

1 Delič napätia

Na vstupe A/D prevodníka je delič napätia, ktorého parametre sú prepínateľné dvoma relátkami. Schéma zapojenia je zobrazená na obr. 1. Uvažujeme, že maximálne napätia na vstupe A/D prevodníka, by nemalo presiahnuť hodnotu $3,3V$. Pre vstupný rozsah $20V$ máme v obvode zapojené všetky odpory. Pre rozsah $10V$ je, pomocou relé, skratovaný odpor R_1 a pre rozsah $5V$ sú skratované odpory R_1 a R_2 . Odpory relé zanedbáme. Pomocou 2. Kirchhoffovho zákona a uvažovaním slučiek ako na obr. 2 dostaneme rovnice rovn. (1).

$$\begin{aligned} u_{adc1} &= u_{in1} \frac{R_4}{R_3 + R_4} \\ u_{adc2} &= u_{in2} \frac{R_4}{R_2 + R_3 + R_4} \\ u_{adc3} &= u_{in3} \frac{R_4}{R_1 + R_2 + R_3 + R_4} \end{aligned} \quad (1)$$

Navyše chcem obmedziť prúd odpormi. Z dejto podmienky potom vznikne rovnica rovn. (2). Tu považujeme napätia u_{adci} , $i = 1, 2, 3$ za rovnké, čo neskôr pridáme aj do predchádzajúcich rovníc.

$$i_{max} = \frac{u_{adc1,2,3}}{R_4} \quad (2)$$

V maticovom zápise rovn. (3).

$$\underline{V}\bar{R} = \bar{b} \quad (3)$$

potom máme rovn. (4).

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & u_{adc1} & (u_{adc1} - u_{in1}) \\ 0 & u_{adc2} & u_{adc2} & (u_{adc2} - u_{in2}) \\ u_{adc3} & u_{adc3} & u_{adc3} & (u_{adc3} - u_{in3}) \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} R_1 \\ R_2 \\ R_3 \\ R_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ \frac{u_{adc1}}{i_{max}} \end{pmatrix} \quad (4)$$

Pre maximálnu presnosť prevodu uvažujeme rovn. (5), pri maximálnom napätí v danom rozsahu, teda ak rovn. (6). A taktiež nech platí rovn. (7).

$$u_{adc1} = u_{adc2} = u_{adc3} = 3,3V \quad (5)$$

$$\begin{aligned} u_{adc1} &= 5V \\ u_{adc2} &= 10V \\ u_{adc3} &= 20V \end{aligned} \quad (6)$$

$$i_{max} = 1 \times 10^{-3} \quad (7)$$

Potom riešením rovníc je rovn. (8).

$$\bar{R} = \underline{V}^{-1}\bar{b} \quad (8)$$

Hodnoty odporov sú v tab. 1.

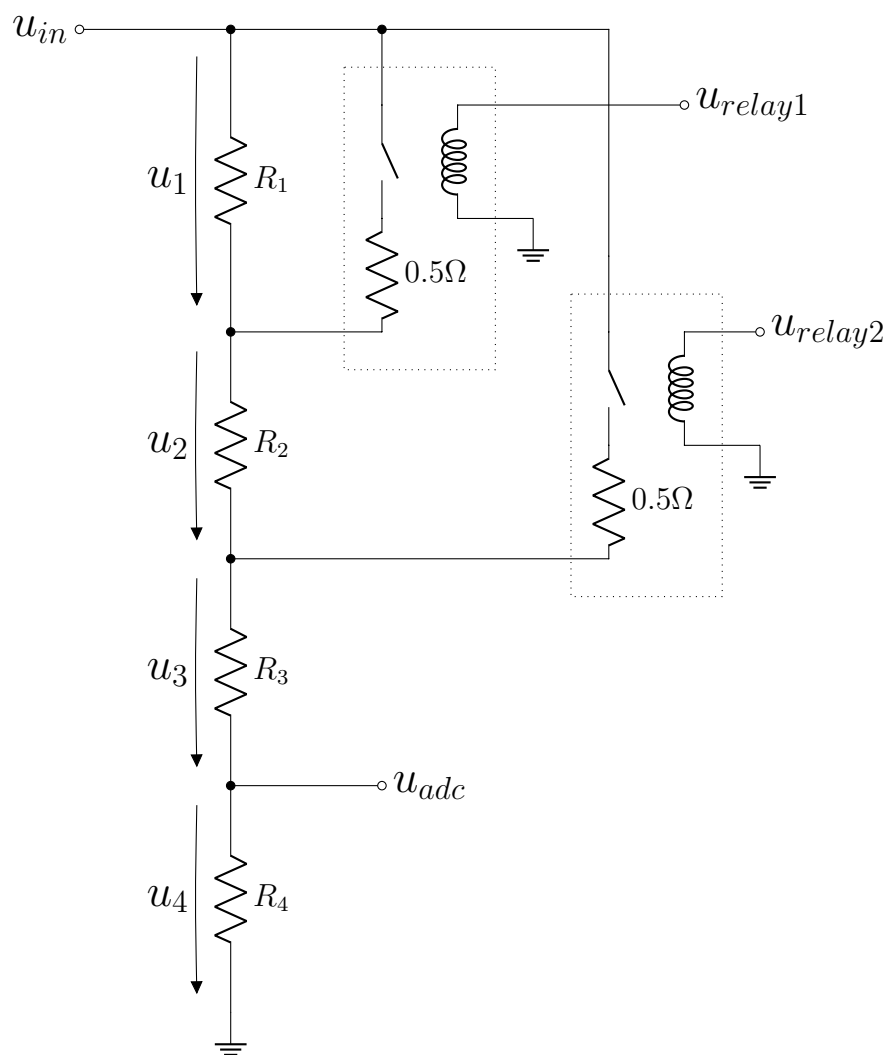
R_4	R_3	R_2	R_1
$3.3k\Omega$	$1.7k\Omega$	$5k\Omega$	$10k\Omega$

Tabuľka 1: Vypočítané hodnoty R

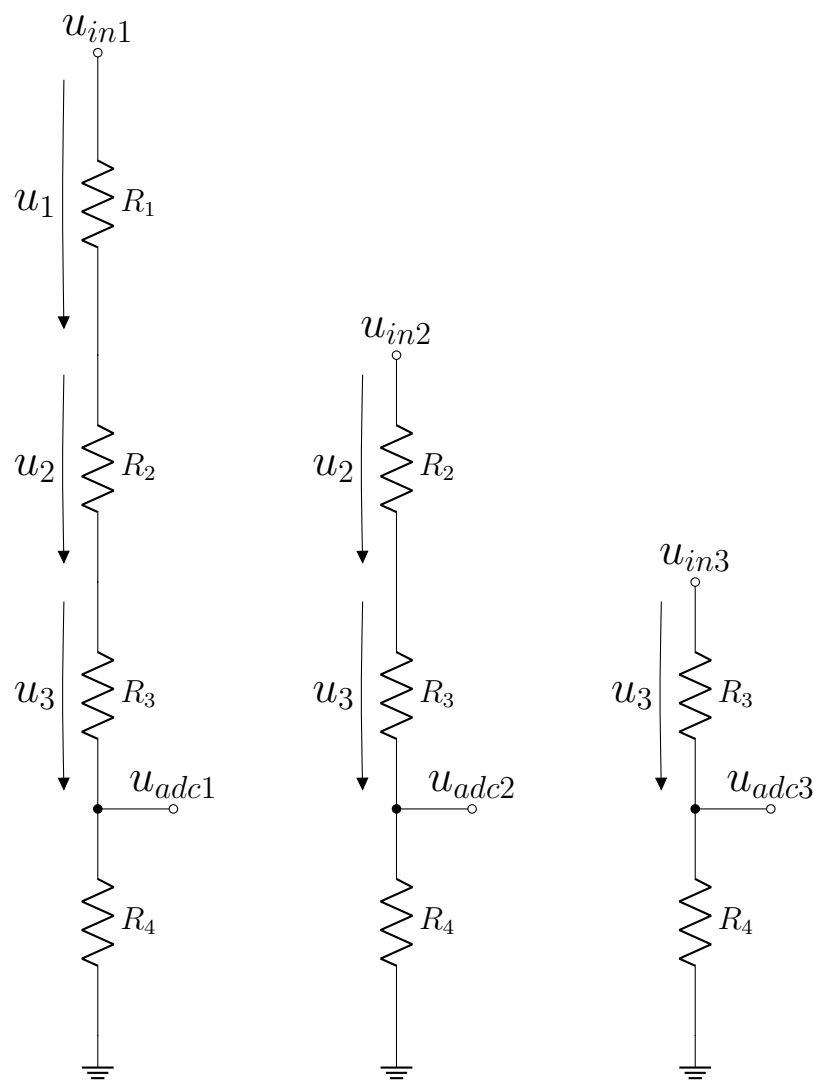
Po zaokrúhlení na štandardné hodnoty odporov, dostaneme hodnoty v tab. 2, pričom hodnota R_3 je tvorená dvoma odpormi $4.7k\Omega$ a $0.33k\Omega$.

R_4	R_3	R_2	R_1
$3.3k\Omega$	$1.8k\Omega$	$5.03k\Omega$	$10k\Omega$

Tabuľka 2: Zaokrúhlené hodnoty R



Obr. 1: Schéma zapojenia prepínateľných deličov napätia s vypočítanými a zarovnanými hodnotami napätí



(a) Slučka 2.KZ pre rozsah 20V (b) Slučka 2.KZ pre rozsah 10V (c) Slučka 2.KZ pre rozsah 5V

Obr. 2: Aplikácia 2. Kirchhoffovoého zákona na jednotlivé konfigurácie deliča

2 Program

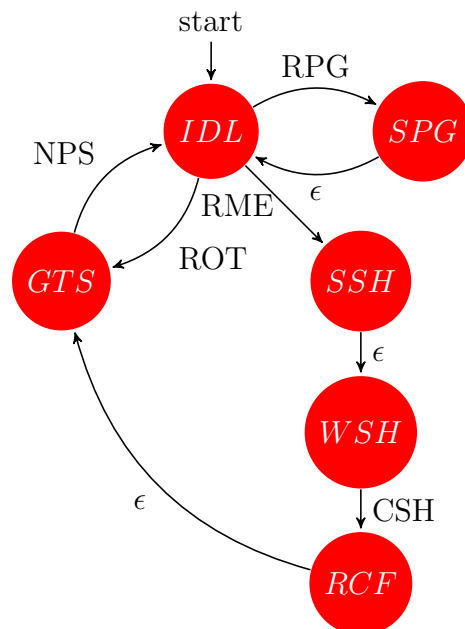
Program v mikrokontroléry je tvorený 3 stavovými strojmi, ktorých činnosť je previazaná systémom udalostí. Každý stavový stroj má vlajky udalostí, ktoré sa nastavujú v prípade, že udalosť nastane. V hlavnej slučke programu, sa vykonáva aktualizácia jednotlivých stavových strojov. Túto aktualizáciu vykonáva funkcia **_update*, kde *** môže byť buď *Transceiver* (príjmač a vysielateľ) alebo *ChannelStateMachine* (stavový stroj riadiaci činnosť meracieho kanála). V krátkosti opíšeme činnosť týchto stavových strojov, pre detaily je vhodné konzultovať zdrojový kód.

2.1 Stavový stroj vysielateľ/príjmač

Úlohou tohto stavového stroja, je reakcia na príchod nových dát, distribúcia nových nastavení a posielanie nových meraní do užívateľského prostredia. Jednoduché zobrazenie môžeme vidieť na obr. 3.

Po príchode dát cez *UART* linku, sa na základe obsahu prijatej správy, vysielateľ rozhodne, či má poslať *pong* správu, zmeniť transformáciu dát, alebo prekonfigurovať stavový stroj kanálu na iný typ merania. Prekonfigurovanie prebieha vypnutím meraní, prepísaním parametrov a prevodom stavových strojov kanálov do stavu *MONITORING*, v ktorom *watchdog* obvody sledujú hodnoty prevodné AD prevodníkom. Ak tieto hodnoty prekročia definované limity spustí sa meranie. Po vykonaní merania na-

stane udalosť, na ktorú stavový stroj vysielateľ/príjmač reaguje zaslaním nových dát do užívateľského prostredia.



Obr. 3: Stavový stroj vysielateľ/príjmač

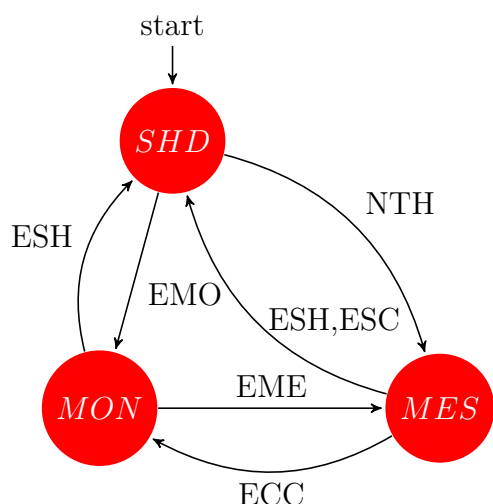
IDL	idle
SPG	sending pong
GTS	gathering, transforming and sending data
SSH	starting channel shutdown
WSH	waiting for channels to shutdown
RCF	reconfiguring channels
RPG	requested pong
RME	requested measurement
ROT	requested only transform
NPS	no pending send
CSG	channel shutdown
ε	unconditionaly

Tabuľka 3: Vysvetlenie skratiek stavového stroja príjmač/vysielateľ

2.2 Stavový stroj meracieho kanála

Úlohou tohto stavového stroja je zastavovanie a spúšťanie merania. Štruktúra je zobrazená na obr. 4.

Bufre nastavení nastavuje vysielateľ/príjmač. Po príchode požiadavky na meranie nastane udalosť, ktorá prevedie stavový stroj meracieho kanála do stavu *SHUTDOWN*, zastavením časovačov a prevodov AD prevodníkov. Vysielač/príjmač reaguje na *SHUTDOWN* stav kanálov vo svojej stavovej slučke, a prevedie ich do stavu *MONITORING*. V stave *MONITORING* kanále vzorkujú svoj vstup a *watchody* porovnávajú prevedené hodnoty s nastavenými limitmi. V prípade, že sú limity určené pre začatie merania prekročené, začne sa meranie a kanál prejde do stavu *MEASURING*. V prerušení od *DMA* modulu, sa kanály prevedú znova *SHUTDOWN* módu a nastane udalosť, na ktorú vysielač bude reagovať zaslaním nových dát do užívateľského prostredia.



Obr. 4: Stavový stroj meracieho kanálu

SHD	shutdown
MES	measuring
MON	monitoring
ESH	event shutdown
EMO	event monitoring
EME	event measuring
ESC	event single type measurement complete
ECC	event continuous type measurement complete
NTH	no voltage threshold set

Tabuľka 4: Vysvetlenie skratiek stavového stroja meracieho kanálu

3 Nastavenia

3.1 Transformácia merania

Užívateľské prostredie očakáva dáta v normalizovanom formáte. Tento formát je prednastavený na 4095 úrovni. Kde 0 znamená zakreslenie na najnižšiu úroveň v grafickom prostredí a 4095 na najvyššiu. Pri posielaní dát to užívateľského rozhrania musí mikropočítač brať do úvahy nastavenia, ktoré si užívateľ zvolil a podľa toho transformovať body merania. Táto transformácia prebieha na základe rovn. (9).

$$v_n = \lceil \lfloor \frac{1}{s} v_\alpha + o \rfloor^{4095} \rceil_0 \quad (9)$$

kde v_n je hodnota posielaná do užívateľského prostredia, s je prepočítaná citlivosť daná rovnicou rovn. (10), o je prepočítaný posun daný rovnicou rovn. (11) a $\lfloor \cdot \rfloor^{4095}$, $\lceil \cdot \rceil_0$ sú funkcie definované podľa rovn. (12). Hodnota v_α je daná rovn. (13), kde α slúži na kalibráciu hodnoty v_{adc} preveden AD prevodníkom.

$$s = \frac{s_g d_g}{r_m} \quad (10)$$

$$o = o_g \frac{1}{s_g d_g} 4095 \quad (11)$$

$$\lfloor x \rfloor^{4095} = \begin{cases} x & \text{ak } x < 4095 \\ 4095 & \text{inak} \end{cases} \quad (12)$$

$$\lceil x \rceil_0 = \begin{cases} x & \text{ak } x > 0 \\ 0 & \text{inak} \end{cases} \quad (13)$$

kde hodnoty s_g , d_g sú hodnoty citlivosti a posunu poslané z užívateľského prostredia v jednotkách $\lfloor \frac{V}{dielik} \rfloor$ a $[V]$. Para-

meter r_m je rozsah na ktorom boli dáta merané teda $r_m \in \{5, 10, 20\}$.

3.2 Nastavenie časovačov merania

Okrem tejto transformácie je potrebné ešte prepočítat prahové napätie z voltov na úrovne príslušných watchdogov. Tento prepočet realizujeme vzorcom rovn. (14).

$$t = \lfloor \frac{t_g}{r_m} \frac{t_{max}}{\alpha} \rfloor \quad (14)$$

kde t je hodnota, ktorá sa zapisuje do threshold registrov watchdogov, t_g je prahová hodnota napätia zaslaná z užívateľského prostredia, daná vo $[V]$, t_{max} je maximálna hodnota threshold registra pre daný watchdog ($2^{12} - 1$ pre AWD1 a $2^8 - 1$ pre AWD2).

Tiež musíme vypočítat parametre časovačov pomocou rovn. (15).

$$\begin{aligned} psc &= \lfloor \frac{c}{c_m \alpha x} \rfloor \\ arr &= \lfloor \frac{c}{psc + 1} \rfloor \end{aligned} \quad (15)$$

kde c je celkový počet taktov časovača obsiahnutých v nastavovanom časovom intervale v $[sec]$. Hodnotu c vypočítame pre časovače s taktom f_{HZ} na základe rovn. (16).

$$c = \frac{f t_{pd} d}{n} \quad (16)$$

kde t_{pd} je časová základňa v jednotkách $\frac{sec}{dielik}$, d je počet dielikov, n je počet pretečení, ktoré majú za čas $t_{pd} d$ nastať.

3.3 Nastavenie Hold-off časovačov