

# Lidar/Radar-User-Unit-Software-Entwicklungs-dokumentation

Projektbezeichnung	Unmanned Surface Vehicle
Projektleiter	Prof. Dr.-Ing. Habil. Jörg Grabow
Verantwortlich	Dang Hoang Ha, Thach
Erstellt am	23.07.2023
Neuste Änderungen am	27.07.2023
Bearbeitungsstand	In Bearbeitung
Version/Revision	1.1/1.01
Dokumentenablage	<a href="https://github.com/hathach23/USV/tree/Develop/01%20Hardware/01%20Lidar/03%20Software/00%20doc">https://github.com/hathach23/USV/tree/Develop/01%20Hardware/01%20Lidar/03%20Software/00%20doc</a>

## Änderungsverzeichnis

Änderungsinformation				Beschreibung	Autor	Neuer Zustand
Nr.	Datum	Version	Kapitel			
1	23.07.2023	1.0	1	Erste Version	Thach	Fertig gestellt
2	27.07.2023	1.1	2	Beschreibung für das Testen der USART-Einheit des Mikrocontrollers hinzugefügt	Thach	Fertig gestellt

## 1. Einleitung:

Die User-Unit-Einheit übernimmt die Aufgabe, rohe Daten aus dem Sensor zu lesen, zu verarbeiten und die verarbeiteten Daten in Interface-Einheit der Slave-Baugruppe weiter zu schicken und Konfiguration aus Interface-Einheit der Slave-Baugruppe zu empfangen, zu verarbeiten und ins Sensor zu schreiben. Sie dient als der Interpolator in Slave-Baugruppe.

Diese Dokument wird erstellt zur Beschreibung der Entwicklungsprozess des Treibers der User-Unit-Einheit

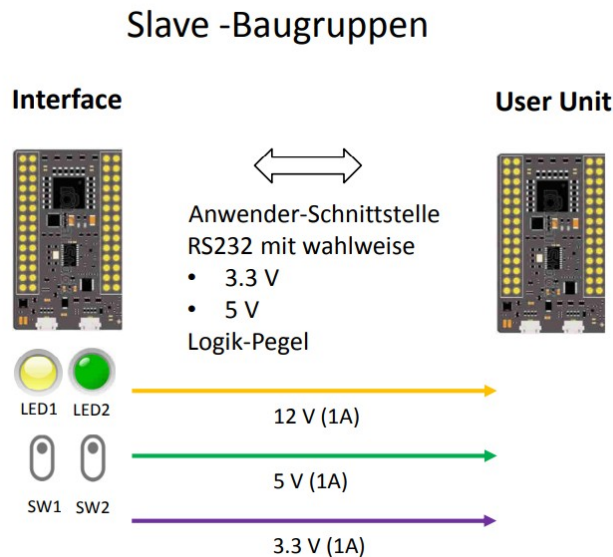


Abbildung 1: Aufbau der Slave-Baugruppe[1]

## 2. Funktionalitätstesten der USART-Einheit des Mikrocontrollers:

### 2.1. Vorkenntnisse:

#### 2.1.1. USART:

USART vom Mikrocontroller ist ein Modul, das die Kommunikation von Mikrocontroller miteinander oder mit anderen Peripheriegeräten unter Anwendung des Prinzips der Serial Kommunikation und der Schnittstelle von UART realisiert.

Die Pinbelegung von UART (mit Flow-Control) wird in Abbildung 2 dargestellt

Für das Logik-Pegel für die Daten des USART-Moduls ist es vom Mikrocontroller abhängig. Der für das User-Unit-Gerät verwendete Mikrocontroller, nämlich ATmega4808, verwendet folgenden Logik-Pegel (siehe Tabelle 1)

Tabelle 1: Logik Pegel für ATmega4808 [2]

Logik-Wert	Logik-Pegel
0	Max. $0,3 \cdot V_{dd}$ : 1,5V bei $V_{dd} = 5,0V$ und 1,05V bei $V_{dd} = 3,5V$
1	Min. $0,7 \cdot V_{dd}$ : 3,5V bei $V_{dd} = 5,0V$ und 2,45V bei $V_{dd} = 3,5V$

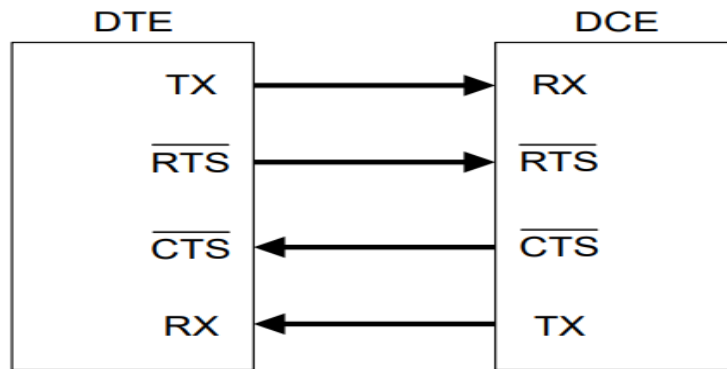


Abbildung 2: Pinbelegung bei UART mit Flow-Control bei Hardware[3]

### 2.1.2 RS-232:

RS-232 ist ein Standard für Übertragungsprotokoll der seriellen Kommunikation. Es legt die Parameter für eine problemlose Kommunikation zwischen Geräten fest, nämlich den Spannungspegel (siehe Tabelle 2), Steckerverbindung und Pinbelegung (siehe Abbildung 3) zwischen DTE (Data Terminal Equipment) und DCE (Data Circuit-Terminating Equipment) sowie Steuerinformation zwischen DTE und DCE[4].

Tabelle 2: Logik Pegel für RS232[5]

Logik-Wert	Logik-Pegel
0 (Space)	3V bis 15V
1 (Mark)	-3V bis -15V

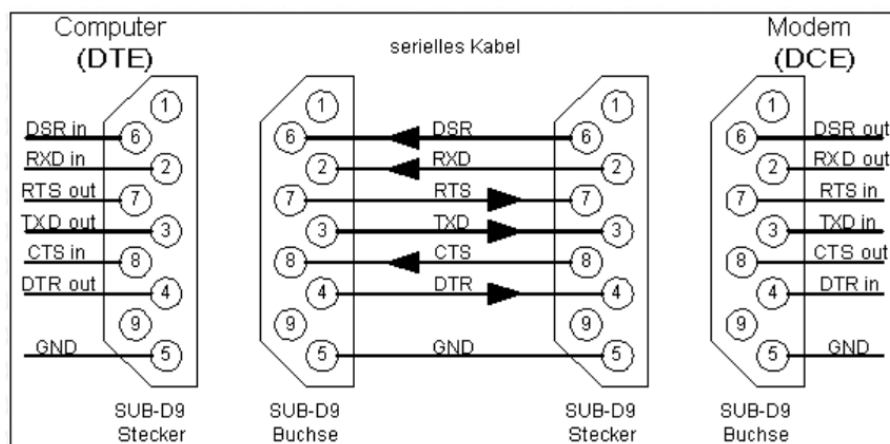


Abbildung 3: Pinbelegung bei RS232[6]

Die Hardware-Bestandteile der UART mit Flow-Control und RS232 ist ziemlich ähnlich zueinander. Der Unterschied ist der Logikspannungspegel. Das Modul von User-Unit verwendet die USART-Einheit mit Hilfe von Treiber zur Implementieren des RS232-Protokolls.

Aus diesem Grund ist eine gute funktionierende UART-Einheit eine der notwendigen Voraussetzung für eine problemlose Kommunikation zwischen Interface- und User-Unit-Einheit

Um die USART-Einheit in Betrieb zu nehmen und ihre Funktionalität zu testen wird ein klein Testprogramm durchgeführt.

## 2.2. Angewendete Hardware und Software:

Die Hardwares sind der User-Unit-Mikrocontroller, nämlich ATmega4808, eine USART-zu-USB-Treiber, ein Computer (siehe Abbildung 4 für die Anordnung)

Die Softwares sind das Programm Hterm im Computer zum Lesen und Schreiben über serieller Schnittstelle

Zusätzlich wird ein Hardware-Abstract-Layer (HAL) Bibliothek für den Mikrocontroller angegeben

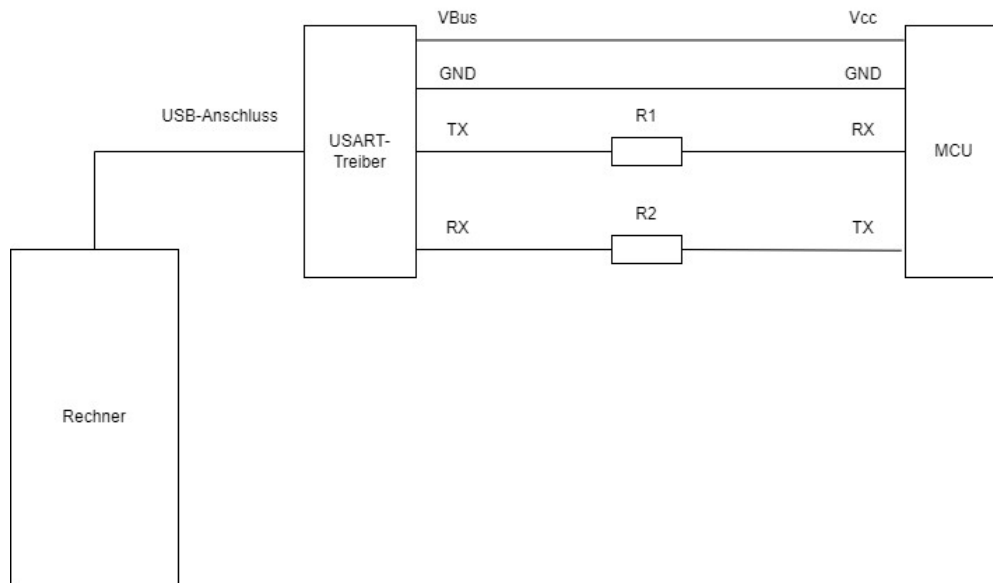


Abbildung 4: Physikalische Anordnung des Versuches

## 2.3. Beschreibung des Funktionalitätstesten

In diesem Test wird die Kommunikation zwischen einem Computer und dem Mikrocontroller über USART-Einheit durchgeführt. Der Computer dient als Master und Mikrocontroller als Slave. Der Master sendet eine Zeichenfolge zum Slave und der Slave muss das Zeichenfolge zusammen mit ihrer Länge zum Master zurücksenden. Die Anforderung ist, dass die User-Unit-Einheit (ab hier als Slave genannt) die Zeichenfolge unterscheiden muss, z.B: zwei separate Zeichenfolge: AAAAA und BBBB müssen richtig getrennt anstatt gemischt zueinander werden

### 2.3.1. Implementationsmöglichkeiten:

Es gibt zwei Möglichkeiten zur Realisierung der Anforderung. Sie sind wie folgt beschrieben:

1. Möglichkeit: Das Zähler/Timer – Modul vom Slave wird als USART-Wächter festgelegt. Bekommt der Slave nach einem bestimmten Zeit (Timeout-Zeit) kein Zeichen mehr, werden alle bisherige empfangene Zeichen als eine Zeichenfolge festgestellt und in ein FIFO gespeichert und der Empfangvorgang beginnt am Vorne mit neuer Zeichenfolge. Die Method wird als „Text-Beendungsmethode mit Timeout-Mechanismus“ oder 1.Methode genannt.

2. Möglichkeit: Ein Sonderzeichen wird als Beendungssymbol der Zeichenfolge (ab hier als Endsymbol genannt) festgestellt. Der Inhalt jedes kommenden Zeichen wird betrachtet. Wenn das Zeichen gleich dem Endsymbol ist, werden alle bisherige empfangene Zeichen als eine Zeichenfolge festgestellt und in ein FIFO gespeichert und der Empfangvorgang beginnt am Vorne mit neuer Zeichenfolge. Die Method wird als „Text-Beendungsmethode mit Sonderzeichen“ oder 2. Methode genannt.

Das Ablaufdiagramm beider Methoden wird in Abbildung 5 und 6 dargestellt.

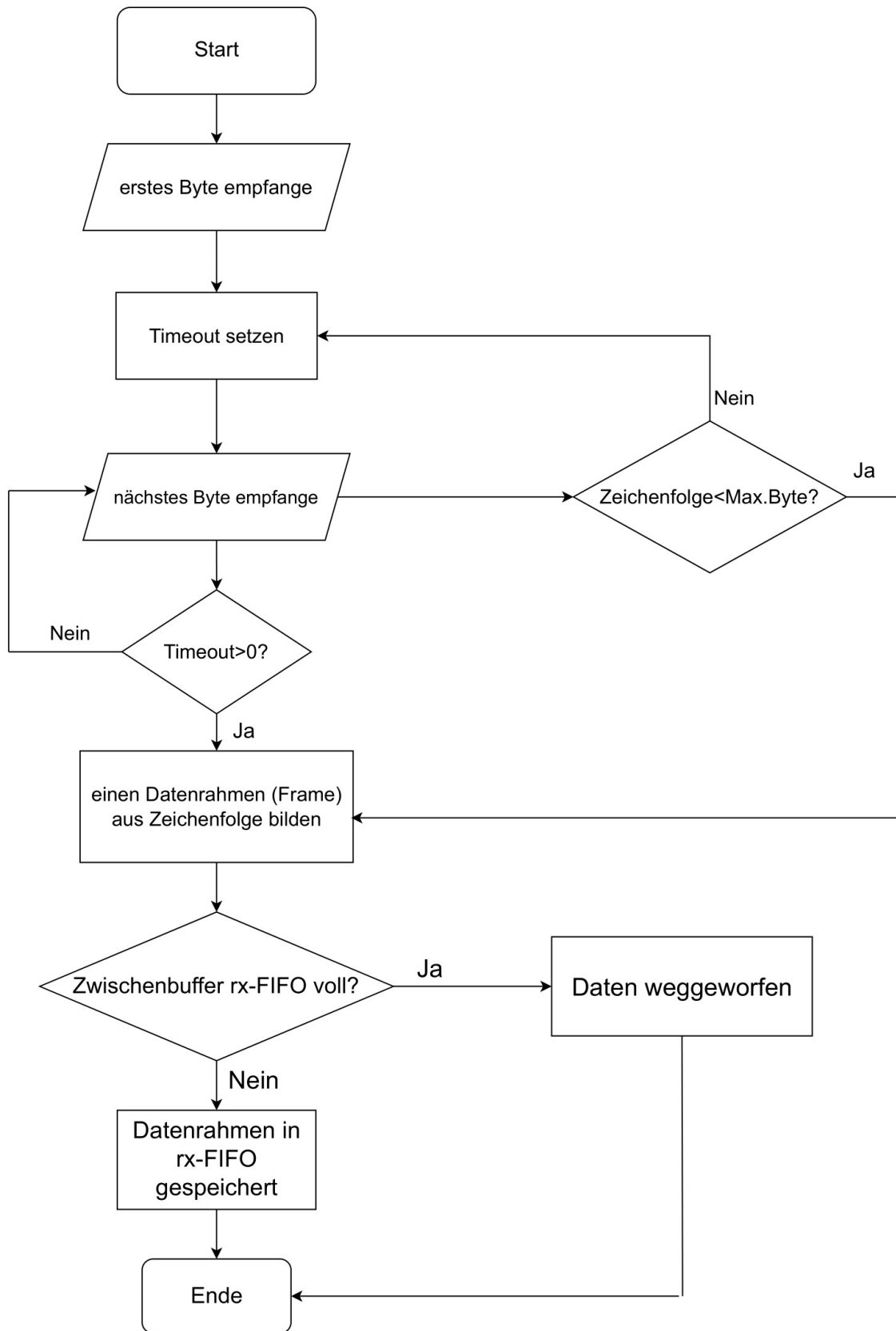


Abbildung 5: Ablaufdiagramm von 1. Methode

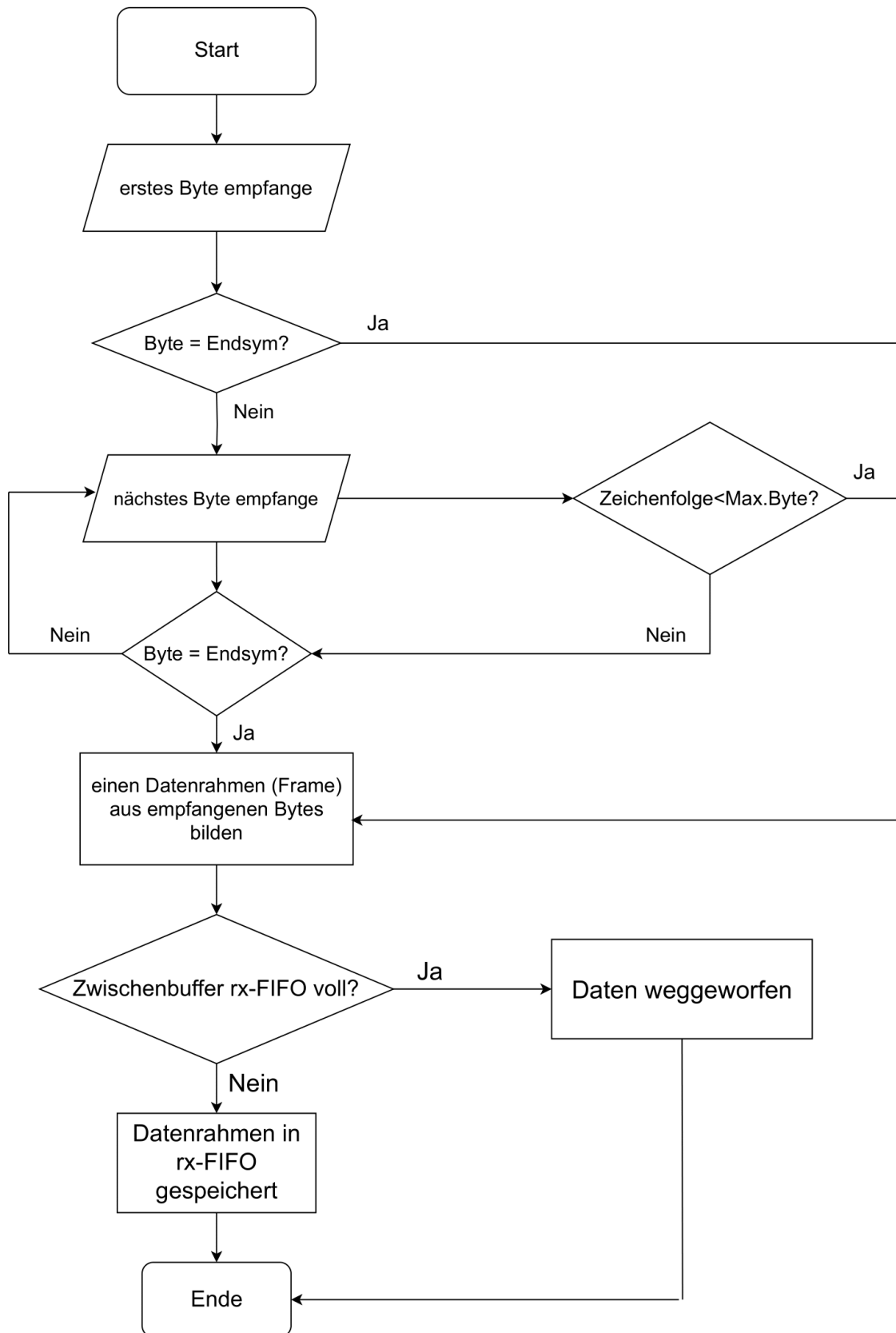


Abbildung 6: Ablaufdiagramm von 2. Methode

Anmerkung für beide Abbildung: Alle empfangene Bytes werden vorläufig in einem Zwischenbuffer gespeichert (deren Länge gleich Max. ist) bevor sie in Zwischenbuffer rx-FIFO gespeichert ist.

Beide Methode werden in Quellcode umgesetzt und die Leistungsversuch wird durchgeführt, um die beiden zu vergleichen und dadurch um eine passende Methode auszuwählen. Das Ergebnis wird in Tabelle 3 dargestellt

Tabelle 3: Bewertung der Leistung und der Fähigkeit beider Methoden

Methode	Text-Beendung mit timeout-Zeit (1. Methode)	Text-Beendung mit Sonderzeichen (2. Methode)
Kriterien		
Notwendiges Modul	2 (Timer/Counter, USART)	1 (USART)
Max. Baudrate	76800 Baud	250000 Baud
Verwandte Interrupts	1-2 (ein von USART und ein von Timer)	1 (ein von USART)
Aufwand	Aufwendig, da mehr Schritte	Leicht, weil wenige Schritte
Belastung auf Mikrocontroller	Hoch, da zwei Moduls arbeiten müssen	Mittel, da nur ein Modul arbeiten muss
Nutzbyte (Nutzzeichen)	n: die Anzahl der zu empfangenden Daten	n-1: die Anzahl der zu empfangenden Daten

Nach der Bewertung beider Methoden wird die Methode der Text-Beendung mit Sonderzeichen ausgewählt, da sie bei hoher Baudrate arbeiten kann und ihre Belastung auf Mikrocontroller weniger als die der 1. Methode. Dazu ist der Aufwand leichter als die erste. Obwohl deine Nutzbytes etwa kürzer als die der 1. Methode ist, ist der Unterschied bei sehr langer Zeichenfolge sehr klein.

Im Programm wird der Slave als eine Struktur objektiviert. Die Struktur wird in Abbildung 7 dargestellt und die Beschreibung jedes Bereiches der Struktur wird in der Tabelle 4 geschrieben

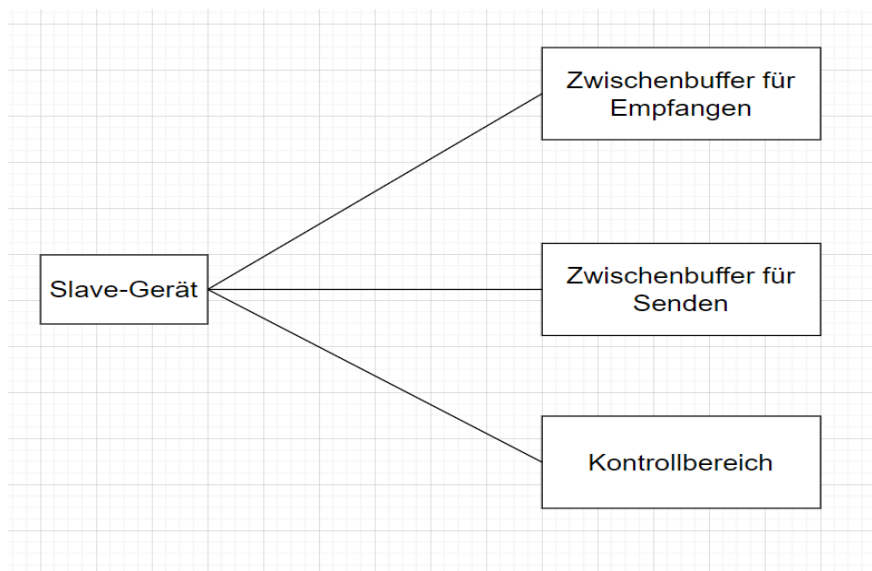


Abbildung 7: Strukturierung des Slaves im Programm

Tabelle 4: Name und Aufgabe der Bereiche der Slave-Gerät

Name des Bereiches	Beschreibung
Zwischenbuffer für Empfangen	Buffer, wobei die empfangenen Zeichenfolgen gespeichert werden, bevor sie gelesen und bearbeitet werden. Als Ring-FIFO organisiert
Zwischenbuffer für Senden	Buffer, wobei die zu sendenden Zeichenfolgen gespeichert werden. Es ist nur ein normales Array,
Kontrollbereich	Alle Informationen bezüglich des Slave-Gerätes werden hier gespeichert

Das gesamte Programm arbeitet mit der Polling-Methode. Es wartet auf die Daten aus der Seite des Masters. Wenn es die Daten aus der Masterseite bekommt, berechnet es die Länge und schicke zusammen mit der Originaldaten zum Master zurück. Der gesamte Programmablauf wird in Abbildung 8 dargestellt:

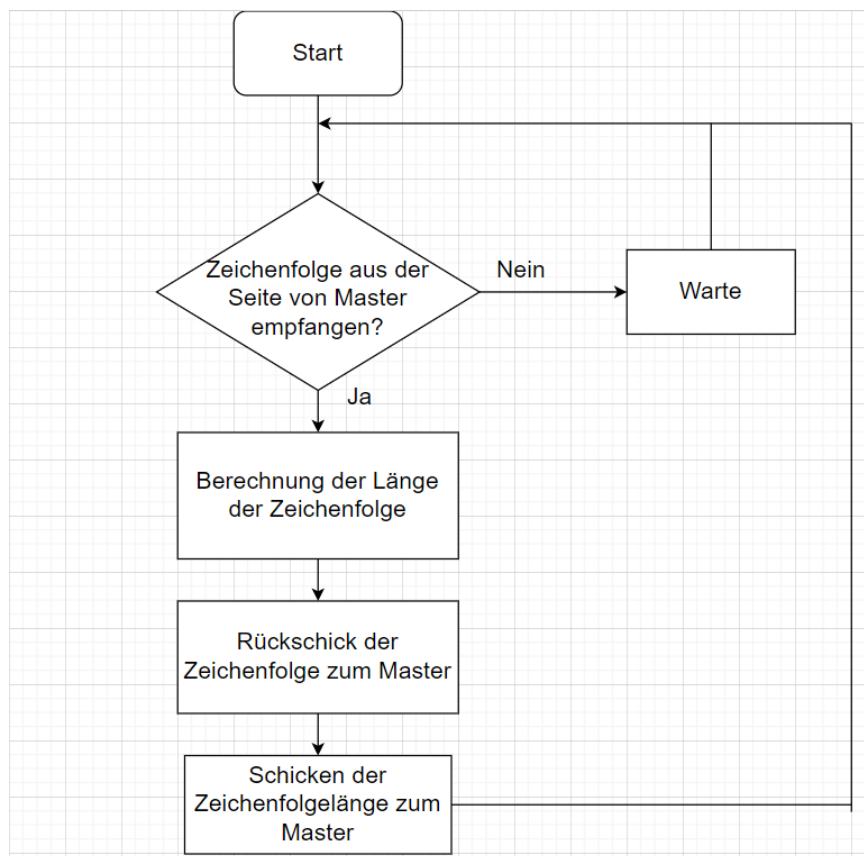


Abbildung 8: Ablaufdiagramm des gesamten Programm

### 2.3.2. Ausführungsergebnis und Verbesserungsmöglichkeiten

Nach der Ausführung des Programms mit beider Methoden lässt sich feststellen, dass die USART-Einheit des Mikrocontrollers zusammen mit der HAL-Bibliothek gut funktionieren

Die Implementation der ersten Methode ist bei Hardware besser als bei Software.

Für die 2. Methode kann man unter Anwendung des Flow-Control Mechanismus verbessern. Mit Implementation des Flow-Control Mechanismus ist die maximale Baudrate, in dem das Programm noch gut funktionieren, erhöht. Jedoch ist es auch schwierig, da die Master-Seite auch den Flow-Control Mechanismus unterstützt



## Quellen und Literaturen

[1]: Interne Dokument „Buskonzept\_Übersicht.pdf“

Link: <https://github.com/Joe-Grabow/USV/tree/main/00%20doc/00%20Bussystem>

Zugriff am 23.07.2023

[2]: Microchip: ATmega4808/4809 Data Sheet DS40002173A: Abschnitt 32.11: I/O Pin Characteristics

[3]: Michael Wyman and Christopher Best, Microchip Technology Inc. : Basic Operation of UART with Protocol Support TB3208

[4],[5]: Dallas Semiconductor: Application Note 83 Fundamentals of RS232 Serial Communication

[6]: Link: <http://www.sprut.de/electronic/interfaces/rs232/rs232.htm>

Zugriff am 27.07.2023