

---

**UNIVERSITATEA SAPIENTIA DIN CLUJ-NAPOCA  
FACULTATEA DE ȘTIINȚE TEHNICE ȘI UMANISTE,  
TÎRGU-MUREŞ  
PROGRAMUL DE STUDII ...**

**TITLUL PROIECTULUI DE  
DIPLOMĂ**

**PROIECT DE DIPLOMĂ**

**Coordonator științific:  
Ş.I.dr.ing. Turos László-Zsolt**

**Absolvent:  
Lukács Botond**

**2022**

UNIVERSITATEA "SAPIENTIA" din CLUJ-NAPOCA  
Facultatea de Științe Tehnice și Umaniste din Târgu Mureș  
Specializarea: ...

**Viza facultății:**

**LUCRARE DE DIPLOMĂ**

Coordonator științific:

Candidat:  
Anul absolvirii:

**a) Tema lucrării de licență:**

**b) Problemele principale tratate:**

**c) Desene obligatorii:**

**d) Softuri obligatorii:**

**e) Bibliografia recomandată:**

**f) Termene obligatorii de consultații:** săptămânal

**g) Locul și durata practicii:** Universitatea Sapientia,  
Facultatea de Științe Tehnice și Umaniste din Târgu Mureș

**Primit tema la data de:**

**Termen de predare:**

**Semnătura Director Departament**

**Semnătura coordonatorului**

**Semnătura responsabilului  
programului de studiu**

**Semnătura candidatului**

---

## **Declarație**

Subsemnatul/a **Lukács Botond**, absolvent al specializării **Calculatoare**, promovația 2022 cunoscând prevederile Legii Educației Naționale 1/2011 și a Codului de etică și deontologie profesională a Universității Sapientia cu privire la furt intelectual declar pe propria răspundere că prezenta lucrare de licență/proiect de diplomă/disertație se bazează pe activitatea personală, cercetarea/proiectarea este efectuată de mine, informațiile și datele preluate din literatura de specialitate sunt citate în mod corespunzător.

Târgu Mureș,

Data:

## **Extras**

Extract

**Cuvinte cheie:**

**SAPIENTIA ERDÉLYI MAGYAR  
TUDOMÁNYEGYETEM  
MAROSVÁSÁRHELYI KAR  
SZÁMÍTÁSTECHNIKA SZAK**

**Elektronikai alkatrész teszter**

**DIPLOMADOLGOZAT**

**Témavezető:**  
Ş.l.dr.ing. Turos László-Zsolt

**Végzős hallgató:**  
Lukács Botond

**2022**

# Kivonat

Napjainkban a mikrovezérlős rendszerekben sok mindenben megtalálhatóak és manapság nagy számítási kapacitással rendelkeznek, általánosan alkalmazhatóak sokféle különböző alkalmazásban. Rengeteg funkciójuk van, az egyszerű LED villogtatástól kezdve komplex rendszerek automatizálásáig. Ezen kívül könnyű külső kiegészítő tartozékokat amelyekkel sokkal szélesebb körben használhatóak.

Ennek hatására a dolgozat célkitűzése egy olyan rendszer kialakítása, amely képes meghatározni egyszerű elektronikai komponenseket és azok megközelítő értékét és ezen kívül a lábkiosztását is amennyiben ez szükséges. Az elektronikában sok féle egyszerű komponenssel találkozhatunk, mint ellenállások, kondenzátorok, tranzisztorok. Viszont egy áramkör építésénél jó tudni, hogy az a komponens pontosan mi, ez legfőképpen igaz a különböző félvezetőkre. Sok esetben az azonosítója lekopott, vagy nem található adatlap így nehéz beazonosítani, hogy pontosan mi az a komponens. Erre szolgál az „elektronikai alkatrész teszter” amely automatikusan meghatározza, vagy kiírja, hogy hibás alkatrész ha nem ismeri fel vagy sérült az tesztelt alkatrész. A rendszer egy mikrovezérlőt és egy kijelzőt használ az komponens azonosítására és arról levő adatok kijelzésére a felhasználó felé. Az azonosítás teljesen automata, csupán csatlakoztatni kell az ismeretlen komponenst és egy gombot megnyomni.

A dolgozatban a mikrovezérlős alkalmazásokról és azok tervezéséről, alkatrészek felismeréséről és méréséről lesz szó.

**Kulcsszavak:** mikorvezérlő

# **Abstract**

Abstract

**Keywords:**

# Tartalomjegyzék

<b>1. Bevezető</b>	<b>1</b>
1.1. Téma meghatározása . . . . .	2
<b>2. Elméleti megalapozás és szakirodalni tanulmány</b>	<b>3</b>
2.1. Elméleti alapok . . . . .	4
2.1.1. Mikrovezők . . . . .	4
2.1.2. Analog Digital Converter . . . . .	5
2.1.3. Digital Analog Converter . . . . .	6
2.2. Felhasznált eszközök . . . . .	7
2.2.1. Raspberry pi pico . . . . .	7
2.2.2. ILI9341 kijelző . . . . .	8
2.2.3. Digital Analog Converter . . . . .	9
2.2.4. Analóg kapcsoló . . . . .	10
2.3. A rendszer Blokk váza . . . . .	10
2.4. Hasonló eszközök . . . . .	11
<b>3. Rendszer specifikációja és architektúrája</b>	<b>13</b>
3.1. Mérő áramkör . . . . .	13
3.2. Áramkör terv . . . . .	14
3.2.1. Problémák az áramkör tervezésekor . . . . .	15
3.2.2. Áramkör elkészítése . . . . .	15

<b>4. Részletes tervezés</b>	<b>17</b>
<b>5. Üzembe helyezés és kísérleti eredmények</b>	<b>18</b>
<b>6. A rendszer felhasználása</b>	<b>19</b>
<b>7. Következtetések</b>	<b>20</b>
<b>Irodalomjegyzék</b>	<b>20</b>
<b>A. Függelék</b>	<b>22</b>

# Ábrák jegyzéke

2.1.	ADC offset hibája . . . . .	6
2.2.	Pico pinout . . . . .	8
2.3.	ILI9341 kijelző . . . . .	9
2.4.	Analóg kapcsoló funkcionális táblázata . . . . .	10
2.5.	A rendszer block váza . . . . .	11
2.6.	Eredeti teszter bekötési rajza . . . . .	12
3.1.	Saját teszter bekötési rajza . . . . .	13
3.2.	A kész áramkör . . . . .	16

# **1. fejezet**

## **Bevezető**

A mikrovezérlős rendszerek manapság az életünk minden részében megtalálhatóak, kis méretük, alacsony áruk és meglehetősen nagy teljesítményükkel sok mindenre általánosan használhatóak. Ez nagyban csökkenti a tervezési költségeket, mivel nem kell egy specifikus logikai áramkört kialakítani minden egyes alkalmazási területre, csupán új program kódot kell feltölteni és használható egy teljesen más cébra.

A mikrovezérlő könnyen összeköthetőek külső eszközökkel amellyel rengeteg minden meg lehet valósítani és bővíteni a lehetőség és szabadon vezérelhetők a GPIO-n (General Purpose Input Output) keresztül sok minden el lehet érni, az egyszerű LED kapcsolatától komplex jelek generálásáig. Általános esetben a mikrovezérlők csak a legfontosabb részeket tartalmazzák, mint az Analog Digital Converter amivel egy analóg jelet alakít egy digitális jellé amit a processzor fel tud majd dolgozni, ez legfőképpen azért van, mert nem mindenkinél van szüksége mindenre így akinek szüksége van az egyszerűen az külsőleg csatolja hozzá.

Az összeállított rendszert szabadon lehet vezélni így automatizálni lehet vele folyamatokat, mivel egyszerű megismételhető teszteket végezni velük, miközben képesek valós időben mérni a rendszer viselkedését. Ennek a feladatnak is ez a lényege, az alkatrészek tesztelése egy gyors és automatizált módon.

## 1.1. Téma meghatározása

A dolgozat célja egy olyan eszköz tervezése, amit bárki elektronikai ismeret nélkül is egyszerűen használni lehet. Sok esetben a feliratok az alkatrészeken nehezen látható, lekopott vagy egyszerűen nincs feltüntetve. Ilyen esetben sok segítséget tud nyújtani egy olyan eszköz ami gyorsan meg tudja határozni a komponenst és a lágkiosztását is amennyiben ez fontos.

Ez különösen nagy segítséget nyújt kezdőknek akik még kevésbé ismerik az alkatrésekét és az adatlapjai meg nagyok és komplexek számukra és a fő információk megjelenítése néhány sorban. Haladóknak is nagy segítség, mivel az ellenállást színkódjátról egyszerű meghatározni, viszont a teszterrel meg lehet határozni, hogy az alkatrész hibás-e, vagyis ha a tranzisztor kiégett akkor az is letesztelethető.

A teszternek 3 teszt terminálja van, ebbe kell az ismeretlen komponenst bekötni és képes egyszerű elektronikai komponensek (ellenállás, dióda, tranzisztorok, stb.) automatikus felismerését és az adatainak meghatározására. Viszont nem képes bonyolultabb áramkörök azonosítására aminek összesen több mint 3 lába van.

Megvalósítás során a költégek csökkentése a cél, miközben a pontosság nem csökken nagyban. Két verzió is összeállítható, az egyik egyszerű ellenállásokkal és a második egy DAC (Digital Analog Converter) segítségével. Mindkettő alkalmas a komponensek meghatározására, viszont az ellenállásos verzió nem alkalmas karakterisztika diagram kirajzolására, viszont sokkal olcsóbb, mivel nem használ egy külső DAC-ot.

Mérés eredménye kikerül egy kis kijelzőre és grafikus felületen is megtekinthető amennyiben egy számítógéphez van csatolva. Viszont a 2 közül legalább az egyikre szükség van, különben a mérés eredménye nem lesz látható. A kijelzőt nem kötelező alkalmazni, viszont annélkül csak egy laptop/-számítógéphez kapcsolva lehet használni.

Ehhez szükséges egy processzor, viszont manapság a mikrovezérlők nagy számítási kapacitással rendelkeznek meglehetősen alacsony áron és néhány ellemállásból és vezetékből otthon is összeállítható.

Karakterisztika diagramm kirajzolása is fontos, viszont ez leginkább a tranzisztoroknál fontos.

## **2. fejezet**

# **Elméleti megalapozás és szakirodalni tanulmány**

Első lépésként tanulmányoztam egy hasonló terméket, amely hasonlóan működik, viszont kevesebb funkcionalitással. Ebből megismerve a működési elvét és ezt fejlesztve terveztem meg a teszteremet. Legfontosabb része a teszternek egy mikrovezérlő, amely a rendszer magját adja, erre a célra egy Raspberry Pi Pico-t választottam, a nagyszámú GPIO-ja miatt, nagy teljesítménye miatt és nagy sebességű beépített hardveres kommunikációs protokollokkal (SPI). Ezután egy kijelző következett, amelyeken a teszter ki tudja jelezni az adatokat az adott komponensről.

Erre a célra egy ILI9341 kijelzőt használtam, ez egy 2.2” méretű színes TFT kijelző, és erre íródnak ki az adatok a felhasználó fele ami SPI-n keresztül kommunikál a mikrovezérlővel. Ezen kívül van 2 LED, amely a rendszer státuszát jelzi egyszerű színkódokkal.

Az teszteléshez szükséges áramkört a DAC segítségével történik és a mikrovezérlő csak a feszültség értékeit nézi, erre a célra egy DAC8565 chipet használtam amely szintén SPI-on keresztül kommunikál a mikrovezérlővel.

Ennek 3 kimenete egy-egy 3 kimenetes analóg kapcsolón keresztül különböző ellenállásokra kapcsolódnak a nagyobb precizitás elérése érdekében és az esetleges rövidzár esetén is az áramerősségeg biztonságos szinten tartásáért, minden esetben a létrehozott áramkörön lesz egy ellenállás, ami az áramerősséget limitálja, hogy esetlegesen ne tegye tönkre a tesztelés alatt levő alkatrészt.

A mikrovezérlőnek 3 ADC (analog-digital converter) portja közvetlen rá van csatolva egy lábra

ahová majd a tesztelni kívánt komponens kerül. A rendszernek van egy külső referencia feszültsége, ami egy stabil 3.3V-ot biztosít az ADC referenciaként és DAC referenciának.

A pontos részleteket az a következőkben lesznek leírva.

## 2.1. Elméleti alapok

### 2.1.1. Mikrovezők

A mikrovezérlők már a elterjedtek a háztartási eszközök körében is. Legfőképpen az általánosságuk miatt, vagyis egyszerű különböző eszközöket vezérelni velük miközben az általánosságukból fakadóan alacsony az áruk.

Amíg régen egyedileg kellett a hardvert felállítani különböző eszközöknek az alapoktól kezdve, ami időigényes és költséges, mivel egy mérnök csapat meg kell tervezze, tesztelje és kivitelezze ami az alacsony darabszám miatt költséges egy darabra nézve. Ennek a hátránya ezen kívül még az, hogy nehezen módosítható és még hasonló eszközök eszközök közt sem cserélhetőek. Viszont maga a rendszer hatékonyabb lehetett, mintha egy általános rendszerből lett volna kialakítva, ha a működés szempontjából van vizsgálva.

Manapság sokkal jobban megéri tömeggyártani egy mikroprocesszort ami általánosan használható rengeteg különböző eszközben, miközben a rendszerhez csupán hozzá kell csatolni a szenzorokat. Ehhez még nagy segítség a standardizált kommunikációs protokollok is a szenzorokkal, amely segítségével könnyedén összekapcsolhatóak a mikrovezérlővel, legtöbb esetben hardver szinten ismeri ezeket a protokollokat így gyorsan és hatékonyan képes kommunikálni. A leggyakrabban használt protokollok az  $I^2C$  és SPI. Viszont manapság sok mikrovezérlőn a WiFi és Bluethooth is megtalálható amivel vezeték nélkül is össze lehet kötni az eszközöket, ezek az eszközök leginkább az IoT-Internet of Things (Dolgok Internete) alapú rendszerek által használatosak.

Ezek a protokollok legtöbbször egyszerűek, így lehetséges szoftveresen is megvalósítani viszonylag egyszerűen a mikrovezérlő digitális kimeneteit használva. Viszont ezzel az a gond, hogy helyet foglal a memóriában, így nagy projektek esetén memória gondok léphetnek fel. A másik nagy gond, hogy ha időzítés érzékeny a protokoll akkor nehezebb betartani az időzítéseket, különösen ha nagy

frekvenciájú jeleket kell kiküldeni. Egy ilyen példa egy VGA jel generálása, a szinkronizáló jelek előre meghatározott időben és csúszások nélkül kell megérkezzen, miközben pontos időben kell kikerüljön az adat is. Ez nehéz feladat teljes mértékben szoftveres megoldással megvalósítani.

Egyes mikrovezérlők ezért lehetővé tették a programozható be/kimeneteket. Ennek a lényege, hogy néhány kimenetet egyszer felprogramozva a processzortól függetlenül működik, mintha egy hardveres megvalósítás lenne, ezzel meg sokkal egyszerűbb egy nem alapértelmezetten támogatott protokoll megvalósítása, miközben a processzor nincs leterhelve ezzel a feladattal.

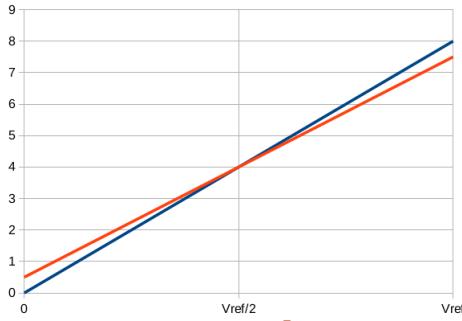
### 2.1.2. Analog Digital Converter

Az Analog Digital Converter (ADC) feladata, hogy egy analóg jelet digitális jellé alakítson át, mivel a processzor csak digitális jeleket képes feldolgozni. Viszont 1 bitben nem használható, mivel szinte az összes adat elveszne, ezért az ADC több biten tárolja el az analóg mérés eredményét. Ez legtöbbször 8-16 bit közti értékek közt található. A maximális érték amit az ADC eredménynek kiad az akkor történik, amikor az analóg jel feszültsége megegyezik az ADC referencia feszültség szintjével és 0 értéket ad ha a jel feszültsége 0V és a két érték között lineáris összefüggés van amely meredeksége 1. Erre több megoldás is létezik, viszont mindenik ugyan azt a célt éri el, megállapítja, hogy melyik 2 érték közé esik a feszültség szint.

Viszont ez a valóságban nem ilyen egyszerű, mivel a komponensek amik az ADC-t felépítik nem tökéletesek így zajok és csúszások jelenhetnek meg. Ilyen hibák lehetnek az offset hibák, ebben az esetben a végértékek nem felelnek meg az elvárt értékeknek, ilyen példa a amikor 0V-os feszültség esetén az ADC nem 0-t térít vissza, hanem egy nagyobb számot, míg  $V_{ref}$  esetén egy kisebb értéket.

Az alábbi ábrán egy ilyen eset látható [2.1] , a kék vonal az elvárt érték és a piros az aktuális érték, amit az ADC térit vissza a mérési tartományban. Ebben az esetben csupán ez a hibája az ADC-nek az átláthatóság kedvéért.

Másik jellegzetes hiba a nem linearitás, ennek jellemzője, hogy a mérési tartományon belül még az offset hibát is figyelembe véve nem azt az eredményt kapjuk, mint amit elvártunk amelyet nehezebb korrigálni szoftveresen, mivel amíg az offset hibát egyszerűen lehet korrigálni csupán a 0 és  $V_{ref}$  feszültség szintek megmérésével, addig ezt a hibát sokkal nehezebb kiküszöbölni, mivel az ADC ered-



2.1. ábra. ADC offset hibája

ménye nem lineáris, így több ismert mérési pontot kell felvenni és a számítás is sokkal bonyolultabbá válik. Ezen kívül lehetnek kvantálási hibák is, amikor az ADC egy bizonyos értéket sosem ad eredménynek, hanem a nála egyel kisebb/nagyobb értéket. Ez nem okoz nagy gondot azoknál az ADC-nél ahol nagy a felbontás, viszont az alacsony felbontású eszközök esetén nagyobb hibát eredményez.

### 2.1.3. Digital Analog Converter

A Digital Analog Converter feladata, hogy a processzor által értelmezhető digitális értékeket analóg jelekké konvertálja amik a külső perifériáknak szükségesek. Gyakran használják ahol pontos analóg jeleket kell vezérelni, ilyen egy VGA jel vagy zene lejátszása, viszont bármire felhasználhatóak ahol az egyszerű digitális jelek nem elegendők. Ebben a projektben az alkatrészek azonosítására és a karakterisztika diagram kirajzolására van felhasználva.

Működése hasonlóképpen működik, mind az Analog Digital Converter-é, viszont fordítva. Egyes DAC-eknek van belső referencia feszültségük, vagy kell külsőleg egyet alkalmazni. Ez a jel lesz DAC maximális analóg kimenete amikor a digitális bemeneten a maximális érték érkezik és 0V lesz a kimenete amikor 0 értékű digitális érték érkezik. Ideális esetben e két pont között az átmenet lineáris, így minden köztes értékre egy lineáris összefüggés alapján ki lehetne számolni [2.1], ahol D a digitális bemenet ami 0 és  $2^{res}$  között kell legyen.

$$V_{out} = V_{ref} \frac{D}{2^{res}} \quad (2.1)$$

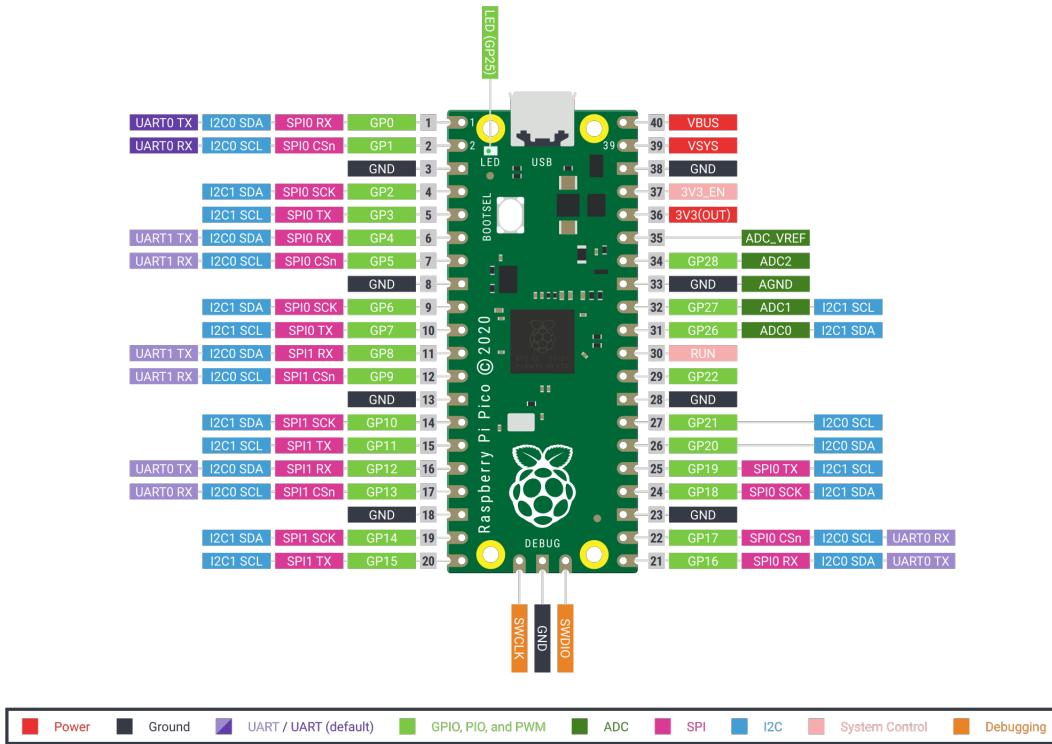
## 2.2. Felhasznált eszközök

### 2.2.1. Raspberry pi pico

Ez a teszter legfontosabb eleme [2.2], ez a vezérelti a teszter többi részét. A Raspberry által kifejlesztve, viszont nem, mint a többi termékiük ezen nem fut egy operációs rendszer és használható, mint egy számítógép, hanem mint egy hagyományos mikrovezérlő. A mikrovezérlő magját egy Dual-core Arm Cortex M0+ processzor, aminek a frekvenciáját dinamikusan változtatható 16Mhz és akár 280Mhz között. A memóriája is elegendő 264KB of SRAM a változók tárolására a program futása során és 2MB Flash memória a program kód tárolására. Lehetőség van csak RAM-ból futtatni is a kódot, ilyenkor nagyobb órajel is elérhető ami elérheti a 450Mhz-et is.

A vezérlő úgy van megtervezve, hogy THC (Through Hole Component) és SMT (Surface Mount Component) komponensként is lehet alkalmazni, ezt a castellated pinnekkel éri el, amelyeket lehet forrasztani közvetlen SMT komponensként és a pinek távolsága annyi, mint egy átlagos breadboard sortávja így egy male-male header forrasztásával breadboardon is alkalmazható.

Hardveresen megtalálható 2xSPI, 2xI2C, 2xUART, 3x12-bit ADC, 16xszabályozható PWM csatorna és összesen 26 GPIO van kivezetve a felhasználó fele. Egy pin több dologra is képes ez az alábbi pinout diagrammon is látható. Programozás során beállítható, hogy USB-t használja soros portként így egyszerűen használható egy számítógéppel való kommunikációra. Megtalálható 8 PIO (programable I/O) amivel hardveres protokollokat lehet létrehozni, ha valami egyedi kell egy különleges komponens vezérlésére.



## 2.2. ábra. Pico pinout

### 2.2.2. ILI9341 kijelző

Az adatok kijelzésére egy ILI9341 [2.3] kijelzőt használtam. Egy egyszerűbb kijelző is megfelelne a célra, akár csupán egy karaktereket megjelenítő kijelző is elegendő lenne a célra, ha nem kellene a karakterisztika diagramm. A célra megfelelne egy egyszerű OLED kijelző is. Viszont ez a kijelző már a rendelkezésre állt a projekt tervezése előtt is, így fel lehetett használni a kijelzőt erre a projektre.

Ezen fognak megjelenni az mérés eredményei, mint a komponens értékei, a lábkiosztása és a karakterisztika diagramja. A képernyő képes 16 bites színes kép megjelenítésére, viszont ez nem fontos ennél a projektnél. Viszont a nagy 240\*320-as felbontása és a 2.2" kijelző mérete nagyban segít, hogy könnyen olvasható legyen. A kijelző rendelkezik beépített háttérvilágítással is, így fényes helyen is jól látható. A kijelző SPI protokollon keresztül kommunikál a mikrovezérlővel és rendkívül stabil, akár 68Mhz-es órajellel is stabilan és megbízhatóan megkapja az adatokat a mikrovezérlőtől. Ennek az eredménye a rendkívül gyors képernyő váltás, így a felhasználó nem kell arra várjon, hogy

az adatok megjelenjenek a kijelzőn.

Az adatok beírása pixel szinten történik amelyek a kijelző memóriájában elmentődnek, előre meg kell határozni, hogy milyen zónában történik az írás és azután lehetséges csak az adat küldése és belsőleg automatikusan a kövekező mezőt címzi meg, ahogy megérkezett az adat az előzőnek. Ennek az eredménye, hogy írás során nem kell figyelembe tartani a kijelző belső memória címét, csak az adat sorrendjét. Ez egyszerűsíti a programozó dolgát és csökkenti a küldési időt.



2.3. ábra. ILI9341 kijelző

### 2.2.3. Digital Analog Converter

Az analóg jelek generálására egy DAC8565IAPWR [[1]] van alkalmazva, amelynek felbontása 16 bit. Ennek 4 egymástól független kimenete van, amelyek belsőleg bufferelve vannak, így terhelés esetén sem változik.

A DAC-nak van egy belső 2.5V-os feszültség referenciája, viszont ez külsőleg felülírható egy külső feszültség referenciával. Ebben az esetben szükség volt erre, mivel a leljes ADC mérési tartományra szükség van ami 3.3V. Ez egy egyszerű 3.3V-os feszültség referenciával lett elérve, viszont ebben az eseten egy parancsot kell küldeni a DAC-nak, hogy a külső referenciát használja, mivel nem áll át automatikusan, rövid időre nem gond, hogy minden aktív, viszont nem ajánlott huzamosabb ideig ilyen helyzetben tartani.

A DAC SPI protokollt használ amiből 8 bit a parancs bit és 16 bit az adat. Lehetőség van az adatok azonnali betöltésére és a kimenet változtatására, és arra is van lehetőség, hogy csak az adatot elmentse és egyszerre frissítse az összes kimenetet. Erre lehetőség van szoftveresen is, amit az SPI parancs részében lehet kódolni, ebben a projekt esetében is ez van alkalmazva.

#### **2.2.4. Analóg kapcsoló**

Mindegyik analóg jelet egyszerre 1 ellenálláson kereszül rá kell kapcsolni a komponensre, viszont az ellenállás váltható kell legyen mérés közben, nagy sebességgel, így a manuális kapcsolás nem lehetséges. Erre a célra egy analóg kapcsoló van alaklmazva amely egy közös bemenetet 3 különböző kimenetre képes kapcsolni, melyeken az ellenállások találhatóak. A kimenet kiválasztása nem használ kommunikációs protokollt, csak a "IN" portokra érkező digitális jelek segítségével történik. minden esetben maximálisan 1 kimenet aktív a többi a nyílt áramkörben van és arra is van lehetőség, hogy a bemenet 1 kimenetre se legyen kapcsolva. A kimenet kiválasztása a kövekező táblázattal lehetséges.

[2.4]

**FUNCTION TABLE**

<b>IN1</b>	<b>IN2</b>	<b>COM TO NO0</b>	<b>COM TO NO1</b>	<b>COM TO NO2</b>
L	L	OFF	OFF	OFF
H	L	ON	OFF	OFF
L	H	OFF	ON	OFF
H	H	OFF	OFF	ON

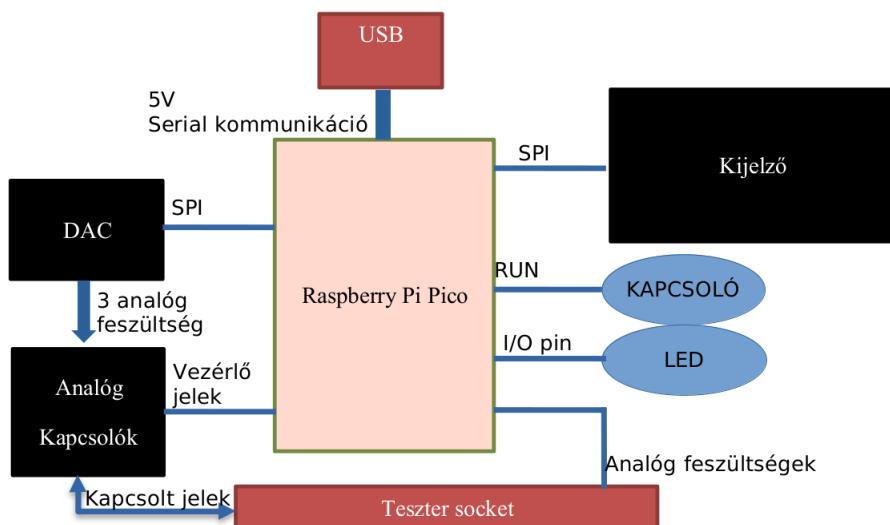
2.4. ábra. Analóg kapcsoló funkcionális táblázata

### **2.3. A rendszer Blokk váza**

Az alábbi árbán [2.5] lárható a rendszer blockDiagrammja, a fő vezérlő jelekkel. A rendszer 2 SPI perifériával kommunikál, ezek a kijelző és a DAC, az analóg kapcsoló vezérlő jelei egyszerű digitális jelek, mint ahogyan a LED vezérlő jelei. A teszter socket minden lába egy-egy ADC csatornához

van csatlakoztatva, ezen méri a mikrovezérlő a tesztelés során a feszültség szinteket. A kapcsoló a RUN bemenetre van kapcsolva, ez engedélyezi a mikrovezérlő futását amíg feszültség érték található rajta vagy nincs bekötve. Amennyiben ez földre kerül akkor a mikrovezérlő leáll és resetelődik.

A rendszerhez működéséhez szükséges egy 5V-os feszültség forrás, ez lehet egy általános USB tápforrás, vagy lehetséges direkt 5V csatlakoztatása is. Az áramerősség alacsony, így nem közelíti meg az 500mA-es áramerősség határt amit egy átlagos USB képes leadni. Külső akkumulátorról is táplálható. Amennyiben egy számítógéphez, vagy egy olyan eszközhöz van csatolva ami képes a serial portot olvasni akkor a mérési eredményeket automatikusan elküldi azon keresztül a másik eszköz felé.

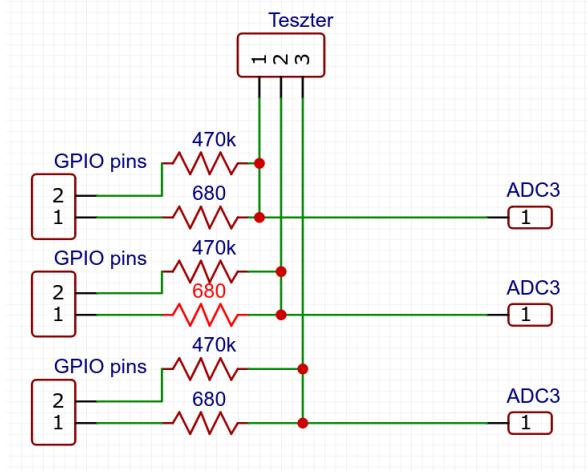


2.5. ábra. A rendszer block váza

## 2.4. Hasonló eszközök

Egy hasonló rendszer már megvalósult [2] ami egy Arduino[3] mikroprocesszoron alapul. Ez egy egyszerűbb rendszer, ami csupán ellenállásokat használ az alkatrészek felismerésére és egy kijelzőt az adatok megjelenítésére. Ebből több fejlesztés is kialakult, több minden tesztelésére és nagyobb pontosság elérésére, miközben a rendszer egyszerűségét fenntartani. Ezek a rendszerek viszont nem használnak DAC-ot és ezért nem képesek karakterisztika diagramot készíteni. Ezen kívül nem csatlakoztható egyszerűen számítógéphez, csupán újraprogramozás céljából, így minden esetben kell

tartalmazzanak egy kijelzőt, ami növeli a költségeket. Az általános működésük hasonló, mint ebben a projektben, viszont itt precízen lehet változtatni a feszültséget, nem csak kapcsolni földre vagy tápfeszültségre. Az bekötése hasonlóképpen történik: lásd [2.6]



2.6. ábra. Eredeti teszter bekötési rajza

Mindegyik GPIO pin lehet csatolva földre, vagy tápfeszültségre, de le is lehet kapcsolva, így nem befolyásolja az áramkör működését. Az ADC pin meg lehet ADC üzemmódban, ilyenkor nem befolyásolja az áramkört, viszont lehet földre, vagy tápfeszültségre is kapcsolni, ilyen esetben port ellenállás nélkül csatolódik az áramkörre.

Viszont szintén hordozható egy 9V-os elem segítségével és az eredmények megjelennek egy kis LCD kijelzőn, ebből több féle verzió is létezik, van amely csak egy karakter kijelzőt használ, van amelyik egy színes kép kirajzolására is alkalmas kijelzőt alkalmaz.

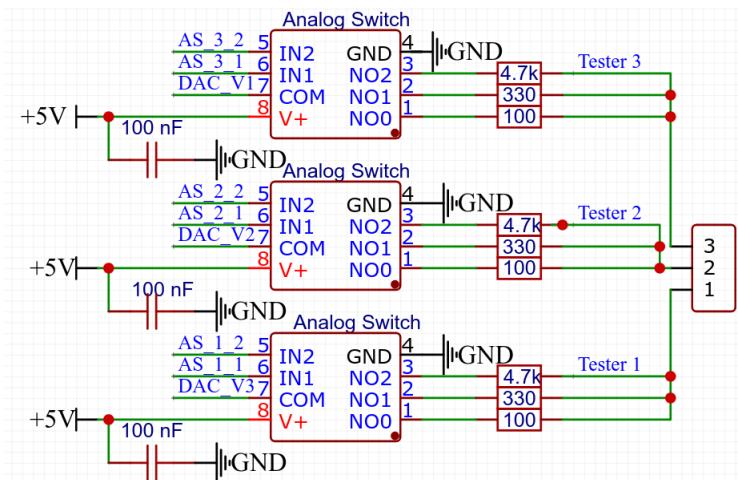
A tesztelés néhány másodpercbe telik, nagy méretű kondenzátorok esetén telhet több időbe, viszont ebben az esetben csak annyi idő, míg a legkisesebb ellenálláson keresztül képes feltölteni a kondenzátorot.

### 3. fejezet

## Rendszer specifikációja és architektúrája

### 3.1. Mérő áramkör

A rendszer hasonlóan épül fel, mint a példaként használt rendszer [[2]], viszont néhány módosítással. Viszont az elméleti alapja hasonló. A komponens lábára egy ellenálláson keresztül feszültséget kapcsolva és a feszültség mérésével az ellenállás után meg lehet állapítani az áramerősséget és a feszültség esést a komponensen. Ezekből az értékekből számítások segítségével ki lehet számolni, hogy mi az ismeretlen komponens (ennek a leírása és lépései a későbbiekben lesznek részletezve) és értékét. A jelenlegi rendszer mérő áramkör része a következőkben látható. [3.1]



3.1. ábra. Saját teszter bekötési rajza

Ebben az esetben szükséges analóg kapcsolók használata, mivel az eredeti teszter csak digitális jeleket használ amit direkt a GPIO-ról voltak kivezetve, így az ellenállások közti váltásokért belsőleg a mikrovezérlő felt. Viszont ebben az esetben a jelek analóg jellek amit egy külső DAC generál, így a mikrovezérlő nem képes belsőleg kapcsolni ezeket ezért egy 3 kimenetes analóg kapcsoló van alaklazmazva erre a célra.

Mivel csak egy kapcsolón csak egy kimenet aktív egy időben, így az ellenállások után a vezetékez összekapcsolhatóak, mivel azok nem fogják befolyásolni a rendszer működését, erre a részre van kapcsolva az ADC egyik csatornája is, mivel itt a feszültség érték azonos a komponens lábán található feszültséggel, így a komponenst nem kell módosítani, hogy a feszültség látható legyen a lábán.

Az analóg jel 0V-3.3V közt lehetséges és a DAC maximálisan 50mA-t képes leadni, viszont mivel a kondenzátorokat ki kell sütni csatlakoztatás előtt és külső tápfeszültség nem kapcsolható így a maximális áramerősség 33mA-nél nem lehet nagyobb semmilyen esetben.

A rendszer átlagolva nézi a feszültséget a komponens lábán, mellyel nagyobb pontosság érhető el, mivel a zajok kevésbé befolyásolják a jelet. Viszont képes időben is mérni a feszültséget, hogy hogyan változik a feszültség ahogy telik az idő. Az ADC 500.000 mérést tud végezni másodpercenként, viszont ez lelassítható egy belső késleltetővel. Ami segítségével a lassan változó jelek is megfigyelhetők, mint például egy nagy kondenzátor töltödése.

## 3.2. Áramkör terv

A rendszer elkészítéséhez szükséges volt egy áramkör tervezése is, mivel több komponens csak SMD (Surface Mount Component) formában találhatóak meg, így nem alkalmazhatóak egy egyszerű breadboard. Ezen megtalálható minden ami szükséges a rendszer működéséhez, csupán egy micro-USB szükséges a rendszer táplálásához.

Az áramkör tervet az EasyEDA-ban terveztem, ez egy ingyenesen használható szerkesztő program, akár webes felületen is használható és nagy mennyiségű alkatrész található meg az adatbázisában amelyek a tervezésre használhatóak.

Az áramkör egy kétoldalas lapon található és csak egy oldalán találhatóak a komponensek. A másik oldalán legfőképpen a huzalozás található. A rendszer használ kis méretű SMD alkatrészeket

és THC alkatrészeket is.

A huzalozás során nagyobb figyelmet fektettem a nagy frekvenciás SPI jelek és a mérőáramkör szétválasztására, a zajok csökkentése érdekében.

### **3.2.1. Problémák az áramkör tervezésekor**

Mivel számomra az áramkör tervezés tárgy nem volt elérhető, így ez volt az első áramkör amit terveztem. Így többször át kellett alakítsam, hogy kivitelezhető legyen.

Legelső alkalommal a rendszer nem volt kivitelezhető, mivel túl vékony vezetékeket használtam, ami nem volt legyártható a számomra elérhető helyeken. A komponenseket nehezen lehetett volna beilleszteni (Through Hole komponensek esetén, mint a kijelző), mivel a vezetékek a lap minden oldalán voltak vezetve, így forrasztás során nehéz lett volna azokat a lábakat forrasztani, amelyek a képernyő oldalán voltak. Ezek át kellett vezessem olyan módon, hogy csak a lap másik oldalán legyen a vezeték csatlakoztatva a komponenshez.

Beszerzés során nem rendeltem meg minden alkatrészt, csak a fontosakat, így néhány egyszerű alkatrészt helyettesítettem más alaktrésekkel, ez csupán egy feszültség referenciát 2 LED-et és egy kapcsolót érintett, így ezeket inkább helyileg helyettesítettem, minthogy ismét rendeljem meg azokat.

A kijelző mérete a szerkesztőben és a valóságban nem egyezett meg, viszont ez még kiderült az áramkör kinyomtatása előtt, így nem vesztődött el sok idő. Az egész kijelző nagyobb volt, mint a valóságban, még a láb közei is, így könnyedén látható volt, hogy a tervrajz nem lesz kivitelezhető.

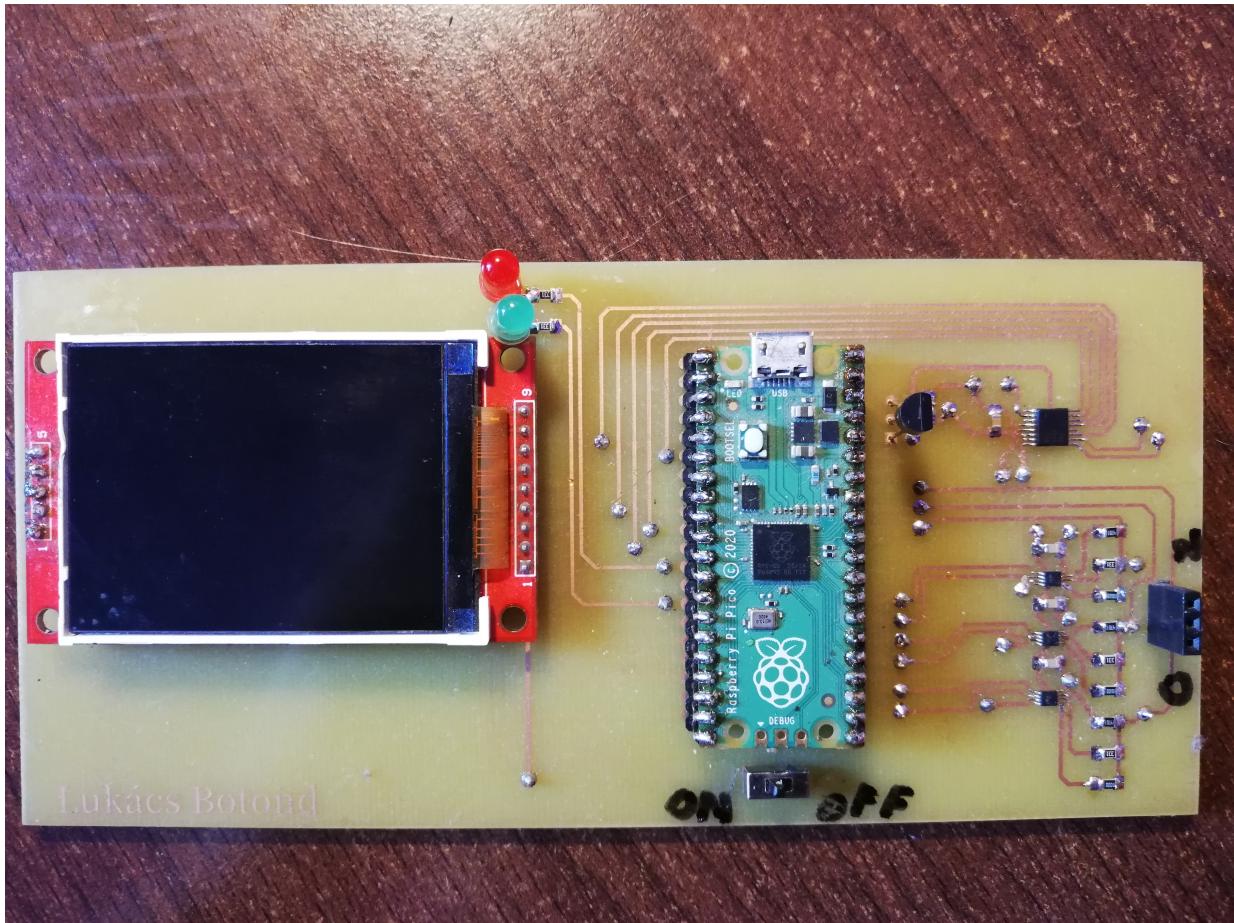
A tervrajzra nem tüntettem fel néhány jelzést, ami a felhasználást segíti, így ezt utólag felrajzoltam a lapra.

### **3.2.2. Áramkör elkészítése**

Miután a tervezés elkészült és kivitelezhetőnek lett minősítve azután az áramkör el lett készítve az egyetemi laboratórium segítségével. Miután a lapot a furatokkal és a réz huzalozással megkaptam azután elkezdtem a komponensek felhelyezését.

Áramkör forrasztásával szintén nem volt sok tapasztalom, csupán egyszerűbb áramkörökkel, így nem a lehető legszebb, viszont használat során minden elektronikailag csatlakoztatva van, így az

áramkör működőképes. A végső áramkör a következőkben néz ki. [3.2]



3.2. ábra. A kész áramkör

## **4. fejezet**

### **Részletes tervezés**

## **5. fejezet**

### **Üzembe helyezés és kísérleti eredmények**

## **6. fejezet**

### **A rendszer felhasználása**

## **7. fejezet**

### **Következtetések**

# Irodalomjegyzék

- [1] „DAC.” <https://www.ti.com/cn/lit/ds/symlink/dac8565.pdf?ts=1654348067115>. [Online 2022].
- [2] M. Frejek, „AVR Transistortester.” [https://www.mikrocontroller.net/articles/AVR\\_Transistortester](https://www.mikrocontroller.net/articles/AVR_Transistortester). [Online 2022].
- [3] „Arduino Atmega328p datasheet.” [https://ww1.microchip.com/downloads/en/DeviceDoc/Atmel-7810-Automotive-Microcontrollers-ATmega328P\\_Datasheet.pdf](https://ww1.microchip.com/downloads/en/DeviceDoc/Atmel-7810-Automotive-Microcontrollers-ATmega328P_Datasheet.pdf). [Online 2022].

## **A. függelék**

### **Függelék**