bitoperaties events</b>	<b>3</b>
2.1	Bits & bytes . . . . .	3
2.1.1	Hexadecimale notatie . . . . .	3
2.2	Python . . . . .	3
2.3	Bitwise Operators . . . . .	4
2.3.1	Set bits . . . . .	4
2.3.2	Toggle bits . . . . .	5
2.3.3	Bitwise NOT . . . . .	5
2.3.4	Shift left/right . . . . .	5
2.3.5	In-place operators . . . . .	5
2.3.6	Volgorde van bewerkingen . . . . .	5
2.4	Binary Coded Decimals (BCD) . . . . .	5
2.5	Interrupts & Events . . . . .	6
2.5.1	Interrupts . . . . .	6
2.5.2	Events . . . . .	6
2.5.3	Callbacks . . . . .	6
<b>3</b>	<b>Seriele communicatie</b>	<b>6</b>
3.1	Serieel protocol . . . . .	7
3.2	Hardware (Layer 1) . . . . .	7
3.2.1	Crossed cable of null-modemkabel . . . . .	7
3.3	Protocol (Layer 2) . . . . .	7
3.3.1	Baudrate . . . . .	8
3.4	Flow control . . . . .	8
3.5	Verschillende opties seriele communicatie . . . . .	9
3.6	Byte serieel versturen . . . . .	9
3.6.1	In python: PySerial . . . . .	9
3.7	Level shifter . . . . .	9
<b>4</b>	<b>Shiftregister</b>	<b>10</b>
4.1	Shiftregister 74HC595 . . . . .	10
4.2	Pinnummering . . . . .	10
4.3	Protocol . . . . .	11
4.4	7-segment display met shiftregister . . . . .	11
4.4.1	Twee soorten . . . . .	11
4.5	Shift input . . . . .	12
<b>5</b>	<b>Analoge ingangen</b>	<b>12</b>
5.1	Resolutie . . . . .	12
5.2	Serial Peripheral Interface (SPI) . . . . .	12

5.3	Logische werking MCP3004/3008 . . . . .	13
5.3.1	Configuratie MCP3008 . . . . .	13
5.3.2	Protocol MCP3008 . . . . .	14
5.4	Python SpiDev . . . . .	14
<b>6</b>	<b>I2C</b>	<b>14</b>
6.1	I2C Protocol . . . . .	15
6.1.1	Start en stop condition . . . . .	15
6.1.2	Data transmission . . . . .	16
6.1.3	Acknowledge . . . . .	16
6.2	PCF8574 I/O Expander for I2C bus . . . . .	16
<b>7</b>	<b>LCD Display</b>	<b>17</b>
7.1	Pinconfiguratie . . . . .	17
7.2	Protocol LCD-displaycontroller (HD44780/KS0066) . . . . .	17
7.3	Basisinstructies . . . . .	18
7.4	Geheugen adressen van het LCD display . . . . .	18
<b>8</b>	<b>MPU 6050</b>	<b>19</b>
8.1	Meetresultaten inlezen . . . . .	19
8.2	SM-bus (System Management Bus) . . . . .	19
8.3	Inertial Measurement Unit (IMU) . . . . .	19
8.4	Accelerometer . . . . .	19
8.5	Gyroscoop . . . . .	20
8.6	Magnetometer . . . . .	20
8.7	Registers . . . . .	21
<b>9</b>	<b>Rotary encoder</b>	<b>21</b>
9.1	Werking . . . . .	21
9.2	Pinconfiguratie . . . . .	22
<b>10</b>	<b>MAX7219 serial interfaced, 8-digit display driver</b>	<b>22</b>

# 1 One-wire bus

- Ontworpen om over lange afstanden kleine hoeveelheden data te sturen.
- Kan makkelijk in kleine, goedkope sensoren ingebouwd worden
- Voorzien van 3 pootjes (3 draden): 2 voor voeding (+ en -), 1 voor data
- 1 master en 1 of meerdere slaves, elke slave heeft een uniek 64bit adres of slave ID

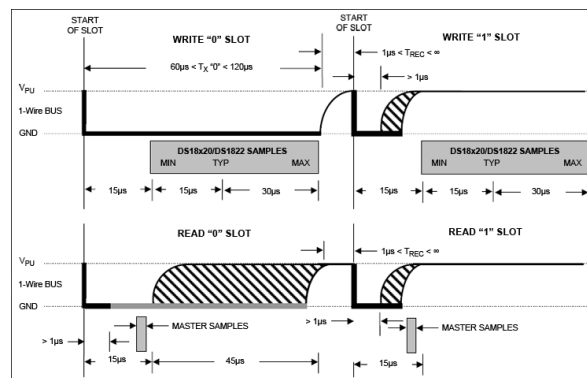
## 1.1 Schema



Figuur 1: Schema 1-wire bus met meerdere slaves

## 1.2 Timingdiagram

Omdat er maar 1 draad beschikbaar is voor communicatie, moet het protocol vertrouwen op erg strikte timing. Raspbian voorziet een driver die daarvoor zorgt.

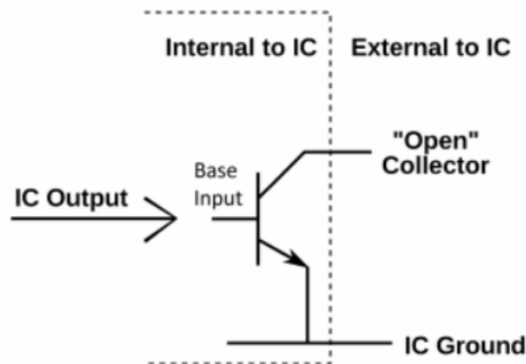


Figuur 2: Timingdiagram

## 1.3 Werking

### 1.3.1 Open-collector outputs

Het is niet mogelijk om zomaar een digitale 0 voor te stellen als 0V, en een digitale 1 als 3.3V. Dat kan zorgen voor kortsluiting. Daarom gebruiken we een open-collector uitgang:



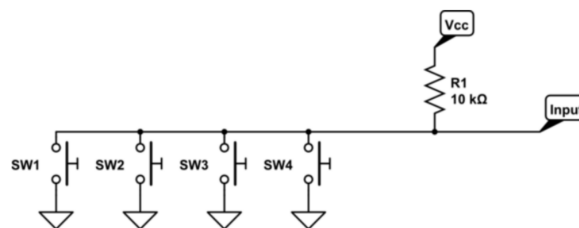
Figuur 3: Interne schakeling van een open-collector uitgang

In plaats van slaves toe te laten zelf een spanning op de bus te leggen, brengen we hem standaard op een hoog signaalniveau d.m.v. een **externe pull-up weerstand**. De uitgangen van ICs die op de bus communiceren worden dan voorzien van een **extra transistor** waarvan de emitter (of source bij een FET) verbonden is met massa. De basis (of gate) is verbonden met de uitgang van de logica en de collector (of drain) met de uitgangspin en dus de bus.

### 1.3.2 Data verzenden

De bus wordt via een externe weerstand verbonden met de voedingsspanning. Aangesloten apparaten in rust kunnen we beschouwen als een open circuit (de uitgangstransistor geleidt niet). De bus blijft dus standaard op een hoog signaalniveau en er vloeit (in theorie) geen stroom.

Om data te verzenden, kan een deelnemer de transistor in geleiding brengen en zo de bus verbinden met massa. Op dit moment zal er een stroom vloeien, door de pull-up weerstand en uitgangstransistor naar massa. De spanning op de bus bedraagt op dat moment (bijna) 0V, gegeven door de spanningsdeler tussen de externe pull-up weerstand en de restweerstand van de transistor in geleiding.



Figuur 4: Meerdere open-collector outputs (hier voorgesteld door schakelaars), op dezelfde bus

Wanneer nu een andere deelnemer op hetzelfde moment gaat communiceren, kan ook die enkel een verbinding van de bus naar massa maken. Elektrisch vormt dit geen enkel probleem, maar de communicatie van beide deelnemers zal uiteraard nog steeds verstoord zijn.

## 1.4 Voordelen en nadelen

### 1.4.1 Voordelen

- **Geen elektrische conflicten:** Meerdere deelnemers kunnen enkel meerdere verbindingen naar massa maken.
- **Flexibele spanning:** Omdat enkel de uitgangstransistor elektrisch met de bus verbonden is, is het makkelijk om chips te maken die een verschillende spanning op de bus t.o.v. hun voedingsspanning kunnen tolereren.

### 1.4.2 Nadelen

- **Hoog stroomverbruik:** Een laag signaalniveau betekent een constante stroom door de geleider, en ook bij hoog signaalniveau zal er nog een kleine lekstroom door de transistors vloeien.

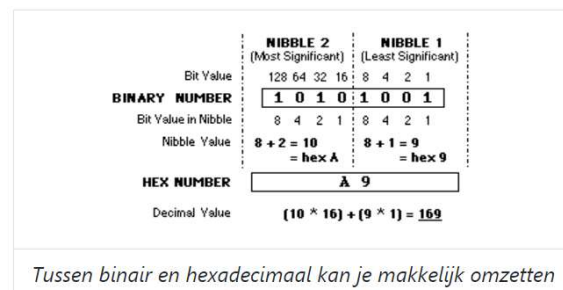
## 2 Bitoperaties events

### 2.1 Bits & bytes



Figuur 5: 1 byte. Least Significant Bit (LSB) = rechts, Most Significant Bit (MSB) = links

#### 2.1.1 Hexadecimale notatie



Figuur 6: Omzetting van binair naar hexadecimaal. 1 nibble = 4 bits

### 2.2 Python

- bin(x) om waarden om te zetten naar binair

- `hex(x)` om waarden om te zetten naar hexadecimaal
- `int(x)` om waarden om te zetten naar decimaal

## 2.3 Bitwise Operators

- And: als beide inputs == 1, output = 1, anders 0
- Or: als 1 van de inputs == 1, output 1, anders 0
- Not: draai input om: 1 wordt 0, 0 wordt 1
- Xor: als precies 1 van de inputs == 1, output = 1, anders 0

Bitwise operator	Symbol in python
and	&
or	
not	~
xor	^

```

a = 0011 1100
b = 0000 1101
-----
a&b = 0000 1100
a|b = 0011 1101
a^b = 0011 0001
~a  = 1100 0011

```

Figuur 7: Voorbeelden bitoperaties

### 2.3.1 Set bits

De OR-operatie kan je gebruiken om bits aan te zetten, ongeacht hun huidige waarde:

```

>>> have = 0b11001010 # het register nu
>>> mask = 0b00000100 # dus maak ik een getal waar ENKEL bit 2 "aan"
    is
>>> xxxx = 0b11001110 # wat ik wil nu wil uitkomen

# en ik gebruik dat met de |-operator om de bit "aan" te zetten
>>> result = have | mask
>>> xxxx == result
True

```

Hetzelfde principe kan je gebruiken met de &-operator om bits op 0 te zetten, of bits te filteren (stel dat je alleen bit 2 nodig hebt, dan is je masker `0b00000100`)

### 2.3.2 Toggle bits

Togglen van een bit kan je doen met de XOR-operatie (^)

### 2.3.3 Bitwise NOT

Het resultaat van de NOT-operatie op een binair getal is niet het omgekeerde van het getal, maar het negatieve getal. Om dat op te lossen moet je het negatieve getal AND-en met 0xFF.

### 2.3.4 Shift left/right

We kunnen bits opschuiven met << en >>. Dit is hetzelfde als vermenigvuldigen met 2 en delen met 2.

```
>>> 0b00010100 >> 4 == 0b00000001
True
>>> 0b11001010 << 4 == 0b110010100000
True
>>> 0b11001010 << 8 == 0b1100101000000000
True
```

### 2.3.5 In-place operators

```
>>> x += 2      # x = x + 2
>>> x -= 2      # x = x - 2
>>> x |= 4       # x = x | 0x04 --> bit 2 is nu 1
>>> x &= 253     # x = x & 0xfd --> bit 1 is nu 0
>>> x ^= 0xf0    # x = x ^ 0xf0 --> 4 MSB worden getoggled
>>> x <<= 2      # x = x << 2 --> alle bits 2 plaatsen naar links
>>> x >>= 3      # x = x >> 3 --> alle bits 3 plaatsen naar rechts
```

### 2.3.6 Volgorde van bewerkingen

1. not ~
2. shift <<, >>
3. and &
4. xor ^
5. or |

Gebruik haakjes!

## 2.4 Binary Coded Decimals (BCD)

Bij BCD worden 4 bits gebruikt om 1 decimaal cijfer weer te geven

Voor het getal 91 worden dus groepjes van 4 bits gebruikt om elk getal weer te geven:

Decimal:	9	1
Binary:	1001	0001



**Opgelet:** je mag niet zomaar wiskundige operaties toepassen op een BCD code. De decimale waarde van BCD-getal 91 is  $128+32+1 = 161$

## 2.5 Interrupts & Events

### 2.5.1 Interrupts

Een interrupt is een voorziening om de processor op de hoogte te stellen van een bepaalde gebeurtenis. De CPU zal daarop zijn huidige werk onderbreken en een Interrupt Service Routine (ISR), ook wel Interrupt Handler genoemd, uitvoeren.

Na afloop gaat hij weer verder met de taak waar hij voordien aan werkte. Op deze manier hoeft er geen CPU-power verspild te worden met het wachten op gebeurtenissen.

### 2.5.2 Events

= signaalovergang

```
GPIO.add_event_detect(channel, GPIO.RISING) # add rising edge
      detection

do_something_else() # thread is bezig met andere dingen

if GPIO.event_detected(channel):
    print('Button released')
    # dit werkt nog altijd
```

### 2.5.3 Callbacks

```
def my_callback(channel):
    print('This is a edge event callback function!')
    print('Edge detected on channel %s'%channel)
    print('This is run in a different thread to your main program')

GPIO.add_event_detect(channel, GPIO.RISING, callback=my_callback)
```

Je kan meerdere callbacks op eenzelfde pin registreren door gewoon meerdere keren de methode `GPIO.add_event_callback(...)` op te roepen.

#### Bouncetime

Bijkomende parameter bij `add_event_detect()`: aantal milliseconden dat dient om de knop te ontenden (debounce).

## 3 Seriele communicatie

Bv: communicatie tussen Arduino en Raspberry Pi.

**Opgelet:** de Pi werkt op 3.3V en de meeste arduino's op 5V. We moeten een levelshifter gebruiken.

### 3.1 Serieel protocol

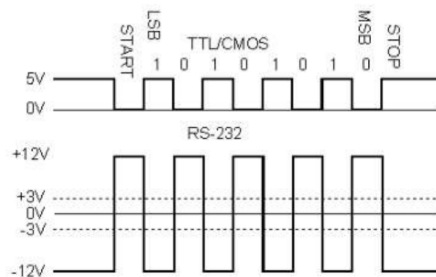
Zeer eenvoudig om full-duplex te werken:

- een draad om data te versturen
- een draad om data te ontvangen
- gemeenschappelijke massa (GND)
- Het is een point-to-point verbinding: 2 deelnemers, dus geen adressering nodig

De chip die zo'n seriele interface aanstuurt noemt men een UART (Universal Asynchronous Receiver / Transmitter). De termen UART, RS-232 en seriele poort worden vaak door elkaar gebruikt. RS-232 of Recommended Standard 232 omschrijft connectoren, elektrische eigenschappen . . .

### 3.2 Hardware (Layer 1)

- Oorspronkelijk:
  - 0 = 3 tot 15V
  - 1 = -3 tot -15V
- Tegenwoordig:
  - Veel devices werken op -5V tot +5V
  - Hetzelfde protocol maar op TTL-niveau (0-5V)
- De bus is standaard hoog, wat door de UART zelf geregeld wordt. We moeten dus geen pull-up voorzien.



Figuur 8: TTL (boven) vs RS-232 (onder)

#### 3.2.1 Crossed cable of null-modemkabel

De TX-pin van de zender moet verbonden worden met de RX-pin van de ontvanger en vice versa. In de context van de oude seriele poort noemt men zo'n crossed cable een null-modemkabel.

Seriële verbindingen werden veel gebruikt voor het verbinden van een modem met je PC, en met zo'n null-modemkabel kon je dan 2 computers rechtstreeks verbinden zonder de modems ertussen.

### 3.3 Protocol (Layer 2)

Alle data bits bevinden zich tussen een start- en stopsignaal. De start bit is één 0-bit, de volgende zeven of acht bits vormen een databyte. Eventueel kan er als controle nog een parity bit worden toegevoegd. Het teken wordt telkens afgesloten door één of twee stop bits.

Aan de kant van de ontvanger wordt de data aan het start- en stopsignaal herkend. Het aantal start-, data- en stopbits kan worden ingesteld en moet uiteraard langs beide kanten overeen komen.

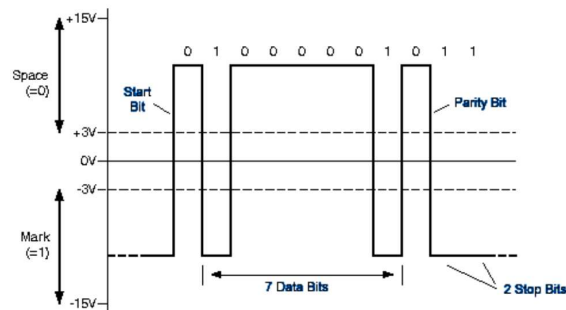
### 3.3.1 Baudrate

= De snelheid = symbolen per seconde

- Zender en ontvanger moeten dezelfde baudrate hebben
- Hogere rate → hogere eisen qua elektrische verbinding en timingnauwkeurigheid
- Lagere rate → minder snelle communicatie, maar grotere maximale kabellengte
- Positieve spanning: lage bit, negatieve spanning: hoge bit

#### Veelgebruikte baudrates:

- 9600 baud (=veelvoud van 300, vandaag standaard maar traag, wordt door vrijwel elke UART ondersteund)
- 19200, 57600, 115200 baud (= veelvouden van 9600)
- 64k baud en veelvouden
- 1M baud en veelvouden



Figuur 9: Timingdiagram seriële communicatie

### 3.4 Flow control

Mechanisme waarmee zender en ontvanger elkaar kunnen verwittigen wanneer ze klaar zijn voor datatransmissie. Dat kan zowel in hardware (dus met extra signaaldraden), of in software met speciale karakters.

#### Hardware:

- RTS/CTS: Request To Send/Clear To Send pins worden gebruikt om aan te geven dat het apparaat klaar is om data te sturen/ontvangen
- DSR/DTR: Data Set Ready/Data Terminal Ready-lijnen die eigenlijk aangeven dat het apparaat online en klaar is, worden soms misbruikt voor flow control

#### Software:

- XON/XOFF: Zijn speciale ASCII-controletekens die als data van ontvanger naar verzender worden gestuurd om transmissie te starten/stoppen

Flow control was van groot belang om een modem aan te sluiten maar wordt vandaag niet meer veel gebruikt.

### 3.5 Verschillende opties seriele communicatie

1. USB kabel
2. Gebruik van seriele pins op de GPIO connector

### 3.6 Byte serieel versturen

Het serieel protocol heeft maar 1 draad om een byte (char) te versturen of ontvangen. Daarom moeten we elke byte ontleden en bit per bit versturen. De meeste protocollen starten met de MSB (meest linkse bit).

#### 3.6.1 In python: PySerial

= een library om makkelijk een seriele poort te openen:

```
import serial
ser = serial.Serial('/dev/ttyS0') # open serial port
print(ser.name)                  # check which port was really used
ser.write(b'hello')              # write a string
ser.close()                      # close port
```

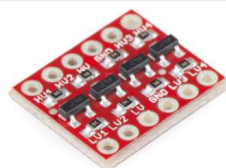
```
from serial import Serial, PARITY_NONE

# simple echo server
with Serial('/dev/ttyS0', 115200, bytesize=8, parity=PARITY_NONE,
            stopbits=1) as port:
    while True:
        line = port.readline()
        port.write(line)
```

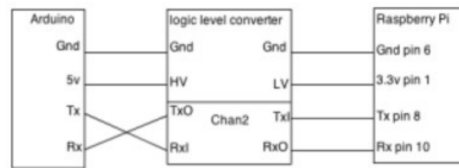
### 3.7 Level shifter

= een module die we kunnen gebruiken om componenten die op een verschillende spanning werken digitaal met elkaar te verbinden.

- De ene kant is low voltage (LV), de andere high voltage (HV)



Figuur 10: Een levelshifter met 4 bits



Figuur 11: Verbinding tussen Arduino en Pi. Let op de crossed cabling tussen Arduino en levelshifter

## 4 Shiftregister

Een shiftregister ontvangt een aantal bits in serie die parallel naar buiten gebracht worden. Op die manier kunnen we via één data pin van onze raspberry pi meerdere uitgangen creëren.

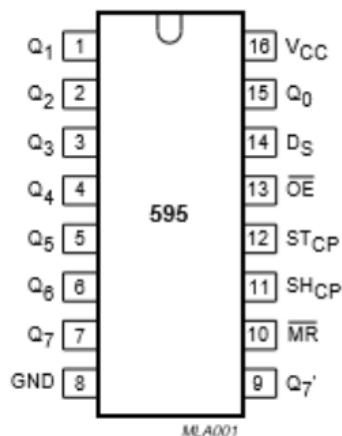
Een shiftregister is opgebouwd uit een aantal elektronische componenten (flip flops of latches) die in serie geschakeld worden met elkaar en dezelfde klok delen. De uitgang van elke flip flop wordt gebruikt als ingang van de volgende. Zo'n schakelingen wordt ook een cascade (waterval) schakeling genoemd. Op die manier kan je ook meerdere shift registers met elkaar verbinden.

### 4.1 Shiftregister 74HC595

De 74HC595 is een high speed 8-bit 'serieel in parallel out' shiftregister. We kunnen dus 8 bits na elkaar serieel versturen naar het register, die bits worden vervolgens naar 8 parallelle uitgangen gebracht.

Dit shiftregister heeft ook een storage register dat de data bij kan houden. Voor het 7-segment display is dit handig omdat we de vorige waarde kunnen blijven tonen.

### 4.2 Pinnummering



Figuur 12: Pin configuratie 74HC595

Deze pins moeten we verbinden met een GPIO-pin van de RPi:

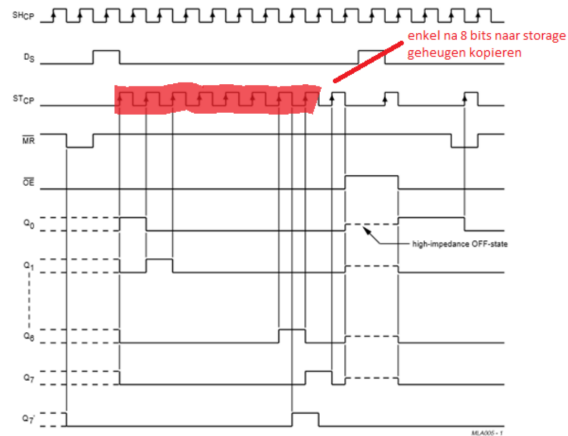
- Master Reset (MR)
- De twee klokken (SHCP en STCP)

- De Output Enable (OE)
- De Serial Data (SD of  $D_S$ )

Q0 t.e.m. Q7 sluiten we aan ons component (hier: 7-segment display)

Door gebruik te maken van 5 GPIO pinnen beschikken we nu over 8 digitale uitgangen. Door een shiftregister toe te voegen beschikken we over 16 uitgangen met onze 5 GPIO-pinnen.

### 4.3 Protocol



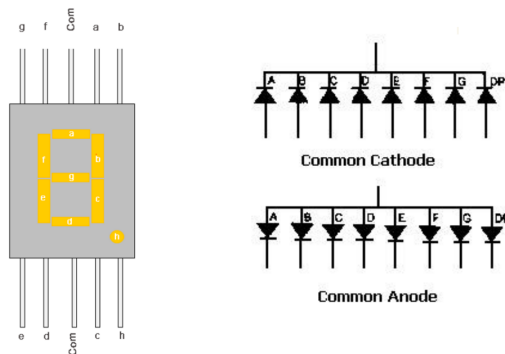
Figuur 13: Timingdiagram shiftregister 74HC595

### 4.4 7-segment display met shiftregister

= display dat bestaat uit 8 segmenten (7 voor het cijfer + 1 voor het punt)

#### 4.4.1 Twee soorten

1. Common Cathode
2. Common Anode



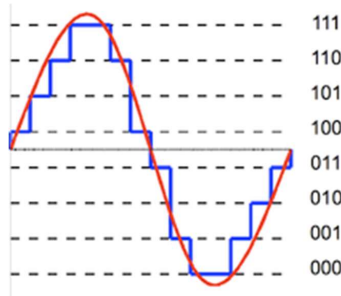
Figuur 14: 7-segment display: twee soorten

## 4.5 Shift input

Sommige shiftregisters kunnen ook als input gebruikt worden → meerdere digitale inputs met slechts 5 pinnen.

# 5 Analoge ingangen

## 5.1 Resolutie



Figuur 15: Voorbeeld analoog signaal met 3 bits resolutie →  $2^3 = 8$

Onze MCP3004/3008 beschikt over 10 bits analoge ingangen = 1024 tussenstappen. Spanningsnauwkeurigheid:  $\frac{3.3V}{1024} = 3.2mV$

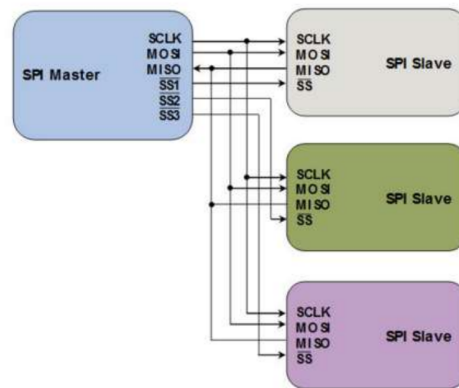
## 5.2 Serial Peripheral Interface (SPI)

= een synchrone seriële interface tussen ten minste twee devices.

- Er is altijd één master en **ten minste één** slave. De master regelt de communicatie.
- Synchron betekent dat de klokken van de verschillende devices worden gesynchroniseerd of gelijkgesteld met elkaar via een externe klok of een signaal van de master.
- Serieel houdt in dat de data na elkaar wordt verstuurd.
- De communicatie is full-duplex
- 4-draadse seriële bus

De 4 gebruikte lijnen:

- SCLK (Serial Clock)
- MOSI (Master Output Slave Input)
- MISO (Master Input Slave Output)
- SS (Slave Select), active low, wordt soms aangeduid met CE (Chip Enable) of CS (Chip Select)



Figuur 16: SPI master met 3 slaves

De Raspberry Pi beschikt over 2 Slave Select pinnen, dus we kunnen 2 SPI slaves aansluiten.

### 5.3 Logische werking MCP3004/3008

= 4 of 8 kanaal 10-bit A/D-convertors met een SPI-interface.

We kunnen aan deze IC's 4 of 8 analoge sensoren aansluiten, de IC zet de analoge waarde om naar een 10-bits digitaal getal. Via de SPI bus kunnen we de digitale data van de IC inlezen.

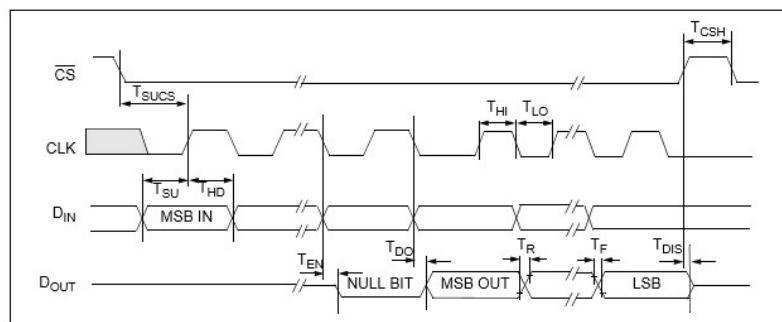


FIGURE 1-1: Serial Interface Timing.

Figuur 17: SPI timingdiagram

Per databit die verstuurd wordt, moet de master (Rpi) telkens een klok signaal genereren. Tijdens de communicatie wordt de CS (=SS) naar een laag spanningsniveau gebracht

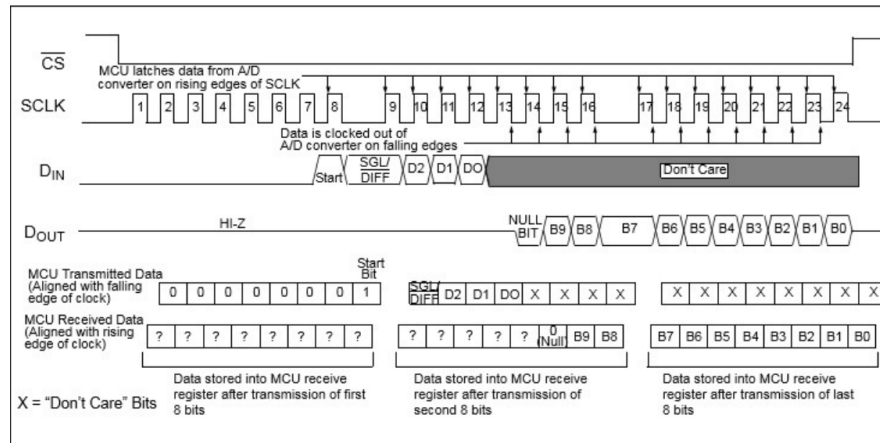
#### 5.3.1 Configuratie MCP3008

Op de MCP3008 kan je het spanningsverschil tussen 2 kanalen opvragen ofwel een bepaalde spanning op een analog kanaal. Deze keuze kunnen we maken door de MSB op 1 (=single) of 0 (diff).

Het kanaal van de IC kan gekozen worden via de D2,D1 en D0 bit. Heb je een sensor aangesloten op CH3 dan moet je een 1011 meegeven. De MSB is 1 want we willen de spanning weten op het kanaal.



### 5.3.2 Protocol MCP3008



Figuur 18: SPI-communicatie met de MCP3004/3008

Communicatie met een slave:

- Chip Select (CS) laag te brengen
- De master genereert een klokpuls (SCLK)
- Per tik van de klok kan er telkens een bit ontvangen en verstuurd worden.
- De  $D_{IN}$  lijn is de data die we moeten versturen van de Pi naar de MCP.
- Er worden telkens 3 bytes verstuurd:
  1. Byte met de startbit (0b00000001)
  2. Byte die de som is van Single/Diff en D2, D1 en D0. Deze bits moeten we 4 keer naar links schuiven
  3. Random byte (bv 0b00000000)
- En 3 bytes ontvangen:
  1. Random byte
  2. Byte 1: B9 en B8 van het binair getal, met  $2^9 = 512$  en  $2^8 = 256$
  3. Byte 2: de andere bits

### 5.4 Python SpiDev

= library om gemakkelijk SPI communicatie te doen

(zie week06-analoge-ingangen.pdf voor code)

## 6 I2C

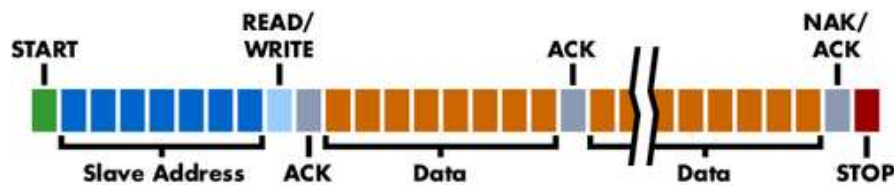
= Inter-Integrated Circuit

- Synchrone

- Multi-master/multi-slave
- Tweedraads
  - Kloksignaal (SCL) voor synchronisatie, met standaardfrequentie 100kHz
  - Bidirectionele datalijn (SDA)
- Serieel
- Slaves hebben 7-bit adressen

## 6.1 I2C Protocol

- De bus is in rust hoog
- De master genereert een Kloksignaal op SCL
- Een transmissie begint steeds met een startconditie en eindigt met een stopconditie.
- Kan zowel lezen als schrijven
- 1 datalijn → bit per bit versturen, startend bij de MSB
- Grote verschil met shiftregister: met I2C kunnen we rechtstreeks naar het correcte device sturen
- Het slave adres bestaat uit 7 bits + 1 R/W bit (=readen of writen, 1 = schrijven, 0 = lezen)

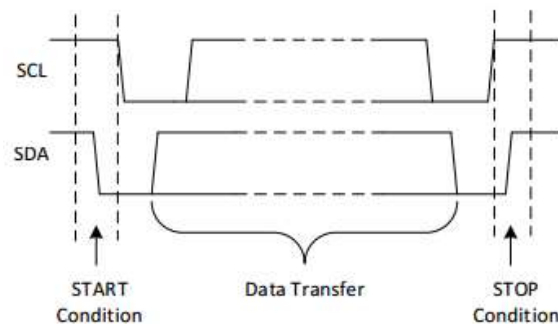


Figuur 19: I2C Protocol: start → adres + r/w → ack → data → ack → ... → ack → stop

### 6.1.1 Start en stop condition

De I2C bus is in rust toestand als beide lijnen (SCL en SDA) hoog zijn.

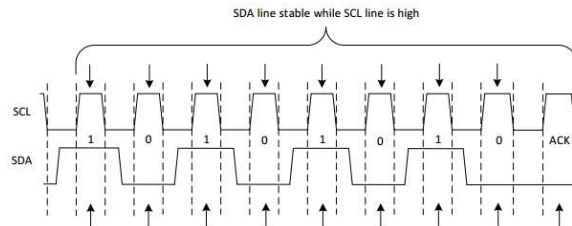
- De startconditie is wanneer de SDA **omlaag** getrokken wordt terwijl de kloklijn hoog staat.
- De stopconditie is wanneer de SDA **omhoog** getrokken wordt terwijl de kloklijn hoog staat.



Figuur 20: Start en stop

### 6.1.2 Data transmission

- 1 byte serieel doorsturen (= bit per bit)
- Eerst de datalijn hoog of laag zetten, dan de klok hoog of laag zetten.
- Zolang de klok hoog is, mag de data niet veranderen.

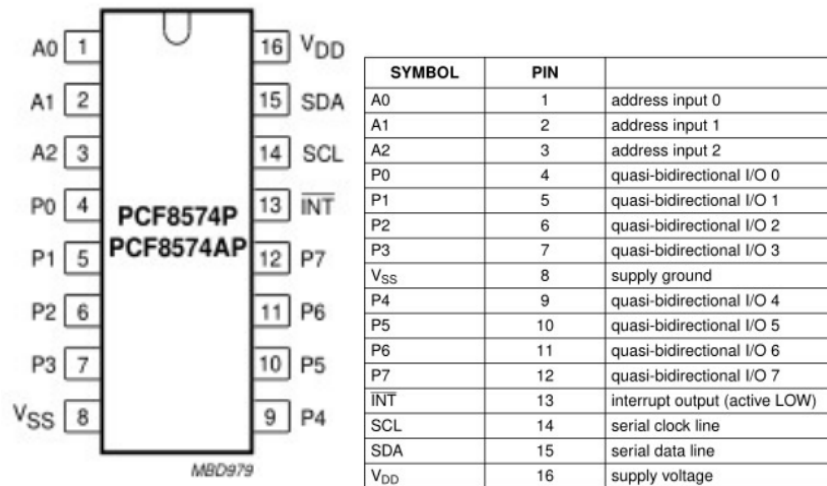


Figuur 21: Timingdiagram I2C data

### 6.1.3 Acknowledge

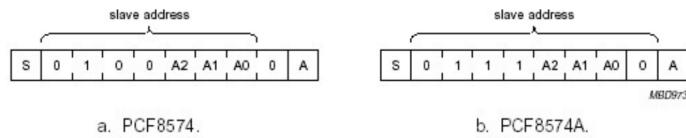
Na elke byte kan de slave weergeven of hij de data al dan niet goed ontvangen heeft.

## 6.2 PCF8574 I/O Expander for I2C bus



Figuur 22: PCF8574

- Er zijn 2 types van de PCF8574:
  1. PCF8574 met vast adres 32 (0x020)
  2. PCF8574A met vast adres 56 (0x38)



Figuur 23: PCF8574 en PCF8574A adressen. A0, A1 en A2 kunnen we instellen door ze aan + of GND te hangen.

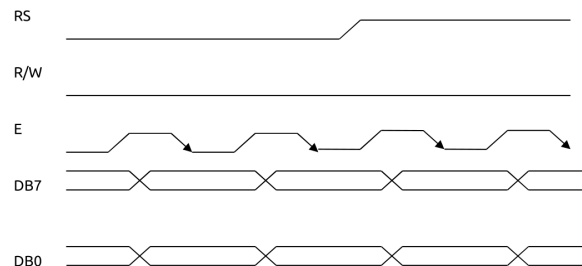
## 7 LCD Display

### 7.1 Pinconfiguratie

Pin number	Symbol	Level	Function
1	Vss	-	Power supply (GND)
2	Vcc	-	Power supply (+3.3V or 5V)
3	Vo	-	Contrast adjust
4	RS	0/1	0 = Instruction input 1 = Data input
5	R/W	0/1	0 = Write to LCD module 1 = Read from LCD module
6	E	0/1, Active: 1->0	Enable signal
7	DB0	0/1	Data bus line 0 (LSB)
8	DB1	0/1	Data bus line 1
9	DB2	0/1	Data bus line 2
10	DB3	0/1	Data bus line 3
11	DB4	0/1	Data bus line 4
12	DB5	0/1	Data bus line 5
13	DB6	0/1	Data bus line 6
14	DB7	0/1	Data bus line 7 (MSB)
15	+Vcc	Only on some models	Backlight +Vcc, if available
16	Vss (0V)	Only on some models	Backlight GND, , if available

Figuur 24: Pinconfiguratie LCD display

### 7.2 Protocol LCD-displaycontroller (HD44780/KS0066)



Figuur 25: Timingdiagram LCD

- Het enable signaal E kunnen we vergelijken met het kloksignaal SCL van de SPI-bus of het shiftregister

- Per klokpuls (in tegenstelling tot de voorbije hoofdstukken: bij de dalende flank) worden 8 bits data verwerkt
- De volgorde van de signalen is heel belangrijk:
  1. Enable hoog
  2. Data klaarzetten
  3. Enable laag
  4. delay
  5. ...
- Er zijn nog 2 controlelijnen:
  1. R/W bepaalt of we data lezen of schrijven (0=schrijven, 1=lezen)
  2. RS (register select): bepaalt of een instructie of character wordt gestuurd.

### 7.3 Basisinstructies

	RS	RW	DB7	DB6	DB5	DB4	DB3	DB2	DB1	DB0
Clear display & Cursor home	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1
Cursor home	0	0	0	0	0	0	0	0	1	*
Display on Sets On/Off of all display (D), cursor On/Off (C) and blink of cursor position character (B).	0	0	0	0	0	0	1	D I=ON 0=off	C I=ON 0=off	B I=ON 0=off
Function set Sets interface data length (DL), number of display line (N) and character font(F).	0	0	0	0	1	DL I=8bit 0=4bit	N I=2lines 0=1line	F 0:5x7 1:5x10	*	*
Sets DDRAM	0	0	1	DDRAM adres						

Figuur 26: Basisinstructies LCD controller

Om het display te initialiseren moeten we volgende instructies aanroepen:

- Function set (met type display: 2 lijnen, karakters = 5x7 pixels, datalengte = 8bit)
- Display on
- Clear display en cursor home

### 7.4 Geheugen adressen van het LCD display

De controller van het display kan ook een display aansturen van 4x20 karakters, daarom beschikt de controller over 40 geheugenadressen.

- Eerste lijn: adressen 0x00 t.e.m. 0x0F
- Tweede lijn: adressen 0x40 t.e.m. 0x4F

## 8 MPU 6050

= chip die op de GY-521 module zit in onze kit.

- De module kan:
  - versnelling meten
  - orientatie bepalen
  - temperatuur meten
- De metingen worden gedigitaliseerd met een 16-bit ADC
- Het bereik kan worden ingesteld (2-16g voor de accelerometer, 250-200°/s voor de gyroscoop)
- Je kan de chip laten detecteren wanneer hij in vrije val is en daarop een interrupt-sigitaal laten genereren op de voorziene pin.

### 8.1 Meetresultaten inlezen

- Kan via:
  - SPI
  - I<sup>2</sup>C
- De GY-521 module werkt van 2.0 t.e.m. 3.6V (dus voeden met 3.3V van externe voeding)
- De MPU6050 digitaliseert de metingen met een 16-bit ADC, elke waarde neemt dus 2 registers in beslag en wordt in big-endian formaat opgeslagen

### 8.2 SM-bus (System Management Bus)

= interface gebaseerd op I<sup>2</sup>C, met o.a. strikte paramters voor timing en voltage en een aantal vaste transacties.

De bus zal zelf zorgen voor start- en stopconditie, acknowledges, en versturen van data. We moeten enkel nog de correct instructie aanroepen, het adres meegeven, de eventuele data klaarzetten of inlezen.

### 8.3 Inertial Measurement Unit (IMU)

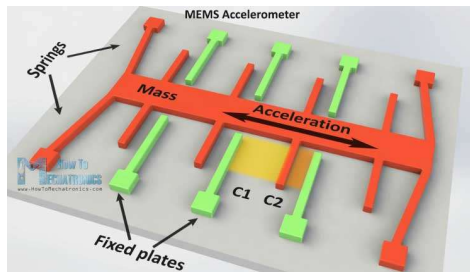
= een module om beweging en/of orientatie in 3D te bepalen. Daarvoor wordt gebruik gemaakt van 1 of meer sensoren die telkens een resultaat voor de 3 assen (x,y,z) geven.

- Wordt gebruikt in smartphones, vlieg- en ruimtetuigen, game controllers, ...
- IMU's worden ingedeeld volgens het aantal *degrees of freedom* (DOF): een accelerometer heeft 3 assen, als je een gyroscoop aan toevoegt heb je 6-DOF IMU, + magnetometer = 9-DOF IMU.
- Deze sensoren zijn *Micro Electro-Mechanical Systems (MEMS)* die werken met minuscule mechanische componenten op een chip.

### 8.4 Accelerometer

- Meet versnelling (= verandering van beweging) in 3 dimensies
- Eenheid: m/s<sup>2</sup> of g-force

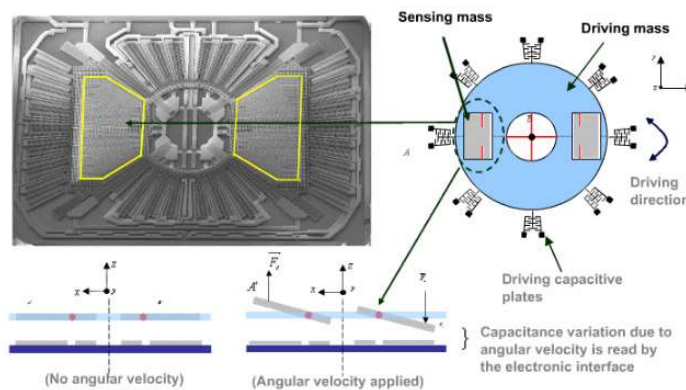
- Bestaat uit:
  - een aantal vaste platen
  - daartussen een bewegende massa die is opgehangen aan een veersysteem
- De vaste plaat en bewegende massa vormen een condensator waardoor de capaciteit door de sensor kan worden gemeten
- Een accelerometer bevat 3 zulke opstellingen, 1 voor elke dimensie



Figuur 27: Accelerometer

## 8.5 Gyroscop

- Meet hoeksnelheid of veranderingen in orientatiehoek in 3 dimensies
- Eenheid:  $^{\circ}/s$
- Werkt zoals de accelerometer, maar dan met een massa die kan draaien ipv schuiven.
- Als de beginorientatie bekend is, kan je door continu de verandering erbij te tellen ook de huidige orientatie bepalen



Figuur 28: Gyroscop

## 8.6 Magnetometer

- Meet de sterkte van het magnetisch veld in 3 richtingen
- Eenheid: Tesla (meestal micro- of nano-)

- Met een magnetometer kunnen we dus een kompas toevoegen aan de meting en wordt het geheel nog een stuk betrouwbaarder

## 8.7 Registers

De MPU6050 heeft veel registers. Elk register heeft een bepaalde functie.

- Power management: 0x6B
- Accelerometer configuratie: 0x1C
- Accelerometer metingen: in te lezen via registers 0x3B t.e.m. 0x40
- Gyroscoop configuratie: 0x1B
- Gyroscoop metingen: in te lezen via registers 0x43 t.e.m. 0x48
- Temperatuur metingen: in te lezen op registers 0x41 en 0x42

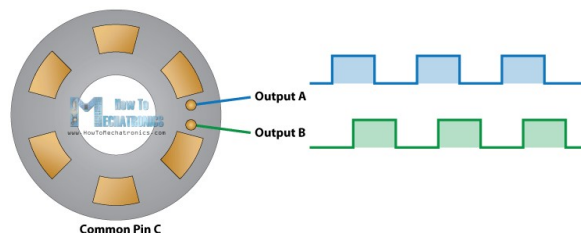
## 9 Rotary encoder

= een soort draaibare knop

- We kunnen uitlezen of we naar links of rechts draaien
- Geen begin of eindpositie ('zotte knop')
- Met tandjes: plaatjes in de stand waar de knop een stabiele positie heeft

### 9.1 Werking

- Gemeenschappelijke ingang die verbonden is met een aantal contactzones op een schijf die met de knop meedraait.
- Twee uitgangen die verbonden zijn op een vast punt, met een kleine afstand ertussen.
- Drukknop

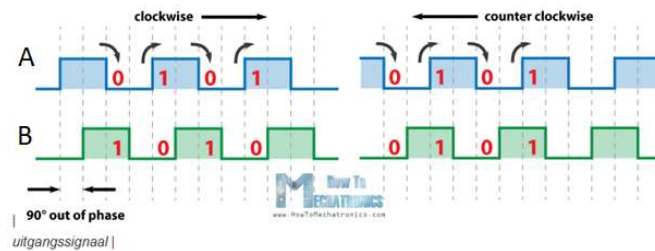


Figuur 29: Rotary encoder binnenkant

- Telkens je de knop een tand verder draait, schuift een contactzone over de pinnen en maken ze even contact
- Naargelang de richtinv verschilt de volgorde
  - In wijzerzin: eerst A, dan B
  - In tegenwijzerzin: eerst B, dan A

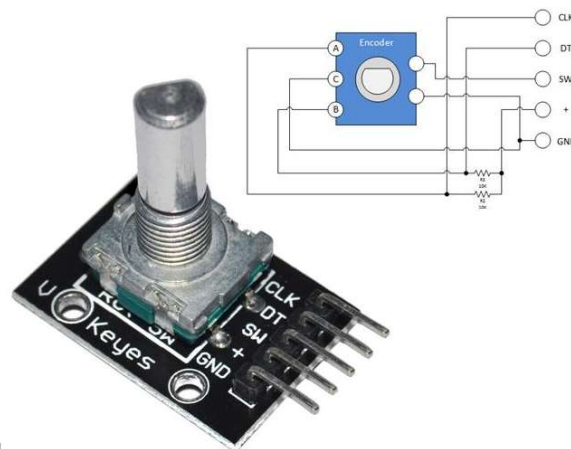


- Als je de ingang hoog trekt en een pull-up en aan de knop draait, krijg je op beide uitgangen een blokgolf:



Figuur 30: Rotary encoder: wijzerzin/tegenwijzerzin

## 9.2 Pinconfiguratie



Figuur 31: Pinconfiguratie rotary encoder

- A, B, C zijn respectievelijk de CLK, DT en GND pin
- De rechteruitgangen zijn uitgangen voor de knop, gaat naar SW en GND (nog een pull-up nodig)
- De + moet verbonden zijn met 3.3V: zorgt voor de pull-upfunctie van de encoder.

## 10 MAX7219 serial interfaced, 8-digit display driver

= een driver-IC voor het aansturen van maximaal 8 7-segmentdisplays via SPI.

- De chip heeft 8 registers die telkens ofwel een BCD-encoded cijfer of een 8-bitwaarde kunnen opnemen
- Het decoderen van BCD en multiplexen van de 8 displays doet de chip volledig zelf.