

POLITECHNIKA WROCŁAWSKA  
WYDZIAŁ ELEKTRONIKI

---

KIERUNEK: Automatyka i Robotyka (AIR)  
SPECJALNOŚĆ: Technologie Informacyjne  
w Systemach Automatyki (ART)

**PRACA DYPLOMOWA  
INŻYNIERSKA**

System lokalizacji samolotów z wykorzystaniem  
ADS-B

Airplane tracking system using ADS-B

AUTOR:  
Karol Szpila

PROWADZĄCY PRACĘ:

dr inż. Krzysztof Halawa

Katedra Informatyki Technicznej

OCENA PRACY:



# Spis treści

<b>1</b>	<b>Wstęp</b>	<b>2</b>
<b>2</b>	<b>Cele i założenia projektowe</b>	<b>4</b>
2.1	Środowisko sprzętowe i wykorzystane narzędzia . . . . .	4
<b>3</b>	<b>Realizacja projektu</b>	<b>5</b>
3.1	Schemat Urządzenia . . . . .	5
3.1.1	Zasilanie . . . . .	5
3.1.2	Mikrokontroler . . . . .	6
3.1.3	Interfejsy komunikacyjne . . . . .	7
3.1.4	Wyświetlacz . . . . .	7
3.1.5	SDRAM . . . . .	8
3.1.6	Moduł GPS . . . . .	9
3.2	Wykonanie PCB . . . . .	10
3.2.1	Parametry PCB . . . . .	10
3.2.2	GPS . . . . .	10
3.2.3	USB . . . . .	12
3.2.4	Interfejsy szybkie . . . . .	14
3.2.5	Warstwa zasilania . . . . .	16
3.2.6	Prezentacja PCB . . . . .	17
3.3	Architektura systemowa . . . . .	21
<b>4</b>	<b>Podsumowanie</b>	<b>22</b>
	<b>Bibliografia</b>	<b>22</b>

# Rozdział 1

## Wstęp

ADS-B (ang. Automatic Dependent Surveillance–Broadcast) to system służący do śledzenia statków powietrznych wykorzystywany w kontroli ruchu powietrznego. Powstał, aby uzupełniać pracę PSR (ang. Primary Surveillance Radar) i w przyszłości całkowicie go zastąpić. PSR to radar aktywny bazujący na wysyłaniu fal elektromagnetycznych oraz pomiarze czasu powrotu fali odbitej od obiektu. Wadą takich systemów jest brak informacji o wykrytym obiekcie poza jego lokalizacją i rozmiarem, wrażliwość na ukształtowanie terenu oraz warunki pogodowe. ADS-B bazuje na lokalizacji przy pomocy satelit GPS. Statki powietrzne w sposób ciągły ustalają swoją pozycję oraz nadają drogą radiową swoje położenie, prędkość oraz identyfikator.

Mode-S to system SSR (ang. Secondary Surveillance Radar) wykorzystywany do odpytywania statku powietrznego o dany 24-bitowy adres ICAO (ang. International Civil Aviation Organization). SSR to wtórny radar dozoru, uzupełniający pracę PSR o dodatkowe informacje odebrane od statku powietrznego. Zapytania wysyłane są przez ATM (ang. Air Traffic Management) na częstotliwości 1030Mhz, natomiast odpowiedzi na 1090Mhz. ADS-B wykorzystuje Mode-S jako technologię do przesyłania informacji.

Tabela 1.1 *Rodzaje wiadomości ADS-B*

Rodzaj wiadomości	Downlink Format	Zawartość
ADS-B (56 bitów)	DF0	Odpowiedz Short Air to Air ACAS
	DF4	Poziom lotu
	DF5	Identyfikator (Roll-call)
	DF11	Mode-S odpowiedz All-call
ADS-B (112 bitów)	DF16	Odpowiedz Long Air to Air ACAS
	DF17	Pozycja powietrzna pozycja lądowa status ID i rodzaj samolotu prędkość powietrzna
Mode-S EHS (112 bitów)	DF20	Poziom lotu oraz (BDS 4.0/5.0/6.0)
	DF21	ID oraz (BDS 4.0/5.0/6.0)

Powyższa tabela prezentuje podział wiadomości ADS-B ze względu na rozmiar bloku danych oraz DF (ang. Downlink Format), czyli format odebranej ramki. Wiadomości można podzielić według długości bloku danych na normalne o długości 56 bitów i rozszerzone 112 bitowe. DF0 i DF16 wykorzystywane są w ACAS (ang. Airborne Collision Avoidance System). Wyróżniamy odpowiedź Short air to air ACAS (DF0), odbierane przez stacje ATM, oraz Long air to air ACAS (DF16), stosowaną do informowania poszczególnych statków o możliwości kolizji. Statki wysyłające ramkę DF5 potwierdzają, że są wyposażone w transponder ADS-B. Ponadto, można wyróżnić odpowiedzi Mode-S EHS (ang. Enhanced Surveillance) DF20 i DF21, uzyskiwanie na zapytanie kontroli naziemnej, które zawierają dodatkowe informacje niedostępne w Mode-S ADS-B, w zależności od wysłanego przez kontrolę naziemną BDS (ang. Comm-B Data Selector). BDS to numer określający żądaną w odpowiedzi informację. Tylko SSR który wysłał zapytanie Mode-S EHS jest w stanie zdekodować otrzymaną odpowiedź DF20 i DF21, ponieważ nie zawiera on wysłanego BDS. Poniżej przedstawiono tabelę z wymienionymi wcześniej BDS.

Tabela 1.2 BDS dla wiadomości DF20 i DF21

<b>BDS Register</b>	<b>Basic DAP Set</b> (if Track Angle Rate is available)	<b>Alternative DAP Set</b> (if Track Angle Rate is <b>not</b> available)
<b>BDS 4,0</b>	Selected Altitude	Selected Altitude
<b>BDS 5,0</b>	Roll Angle	Roll Angle
	Track Angle Rate	
	True Track Angle	True Track Angle
	Ground Speed	Ground Speed
<b>BDS 6,0</b>	Magnetic Heading	Magnetic Heading
	Indicated Airspeed (IAS) / Mach no. (Note: IAS and Mach no. are considered as 1 DAP (even if technically they are 2 separate ARINC labels). If the aircraft can provide both, it must do so).	Indicated Airspeed (IAS) / Mach no. (Note: IAS and Mach no. are considered as 1 DAP (even if technically they are 2 separate ARINC labels). If the aircraft can provide both, it must do so).
	Vertical Rate (Barometric rate of climb/descend or baro-inertial)	Vertical Rate (Barometric rate of climb/descend or baro-inertial)
		True Airspeed (provided if Track Angle Rate is not available)

Wiadomość ADS-B i Mode-S EHS można odbierać przy pomocy dowolnego odbiornika dostrojonego do częstotliwości 1090MHz. Tunery z układem RTL2832U można łatwo przekształcić w SDR (ang. Software Defined Radio) SDR to system komunikacji radiowej w którym strojenie odbywa się poprzez pogram bez ingerencji w sprzęt. Wspomniany odbiornik jest znacznie tańszy od profesjonalnych rozwiązań, co spopularyzowało ADS-B w zastosowaniach amatorskich.

# Rozdział 2

## Cele i założenia projektowe

Celem niniejszej pracy jest stworzenie prototypu systemu pozwalającego na lokalizację oraz zbieranie informacji o statkach powietrznych wyposażonych w transpondery ADS-B. W systemie można wyróżnić dwie zasadnicze części: Komunikacji radiowej, odpowiedzialna za wykrywanie, zbieranie i dekodowanie wiadomości oraz prezentacji danych, której celem jest przedstawienie informacji w przystępny sposób poprzez interfejs graficzny. Urządzenie można wykorzystać jako alternatywa dla drogich i profesjonalny urządzeń w przypadku zastosowań amatorskich.

### 2.1 Środowisko sprzętowe i wykorzystane narzędzia

W tym podrozdziale zostaną przedstawiono wykorzystanie w systemie urządzenia oraz środowisko programistyczne.

Jako odbiornik radiowy zostanie wykorzystany tuner DVB-T z układem RTL2832U wyposażony w interfejs USB. Urządzenie można łatwo zamienić w SDR. Zdecydowano się na wykorzystanie mikrokontrolera firmy ST z serii STM32F767, ze względu na posiadanie peryferiów niezbędnych do obłożenia urządzeń w systemie, oraz dostępność narzędzi i oprogramowania. W projekcie wykorzystano wyświetlacz LCD-TFT o przekątnej 10.1 cala. Poniżej wymieniono użyte biblioteki.

- librttl-sdr - obsługa Tunera DVB-T jako SDR.
- STM32 USB host library - komunikacja mikrokontrolera z radiem poprzez interfejs USB.
- STemWin - obsługa interfejsu graficznego.
- dump1090 - dekodowanie wiadomości ADS-B

Zdecydowano się na wykorzystanie systemu operacyjnego FreeRTOS, w celu zapewnienia wielowątkowości oraz mechanizmów do zarządzania zasobami sprzętowymi. Do programowania urządzenia użyto programatora ST-Link z zestawu uruchomieniowego STM32F429I-DISC1. Poniżej przedstawiono programy wykorzystanie przy rewitalizacji projektu.

- Atollic True Studio - środowisko do programowania mikrokontrolerów.
- STM32CubeMx - generowania kodu konfiguracyjnego dla układów STM32.
- Circuit Maker - wykonanie projektu PCB.

# Rozdział 3

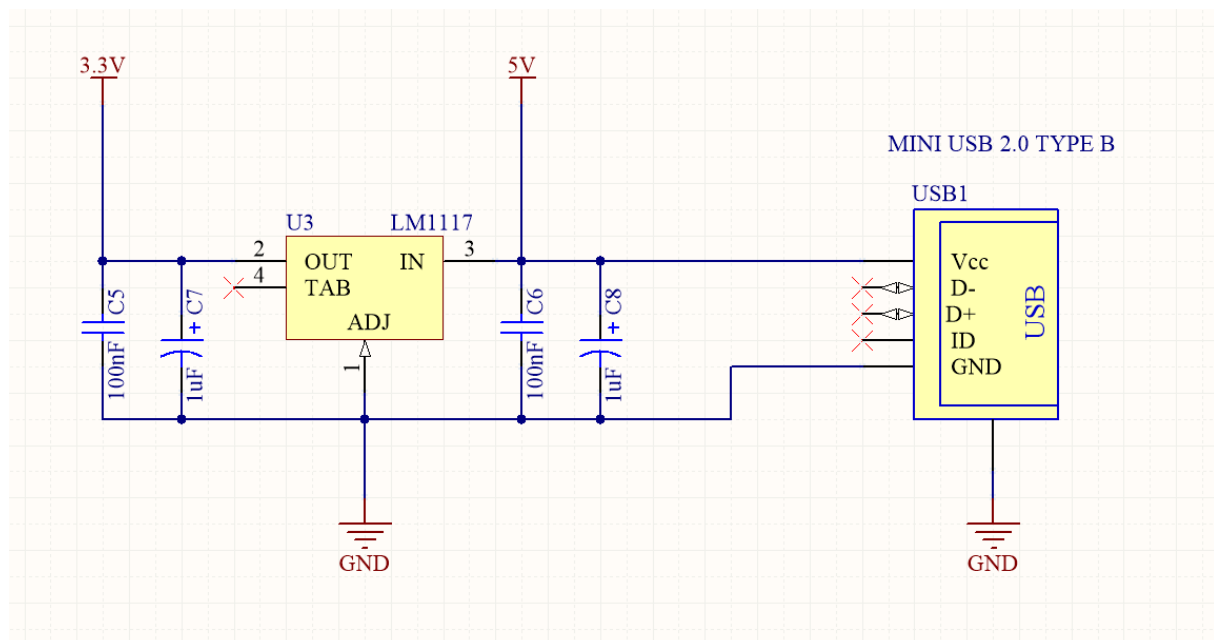
## Realizacja projektu

### 3.1 Schemat Urządzenia

W tym rozdziale zostanie opisana część sprzętowa projektu, czyli schemat urządzenia oraz projekt PCB, wykorzystane elementy oraz zewnętrzne urządzenia.

#### 3.1.1 Zasilanie

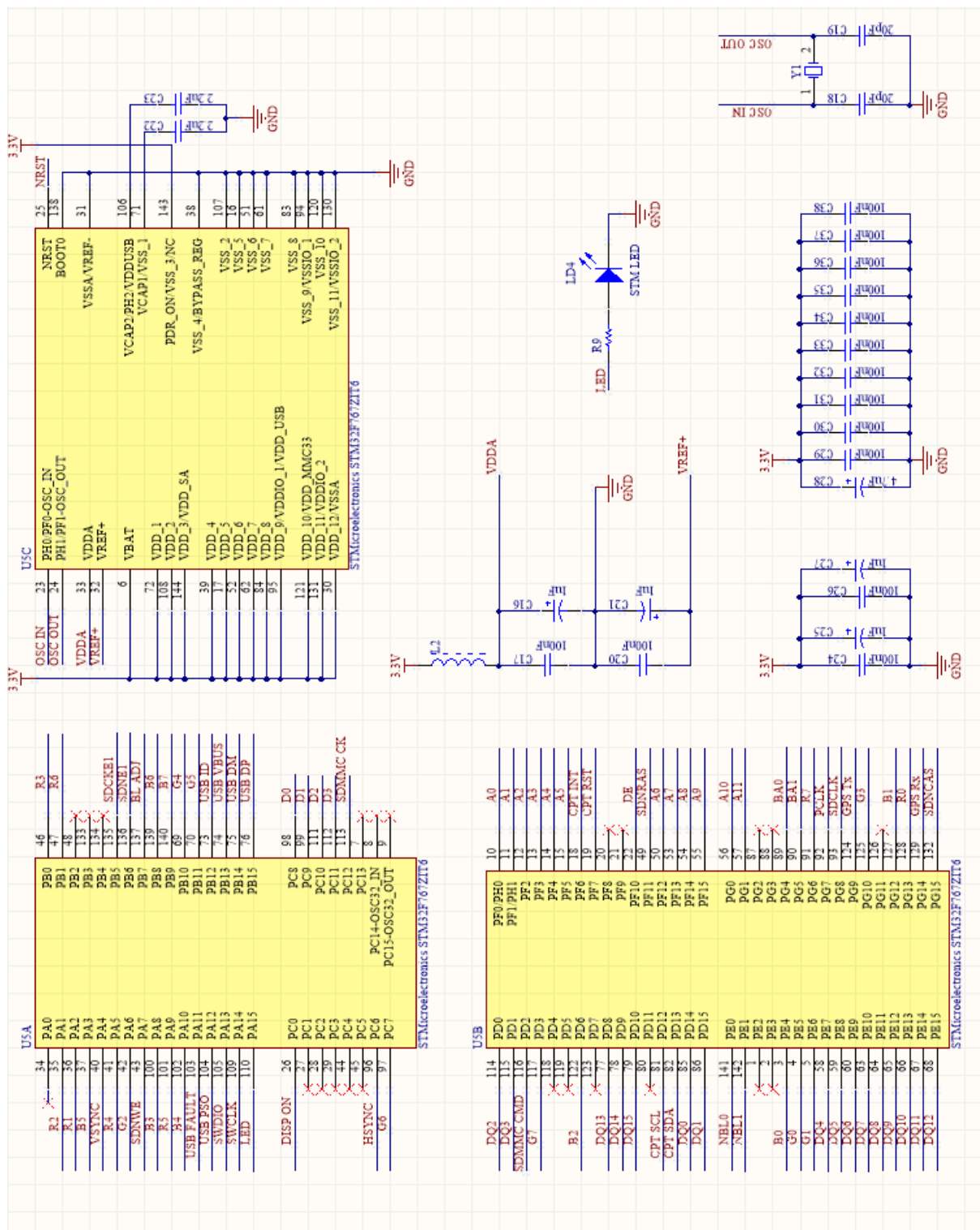
Urządzenie jest zasilane z zewnętrznego źródła 5V poprzez port USB typu mini A. Pozwala to na podłączenie PCB zarówno do sieci przy pomocy ładowarki do telefonu jak i z komputera czy z przenośnego power banku. Ponieważ układy takie jak mikrokontroler czy pamięć SDRAM potrzebują napięcia 3.3V zastosowano stabilizator LM1117. Poniżej przedstawiono schemat podłączenia.



Rysunek 3.1 Schemat zasilania płytki PCB

### 3.1.2 Mikrokontroler

Wykorzystany mikrokontroler to STM32F767ZIT6. Układ został wybrany ze względu na zmieszczenie w najmniejszej obudowie wszystkich wymaganych układów peryferiów takich jak: kontroler LDTC do sprzętowej obsługi wyświetlacza LCD, kontroler pozwalający obsłużyć zewnętrzną pamięć SDRAM i interfejsy komunikacyjne USB, I2C i UART. Poniżej przedstawiono schemat podłączenia.

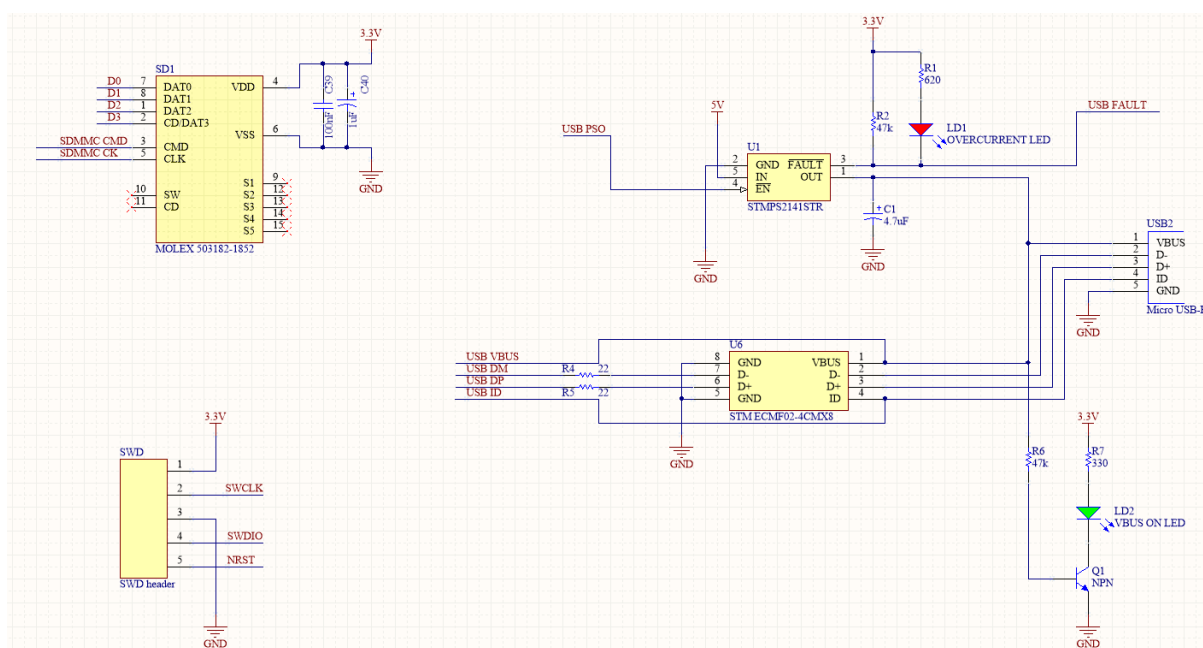


Rysunek 3.2 Schemat podłączenia mikrokontrolera STM32f767ZIT6



### 3.1.3 Interfejsy komunikacyjne

System posiada gniazdo na kartę Micro SD, która może zostać wykorzystana do przechowywania skompresowanych obrazów do tła GUI lub co planowane jest w przyszłości map pozwalających lepiej orientować się w terenie na podstawie obrazu z radaru. Do programowania mikrokontrolera wykorzystany został dedykowany dwuprzewodowy interfejs SWD zgodny z ST-Link. Ostatni zostanie omówiony interfejs USB do komunikacji z SDR (ang. Software Defined Radio). Interfejs został wyprowadzony poprzez gniazdo Micro USB-B pozwalając w ten sposób zaoszczędzić miejsca na PCB. System jako Host USB będzie zasilać podłączone układy których pobór nie powinien przekroczyć, zgodnie ze standardem USB2.0 500mA, dlatego zastosowano power switch STMP2141STR. W przypadku podania stanu wysokiego na pin USB PSO switch zostanie włączony. Jeżeli nie występują żadne sytuacje nieporządne takie jak przetężenie prądowe czy zwarcie, zapali się zielona dioda sygnalizująca poprawnie działanie zasilania. W przypadku jakichkolwiek problemów prąd zostanie natychmiast odcięty a układ wystawi wysoki stan na pin FAULT informując mikrokontroler i zapalając czerwoną diodę. W celu zabezpieczenia interfejsu przed nieporzadanymi wyładowaniami elektrostatycznymi związanymi z dotykiem urządzenia czy wkładaniem urządzenia do gniazda zastosowano układ ochrony ESD (ang. Electro Static Discharge) STMESMF02-4CMX8 dedykowany dla USB2.0. Poniżej przedstawiono schemat połączenia na PCB.

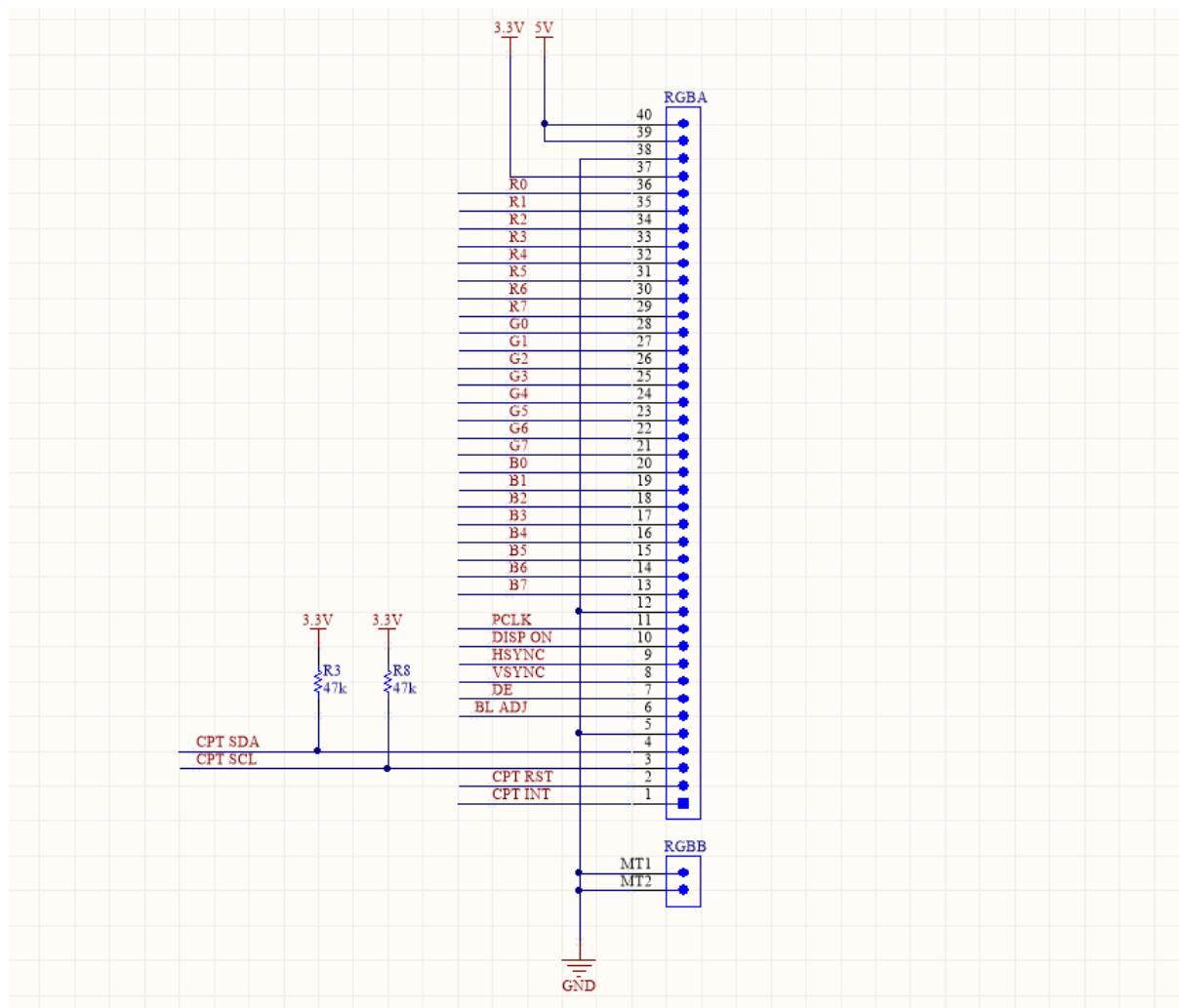


Rysunek 3.3 Schemat podłączenia zewnętrznych interfejsów

### 3.1.4 Wyświetlacz

Zgodnie z założeniem, system ma posiadać interfejs graficzny dla użytkownika. Do tego celu wybrano wyświetlacz HY101CTP o przekątnej 10,1" i rozdzielczości 1024 na 600 pikseli. Matryca jest sterowana poprzez MIPI-DPI (ang. Mobile Industry Processor Interface - Display Parallel Interface) 24bity na piksel przy użyciu wbudowanego w układ STM32F7 kontrolera LTDC. Panel dotykowy komunikuje się z mikrokontrolerem poprzez interfejs I2C. Rezystory R3 i R8 mają za zadanie wymusić stan wysoki na liniach, ponieważ są

sterownie w trybie otwartego drenu. W tej konfiguracji można tylko zewrzeć linie do masy zmieniając stan wysoki na niski. Pozwoliło to wyeliminować sytuacje w której linia na jednym końcu jest zwarta do masy a na drugim do zasilania co doprowadziło by do zwarcia i gwałtownego wzrostu mocy mogącego uszkodzić układ.

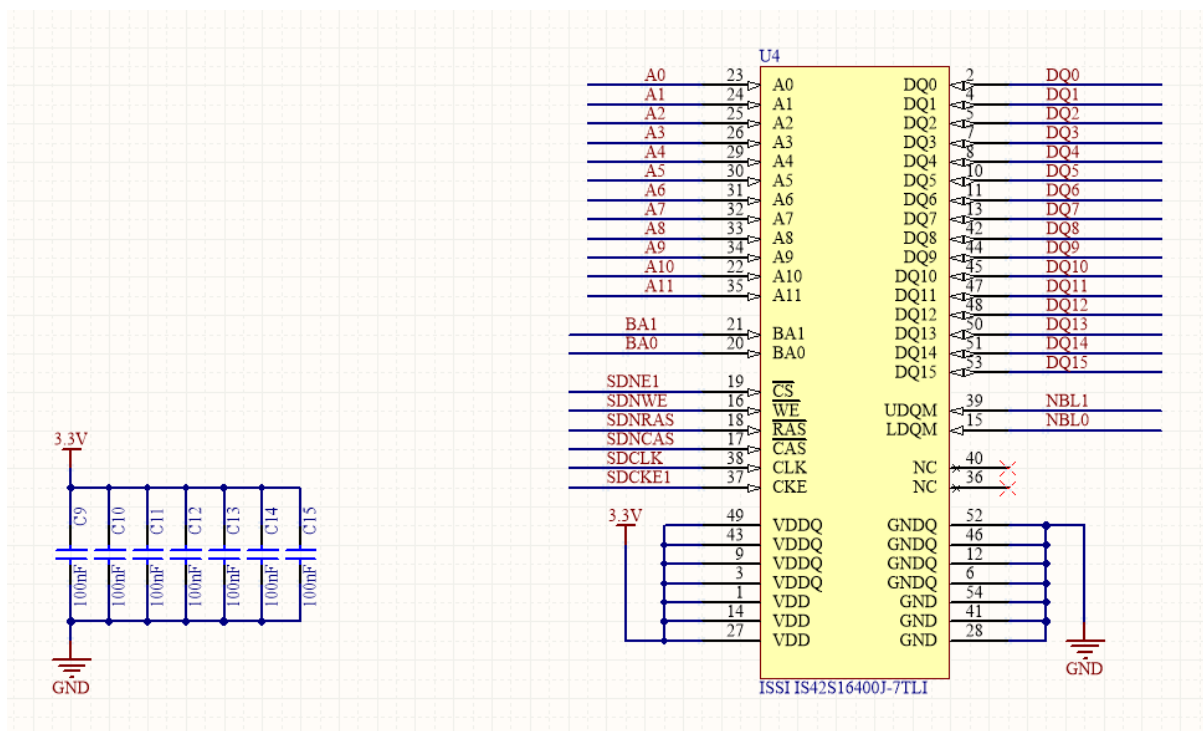


Rysunek 3.4 Schemat podłączenia wyświetlacza

### 3.1.5 SDRAM

Do działania interfejsu graficznego potrzebna jest pamięć do przechowywania ramek wysyłanych do wyświetlacza poprzez interfejs MIPI-DPI. Założono iż warstwy będą przechowywane w pamięci w formacie ARGB8888 (po bajcie na każdy kolor i kanał alfa). Kontroler LTDC jest w stanie sprzętowo mieszać dwie warstwy w wynikową która jest wysyłana do wyświetlacza. Zdecydowano, że potrzeba pamięci wystarczająco dużej, by zmieścić trzy bufor. Pierwsza warstwa byłaby przeznaczony na tło, które jest niezmiennie podczas działania urządzenia. Dwie pozostałe warstwy służyłyby do naprzemiennej prezentacji zmiennych danych takich jak położenie statku powietrznego. Będzie to implementacja mechanizmu podwójnego buforowania pozwalająca wyeliminować migotanie matrycy podczas modyfikacji bufora aktualnie wyświetlanego. Trzy warstwa o rozmiarze 1024 na 600 pikseli w formacie ARGB8888 zajmą 57600 Kb. W pracy zdecydowano się wyko-

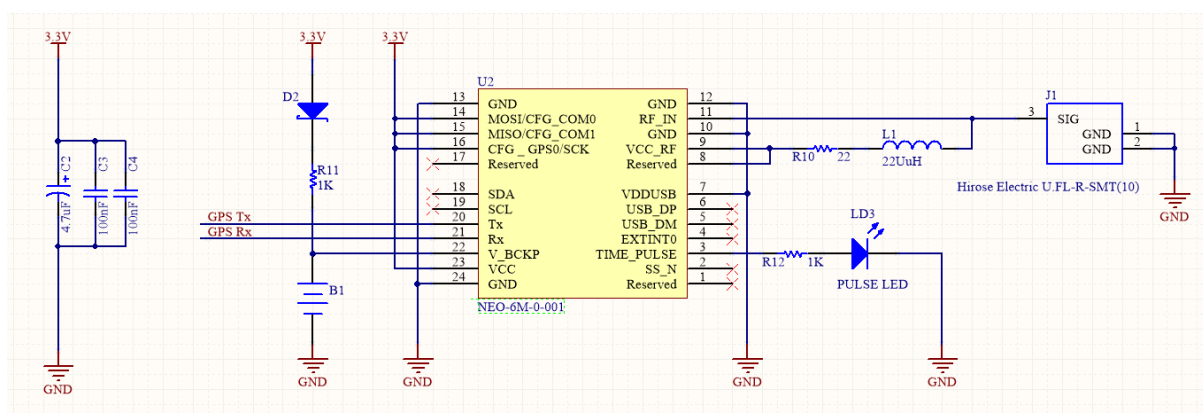
rzysłać układ IS42S16400J-7TLI posiadający 65536 Kb pamięci. Poniżej przedstawiono schemat połączenia z mikrokontrolerem.



Rysunek 3.5 Schemat podłączenia zewnętrznej pamięci SDRAM

### 3.1.6 Moduł GPS

Aby system był w stanie poprawnie obliczyć odległość od namierzonego statku powietrznego i poprawnie zaznaczyć jego pozycję na radarze, potrzebna znać pozycję urządzenia. Do tego zadania wybrano układ NEO-6M-0-001 z zewnętrzną aktywną anteną. Do układu została podłączona zewnętrzna bateria podtrzymująca zasilanie. Dzięki temu urządzenie może uruchomić poprzez ciepły start, co pozwala zaoszczędzić czas potrzebny na znalezienie odpowiedniej liczby satelit. Do komunikacji z mikrokontrolerem wybrano interfejs UART.



Rysunek 3.6 Schemat podłączenia modułu GPS

## 3.2 Wykonanie PCB

W tym rozdziale szczegółowo opisano projekt oraz parametry wykonanego PCB. Pokazano obliczenia uzasadniające decyzje projektowe oraz ograniczenia wynikające z technologii produkcji i zastosowanych układów.

### 3.2.1 Parametry PCB

W projekcie PCB zdecydowano się na wykonanie technologia czterowarstwową. Pozwoliło to zmniejszyć rozmiary urządzenia oraz zapewnić dobre ekranowanie dla pomiędzy warstwami sygnałowymi. Ograniczyło to przesłuchy pomiędzy warstwami. Ponadto ciągłość warstw referencyjnych (masy i zasilania) pozwala by prądy powrotne przepływało możliwe najkrótszą drogą o najmniejszej impedancji zmniejszając emisję EMC. Poniżej przedstawiono tabele z układem warstw PCB.

Tabela 3.1 *Kolejność i grubość warst PCB*

Warstwa	grubość [mm]	grubość [mil]
sygnały	0.03556	1,4
dielektryk	0,17018	6,7
masa	0,01778	0,7
rdzeń	1,1938	47
zasilanie	0,01778	0,7
dielektryk	0,17018	6,7
sygnały	0.03556	1,4

Warstwy przewodzące wykonane są z miedzi natomiast jako dielektryk wykorzystano materiał FR-408 o stałej dielektrycznej  $\varepsilon_r = 3.66$

### 3.2.2 GPS

Zgodnie z notą katalogową układu NEO-6M-0-001, ścieka antenowa powinna mieć impedancję dopasowaną do  $Z_0 = 50\Omega$ , którą obliczono z następującego wzoru :

$$Z_0 = \frac{87}{\sqrt{\varepsilon_r + 1.41}} \ln \left( \frac{5.98H}{0.8W + T} \right) \quad (3.1)$$

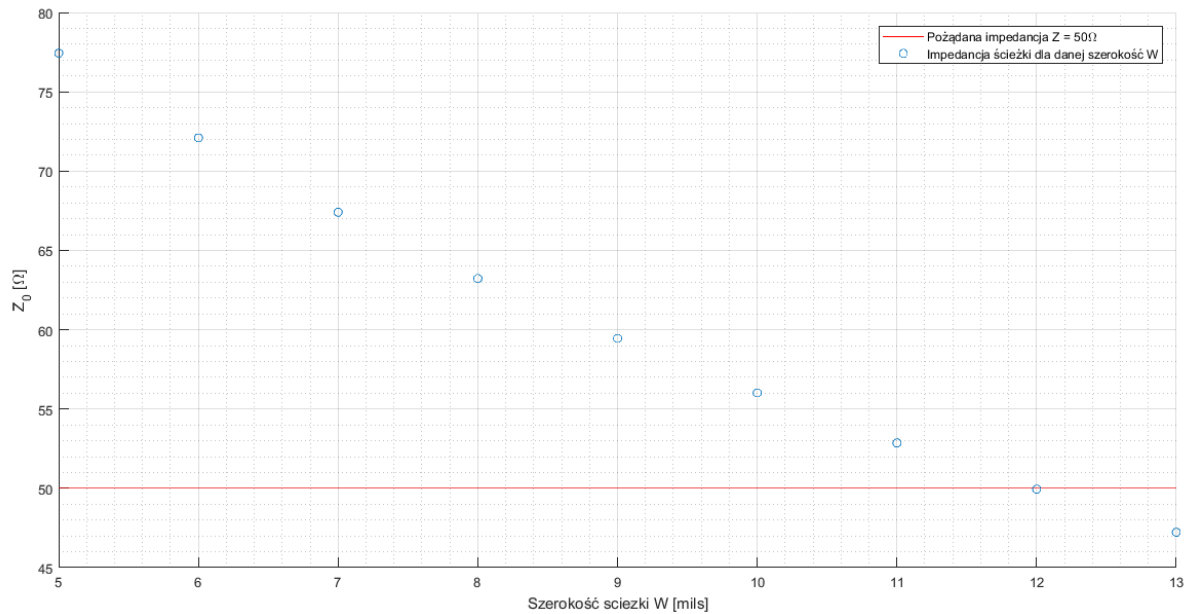
dla

$$0,1 < W/H < 2,0$$

$$1 < \varepsilon_r < 15$$

gdzie

- $\varepsilon_r$  - stała dielektryczna
- H - grubość dielektryka
- W - szerokość ścieżki
- T - grubość ścieżki



Rysunek 3.7 Impedancja ścieżki w zależności od szerokości ścieżki

Powyższy wykres przedstawia impedancję ścieżki w zależności od szerokości dla anteny modułu GPS obliczoną ze wzoru 3.1 z parametrami  $T = 1,4\text{mils}$  i  $H = 6,7\text{mils}$  wziętymi z tabeli 3.1. Czerwoną linią zaznaczono pożądaną dopasowanie  $Z_0 = 50\Omega$ . Założono że  $W$  zostanie obliczone z dokładnością do 1 mils. Obliczenia wykonano zaczynając od najmniejszej szerokości gwarantowanej przez producenta  $W = 5\text{mils}$ , aż do punktu pod prostą z optymalnym dopasowaniem. Najlepsze dopasowanie otrzymano dla  $W = 12\text{mils}$ , gdzie  $Z_0 \approx 49.95$ . Dla takiego  $Z_0$  obliczono współczynnik odbicia, który reprezentuje jaką część sygnału została stracona w wyniku niedopasowania impedancji przy przejściu pomiędzy liniami transmisyjnymi.

$$\Gamma = \frac{Z_l - Z_s}{Z_l + Z_s} \quad (3.2)$$

gdzie

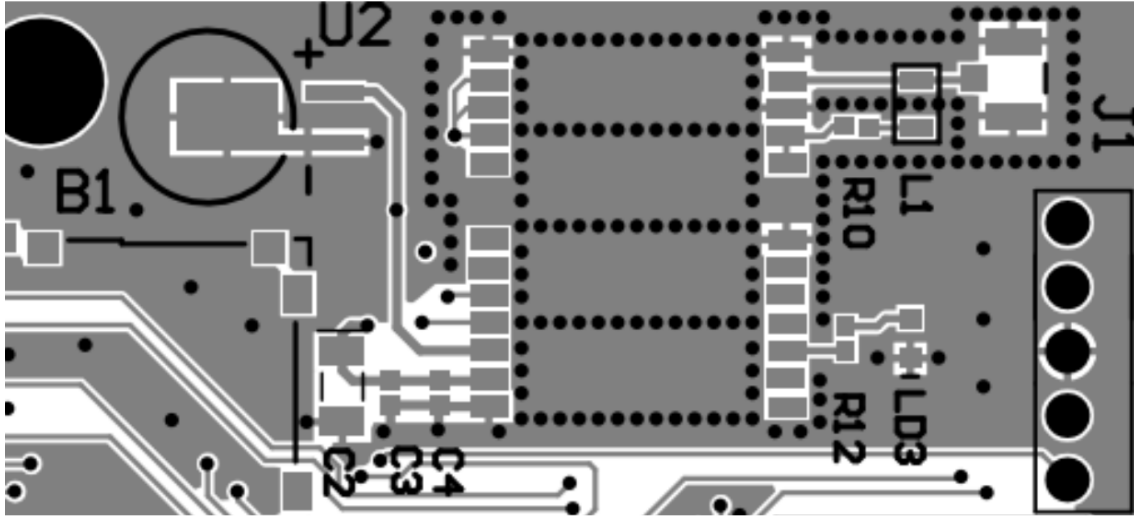
- $Z_l$  - impedancja obciążenia, w tym przypadku impedancja linii transmisyjnej  $Z_0 = 49,95\Omega$
- $Z_s$  - impedancja źródła, czyli wejścia antenowego modułu GPS, zgodnie z notą katalogową  $Z_s = 50\Omega$

Korzystając ze wzoru 3.2 obliczono:

$$\Gamma = \frac{Z_0 - Z_s}{Z_0 + Z_s} = \frac{49,95\Omega - 50\Omega}{49,95\Omega + 50\Omega} \approx 0.0005 \quad (3.3)$$

W przeliczeniu na procenty daje to  $\Gamma \cdot 100\% = 0.0005 \cdot 100\% = 0.05\%$  sygnału odbitego przez linie transmisyjną. Jest to wartość akceptowalna zatem pozostano przy szerokości  $W = 12\text{mils}$ .

Zgodnie z zaleceniami noty katalogowej wykonano serię przelotek pod i do okola układu GPS (U2). Ten sam zabieg zastosowano również dla ścieżki antenowej (pomiędzy J1 i U2). Zapewniło to lepsze odprowadzanie ciepła przez moduł, a zatem niższą temperaturę pracy i mniejsza emisję EMC. Poniżej zaprezentowano zdjęcie z projektem.



Rysunek 3.8 Projekt PCB dla GPS

### 3.2.3 USB

W projekcie wykorzystano wbudowany w mikrokontroler kontroler interfejsu USB2.0 High-Speed o maksymalnej przepustowości 12Mb/s. Zgodnie ze standardem, należy dopasować impedancję różnicową pomiędzy liniami transmisyjnymi sygnału nieodwróconego i odwróconego do  $90\ \Omega$ . Poniżej przedstawiono zastosowany wzór oraz obliczenia.

$$Z_0 = \frac{174}{\sqrt{\varepsilon_r + 1.41}} \ln \left( \frac{5.98H}{0.8W + T} \right) \left( 1 - 0.48e^{(-0.96\frac{D}{H})} \right) \quad (3.4)$$

dla

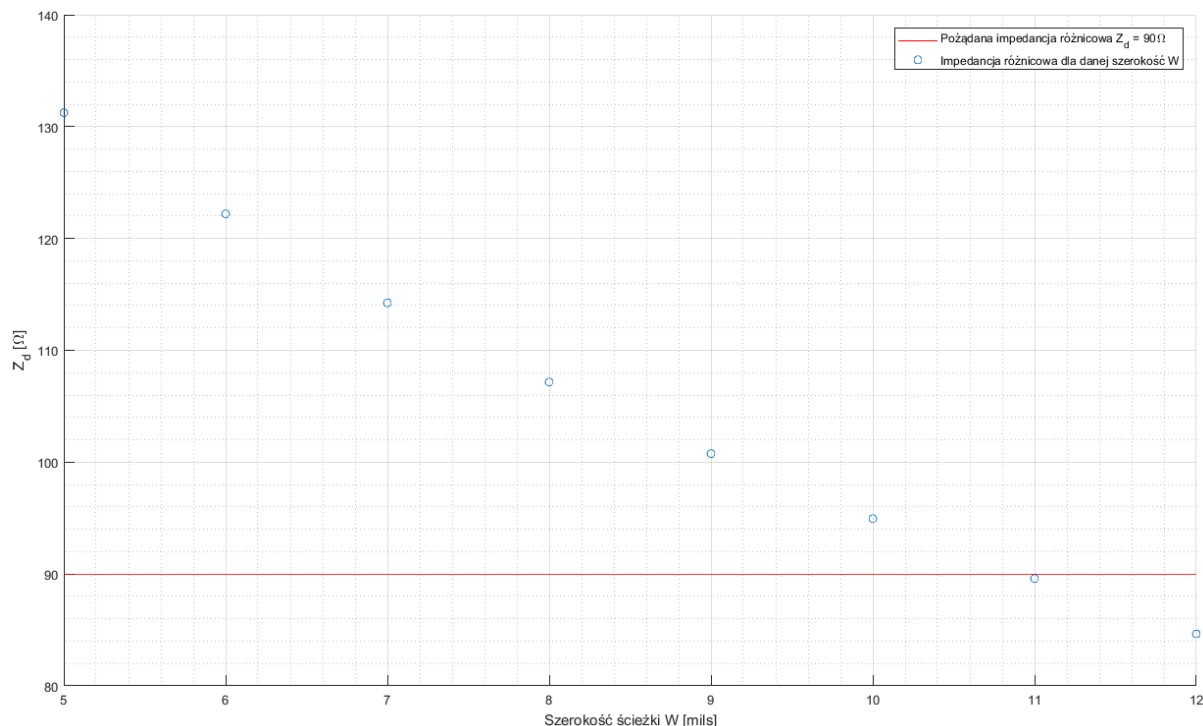
$$0,1 < W/H < 2,0$$

$$1 < \varepsilon_r < 15$$

gdzie

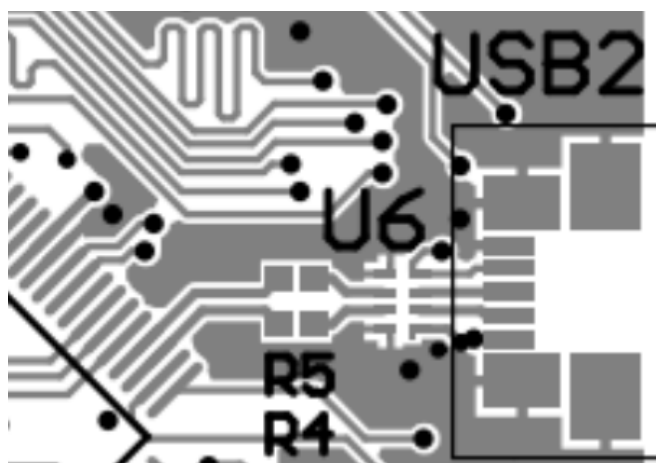
- $\varepsilon_r$  - stała dielektryczna
- $H$  - grubość dielektryka
- $W$  - szerokość ścieżki
- $T$  - grubość ścieżki
- $D$  - odległość pomiędzy ścieżkami

Poniższy wykres przedstawia impedancję różnicową linii transmisyjnych interfejsu USB w zależności od szerokości obliczoną ze wzoru 3.4 z parametrami  $T = 1,4\text{mils}$  i  $H = 6,7\text{mils}$  wziętymi z tabeli 3.1. Założono odległość pomiędzy ścieżkami  $D = 8\text{mils}$  równą rozstawowi padów w mikrokontrolerze. Czerwoną linią zaznaczono pożądane dopasowanie  $Z_d = 90\Omega$ . Założono że  $W$  zostanie obliczone z dokładnością do 1 mils. Obliczenia wykonano zaczynając od najmniejszej szerokości gwarantowanej przez producenta  $W = 5\text{mils}$ , aż do punktu pod prostą z optymalnym dopasowaniem. Najlepsze dopasowanie otrzymano dla  $W = 11\text{mils}$ , gdzie  $Z_d \approx 89.56$ . Zgodnie ze specyfikacją interfejsu USB2.0 Full-speed (12 Mb/s) impedancja różnicowa musi wynosić  $Z_d = 90 \pm 15\%$ . Zatem  $76,5\Omega \leq Z_d \leq 103,5\Omega$ .  $Z_d$  obliczone dla  $W = 11\text{mils}$  spełnia to wymaganie.



Rysunek 3.9 Impedancja różnicowa w zależności od szerokości ścieżki

Wszystkie elementy zostały umieszczone na górnej warstwie sygnałowej, aby nie stosować przelotek które wprowadzając niepożądane pojemności i indukcyjności linii transmisyjnym. Ścieżki są zginane po kątem nie większym niż  $45^\circ$ . Warstwą referencyjną dla sygnałów jest warstwa masy co zapewnia lepsze ekranowanie dla sygnałów szybkich. Linie różnicowe są oddzielone polem masy od innych sygnałów o co najmniej 50mils (1.27mm). Zastosowanie powyższych reguł pozwoliło ograniczyć zjawiska utrudniające dopasowania impedancji. Wspominanie w rozdziale schematu rezystory R5 i R4 służą jako szeregową terminację sygnału. Dzięki temu zabiegowi czasy narastania zboczy się większe co zmniejsza generowanie zakłócenia EMC. Układ U6 działa jako zabezpieczenie przeciwko wyładowaniom elektrostatycznym mogącym uszkodzić urządzenie oraz jako dodatkowy filtr EMC. Zgodnie z notą katalogową katalogową układu STM32F767xx ich rezystancja wynosi  $22\ \Omega$ . Poniżej przedstawiono część projektu PCB z interfejsem USB.



Rysunek 3.10 Projekt PCB dla interfejsu USB

### 3.2.4 Interfejsy szybkie

Częstotliwość sygnału zegarowego FMC wynosi  $108MHz$ . W przypadku komunikacji z wyświetlaczem szybkość interfejsu zależy od oczekiwanej liczby klatek na sekundę. Częstotliwość sygnału zegarowego dla interfejsu MIPI-DPI wyraża się wzorem:

$$CLK = W \cdot H \cdot fps \quad (3.5)$$

gdzie:

- $W$  - szerokość matrycy w pikselach
- $H$  - wysokość matrycy w pikselach
- $fps$  - częstotliwość odświeżania ekranu

Dla użytego w projekcie wyświetlacza przy założeniu odświeżania matrycy  $60Hz$  korzystając z równania 3.5 otrzymujemy:

$$CLK = 1024 \cdot 600 \cdot 60Hz = 614400 \cdot 60Hz = 36864000Hz \approx 37MHz$$

Interfejsy o takich częstotliwościach zostały uznane za szybkie, co za tym idzie podjęto dodatkowe działania podczas projektowania ich linii transmisyjnych. Zadbano by warstwy referencyjne pod ścieżkami sygnałowymi były ciągłe, aby zapewnić ekranowanie i ograniczyć przesłuchy od linii po przeciwnej stronie płytki. Ponadto dopasowano długości wszystkich ścieżek w interfejsie, by sygnały przychodziły w tym możliwie podobnym czasie. Wzorując się na projekcie referencyjnym płytki ewaluacyjnej STM32F746G-DISCO zadbano, by różnica długości pomiędzy ścieżkami dla obu interfejsów nie była większa niż  $100mils$ . Opóźnienie linii transmisyjnej, czyli czas jaki sygnał potrzebuje na pokonanie określonej drogi wyraża się wzorem:

$$t = \frac{l\sqrt{\epsilon_r}}{c} \quad (3.6)$$

gdzie

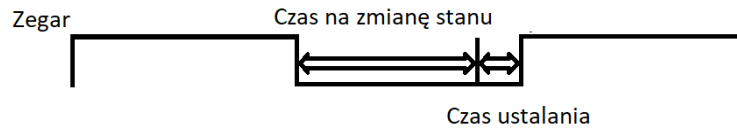
- $l$  - długość linii transmisyjnej
- $\epsilon_r$  - stała dielektryczna
- $c$  - szybkość rozchodzenia się fali w próżni

Korzystając ze wzoru 3.6 dla parametrów  $l = 0.00254m$  ( $100mils$ ) i  $c = 299\,792\,458 \frac{m}{s}$  oraz  $\epsilon_r = 3,66$  obliczono opóźnienie sygnału czyli maksymalny odstęp czasu w jakim dzieli sygnały w liniach o długości różniące się o  $100mils$ .

$$t = \frac{0.00254m\sqrt{3,66}}{299792458 \frac{m}{s}} = \frac{0.00485931m}{299792458 \frac{m}{s}} = 1.621 \cdot 10^{-11} = 16,21ps$$

Wyświetlacz jest sterowany bezpośrednio poprzez interfejs LVDS (ang. Low Voltage Differential Signaling), jednak posiada również wbudowany konwerter THC63LVDM83D pozwalający na komunikację ze pomocą MIPI-DPI. Oznacza to, że wszelkie ograniczenia czasowe powinny być rozpatrywane względem wspomnianego wcześniej układu. Wyjścia mikrokontrolera zmieniają się przy zboczu opadającym sygnału zegarowego, natomiast





Rysunek 3.11 Diagram ograniczeń czasowych

są zatrzymywane przez konwerter przy zboczu narastającym. Wszystkie sygnały powinny dojść do wyświetlacza od momentu wystąpienia zbocza opadającego do narastającego z uwzględnieniem czasu ustalania się sygnału (ang. Setup Time). Jest to najpóźniejszy moment w którym muszą ustalić się stany na wszystkich liniach przed przyjściem sygnału taktującego. Poniżej przedstawiono diagram ilustrujący opisane ograniczenia czasowe.

Zatem maksymalna rozbieżność czasowa pomiędzy sygnałami wyraża się wzorem.

$$t_{max} = t_{low} - t_{setup} \quad (3.7)$$

gdzie

- $t_{low}$  - czas trwania stanu niskiego dla sygnału zegarowego
- $t_{setup}$  - czas ustalania dla sygnału

Z noty katalogowej mikrokontrolera odczytano że stan niski dla sygnału zegarowego LTDC wynosi minimalnie 45% okresu sygnału zegarowego obliczonego z równania 3.5 zatem:

$$t_{low} = \frac{1}{36864000 MHz} \cdot 45\% = 27127 ps \cdot 45\% = 12207 ps$$

W nocie THC63LVDM83D znaleziono  $t_{setup} = 2000 ps$ . Korzystając z 3.7 obliczono

$$t_{max} = 4167 ps - 2000 ps = 2167 ps$$

Ograniczenia czasowe nie zostały przekroczone, ponieważ  $t_{max} = 12207 ps \geq t = 16, 21$ .

W przypadku FMC wykorzystywanego do obsługi SDRAM, komunikacja odbywa się w obie strony. Ponownie czas trwania stanu niskiego sygnału zegarowego wynosi 45% okresu. Zatem:

$$t_{low} = \frac{1}{108 MHz} \cdot 45\% = 9259 ps \cdot 45\% = 4167 ps$$

Poniżej przedstawiono tabelę z czasami ustalania dla wszystkich sygnałów interfejsu odczytanych z noty układu IS42S16400J-7TLI.

Tabela 3.2 Czasy ustalania dla wszystkich sygnałów układu SDRAM

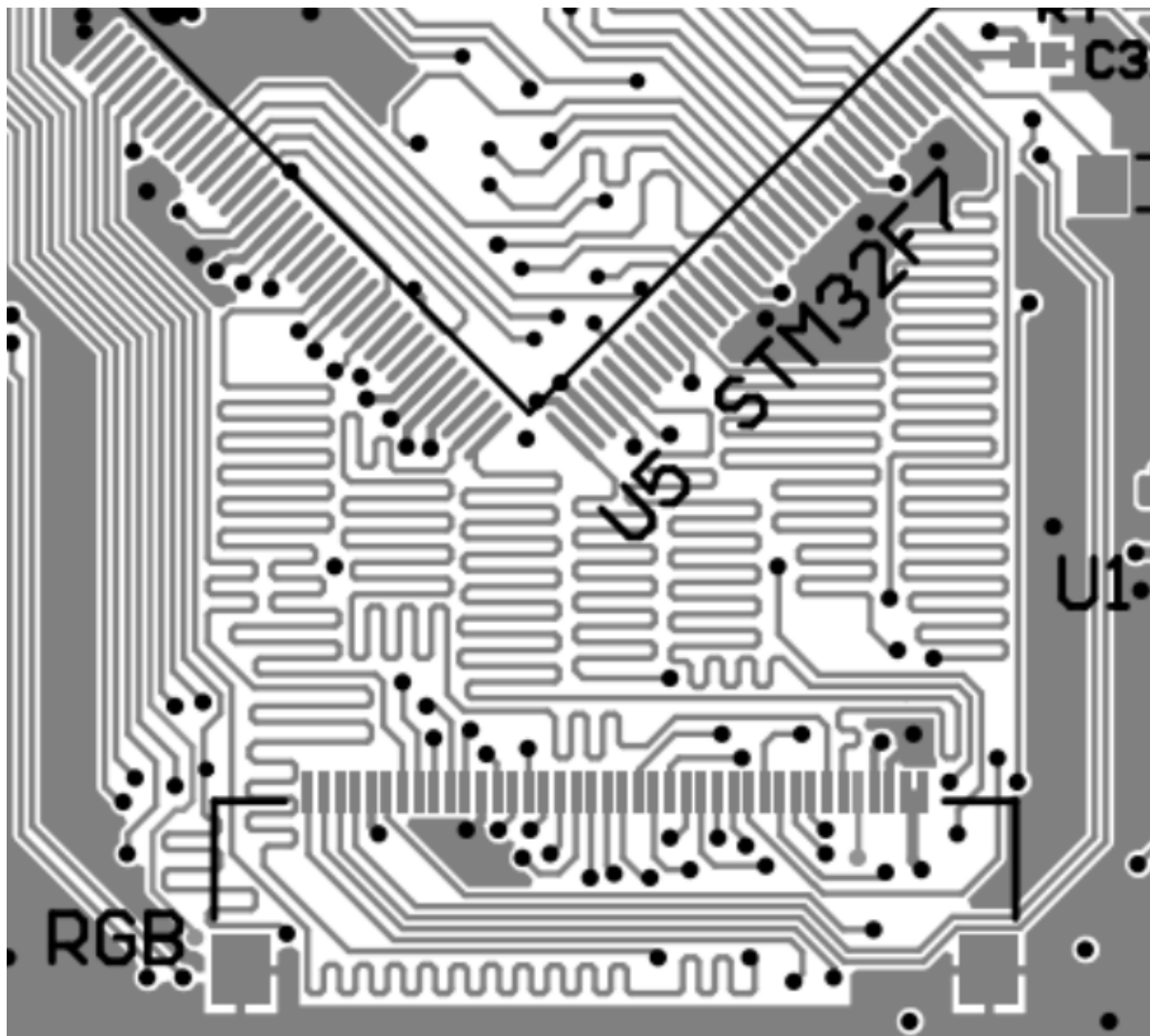
Parametr	czas [ps]
Input Data Setup Time	1500
Address Setup Time	1500
CKE Setup Time	1500
Command Setup Time	1500

Oznacza to, że można przyjąć  $t_{setup} = 1500 ps$ . Korzystając z równania 3.7 obliczono:

$$t_{max} = 4167 ps - 1500 ps = 2667 ps$$

Ponownie  $t_{max} = 2667ps \geq t = 16, 21$ , zatem ograniczenia czasowe nie zostały przekroczone.

Poniżej przedstawiono zbliżenie na projekt PCB, gdzie można zauważyć meandry na ścieżkach, których celem jest wyrównanie różnicy długości pomiędzy ścieżkami sygnałowymi.



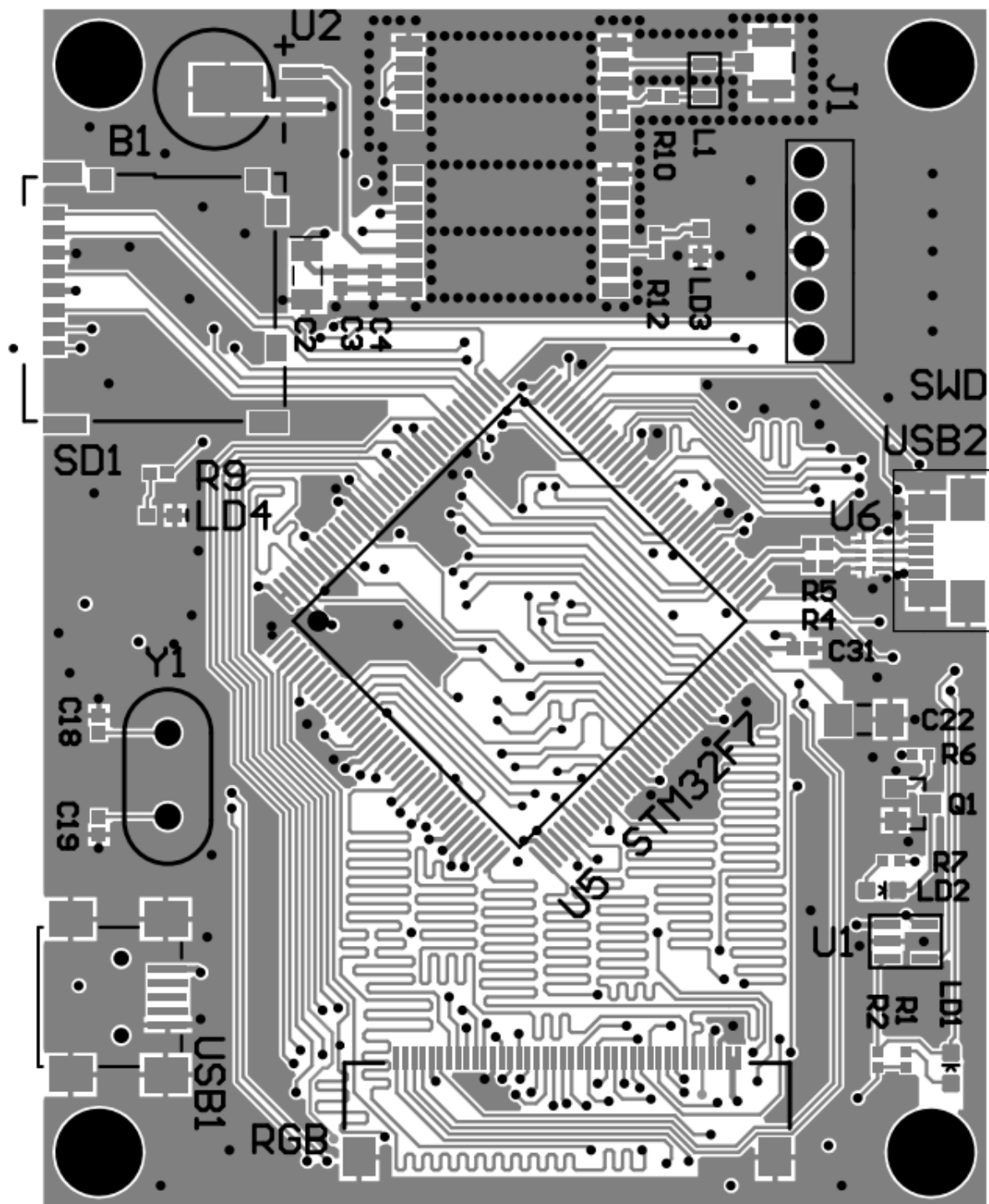
Rysunek 3.12 Przykład dopasowania długości ścieżek na PCB

### 3.2.5 Warstwa zasilania

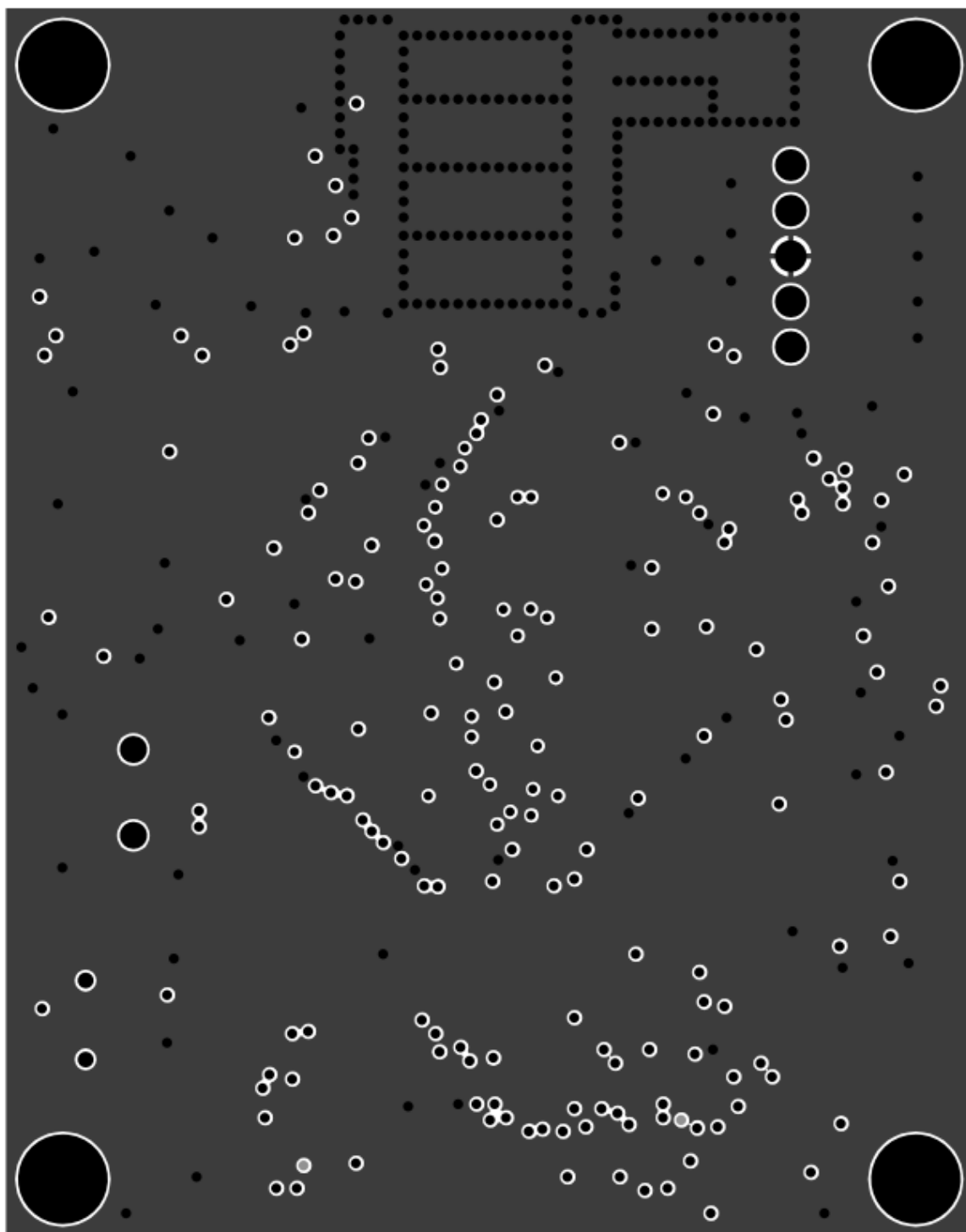
Większość układów na PCB jest zasilana napięciem 3,3V. Jednak interfejs USB i podświetlenie wyświetlacza wymaga napięciem 5V. Wymagało to odpowiedniego podzielenia warstwy trzeciej. Zadbano o to żeby żadne ścieżki sygnałów wrażliwych na zakłócenia nie przechodziły nad przerwą pomiędzy polem zasilanie 3,3V i 5V. Nieciągłość warstwy referencyjnej powoduje powstawanie pętli prądowych, ponieważ prąd powrotny szuka innej dostępnej ścieżki powrotu. Zjawisko to może powodować wzrost zakłóceń elektromagnetycznych emitowanych przez urządzenie. Warstwę przedstawia obraz 3.2.6 w podrozdziale 3.2.6.

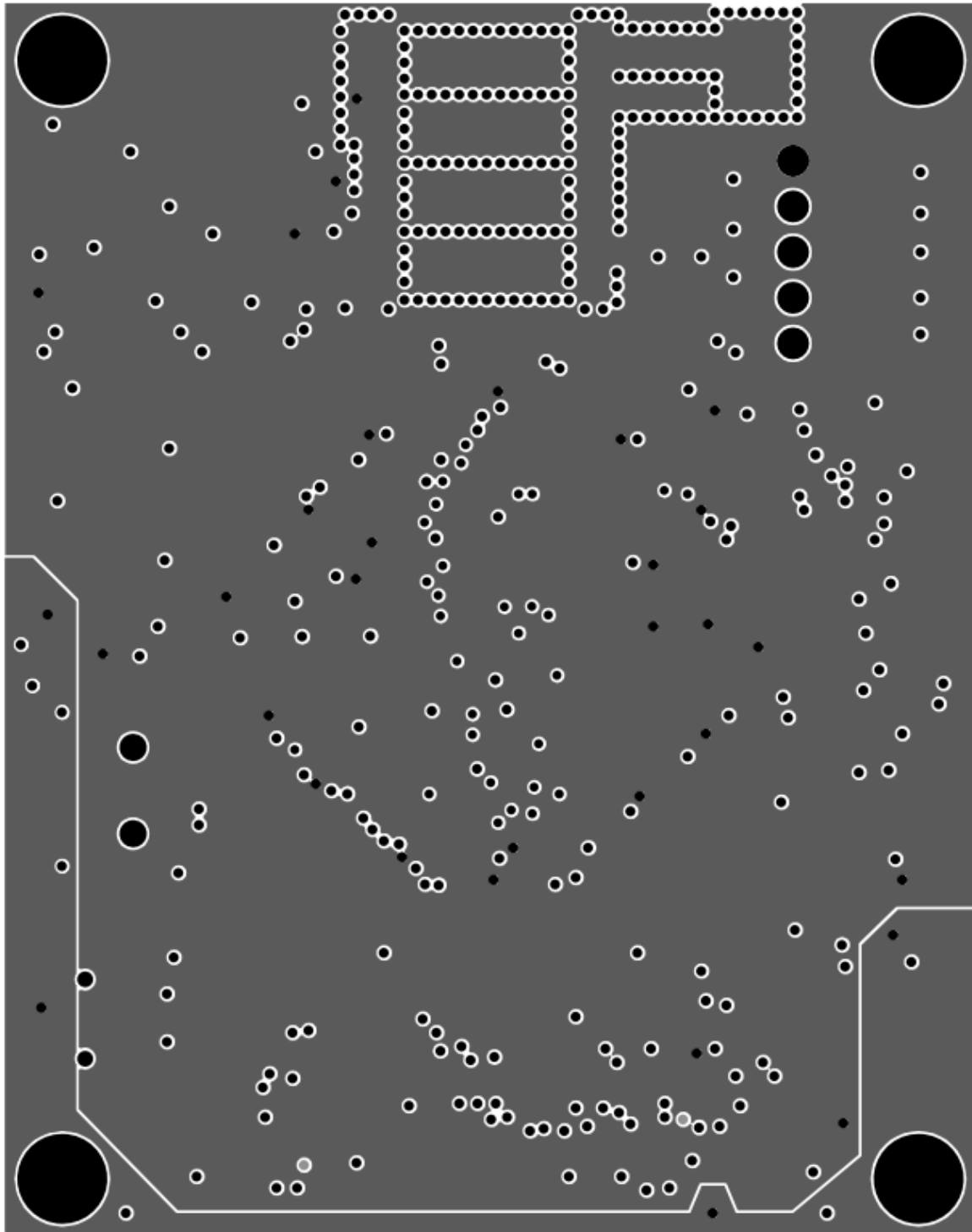
### 3.2.6 Prezentacja PCB

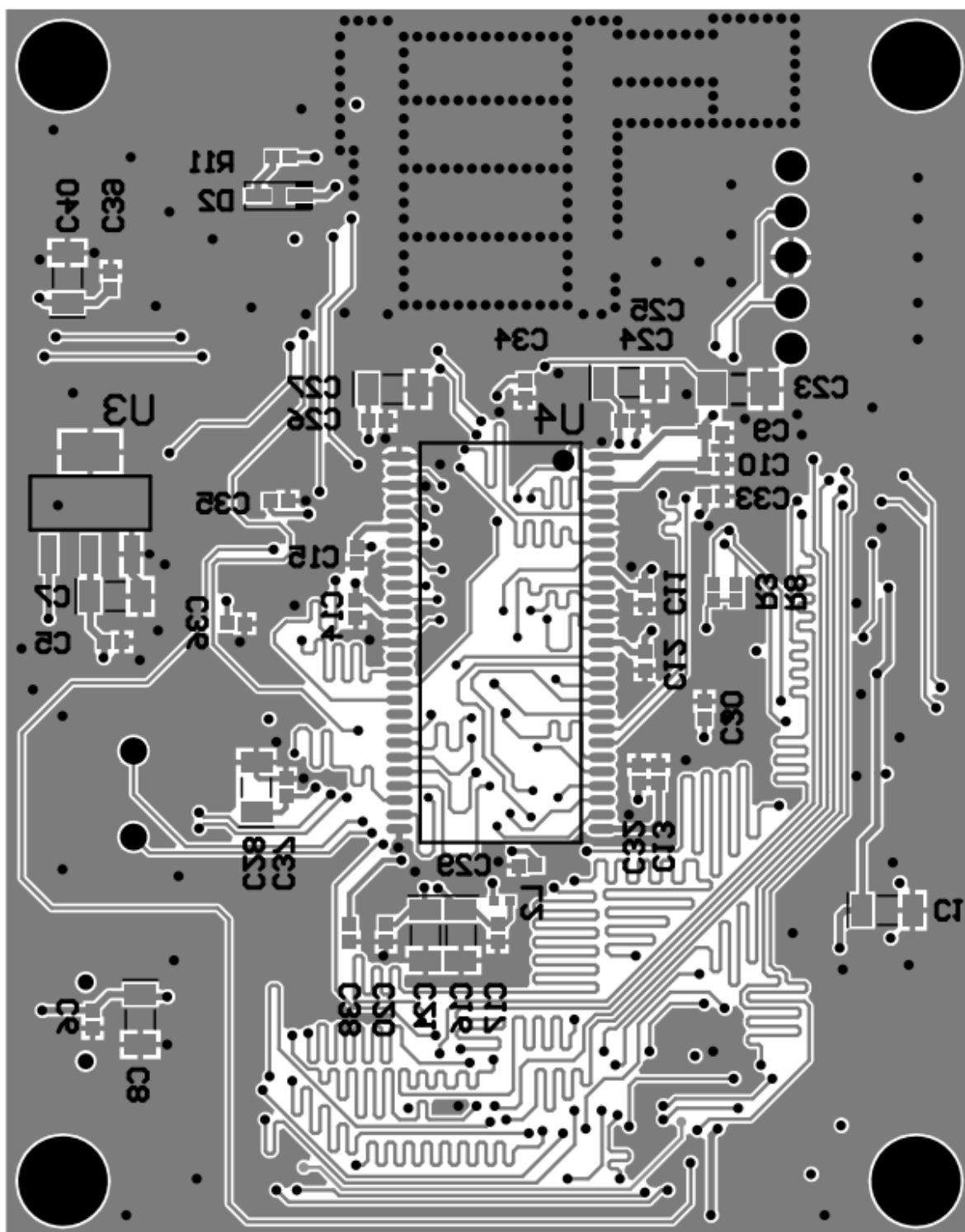
Poniżej przedstawiano obrazy wszystkich warstw z programu wykorzystanego do projektu oraz zdjęcie gotowego PCB.



Rysunek 3.13 Układ warstwy 1.

Rysunek 3.14 *Układ warstwy 2.*

Rysunek 3.15 *Układ warstwy 3.*



Rysunek 3.16 Układ warstwy 4.

---

## 3.3 Architektura systemowa

## Rozdział 4

### Podsumowanie