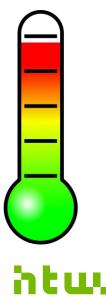
Room Quality Station

HTW Berlin
Project Computer Systems Engineering
WiSe 2022/23 – Team D



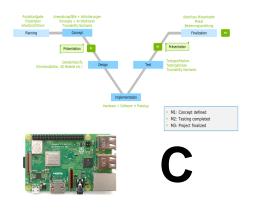


Max Lausch, Hai Nam La, Andreas Welter / 25.01.2023

Room Quality Station

Gliederung

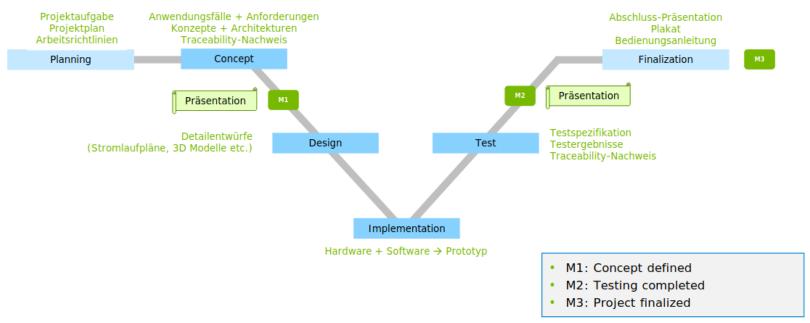
- 1) Rückblick auf M1
- 2) Arbeitsstand
- 3) Hardware
- 4) Software
- 5) Test Cases
- 6) Vorführung
- 7) Aussicht auf M3





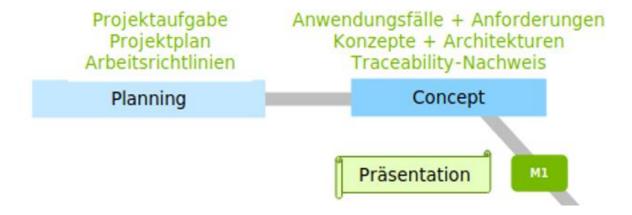


Roadmap





Rückblick





Veränderungen nach M1

- "Weather station" → "Room Quality Station"
- + Luftfeuchte, Luftqualität
- CO2-level





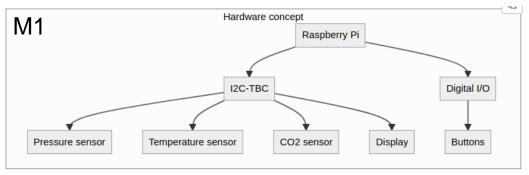


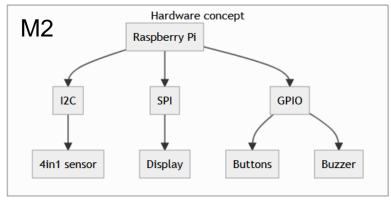
- Schnittstelle von Pi zum Display: I²C → SPI
- Buzzer zum Projekt hinzugefügt





Veränderungen nach M1 am Hardwarekonzept

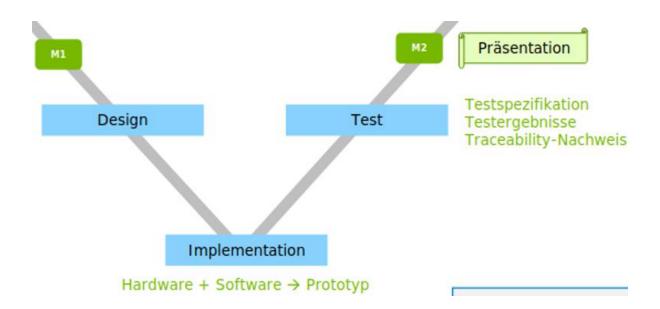






2) Arbeitsstand

Fortschritt





2) Arbeitsstand

Probleme/Risiken und Lösungsansätze

Probleme/Risiken	Lösungsansätze
Ausfall einer der Teammitglieder, Gefährdung des Meilensteinziels	Zeitlich realistisches ProjektGute TeamarbeitGutes Zeitmanagement
Display benötigt umständliche Hardwareanpassung für I ² C	Wechsel zu Schnittstelle SPI
Softwareumsetzung ist zeitaufwendig	 Zeitlich realistisches Projekt



Komponenten







OLED-15W-C Display und Buttons



BME680 4in1 Sensor



KY-012 Buzzer



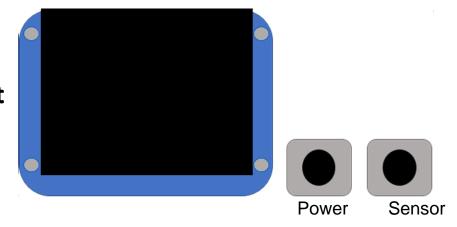
Bedienungskonzept

Zustand des Systems: Ans

Interaktion: Bensembutttom wind greathindkt

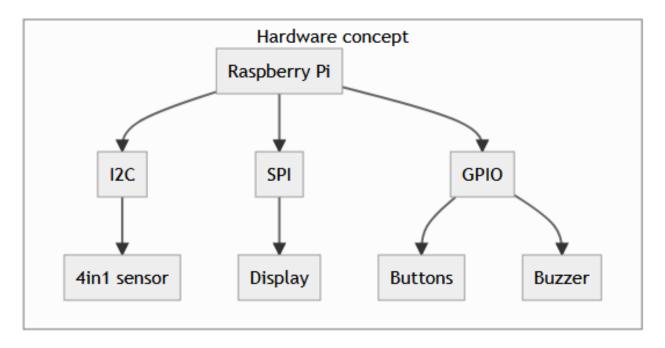
Anforderung: Wyndeinstillistelisten

Sensors



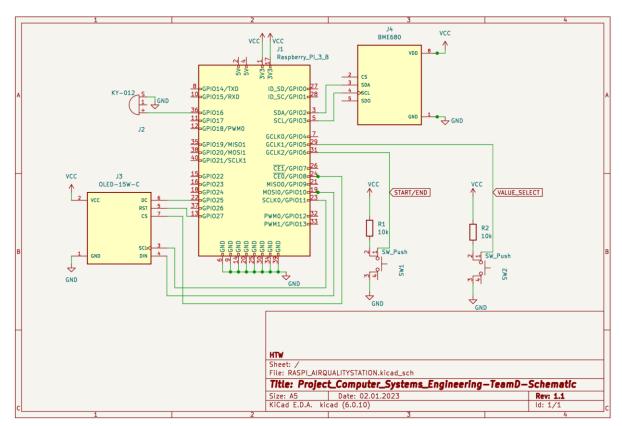


Hardwarekonzept





Schaltung





Display – Waveshare Treiber Software

- Waveshare-Driver API:
- Aktivierung zu nutzender GPIOs
- Vereinfachtes lesen/setzen von Einstellungen.
- Lesen/Schreiben bestimmter Register.
- Definierung von Display-Ausgabe Funktionen

- Todo als Benutzer:
- I2C oder SPI Kommunikation aktivieren.
- Displayausgabe implementieren



Display – Custom display API

```
Datenstruktur:

    Ubyte BlackImage;

Display initialisieren:
void OLED_1in5_test(void);
Ausgabe zum Display
void OLED_while(bmedata variable);
Freigeben:
void OLED_1in5_Clear()
void DEV_ModuleExit()
```



BME680 Sensor – Bosch Treiber Software

Bosch-Driver API:

- Konvertierung von Messwerten.
- Vereinfachtes lesen/setzen von Einstellungen.
- Schlichtes auslesen der Messdaten.

Todo als Benutzer:

- I2C oder SPI Kommunikation implementieren.
- Sensoreinstellungen konfigurieren.
- Überprüfen der Messwerte.



BME680 Sensor – Custom Sensor API

Datenstrukturen:

- struct bme680_dev* sensor;
- struct bme680_field_data* data;

Sensor initialisieren:

sensor_init(sensor);

Abfragen der Messwerte:

sensor_get_all_data(sensor, data);

Freigeben:

sensor_disable(sensor, data);



Buzzer

```
Datenstrukturen:
                                          Steuerfunktion:
bmedata;
                                          void set_buzzer_alarm(bmedata data);
Buzzer initialisieren:
void buzzer_initialize();
Buzzer an- und ausschalten:
void buzzer_on();
void buzzer_off();
void buzzer_toggle();
Freigeben:
void buzzer end();
```



Buzzer

Steuerfunktion:



Polling interrupt – Warum und wie?

Warum:

Taster

 Um die die Hauptfunktion des Systems zu ändern ohne es abzubrechen Wie:

 Parallele Schleife zur Überprüfung des Tastendrucks

Zuweisung eines Threads

 Änderung einer Variable, die in der Hauptfunktion im Polling abgefragt wird



GPIO Interrupt Kernelmodul – Warum und wie?

Warum:

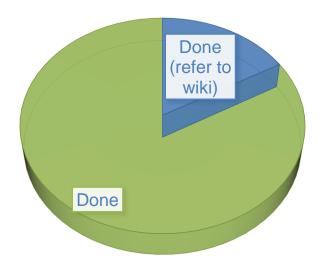
- Um Leistung zu sparen.
- Reagieren auf Tastendruck zuverlässiger machen.
- Kernel-Modul für schnellere Hardware-Zugriffe.

Wie:

- GPIO-Konfiguration.
- Verbindung zwischen ISR und IRQ.
- /proc Dateisystem zur Kommunikation.



5) Test cases



- T001: Boot-Up (Done)
- T006: Start and end screen (Done)
- T002: Mode-Button (Done)
- T005: Measurement tolerance (Done, ref)
- T003: Alarm test max threshold (Done)
- T004: Alarm test min threshold (Done)



6) Vorführung

T001: Boot-Up (Done)

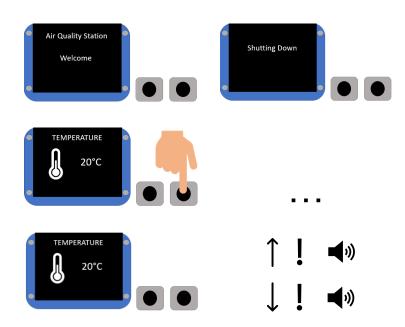
T006: Start and end screen (Done)

T002: Mode-button (Done)

T005: Measurement tolerance (Done, ref)

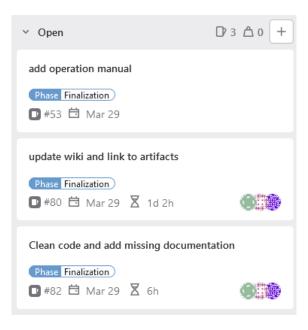
T003: Alarm test max threshold (Done)

T004: Alarm test min threshold (Done)





6) Ausblick auf M3









Hochschule für Technik und Wirtschaft Berlin



Hochschule für Technik und Wirtschaft Berlin

University of Applied Sciences

www.htw-berlin.de

Bildquellen

Folie / Bild	Quelle
1, 2 / Raspberry Pi Grafik	Internet-Link-Wikimedia
1 / Temperaturmessung Grafik	Lizensfrei auf Pixabay
2, 3, 4, 7 / Roadmap	Vorlesungsfolien Project Computer Systems Engineering
2, 10, 22 / Button- und Display Grafik	Siehe Gitlab: <u>Link</u>
5 / CO2 Grafik	Lizensfrei auf Pixabay (Bearbeitet)
5 / Wolke mit Tropfen	Powerpoint-Piktogramme
6, 11 / Hardwarekonzept Grafik	Siehe Gitlab: Link5, 9
5, 9 / Buzzer	Internet-Link-Berrybase
9 / Button	Internet-Link-Reichelt
9 / Display	Internet-Link-Berrybase
9 / 4in1 Sensor	Internet-Link-Berrybase
12 / Schaltung	In KiCad 6.0 erstellt
18 / Piktogramme: Pfeile, Check, Lautsprecher	Powerpoint-Piktogramme
21 / Kreisdiagramm	Powerpoint-Vorlage
23 / Screenshot Open Issues	Siehe Gitlab: Link