

Stageverslag Jordy van Maenen

Inhoudsopgave

Opdracht 1: Slimme meter	4
1. Onderzoek	4
1.1 Algemeen:	4
1.2 Connector:	4
1.3 Signaal P1 poort	5
1.4 Omvormer	6
1.5 Voeding	7
1.6 MCU	7
1.7 Software	8
2. Keuzes	10
2.1 Connector	10
2.2 Omvormer	10
2.3 Voeding	11
2.4 MCU-module	12
2.5 Wel of geen externe voeding nodig	12
2.6 LED's	13
3. Het ontwerp	14
3.1 Componentkeuze	14
3.2 Ontwerp units	15
3.2.1 RJ12 connector	15
3.2.2 Voeding	15
3.2.3 Signaalomvormer	17
3.2.4 Spanningsomvormer	19
3.2.5 MCU	19
3.2.6 LED's	21
3.2.7 Overig	24
4. Unittests	25
4.1 RJ12 connector	25
4.1.1 RJ12 connector test	25
4.1.2 Testresultaat RJ12 connector	25
4.2 Voeding	25
4.2.1 Voeding test	25
4.2.2 Testresultaat voeding	26
4.3 Signaalomvormer	28
4.3.1 Signaalomvormer test	28
4.2.2 Testresultaat signaalomvormer	29
4.4 Spanningsomvormer	30
4.4.1 Spanningsomvormer test	30
4.4.2 Testresultaat spanningsomvormer	31
4.5 MCU-module	32

4.5.1 MCU-module test.....	32
4.5.2 Testresultaat MCU-module.....	32
4.6 LED's.....	32
4.6.1 LED's test.....	32
4.6.2 Testresultaat LED's.....	33
5. Integratietest.....	34
5.1 Unit voeding en unit omvormer.....	34
5.1.1 Test units voeding en omvormer	34
6. PCB-ontwerp	35
Bibliografie.....	43

Opdracht 1: Slimme meter

1. Onderzoek

1.1 Algemeen:

De eerste opdracht van Crownstone is het ontwerpen van een product dat aangesloten (en gevoed) kan worden gebruik makend van de P1 poort van een slimme meter. In de P1 poort van een slimme meter kan een stekker van het type RJ11 6P4C of 6P6C gestoken worden. Op pin 1 van deze poort staat +5V en pin 6 is de power_GND pin. De voeding kan een stroom leveren van maximaal 250mA continu wanneer de slimme meter gebaseerd is op DSMR (Dutch Smart Meter Requirements) 5 of hoger [1]. Wanneer de slimme meter gebaseerd is op DSMR 4 of ouder kan er maximaal 100mA continu gebruikt worden [2]. Bij DSMR 2 kan er helemaal geen gebruik gemaakt worden van voeding vanuit de P1 poort. Exacte aantallen zijn niet beschikbaar maar DSMR 5 lijkt op dit moment de meest gebruikte standaard gevolgd door DSMR 4 en DSMR 2. DSMR 5 en 4 lijken erg op elkaar doordat gebruikt gemaakt wordt van dezelfde baudrate, een start bit, 8 data bits, geen parity bit en een stop bit. Er zijn echter wel een aantal verschillen als het gaat om de frequentie waarmee de verschillende standaarden hun informatie sturen. DSMR 5 verstuurt alleen elke seconde alle data en verstuurt dan de laatste 5 minuten meting van het gasverbruik, het thermische gebruik en watergebruik. DSMR 4 verstuurt elke 10 minuten alle data en verstuurt dan de laatste uur meting van het gasverbruik, het thermische gebruik en watergebruik. DSMR 2 verstuurt ieder uur alle data. Voor het versturen van de data maakt de slimme meter gebruik van een open collector uitgang. Dit houdt in dat de uitgang of floating of verbonden met GND is. Om hiermee een goed signaal te maken is een pull-up weerstand nodig.

1.2 Connector:

Om gebruik te maken van deze poort moet er een stekker in gestoken worden van het type RJ11 6P4C of 6P6C. Voor dit project is er gekozen om de RJ11 6P6C connector te gebruiken (ook wel de RJ12 connector genoemd). Deze connector heeft 2 pinnen meer dan de standaard RJ11 connector waardoor er gebruik gemaakt kan worden van de voeding vanuit de P1 poort.

Pin #	Signal name	Description
1	+ 5V	Power supply
2	Request	Input
3	Data GND	Ground
4	N.C.	Not Connected
5	Data	Output
6	Power GND	Power supply

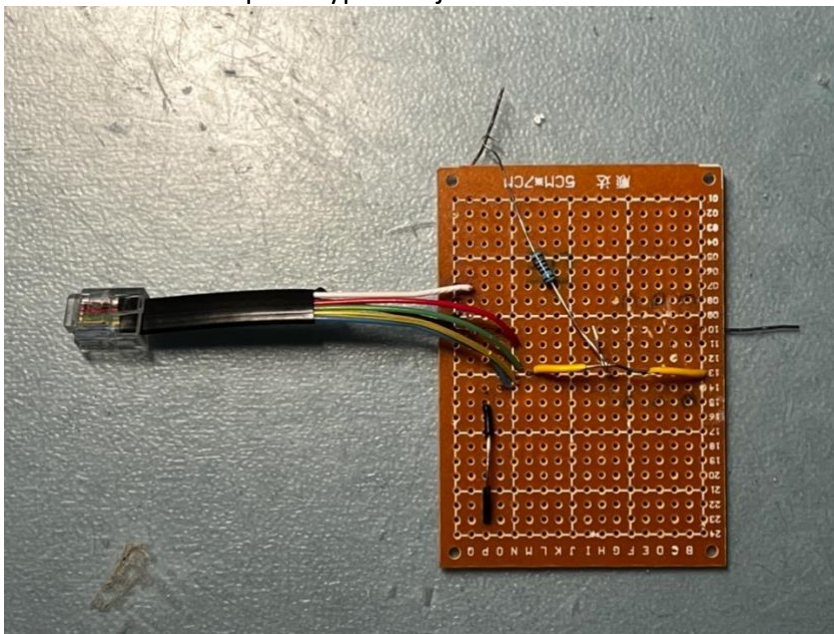
Figuur 1

In Figuur 1 is de pinout van de RJ12 connector weergegeven, deze tabel kan in de datasheets van DSMR 4 [2] en 5 [1] gevonden worden op pagina 6. Er mag maximaal 5mA de data pin in

lopen. De voedingsspanning vanuit de P1 poort mag maximaal 5.5V zijn, om een maximale stroom van 5mA te realiseren is een weerstandswaarde van minimaal $5.5/5\text{mA} = 1100\Omega$ nodig. De datalijn hoeft hoogstwaarschijnlijk geen 5mA te kunnen leveren om de rest van het circuit te laten functioneren dus is het handig om een nog hogere pull-up weerstand te gebruiken waardoor verliezen verminderd worden. Om de data overdracht te starten moet een spanning tussen de 4V en 5.5V op de request pin gezet worden.

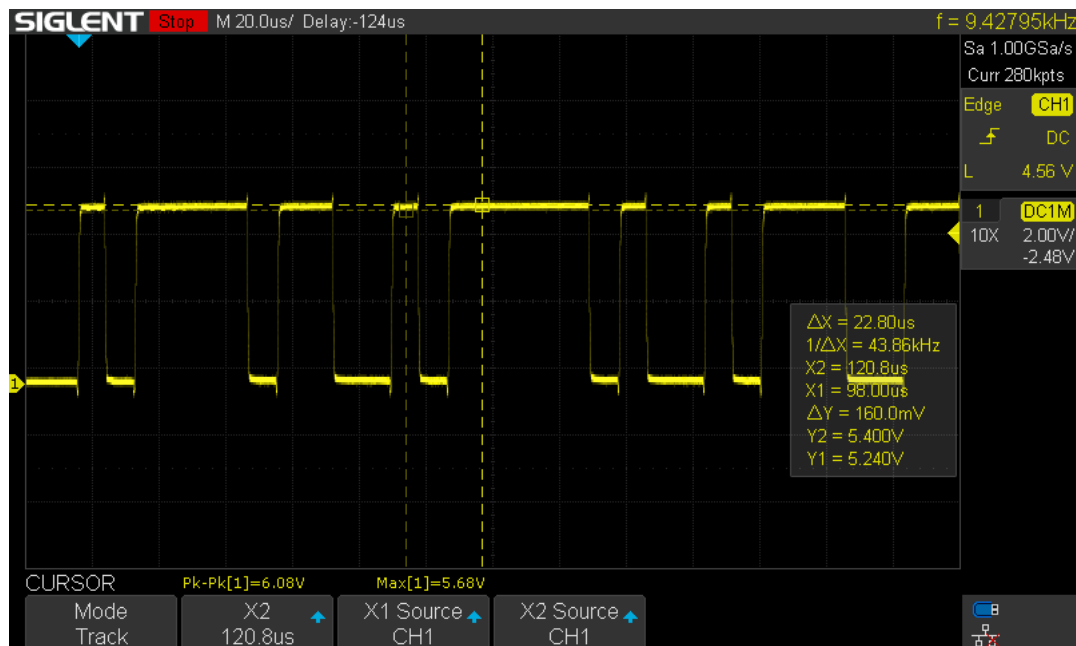
1.3 Signaal P1 poort

Voor het ontwerp en het kiezen van een geschikte omvormer is het ook handig om te weten wat de maximale schakelsnelheid van het signaal uit de P1 poort is. Met een simpele schakeling bestaande uit een male RJ12 connector, een 6 kernige platte kabel, een pull-up weerstand en een prototypebordje kan dit onderzocht worden.



Figuur 2

Figuur 2 laat het ontworpen testbordje zien. De bovenste gestripte draad en de gestripte draad aan de rechterzijde moeten met elkaar verbonden worden om de dataoverdracht vanuit de P1 poort te starten. De gele in het midden gestripte draad is het meetpunt voor data pin 5. De zwarte in het midden gestripte draad is het GND punt. Dit bordje kan direct in de P1 poort van een slimme meter gestoken worden. Bij deze test is hij in een DSMR 5.0 meter gestoken om te onderzoeken wat de minimale puls duur is. Vervolgens is de probe van de oscilloscoop op de gele draad aangesloten en het GND punt op de zwarte draad. De oscilloscoop is aangezet en de twee volledig gestripte draden zijn met elkaar verbonden. Hierdoor werd op de oscilloscoop het signaal uit de P1 poort goed zichtbaar.

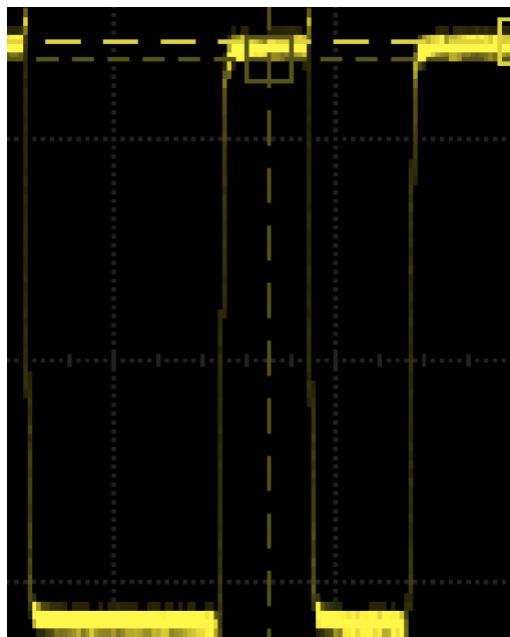


Figuur 3

Figuur 3 laat het signaal gemeten vanaf de half gestripte gele draad zien, dit is het signaal uit de P1 poort.

1.4 Omvormer

Het signaal uit de data pin is een geïnverteerd, te hoog maar voor de rest een voor de microcontroller leesbaar UART-sigitaal. Een hoge spanning ($>1\text{V}$, max 15V) is in dit geval dus een 0 en een lage spanning ($<1\text{V}$) is een 1. Om dit signaal leesbaar te maken voor de microcontroller moet het dus geïnverteerd en verlaagd worden tot maximaal 3.3V.



Figuur 4

Figuur 4 is een ingezoomd beeld van de kleinste puls duur uit Figuur 3. Deze puls duurt ongeveer 7.6 μs. Voor het kiezen van een geschikte omvormer is het van belang dat deze snel genoeg is om het signaal goed weer te kunnen geven. Om te bepalen welke slew rate nodig

is om een signaal te krijgen waarvan maximaal $\frac{1}{3}$ gebruikt wordt voor de rise en fall time zijn de volgende berekeningen nodig:

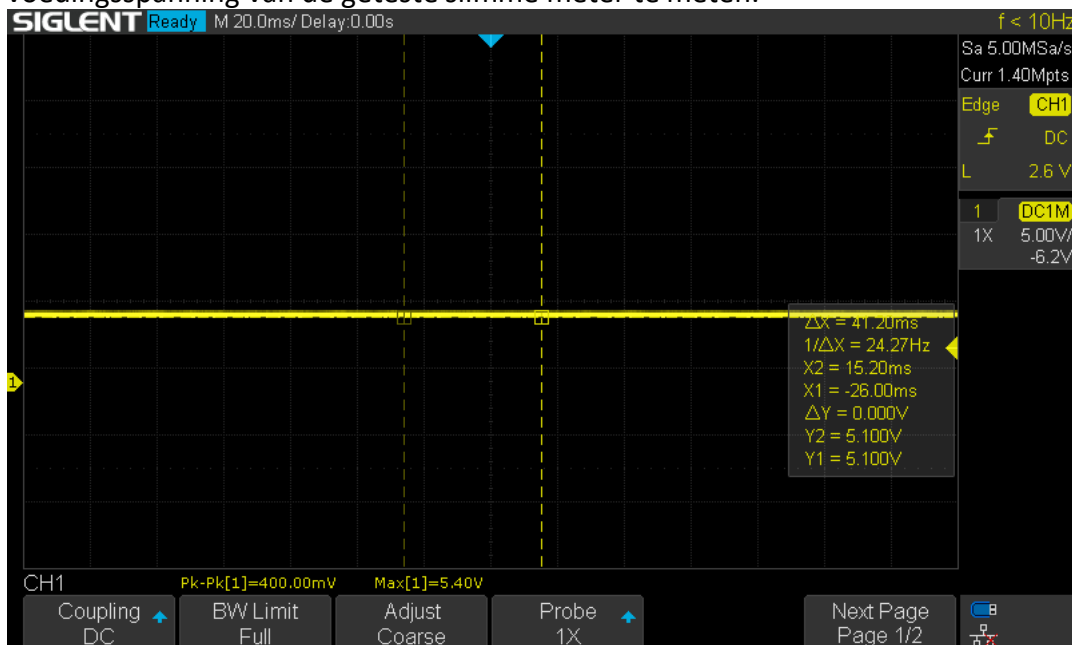
$$\frac{7.6\mu s}{6} = 1.26\mu s \text{ maximale rise time}$$

$$\frac{3.3V}{1.26\mu s} = 2.62 V/\mu s \text{ minimale slew rate}$$

Er is dus een minimale slew rate van $2.62 V/\mu s$ nodig om een duidelijk signaal te behouden. Hier moet rekening mee gehouden worden wanneer de omvormer uitgekozen wordt.

1.5 Voeding

De voedingsspanning uit de P1 poort kan maximaal 5.5V en minimaal 4V zijn, over het algemeen is deze spanning 5V. Met het bordje in Figuur 2 is het ook mogelijk om de exacte voedingsspanning van de geteste slimme meter te meten.



Figuur 5

Figuur 5 laat deze meting zien. Onderin is de maximaal gemeten spanning te zien, dit is 5.4V. Dit is waarschijnlijk een erg korte piek die door een storing van buitenaf komt. In het cursorkvakje rechts in de afbeelding is Y2 en Y1 af te lezen. Dit zijn de gemeten spanningen op de cursors, beide zijn 5.1V. Deze meting laat zien dat de daadwerkelijke spanning erg in de buurt komt van de verwachte 5V.

1.6 MCU

Voor de microcontroller unit zijn er verschillende mogelijkheden, er kan gebruik gemaakt worden van een kant en klare unit of van een eigen ontworpen schakeling met een losse NRF52832 chip. Een kant en klare module heeft als voordeel dat deze makkelijk te implementeren, al goedgekeurd en makkelijk te updaten is wanneer er een betere module beschikbaar komt. Het voordeel van een zelfontworpen schakeling is dat deze kleiner te maken is dan een kant en klare module en dat deze volledig aangepast kan worden aan de

benodigdheden van het product. Daarnaast zijn de componentkosten lager zijn dan van een kant en klare module maar de ontwerpkosten hoger. Welk van de twee opties ook gekozen wordt, bij het ontwerp moet er aan een aantal zaken gedacht worden. Zo is er in het ontwerp een 32MHz oscillator en 32KHz oscillator nodig. Deze worden beide gebruikt voor timing in het huidige Crownstone product dus is het handig om deze ook in dit ontwerp te gebruiken. Verder moet er ook aan ontkoppelingscondensatoren gedacht worden. Deze zorgen ervoor dat de voedingsspanning geëgaliseerd wordt zodat de microcontroller geen instructies over gaat slaan of zich op een andere onverwachte manier gaat gedragen.

1.7 Software

Voor het verwerken van de informatie is ook goede software nodig. Het product moet idealiter kunnen werken met alle slimme meters die in gebruik zijn. Hierdoor zou het product aantrekkelijker zijn voor potentiële klanten omdat er niet nagedacht hoeft te worden of het apparaat wel geschikt is voor de gebruikte slimme meter. Dit zorgt alleen wel voor een aantal moeilijkheden. Zoals eerder beschreven zijn de verschillende standaarden wel degelijk verschillend van elkaar. Omdat bij DSMR 2 het voeden van externa apparaten door de P1 poort niet mogelijk is moet een manier gevonden worden om het product alsnog van voeding te zien willen de DSMR 2 meters ondersteund worden. Daarnaast moet het in software mogelijk gemaakt worden dat terwijl het programma draait de seriële instellingen vanzelf veranderd kunnen worden. Hierdoor zou de informatie uit DSMR 2 meters uitgelezen kunnen worden. Verder moet het programma ook in staat zijn om referentienummers te herkennen. Deze referentienummers geven aan wat de data die daarna komt betekent. Al deze referentienummers zijn te vinden in de DMSR 4 datasheet [2] en DSMR 5 datasheet [1]. De referentienummers gegeven in de datasheet zijn alle referentienummers, niet elke slimme meter gebruikt ze allemaal. Hierdoor moet het programma ook in staat zijn om nummers over te slaan wanneer deze niet gegeven worden. Bijvoorbeeld, een één fase slimme meter zal geen informatie geven over andere fasen dan degene waarop hij aangesloten zit.

1.8 Programma van eisen

- Eis 1: Het ontwerp moet aangesloten kunnen worden op de P1 poort van een slimme meter.
- Eis 2: Het ontwerp moet gevoed kunnen worden door de P1 poort van een slimme meter.
- Eis 3: De gegevens uit deze poort dienen verstuurd te worden via Bluetooth.
- Eis 4: In het ontwerp dient er gebruik gemaakt te worden van de nRF52832 van Nordic Semi.
- Eis 5: De firmware voor de slimme meter dient geïntegreerd te zijn met de Bluenet firmware op <https://github.com/crownstone/bluenet>.
- Eis 6: Het apparaat mag een maximale stroom van 100mA gebruiken. (DSMR 5 en hoger kan tot 250mA maar in dit geval moet onder de 100mA blijven om ervoor te zorgen dat het product ook op oudere meters werkt)
- Eis 7: Het prototype moet zo goedkoop mogelijk uitgevoerd worden zonder dat andere eisen daaronder lijden.

- Eis 8: Het prototype moet zo klein mogelijk gemaakt worden zonder dat er op functionaliteit beperkt wordt.
- Eis 9: Het prototype moet via de SWD-pinnen geprogrammeerd kunnen worden.
- Eis 10: Het prototype moet UART gedebugd kunnen worden.
- Eis 11: Moet er waterstand uitgelezen kunnen worden?
- Eis 12: Moet de gasmeter uitgelezen kunnen worden?
- Eis 13: Moet er data lokaal op het apparaat opgeslagen worden of moet alle data naar een aangesloten apparaat verstuurd worden en wordt het op dat apparaat opgeslagen?
- Eis 14: Moet er meterstanddata verzonden worden?
- Eis 15: Moet het verbruik van verschillende fasen verstuurd worden, alleen het totaalverbruik of beide?
- Eis 14: Moet de tijd door het apparaat mee verzonden worden of hangt het verbonden apparaat een tijd aan de ontvangen gegevens?
- Eis 15: Het apparaat moet kunnen werken met slimme meters gebaseerd op DSMR 5, 4 en 2.

1 Keuzes

Om dit product werkend te krijgen zijn er meerdere deelsystemen nodig. Een connector, een omvormer, een voeding en een MCU-module. Verder moeten er ook nog andere keuzes gemaakt worden die de werking van het product beïnvloeden.

2.1 Connector

Het product moet aangesloten kunnen worden op een slimme meter, dit gebeurt met een RJ12 (RJ11 6p6c) connector. Er kan gekozen worden om het product te voorzien van een RJ12 poort zodat er een male RJ12 naar male RJ12 kabeltje gebruikt kan worden. Een andere optie is om een kabel met aan één kant een male RJ12 stekker aan de andere kant vast te solderen op het product. Dit zou ervoor zorgen dat het product een stuk platter kan worden maar heeft als nadeel dat de productie meer kost en dat wanneer het kabeltje kapotgaat het hele product niet meer werkt.

Oplossing	Voordelen	Nadelen
RJ12 poort op PCB solderen	Goedkoop, voorkomt onnodig onbruikbaar raken van het product.	Maakt het ontwerp een stuk groter
RJ12 kabel op PCB solderen	Klein ontwerp	Duur, moeilijke assemblage

Figuur 6

Conclusie:

Er is voor gekozen om in het ontwerp gebruik te maken van de RJ12 poort op de PCB. Het ontwerp zal desondanks de grote connector erg klein blijven.

2.2 Omvormer

Een omvormer is nodig om ervoor te zorgen dat het te hoge en geïnverteerde UART-signaal leesbaar te maken voor de microcontroller. Hiervoor zijn verschillende opties mogelijk. Er kan gebruik gemaakt worden van een opamp. Hierbij zal 3.3 volt op de positieve voeding gezet worden en de negatieve kant van de voeding aan GND aangesloten worden. Op de positieve ingang zal 1.65V volt gezet worden en op de negatieve ingang zal het signaal vanuit de P1 poort gezet worden. De 1.65V zal behaald worden door gebruik te maken van twee weerstanden van $1M\Omega$ en deze als spanningsdeler te laten fungeren. Hierdoor zal de uitgang van de opamp laag zijn wanneer het signaal uit de P1 poort hoger is dan 1.65 volt en 3.3 volt zijn wanneer het signaal uit de P1 poort lager is dan 1.65 volt.

Een andere optie is het gebruiken van een transistorschakeling. Hiermee zou de schakeling uit alleen transistoren en weerstanden bestaan. Dit heeft als voordeel dat het goedkoper in onderdelen is. Nadelen zijn alleen dat er actief een stroom in moet gaan lopen om een spanning te krijgen. In het ideale geval zou dit bij een opamp niet het geval zijn.

Oplossing	Voordelen	Nadelen
Opamp	Het is één component dat zowel de spanning verlaagt als invertteert. Makkelijk te fabriceren. Blijft snel schakelen 3.3V onder een load.	Duurder
Transistor en weerstanden	Goedkoop	Output komt niet bij GND. Gevoeliger voor temperatuur. Meer componenten dus meer solderen.

Figuur 7

Conclusie:

Er is gekozen om in het ontwerp gebruik te maken van een opamp. Hier is gemak en accuraatheid belangrijker.

2.3 Voeding

Een voeding zorgt ervoor dat de spanning die het product in gaat geschikt is om gebruikt te worden door de individuele componenten. Hiervoor zijn er meerdere opties beschikbaar, een LDO of een schakelende voeding. Een LDO heeft als voordeel dat het erg eenvoudig te implementeren is, zeker wanneer er gekozen wordt voor een LDO met een gefixeerde uitgangsspanning. Het nadeel van een LDO is dat er meer vermogen verspild wordt in de vorm van warmte dan bij een schakelende voeding. Een schakelende voeding heeft als voordeel dat hij erg zuinig is. Nadelen van een schakelende voeding zijn dat hij meer ruis veroorzaakt, lastiger te implementeren is en duurder is.

Oplossing	Voordelen	Nadelen
LDO	Makkelijk en goedkoop	Minder efficiënt
Schakelende voeding	Energiezuinig	Duurder, meer componenten, meer ruis.

Figuur 8

Conclusie:

Er is gekozen om in het ontwerp gebruik te maken van de LDO. Deze zijn wel minder efficiënt alleen het stroomverbruik van het gehele ontwerp zal minimaal zijn dus ook de verspilling.

2.4 MCU-module

De MCU-module is nodig om alle binnenkomende informatie te verwerken en daarop te reageren. Deze module moet programmeerbaar zijn zodat er eigen software op gezet kan worden. Als microcontroller wordt de NRF52832 gebruikt. Er zijn alleen verschillende manieren om deze microcontroller te implementeren, dit kan in de vorm van een kant en klare module of een zelfontworpen module. Het voordeel van een kant en klare module is dat deze makkelijk te implementeren zijn en makkelijk te vervangen zijn wanneer er van een andere microcontroller gebruikgemaakt wil worden. Het voordeel van een zelfontworpen module is dat de kosten van de componenten lager zijn en dat de schakeling op een eigen PCB erg klein gemaakt kan worden.

Oplossing	Voordelen	Nadelen
Kant en klare module	Makkelijk te implementeren, makkelijk te upgraden.	Prijs van de component ligt hoger dan de losse componenten van een zelfontworpen module.
Zelfontworpen module	Kan erg klein gemaakt worden, goedkoper in de ontwikkeling.	Het ontwerpen is lastig, tijdrovend en daardoor duur. Wanneer een nieuwe microcontroller uit komt moet de gehele pcb herontworpen worden.

Figuur 9

Conclusie:

Er is gekozen om in het ontwerp gebruik te maken van een kant en klare module. De aanschaf kosten worden uiteindelijk overschaduwd door de ontwerpkosten van een zelfontworpen module.

2.5 Wel of geen externe voeding nodig

Volgens de als eerst opgestelde eisen moet het te ontwerpen product in ieder geval gevoed kunnen worden vanuit de P1 poort. Na verder onderzoek is er alleen ontdekt dat oudere slimme meters niet de mogelijkheid hebben om externe apparatuur via de P1 poort te voeden. Deze oudere slimme meters worden in ieder geval niet meer geplaatst maar zijn nog wel in gebruik. Exacte hoeveelheden zijn ook via de energieleveranciers lastig te krijgen. Wanneer er in het ontwerp geen mogelijkheid meegenomen wordt om het product via bijvoorbeeld een micro USB-poort te voeden zullen de oudere slimme meters van DSMR-versie 2 of lager niet ondersteund worden.

Oplossing	Voordelen	Nadelen
Geen externe voedingsmogelijkheid	Makkelijker te ontwerpen, goedkoper in productie, makkelijker in code te implementeren	Het product zal niet op oudere slimme meters werken, werkt dan op minder slimme meters dan de concurrentie
Wel een externe voedingsmogelijkheid	De consument hoeft niet na te denken wat voor slimme meter er geïnstalleerd is	Hogere implementatiekosten, hogere productiekosten

Figuur 10

Conclusie:

Er is gekozen om in het ontwerp wel de mogelijkheid om het product extern te voeden toe te voegen. Hierdoor hoeft de consument niet na te denken of dit product wel in zijn of haar specifieke situatie werkt. Wanneer dit niet mogelijk zou zijn zou er een extra reden zijn om voor een concurrerend product te kiezen.

2.6 LED's

Voor het geven van visuele indicatoren richting de gebruiker zijn LED's erg handig. Met verschillende kleuren kan bijvoorbeeld aangegeven worden dat het product aan staat en dat er bijvoorbeeld dataoverdracht is. Er zijn alleen verschillende manieren om LED's te implementeren. Er kan gekozen worden voor losse LED's direct op de voedingsspanning en datalijn aangesloten met aan/uit controle van de microcontroller waarmee hardware matig aangegeven wordt dat het product aan staat en dat er dataoverdracht is. De microcontroller heeft op deze manier wel nog de controle of dat LED's aan of uit staan maar deze kunnen niet snel geschakeld worden door middel van PWM. Een andere keuze is om een RGB LED op de microcontroller aan te sluiten en softwarematig statusindicatoren te geven. De eerste optie heeft als voordeel dat het erg makkelijk te implementeren en goedkoop is, het nadeel is alleen dat deze LED's later niet een andere functie gegeven kan worden. De laatste optie heeft als voordeel dat de functie van de LED's later nog veranderd kan worden, het nadeel is dat er iets meer code nodig is en dat er Mosfets nodig zijn om de LED's te schakelen.

Oplossing	Voordelen	Nadelen
Losse LED's direct op signaallijnen	Makkelijker te ontwerpen, goedkoper in productie, minimale hoeveelheid code nodig	De LED's hebben maar één functie en die kan later ook niet aangepast worden
RGB LED met microcontroller aansturen	Softwarematig de functies aanpassen van de LED's	Meer componenten nodig

Figuur 11

Conclusie:

Er is gekozen om een RGB-led met behulp van Mosfets op de microcontroller aan te sluiten. Het is iets duurder maar brengt wel veel meer mogelijkheden met zich mee.

3. Het ontwerp

3.1 Componentkeuze

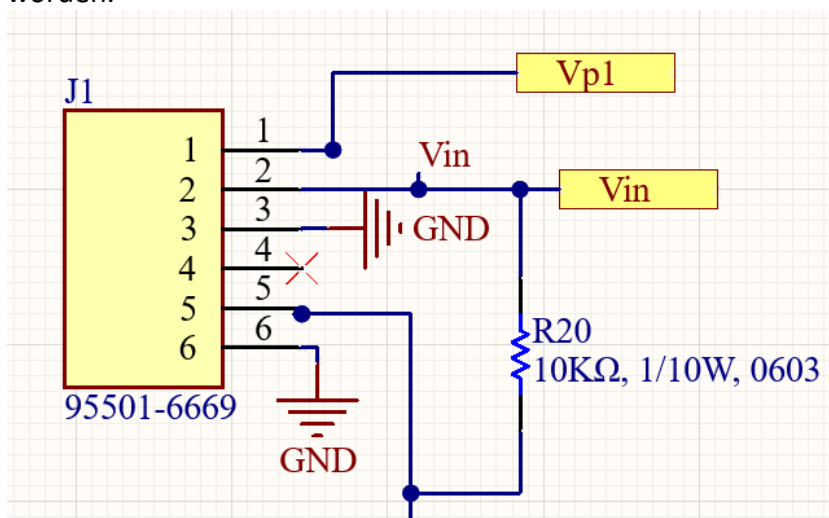
- Voor de female RJ12 connector is er voor de 95501-6669 connector van Molex gekozen. Deze connector is uit voorraad leverbaar en is grotendeels SMD. Hierdoor kunnen er wanneer nodig meer componenten aan de onderkant geplaatst worden.
- Voor de als omvormer gebruikte opamp is er gekozen voor de TLV9101IDBVR van TI. Dit is een low power rail-to-rail opamp, hierdoor is de output zo dicht mogelijk bij 3.3V of GND.
- Voor de voeding is er gekozen voor een TPS7A2533DRVR van TI. Deze LDO heeft een Ultra-low quiescent current van 2 μ A en een maximum dropout voltage van minder dan 340 mV bij 300 mA waardoor het een erg zuinige LDO is. Deze LDO geeft ook standaard 3.3V zonder dat daarvoor externe weerstanden nodig zijn. Dit scheelt ruimte op de PCB en kan de spanning niet kan veranderen door in temperatuur veranderende weerstanden.
- Voor de MCU-module is er gekozen voor een ACN52832 van Oconno. Deze module is goed voorradig, en is makkelijk te implementeren. Alle pinnen zitten aan de buitenkant wat het solderen en debuggen een stuk makkelijker maakt. Deze module is ook te vinden op de website van Nordic Semi [3].
- Als connector voor een externe voeding is er gekozen voor een micro-USB poort. Deze poort is wel al behoorlijk op leeftijd alleen ze zijn goedkoop om te implementeren en zijn er al veel geschikte kabels en adapters op de markt. USB geeft standaard ook een spanning van +5V, dit is dezelfde spanning als uit de P1 poort. Dit versimpelt het ontwerp ook ten opzichte van wanneer er een andere poort gekozen zou zijn.
- Er is gekozen om een 2x5 2.54mm smd footprint te gebruiken voor het debuggen. Deze connector wordt op dit moment ook op het hoofdproduct van Crownstone gebruikt voor het debuggen en programmeren. Het gebruiken van dezelfde connector maakt het debuggen en programmeren van het te ontwerpen product voor het bedrijf een stuk makkelijker.
- Voor de RGB-led is er gekozen voor de L1MC-RGB0035000MP0 van Lumileds. Deze RGB-led is goed uit voorraad leverbaar, is meer dan fel genoeg en goedkoop.

3.2 Ontwerp units

Hieronder zal uitgelegd worden hoe de hierboven benoemde componenten geïmplementeerd zullen worden in de verschillende units en waarom ze op die manier geïmplementeerd worden.

3.2.1 RJ12 connector

Pin 3(data_gnd) zal aan pin 6(power_gnd) verbonden worden, het is niet nodig dat de data een afzonderlijke ground heeft. Pin 4 is NC dus blijft floating. Pin 5 is de data pin, deze pin is een open collector uitgang. Om uit deze uitgang een nuttig signaal te krijgen is een pull-up weerstand nodig. Volgens hoofdstuk 4.6 van de datasheet van DSMR 4.2 [2] en hoofdstuk 5.8 van DSMR 5,0 [1] mag er door het apparaat dat aan de P1 poort aangesloten zit maximaal 5mA geleverd kunnen worden aan de data pin. Zoals in hoofdstuk 1 benoemd is er minimaal een weerstand van 1100Ω nodig om deze maximale stroom te realiseren. Er is alleen gekozen voor een hogere weerstand van $10K\Omega$ om de stroom te beperken tot $0.55mA$ en zo verspilling te verkleinen. Deze $10K\Omega$ pull-up weerstand zal aan pin 2(request) verbonden worden zodat de data uit pin 5 leesbaar is wanneer de data opgevraagd wordt. Pin 1(+5V) en pin 2(request) zullen aan een later genoemde schakeling gekoppeld worden. Figuur 12 laat de hierboven uitgelegde informatie schematisch zien. J1 is hier de RJ12 connector. Zoals later in dit hoofdstuk ook gezien zal worden wordt er vaak gebruikgemaakt van 0603 weerstanden en condensatoren. Er is voor dit formaat gekozen omdat dit formaat erg klein maar nog wel met de hand te solderen is. Verder zijn er van dit formaat al veel weerstanden en condensatoren op voorraad wat relatief veel verschil maakt in de inkoopkosten omdat deze vervolgens niet meer in kleine hoeveelheden besteld hoeven te worden.



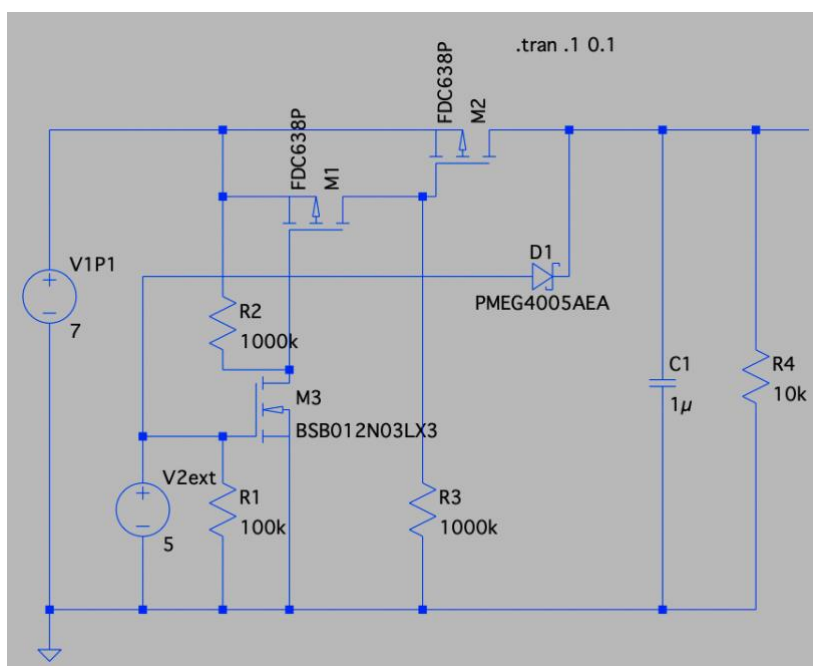
Figuur 12

3.2.2 Voeding

De micro USB-poort heeft meerdere shield pinnen. Het wordt aangeraden om deze aan ground te verbinden, in dit ontwerp is dat niet noodzakelijk omdat er geen data vanuit de micro USB-poort gehaald zal worden maar het is alsnog nuttig omdat dit de connectie op de PCB verstevigt. Van deze poort zullen alleen de GND en VBUS-pin gebruikt worden om te dienen als externe voeding.

Omdat er gekozen is om het te ontwerpen product zowel via de P1 poort te kunnen voeden als via een externe voeding is er een schakeling nodig die tussen deze twee bronnen schakelt. De bedoeling is dat wanneer de externe voeding in het product gestoken wordt dat er stroom uit deze bron gebruikt wordt en niet vanuit de P1 poort onafhankelijk of dat de P1 poort de stroom kan leveren. Ook mag het niet mogelijk zijn dat er stroom één van de voeding in loopt, hierdoor kunnen de voedingen beschadigd raken.

Een optie zou zijn om beide voedingsbronnen met twee diodes aan elkaar te koppelen, hierdoor kan er geen stroom de voedingen in lopen. Het nadeel is alleen dat met dit systeem alle stroom gebruikt wordt van de voeding met de hoogste spanning. Dit is natuurlijk niet de bedoeling, wanneer een klant een externe voeding in het apparaat steekt moet deze voeding wel gebruikt worden.

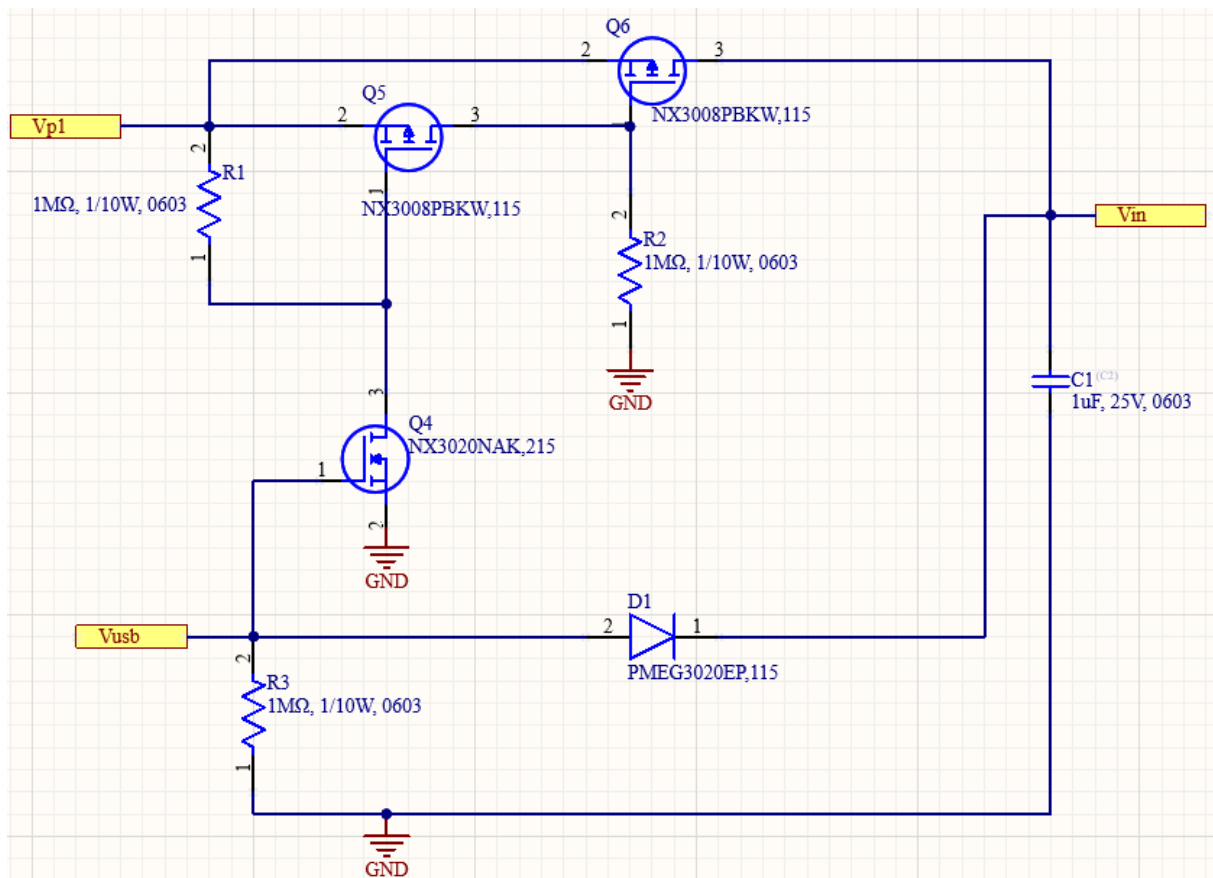


Figuur 13

Een tweede optie is de in Figuur 13 weergegeven schakeling. Wanneer de externe voeding niet aangesloten zit is N-mosfet M3 laag getrokken. Deze mosfet zorgt dat P-mosfet M1 hoog getrokken wordt waardoor deze niet in geleiding gaat. Vervolgens wordt P-mosfet M2 laag getrokken waardoor deze wel in geleiding gaat en de voedingsspanning vanuit de P1 poort doorlaat. Wanneer de externe voeding wel aangesloten zit wordt M3 hoog getrokken waardoor deze in geleiding gaat, vervolgens M1 laag trekt en deze ook in geleiding gaat waardoor M2 hoog getrokken wordt en niet in geleiding gaat. Hierdoor heeft de externe voeding altijd voorrang. De externe voeding heeft alleen een spanningsval over diode D1, dit is niet erg omdat de externe voeding minimaal 5 volt is en er in de rest van de schakeling alleen 3.3V gebruikt wordt. Voor deze diode wordt de PMEG3020EP,115 van Nexperia gebruikt. Er is voor deze schottky diode gekozen omdat deze een erg lage voorwaartse spanning van 310mV heeft. Door deze lage voorwaartse spanning worden vermogensverliezen vermindert. In dit schema simuleert R4 de load, deze weerstand zal dus niet aanwezig zijn in het uiteindelijke ontwerp. Voor de N-channel Mosfet wordt er gebruik gemaakt van de NX3020NAK,215, dit is een low power Mosfet. Voor de P-channel Mosfet

wordt de NX3008PBKW,115,LF gebruikt. Van deze Mosfet zullen er twee gebruikt worden in de schakeling. De N-channel Mosfet heeft een $R_{ds\ on}$ van 4,5 Ohm en de P-channel Mosfet een $R_{ds\ on}$ van 4,1 ohm. Dit is in beide gevallen erg weinig waardoor de verspilling minimaal is.

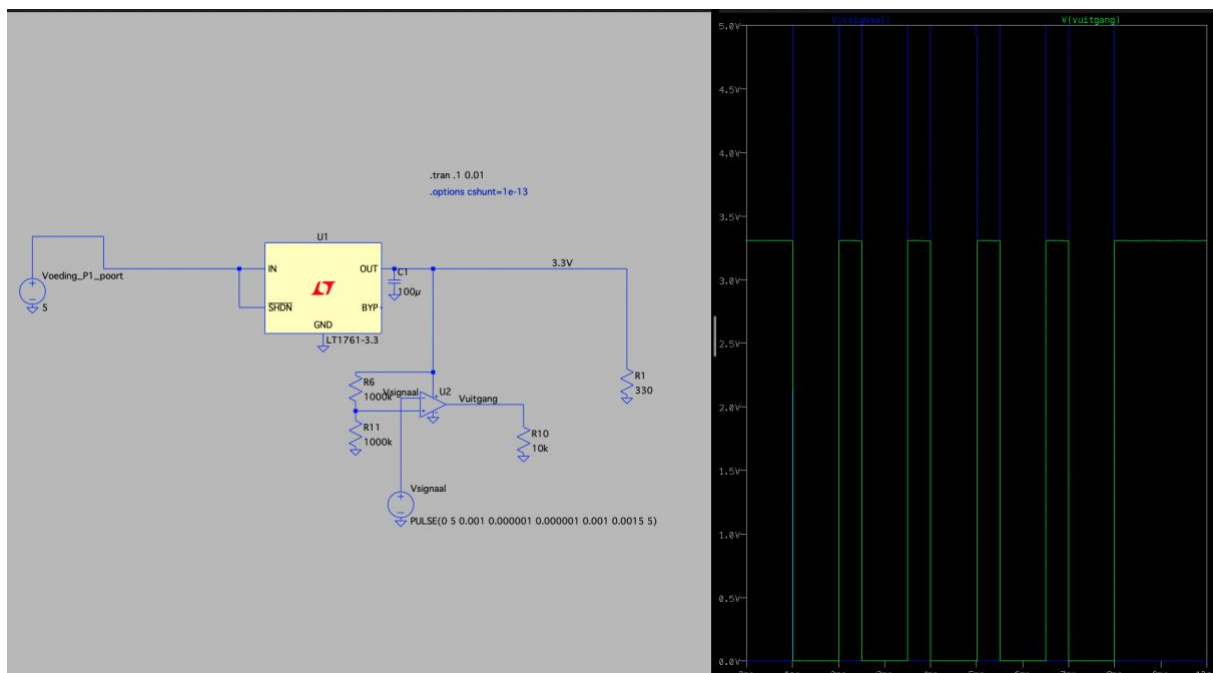
De uitgang van de in Figuur 13 weergegeven schakeling zal vervolgens aan pin 2 van de RJ12 poort gekoppeld worden. Hierdoor staat er altijd een spanning op de request pin hoger dan de minimaal benodigde 4 Volt. Hierdoor zal de P1 poort altijd data gaat zenden wanneer het te ontwerpen product aangesloten is en een voeding heeft. De uitgang van de hierboven weergegeven schakeling zal ook op de ingang van de LDO aangesloten worden. Figuur 14 laat het in Figuur 13 weergegeven schema nog een keer zien met hierbij exact de te gebruiken componenten.



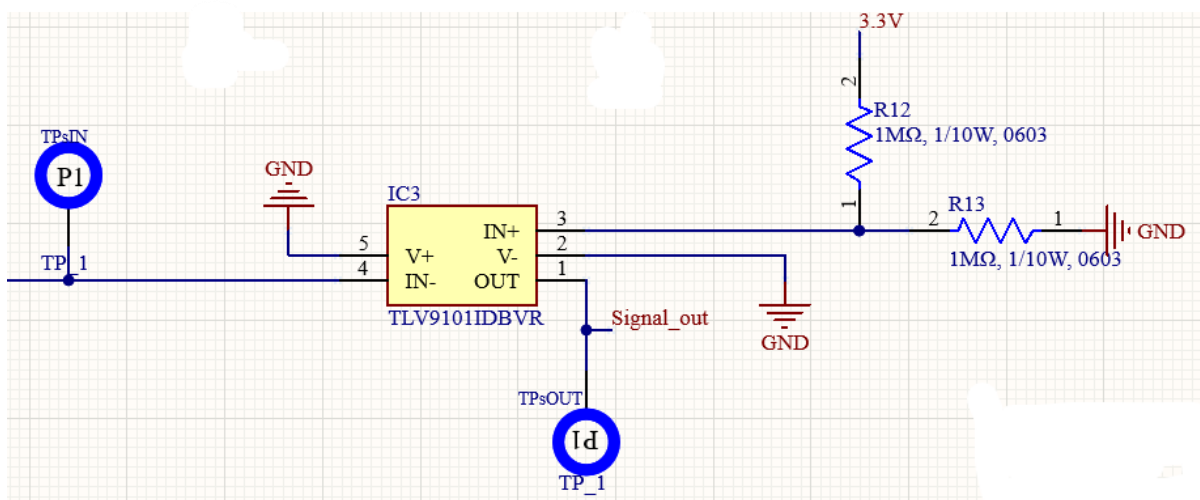
Figuur 14

3.2.3 Signaalomvormer

Voor de signaalomvormer wordt de opamp gebruikt als comparator, in Figuur 15 is de gebruikte schakeling te zien. De positieve kant van de voeding wordt aangesloten op de 3.3V van de uitgang van de LDO en de negatieve voedingskant wordt aangesloten op GND. Op de positieve kant wordt via een spanningsdeler met twee keer een 1M ohm weerstand de 3.3V verlaagd naar 1.65V. Op de negatieve kant wordt het signaal vanuit de P1 meter aangesloten. De spanningsdeler is nodig om ervoor te zorgen dat de opamp niet twee signalen met elkaar hoeft te vergelijken die beiden minimaal gelijk zijn aan de voedingsspanning. Dit zou ervoor zorgen dat de output van de opamp onvoorspelbaar zou worden.

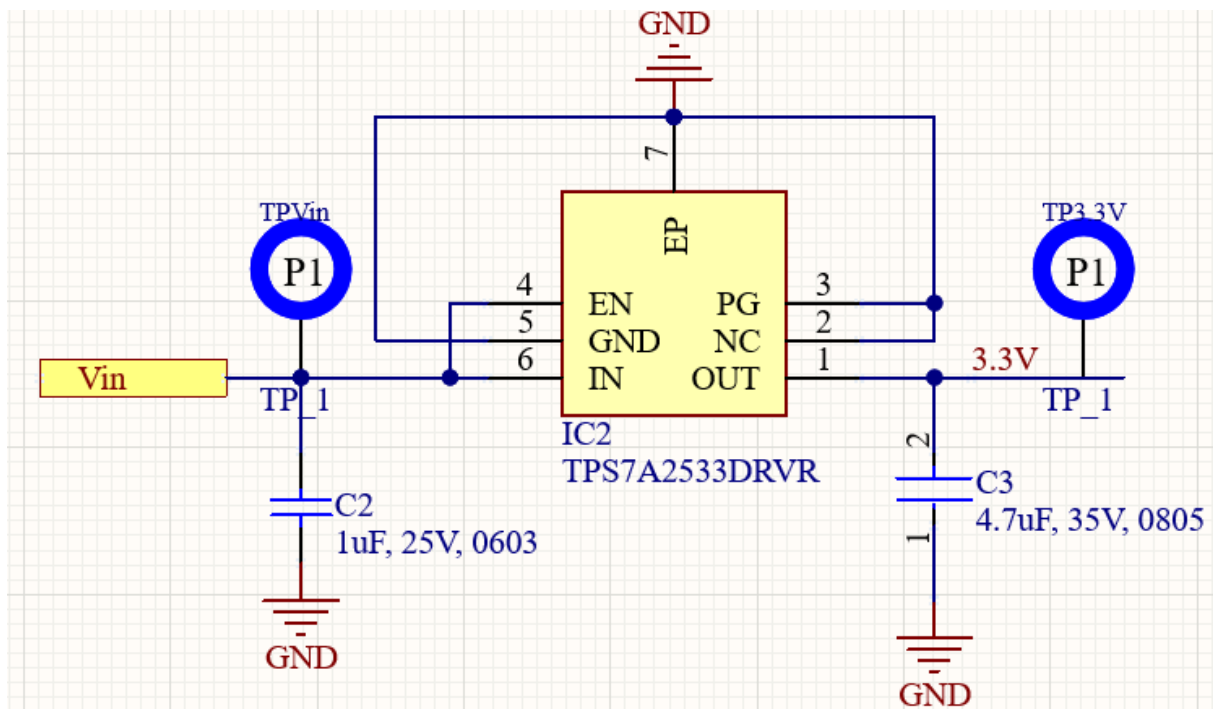


Figuur 16 laat het te gebruiken schema nogmaals zien maar nu met de juiste componenten.



3.2.4 Spanningsomvormer

Aan de LDO is een 1 μ F condensator op de ingang en een 2.2 μ F condensator op de uitgang geplaatst. Deze condensatorwaarden worden aangeraden door de datasheet, er wordt ook rekening gehouden met de gemiddelde degradatie en afwijking van de condensatoren. Deze LDO beschikt ook over een “power good” pin. Deze pin wordt in dit ontwerp niet gebruikt en de datasheet raadt dan aan om deze aan GND te koppelen voor een verbeterde warmte dissipatie. Ditzelfde geldt voor de NC pin, deze pin heeft helemaal geen functie maar ook hiervan wordt aangeraden om deze aan GND te koppelen. De enable pin wordt direct aan de ingang gekoppeld zodat de LDO altijd werkt wanneer er een spanning op de ingang staat.

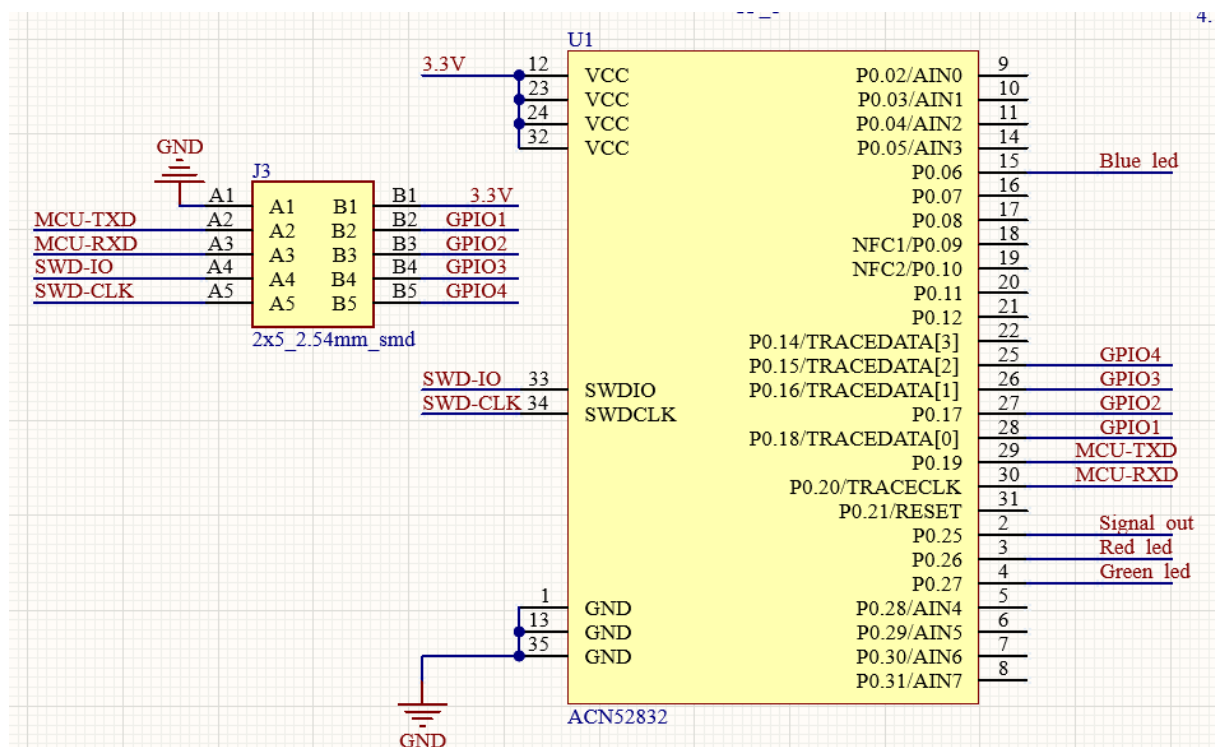


Figuur 17

3.2.5 MCU

Aan de ACN52832 module zullen alle deelsystemen uiteindelijk gekoppeld worden. Voor het debuggen wordt er gebruik gemaakt van de 2x5 2.54mm smd footprint. De pinnen van deze footprint zijn op dezelfde manier aan de NRF52832 gekoppeld als dat nu gedaan is in het huidige Crownstone product. Hierdoor hoeft er in de code zo min mogelijk veranderd te worden voor het configureren van deze pinnen. Deze footprint heeft daarnaast ook als voordeel dat er male-headers op gezet kunnen worden. Dit maakt het programmeren en debuggen een stuk eenvoudiger.

Figuur 18 laat de MCU-unit en alle verbindingen daaraan goed zien.

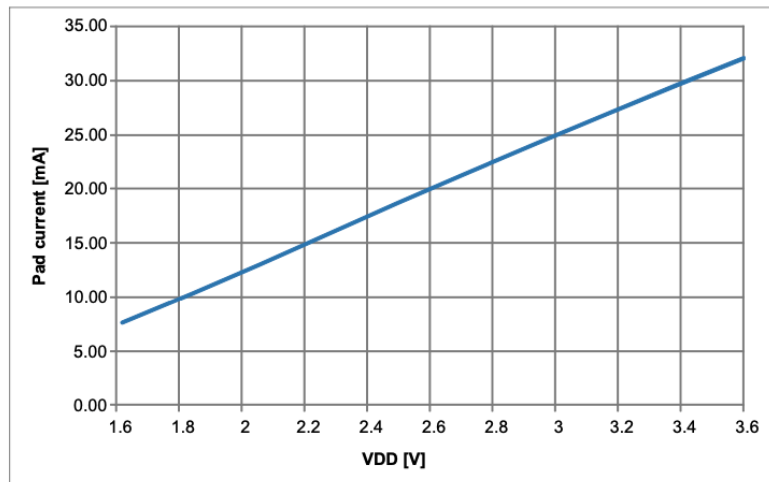


Figuur 18

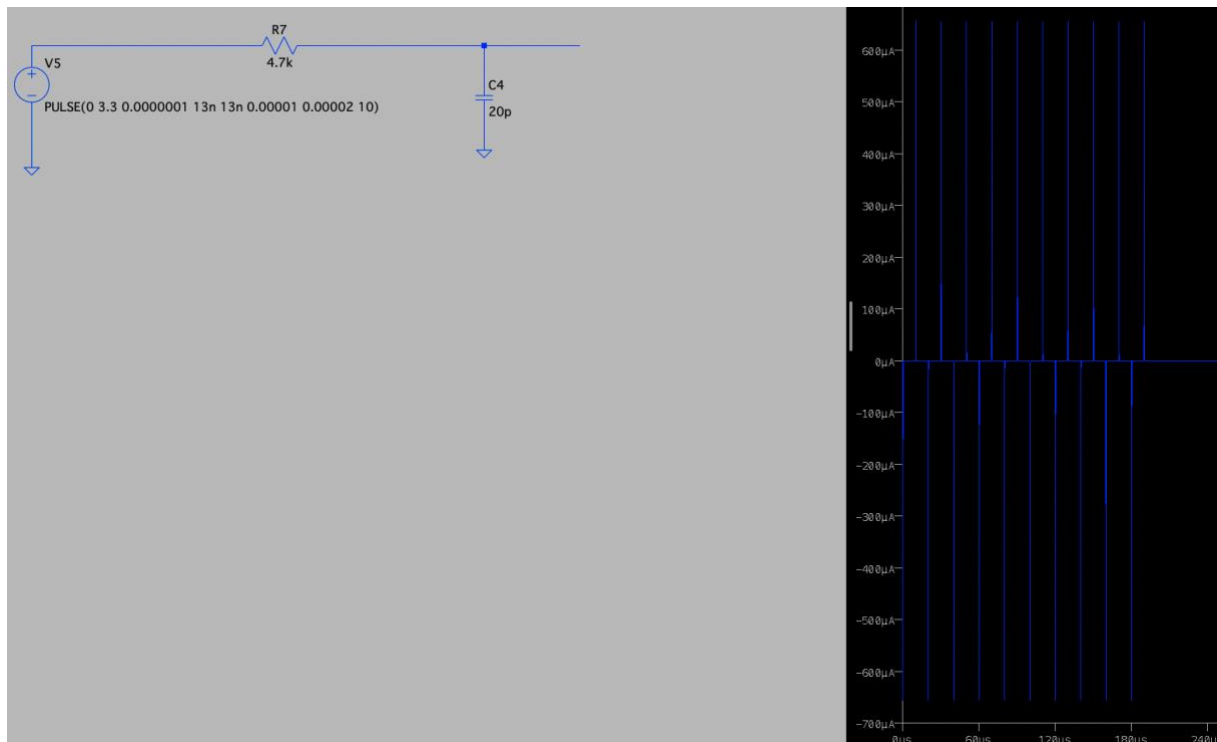
3.2.6 LED's

Voor het schakelen van de gekozen RGB-led is er gekozen om gebruik te maken van de NX3020NAK,215 n-channel Mosfet. Deze Mosfet heeft een lage ingangscapaciteit van 20pF maximaal. Deze Mosfet is al eerder in een grote hoeveelheid besteld waarmee kosten van het klein inkopen bespaard blijven. Tussen de GPIO-pin van de microcontroller en de Mosfet is nog een weerstand van 4.7K ohm geplaatst. Deze weerstand zorgt ervoor dat de momentane stroom beperkt wordt en de microcontroller bij snel schakelen niet beschadigd raakt. De NRF52832 kan bij een voedingsspanning van 3.3V ongeveer 25mA afvoeren en nog minder dan dat voeden vanuit de GPIO pinnen (in theorie is de sink en source current gelijk, de NRF heeft alleen meer GND dan Vdd pinnen waardoor afgeraden wordt om 25mA te voeden vanuit de GPIO pinnen). Figuur 19 is afkomstig uit de datasheet van de NRF52832. De weergegeven stromen zijn alleen maximumwaarden dus het is niet verstandig om een PWM-sigitaal te generen die die stroom moet kunnen leveren. In Figuur 20 zijn 10 cycli van een PWM-sigitaal met een duty cycle van 50% te zien. Met deze schakelsnelheid wordt een frequentie van $\frac{1}{0.2 \times 10^{-3}} \times 10 = 50Khz$ gemakkelijk behaald, dit is meer dan voldoende.

Figure 25: Max sink current vs Voltage, standard drive



Figuur 19



Figuur 20

In serie met de opamp en LED's is ook nog een weerstand nodig om de stroom te beperken. Deze weerstand kan uitgerekend worden met de volgende formule:

$$R_s = \frac{V_s - V_f}{I_f}$$

Hier is R_s de benodigde weerstandswaarde, V_s is de voedingsspanning, V_f is de spanningsval over de LED en I_f is de maximale stroom door de LED.

De gekozen RGB LED heeft over de verschillende kleuren LED's een andere spanningsval, de maximale stroom door elk van de LED's is 20mA. De rode LED heeft een spanningsval van 2.1V, de groene LED van 2.8V en de blauwe LED van 3.0V. De rode LED heeft dus minimaal een weerstand nodig van:

$$R_{sr} = \frac{3.3 - 2.1}{20 \times 10^{-3}} = 60\Omega$$

De groene LED heeft minimaal een weerstand nodig van:

$$R_{sg} = \frac{3.3 - 2.8}{20 \times 10^{-3}} = 25\Omega$$

En de blauwe LED heeft minimaal een weerstand nodig van:

$$R_{sb} = \frac{3.3 - 3.0}{20 \times 10^{-3}} = 15\Omega$$

De RDson van de Mosfet ligt tussen de 3Ω en 13Ω. Deze weerstand staat dus ook nog in serie met de LED. Voor het kiezen van de weerstandswaarde is het handig om uit te gaan van een lage RDson zodat er alleen maar minder stroom kan lopen en niet meer. Er is voor gekozen om de stroom te beperken tot 15mA max, hierdoor zal de LED niet snel kapotgaan. Er is dan voor de rode LED een totale weerstand nodig van:

$$R_{sr} = \frac{3.3 - 2.1}{15 \times 10^{-3}} = 80\Omega$$

Voor de groene LED een weerstand van:

$$R_{sg} = \frac{3.3 - 2.8}{15 \times 10^{-3}} = 33.3\Omega$$

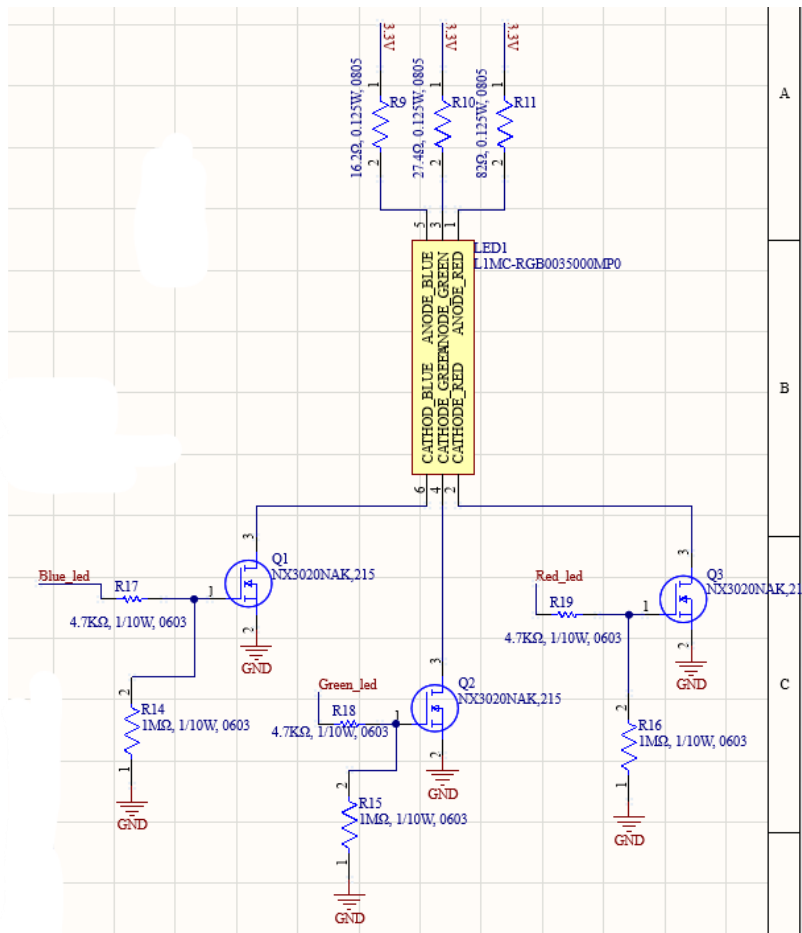
Voor de blauwe LED een weerstand van:

$$R_{sb} = \frac{3.3 - 3.0}{15 \times 10^{-3}} = 20\Omega$$

Van deze waarde wordt de minimale RDson van de Mosfet afgehaald, $R_{sr} = 80 - 3 = 77\Omega$, $R_{sg} = 33.3 - 3 = 30.3\Omega$ en $R_{sb} = 20 - 3 = 17\Omega$. De beschikbare weerstanden die hiervan in de buurt komen zijn: $R_{sr} = 82\Omega$, $R_{sg} = 33\Omega$ en $R_{sb} = 18\Omega$.

In dit ontwerp wordt driemaal de NX3020NAK,215 n-channel Mosfet gebruikt voor het schakelen van de LED's.

Figuur 21 laat de hierboven uitgelegde schakeling zien met de connecties naar de MCU-unit.



Figuur 21

3.2.7 Overig

Naast alle losse units zijn er ook nog andere delen ontworpen. Een ander onderdeel zijn de testpunten. Testpunten zijn erg belangrijk omdat hiermee makkelijk verschillende spanningen in de PCB gemeten kunnen worden terwijl de PCB al volledig gefabriceerd is. De blauwe cirkels met daarin P1 die te zien zijn in eerdere figuren stellen de gebruikte testpunten voor. Er is gekozen om een testpunt te zetten op de 3.3V, het ingangssignaal van de signaalomvormer, het uitgangssignaal van de spanningsomvormer, de ingangsspanning van de spanningsomvormer en GND.

4. Unittests

In dit hoofdstuk zullen de verschillende unittests beschreven worden en zullen wanneer uitgevoerd de testresultaten er direct onder gezet worden.

4.1 RJ12 connector

Deze test is makkelijk uit te voeren maar is wel belangrijk. Wanneer er intern een connectie verbroken is zou het wanneer geïntegreerd met de rest van het systeem erg lang duren voordat er ontdekt wordt dat de connector kapot is.

4.1.1 RJ12 connector test

Benodigdheden	<ul style="list-style-type: none">• Multimeter
Stappen	<ul style="list-style-type: none">• Stap 1: Zet de multimeter op de doorpiep functie.• Stap 2: Meet of dat elk van de pinnen aan de onderkant van de connector verbonden is met de pinnen aan de binnenkant van de connector.
Voltooid	Wanneer er bij de laatste stap geen problemen gevonden worden is de test met succes afgerond.

Figuur 22

4.1.2 Testresultaat RJ12 connector

Deze test is geslaagd, elke van de pinnen aan de binnenkant is verbonden aan de juiste pin aan de onderkant.

4.2 Voeding

Het is belangrijk dat de voeding eerst als individueel systeem getest wordt. Wanneer deze pas getest zou worden bij het integreren zouden er door een niet functionerende voeding andere systemen beschadigd kunnen raken.

4.2.1 Voeding test

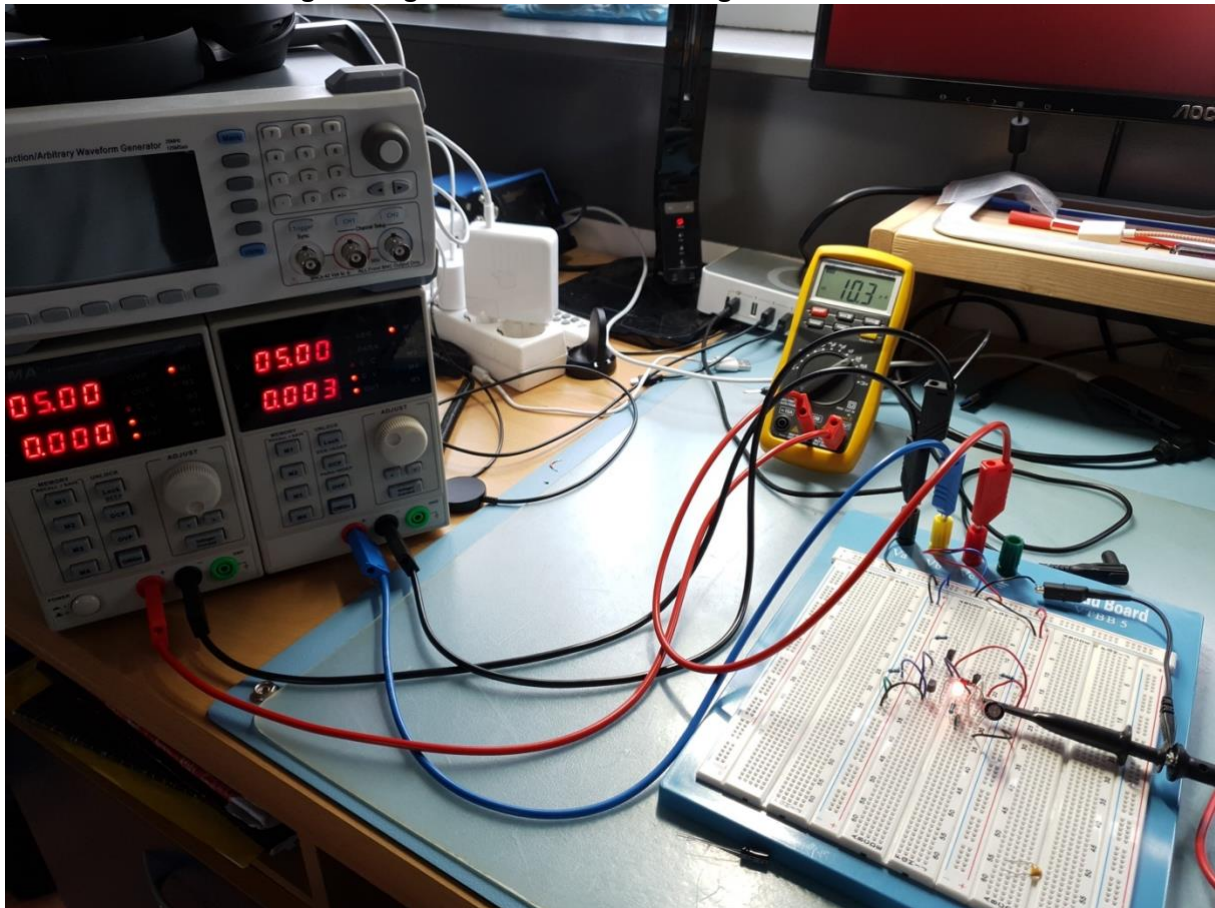
Benodigdheden	<ul style="list-style-type: none">• Dubbele labvoeding• Oscilloscoop• Multimeter
Stappen	<ul style="list-style-type: none">• Stap 1: Zet beide kanten van de labvoeding op 5V met een stroomlimiet van 250mA• Stap 2: Zet de multimeter op stroom meten• Stap 3: Zet de multimeter in serie met de uitgang van de linker kant van de voeding• Stap 4: Sluit de linker kant van de voeding met de multimeter in serie aan op de P1 ingang van de schakeling• Stap 5: Sluit de rechter kant van de voeding aan op de micro-USB kant van de schakeling.• Stap 6: Sluit de oscilloscoop aan op de uitgang van de schakeling

	<ul style="list-style-type: none"> • Stap 7: Sluit een weerstand van 56 ohm aan op de uitgang, deze weerstand simuleert de load van de rest van het circuit • Stap 8: Zet de linker kant van de voeding aan en kijk op de oscilloscoop of de spanning minimaal 4.5V betreft • Stap 9: Zet de rechter kant van de voeding aan en kijk op de oscilloscoop of de spanning minimaal 4.1V betreft • Stap 10: Kijk op de multimeter of de stroom uit de linker voeding maximaal 0.1mA betreft.
Voltooid	Wanneer de spanning maximaal 500ms onder de 4V zakt en de stroom uit de linker kant van de voeding minder dan 0.1mA is wanneer de rechter voeding aan staat is de test geslaagd.

Figuur 23

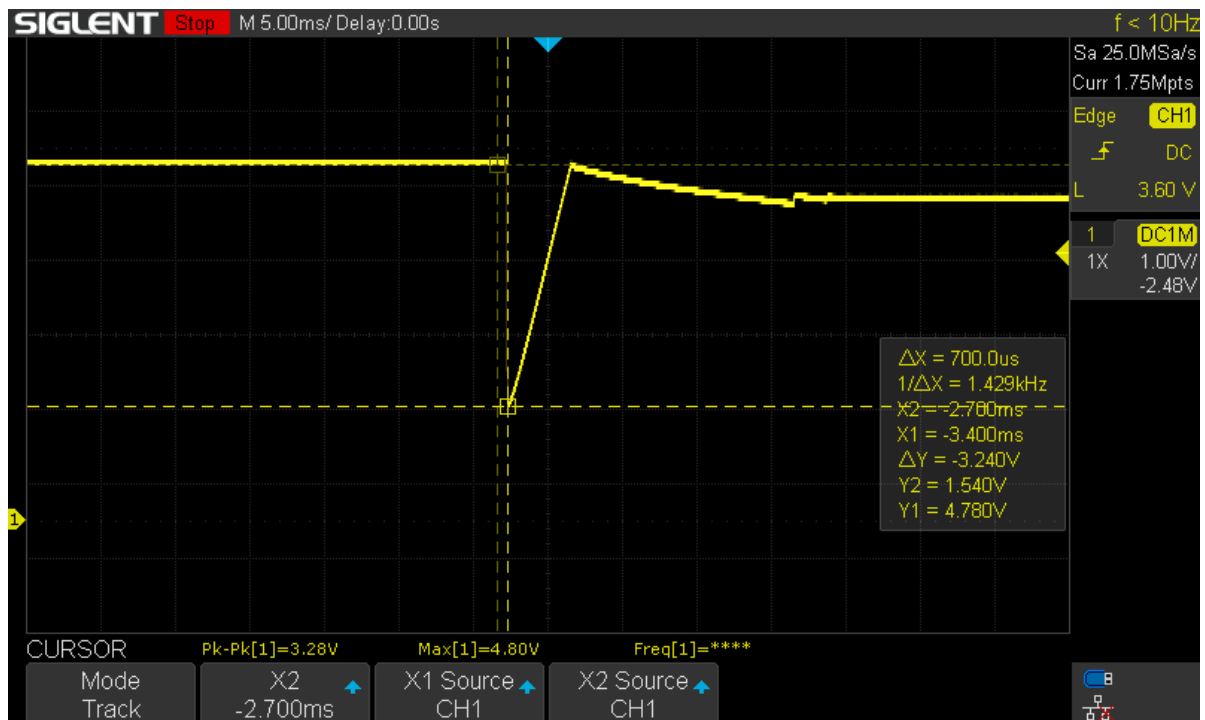
4.2.2 Testresultaat voeding

Wanneer beide voedingen aangezet waren was het volgende beeld te zien:



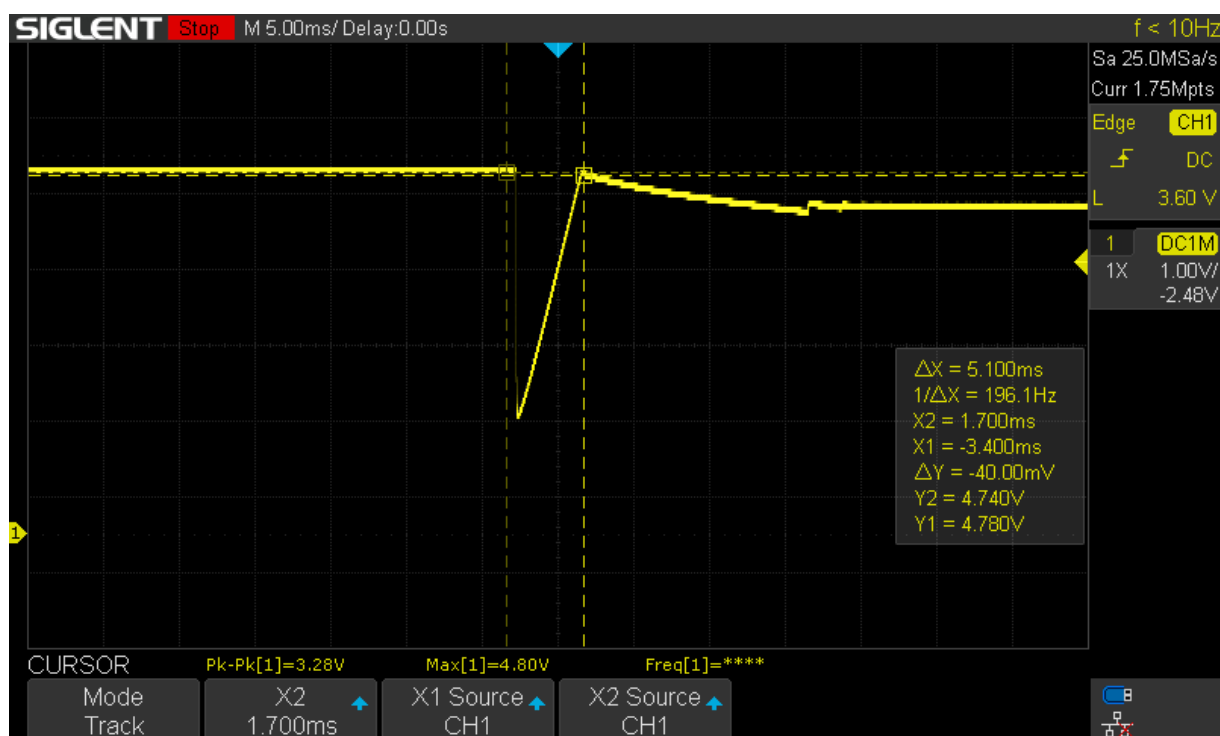
Figuur 24

Figuur 24 laat de testopstelling zien. De linker kant van de labvoeding simuleert de P1 stroombron en de rechterkant van de labvoeding simuleert de micro-USB stroombron. De multimeter geeft een stroom van 10.3uA aan. Dit is minder dan 0.1mA dus dit gedeelte van de test is geslaagd. Op de oscilloscoop aangesloten aan de uitgang van de schakeling waren de volgende beelden te zien:



Figuur 25

Figuur 25 laat het gedrag zien nadat de micro-USB kant van de voeding aangezet werd. Door het schakelen van de Mosfets is een dip te zien in de uitgangsspanning. Links van de dip is de spanning uit de linker kant van de labvoeding te zien en rechts van de dip is de spanning uit de rechterkant van de labvoeding te zien. Ondanks dat zowel de linker- als de rechterkant van de labvoeding exact dezelfde instellingen hebben geven de voedingen een andere uitgangsspanning na de schakeling. Zolang deze spanningen boven de 3.4V blijven werkt de volledige schakeling prima. Wanneer de spanning alleen zover zou zakken zouden er relatief grote verliezen ontstaan, vandaar de eis dat de linkerkant boven de 4.5V en de rechterkant boven de 4.1V moet blijven. Y1 laat de spanning aan de linkerkant zien, dit is 4.78V.



Figuur 26

Figuur 26 laat zien dat $Y2 = 4.74V$. Net na cursor Y2 zak de spanning weer iets in tot $4.5V$. Dit is hoger dan $4.1V$ dus dit gedeelte van de test is ook geslaagd. Figuur 26 ook de duur van de dip zien door middel van ΔX , dit is $5.1ms$. Dit valt ruim binnen de gestelde eis van $500ms$ dus ook dit laatste deel van de test is geslaagd.

4.3 Signaalomvormer

De signaalomvormer heeft een zoals in paragraaf 1.4 Omvormer beschreven minimale slew rate van $2.61 V/\mu s$ nodig om het signaal uit de P1 poort goed om te vormen.

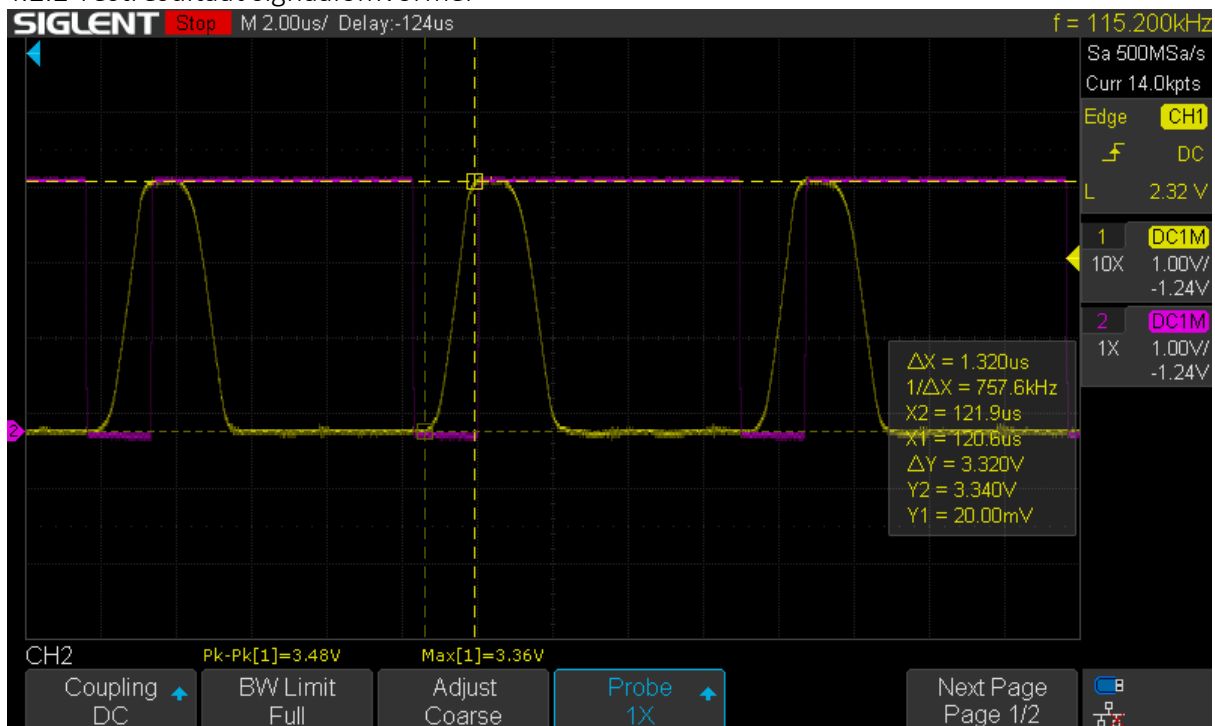
4.3.1 Signaalomvormer test

Benodigheden	<ul style="list-style-type: none"> • Functiegenerator • Oscilloscoop • Labvoeding
--------------	--

Stappen	<ul style="list-style-type: none"> • Stap 1: Stel de labvoeding in op 3.3V met een stroombegrenzing van 10mA. • Stap 2: Stel de functiegenerator in op een PWM-sigitaal met een dutycycle van 80% en een piekspanning van 5V • Stap 3: Zet de functiegenerator op HighZ. • Stap 4: Sluit de labvoeding aan op de voedingspinnen van de unit. • Stap 5: Sluit de functiegenerator aan op de signaalingang en GND van de unit. • Stap 6: Sluit de oscilloscoop aan op de signaaluitgang en GND van de unit. • Stap 6: Ze de labvoeding aan en kijk op de oscilloscoop of de uitgang van de unit 0V geeft. • Stap 7: Zet de functiegenerator aan op een frequentie van 100kHz • Stap 8: Zet de oscilloscoop aan • Stap 9: Varieer de frequentie van de functiegenerator totdat het signaal op de oscilloscoop nog net aan vlakke bovenkanten heeft • Stap 10: Meet met de cursors de duur van de rise time
Voltooid	De test wordt als geslaagd beschouwd wanneer er op de oscilloscoop te zien is dat de duur van de rise time maximaal 1.26us is met een maximale afwijking van 5%

Figuur 27

4.2.2 Testresultaat signaalomvormer



Figuur 28

Figuur 28 laat de minimaal acceptabele puls duur zien. Hier is te zien dat de rise time ΔX 1.32 μ s is. Dit zit nog binnen de vereiste marge maar is niet perfect. Deze imperfecties worden veroorzaakt door de meetopstelling. Het spanningsverschil ΔY is 3.32V, dit geeft een slew rate van $\frac{3.32V}{1.32\mu s} = 2.5 V/\mu s$. Deze opamp zou een slew rate van 4.5 V/ μ s moeten hebben. Dit is een erg groot verschil wat veroorzaakt wordt door de lange draden van de testopstelling. Deze gemeten slew rate is genoeg maar zal beter zijn wanneer de opamp op een PCB gesoldeerd is

4.4 Spanningsomvormer

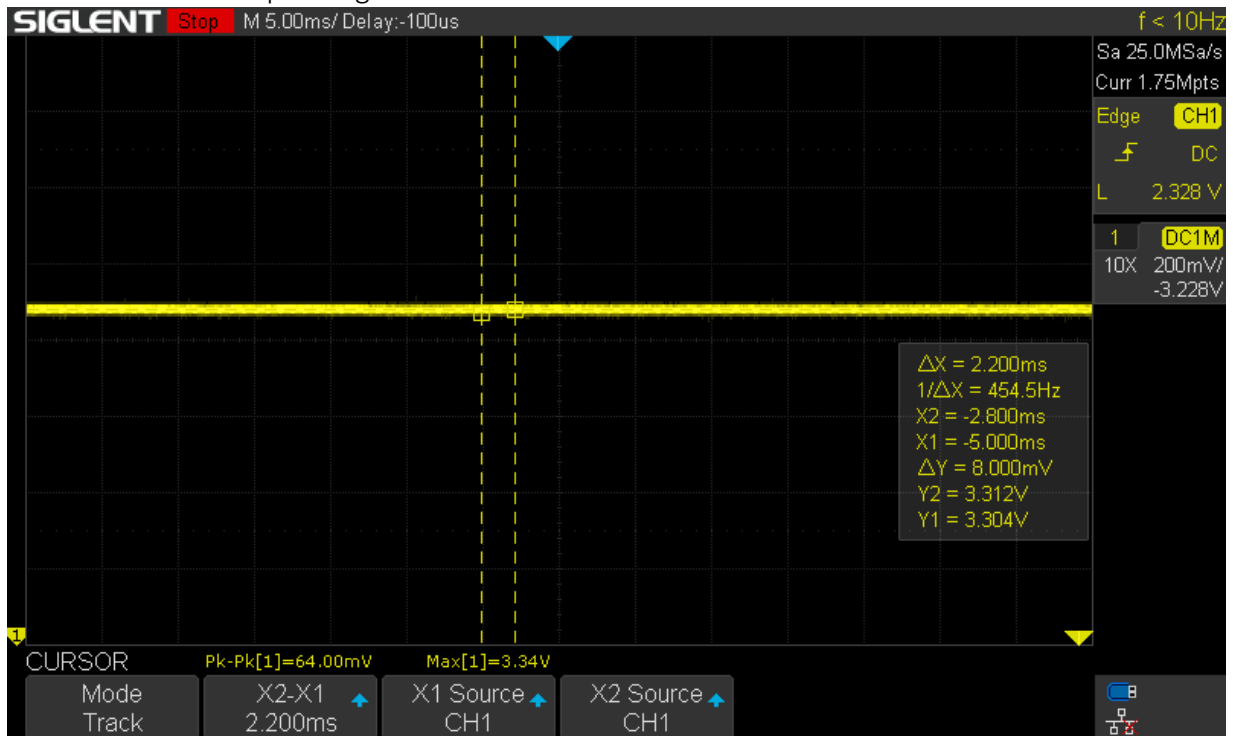
Het is erg belangrijk om de spanningsomvormer afzonderlijk van de rest van het systeem te testen. Wanneer er een fout in deze unit zou zitten zou deze makkelijk de microcontroller kunnen beschadigen.

4.4.1 Spanningsomvormer test

Benodigheden	<ul style="list-style-type: none"> • Labvoeding • Oscilloscoop
Stappen	<ul style="list-style-type: none"> • Stap 1: Sluit de oscilloscoop aan op de uitgang van de LDO • Stap 2: Zet de labvoeding op 5V met een stroombeperking van 100mA • Stap 3: Zet een weerstand van 56 ohm op de uitgang van de LDO • Stap 4: Zet de labvoeding aan • Stap 5: Kijk op de oscilloscoop of dat de uitgang van de LDO een continue waarde heeft van 3.3V
Voltooid	De test mag als geslaagd beschouwd worden wanneer er op de oscilloscoop een continue spanning van 3.3V te zien is met een maximale afwijking van 5 procent.

Figuur 29

4.4.2 Testresultaat spanningsomvormer



Figuur 30

Figuur 30 laat het oscilloscoopbeeld zien van de uitgang van de testopstelling. Hier is te zien dat een maximale spanning van 3.34V gemeten wordt, dat de cursor $Y1 = 3.304\text{V}$ en dat de cursor $Y2 = 3.312\text{V}$ aangeeft. Al deze waarden liggen ruim binnen de maximaal toelaatbare spanning van 4.465V dus deze test is geslaagd.

4.5 MCU-module

4.5.1 MCU-module test

Benodigdheden:

-

Stappen:

- Stap 1:

Wanneer er...

Benodigdheden	• Labvoeding
Stappen	
Voltooid	

Figuur 31

4.5.2 Testresultaat MCU-module

...

4.6 LED's

4.6.1 LED's test

Benodigdheden	<ul style="list-style-type: none">• Functiegenerator• Zelfontworpen opamp testcircuit• Multimeter• Dubbele labvoeding• Oscilloscoop
Stappen	<ul style="list-style-type: none">• Stap 1: Stel de linkerkant van de labvoeding in op 3.3V met een stroombeperking van 100mA en de rechterkant op 5V met een stroombeperking van 20mA• Stap 2: Koppel de linkerkant van de labvoeding aan op de ingangen van het zelfontworpen opamp testcircuit• Stap 3: Koppel de rechterkant labvoeding aan op het circuit van de LED's• Stap 4: Zet de functiegenerator op een blokgolf van 1Hz met een duty cycle van 50%• Stap 5: Sluit de uitgang van de functiegenerator aan op de ingang van het zelfontworpen testcircuit• Stap 6: Sluit de uitgang van het zelfontworpen opamp circuit aan op de ingang van één van de LED's• Stap 7: Sluit de oscilloscoop aan over de weerstand aan de gate van de Mosfet van de aangesloten LED• Stap 8: Zet beide kanten van de labvoeding aan• Stap 9: Kijk of dat de aangesloten LED niet gaat branden

	<ul style="list-style-type: none"> • Stap 10: Zet de functiegenerator aan • Stap 11: Kijk of dat de LED langzaam aan het knipperen is • Stap 12: Kijk ook op de oscilloscoop of dat de stroom door de weerstand gelijk is aan 2.5mA met een afwijking van maximaal 20% • Stap 13:
Voltooid	

Figuur 32

4.6.2 Testresultaat LED's

5. Integratietest

Bij de integratietest worden verschillende units samengevoegd. Hierbij wordt er getest of de individuele units ook bij elkaar werken zoals ze dat zouden moeten doen. Deze integratietest wordt op een ontworpen PCB uitgevoerd en niet op een breadboard. Een breadboard geeft te veel onzekerheid in de gemeten resultaten.

5.1 Unit voeding en unit omvormer

In deze test zullen de units voeding en omvormer bij elkaar gevoegd worden.

5.1.1 Test units voeding en omvormer

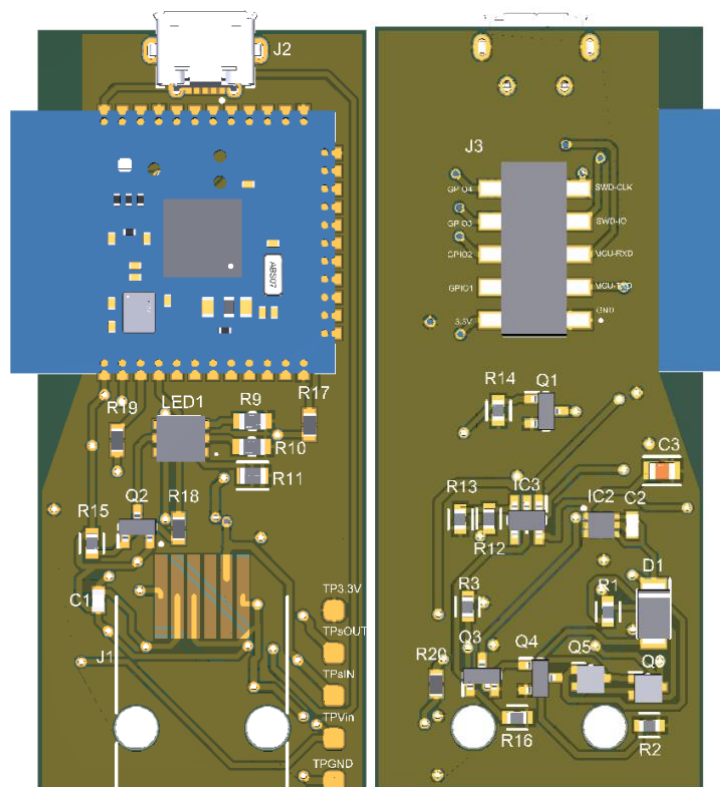
Benodigdheden	<ul style="list-style-type: none">• Dubbele labvoeding• Oscilloscoop
Stappen	<ul style="list-style-type: none">• Stap 1: Soldeer
Voltooid	

Figuur 33

6. PCB-ontwerp

Een eis voor het ontwerpen van de PCB was dat het ontwerp zo klein mogelijk gemaakt dient te worden zonder dat er op functionaliteit beperkt wordt. Zo klein mogelijk en zonder op functionaliteit te beperken is niet erg concreet maar het vinden van een balans is hier belangrijk. Zo is bijvoorbeeld het gebruiken van een module voor de NRF52832 niet erg efficiënt als het gaat om het zo klein mogelijk maken van het ontwerp maar het heeft genoeg voordelen om de voordelen van een losse NRF te overschaduw. De uiteindelijke PCB te zien in Figuur 34 en is 2.54 cm breed en 5.92cm hoog.

Met dit ontwerp is een goede balans bereikt tussen afmetingen en functionaliteit. Zo zou het voor het Bluetooth bereik nog beter geweest zijn om de lege antenne kant van de module volledig uit te laten steken. Nu is ervoor gekozen om een uitsnede te maken in de PCB en geen power planes er direct naast te laten lopen, hierdoor komen de Bluetooth prestaties hoogstwaarschijnlijk erg in de buurt van een uit te laten steken module zonder dat het zoveel ruimte inneemt.



Figuur 34

Verder is ervoor gekozen om de testpunten links onderin te plaatsen, hierdoor is het mogelijk om de GND van een probe aan het GND punt vast te klemmen en met de punt van de probe de andere testpunten af te gaan. Naast de testpunten en in de twee grote gaten onderin zal de RJ12 connector geplaatst worden. Volledig aan de bovenkant is de micro-USB poort te zien. Door deze tegenover elkaar te plaatsen kan de PCB aan de RJ12 connector in de P1 poort hangen en wanneer nodig van stroom worden voorzien via de micro-USB poort. Doordat deze twee connectoren tegenover elkaar geplaatst zijn blijven de stressen op de connectoren en kabels minimaal wanneer deze aangesloten zijn. Daarnaast is er zoals goed

te zien is in Figuur 34 gekozen om componenten aan beide kanten van de PCB te plaatsen. Dit maakt het assembleren wel een stuk ingewikkelder maar bespaart enorm veel ruimte. Verder is aan de onderkant de J3 connector te zien. Dit is de 2x5 2.54mm smd footprint voor het debuggen van de microcontroller en het mogelijk toevoegen van functies door vier beschikbare GPIO pinnen.

<https://www.ti.com/sitesearch/docs/universalsearch.tsp?searchTerm=TPS62203DBVT&nr=12#q=TPS62203DBVT&numberOfResults=25>

Mogelijk geschikte schakelende voeding ic.

<http://mouser.componentsearchengine.com/pcb-libraries.php>

DC/DC converter component

<https://devzone.nordicsemi.com/f/nordic-q-a/53691/re-changing-the-uart-tx-rx-pins>

Veranderen van de UART pinnen

MDBT42Q-512KV2

Wordt gebruikt als module met NRF52832 erop.

<http://domoticx.com/p1-poort-slimme-meter-hardware/>

Website met heel veel informatie over verschillende DSMR-standaarden en de p1 poort zelf.

<https://opencircuit.nl/Blog/Slimme-meter-uitlezer>

Voorbeeld slimme meter uitlezen

<https://nl.mouser.com/ProductDetail/Texas-Instruments/TPS7A2533DRVR?qs=OTrKUuiFdkbvlrFjA0rssQ%3D%3D>

Gebruikte LDO

https://www.ti.com/lit/ds/symlink/lm3671.pdf?ts=1631871038849&ref_url=https%253A%252F%252Fwww.google.com%252F

Schakelende voeding gebruikt in HomeWizzard P1 meter

<http://ncepower.com/Upload/NCE60P02Ydatasheet-10382020261.pdf>

P-channel mosfet gebruik in Homewizzard

<https://www.nordicsemi.com/Nordic-Partners/3rd-party-modules>

Modules met Nordic chips

<https://aconno.de/products/acn52832/>

NRF52832 module uit Duitsland met ingebouwde RGB led

<https://nl.mouser.com/ProductDetail/Toshiba/SSM6P36TULF?qs=B6kkDfuK7%2FCXuFvKzbJMTQ%3D%3D>

Dual p-channel mosfet ic

<https://nl.mouser.com/ProductDetail/Nexperia/PMEG4005AESFYL?qs=Yna0arPQ0CT21It55dDRA%3D%3D>

Schottky diode low dropout voltage

<https://nl.mouser.com/ProductDetail/Nexperia/PMEG3020EP115?qs=GcY6OjH1zdnIY%252B06tUqEyw%3D%3D>

Een iets grotere Schottky diode

<https://nl.mouser.com/ProductDetail/ROHM-Semiconductor/SML-E12P8WT86?qs=4kLU8WoGk0vBFbk40ZI0Fw%3D%3D>

Goedkope groene led

https://nl.mouser.com/ProductDetail/Wurth-Elektronik/615006138421?qs=%2Fha2pyFaduji32eJSvwd96mjsVJlrVCf3X%252Bcq5wyxRXzJV5GuWtcNQ%3D%3D&utm_source=octopart&utm_medium=aggregator&utm_campaign=710-615006138421&utm_content=Wurth%20Elektronik

Female RJ12 connector

<https://nl.mouser.com/ProductDetail/Molex/95501-6669?qs=KUIzHt%2Fe91nGEpACmwALwA%3D%3D>

Female RJ12 connector gebruikt in het ontwerp

<https://nl.mouser.com/ProductDetail/Texas-Instruments/TLV9101IDBVR?qs=P1JMDcb91o6ZLUyc%2FHtrGA%3D%3D>

In het ontwerp gebruikte opamp als signaalomvormer

<https://nl.mouser.com/ProductDetail/Toshiba/SSM6P36TULF?qs=B6kkDfuK7%2FCXuFvKzbJMTQ%3D%3D>

Dual p-channel mosfet

<https://nl.mouser.com/ProductDetail/Nexperia/NX7002AKAR?qs=rkhjVJ6%2F3EJRNheJHIWy tQ%3D%3D>

Single n-channel mosfet

<https://nl.mouser.com/ProductDetail/Toshiba/SSM6N7002KFULF?qs=lhkzy8lC%252BStoJHMOsaa2bw%3D%3D>

Dual n-channel mosfet

<https://nl.mouser.com/ProductDetail/Wurth-Elektronik/150060VS55040?qs=8Aa6%252B7C6HEumg%252B0cJZzvA%3D%3D>

Groene LED

<https://nl.mouser.com/ProductDetail/Wurth-Elektronik/150060BS55040?qs=fAHHVMwC%252BbiEgEQkEQqtiA%3D%3D>

Blauwe LED

<https://nl.mouser.com/ProductDetail/Lumileds/L1MC-RGB0035000MP0?qs=l4Gc20tDgJJ2Q8oG8kKRKQ%3D%3D>

RGB led

<https://nl.mouser.com/ProductDetail/Molex/47589-0001?qs=%2Fha2pyFaduivWcEDnekWI0%252BY6iBihqzsphmGRde9E5geCh4%252B6xCulw%3D%3D>

In het ontwerp gebruikte micro-USB poort

<https://nl.mouser.com/ProductDetail/Nexperia/NX3020NAK215?qs=%2Fha2pyFadujWgbMNWqSAbxlbujUqMW3SzT6RTKdckE77ZmGHStTs1Q%3D%3D>

Single n-channel Mosfet op voorraad

<https://nl.mouser.com/ProductDetail/Nexperia/NX3008PBKW115?qs=%2Fha2pyFadughYdMgUzXV2YOkjfY19bUe6Rlr8BKWoJLBSjn%2FGt0wxQ%3D%3D>

Single p-channel Mosfet op voorraad

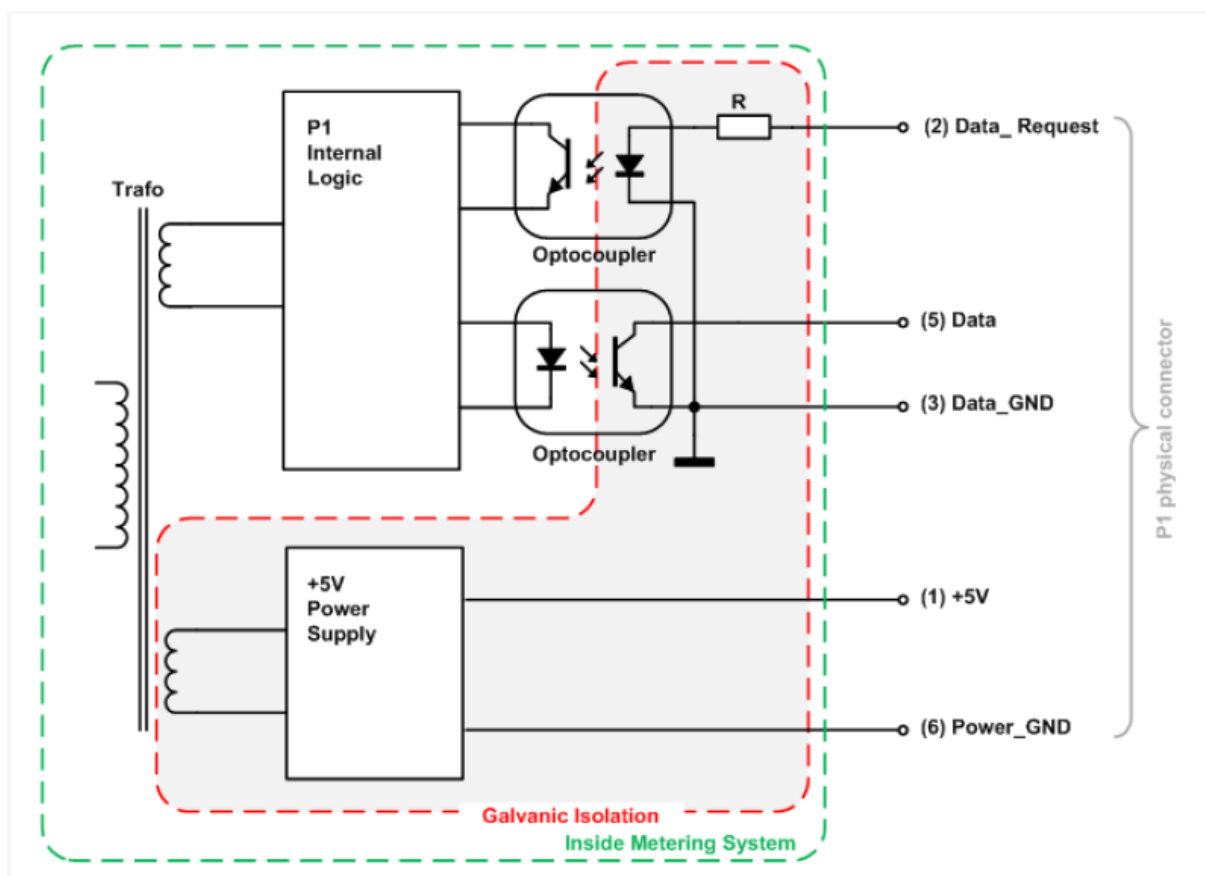
Informatie

<https://www.nktechnologies.com/engineering-resources/current-sensing-theory/>

Verschillende manieren van stroom meten

https://en.wikipedia.org/wiki/Current_sensing

Current sensing



Figuur 35

Pin #	Signal name	Description	Remark
1	+5V	+5V power supply	Power supply line
2	Data Request	Data Request	Input
3	Data GND	Data ground	
4	n.c.	Not connected	
5	Data	Data line	Output. Open collector
6	Power GND	Power ground	Power supply line

Table 5-1: Physical connector pin assignment

Figuur 36

Bibliografie

- [1] N. Nederland, „DSMR 5.0 datasheet,” 26 2 2016. [Online]. Available: https://www.netbeheernederland.nl/_upload/Files/Slimme_meter_15_a727fce1f1.pdf.
- [2] N. Nederland, „DSMR 4.2 datasheet,” 26 6 2016. [Online]. Available: https://www.netbeheernederland.nl/_upload/Files/Slimme_meter_15_32ffe3cc38.pdf. [Geopend 23 9 2021].
- [3] Nordic Semi, „3rd party modules/modems,” [Online]. Available: <https://www.nordicsemi.com/Nordic-Partners/3rd-party-modules>. [Geopend 14 9 2021].
- [4] DomoticX, „P1 poort slimme meter (hardware),” [Online]. Available: <http://domoticx.com/p1-poort-slimme-meter-hardware/>. [Geopend 1 9 2021].