**3** РАЗРАБОТКА ФУНКЦИОНАЛЬНОЙ СХЕМЫ

В разделе разработки функциональной схемы рассматривается проектирование устройство на функциональном уровне, в соответствии с полученной ранее структурной схемой.

Данный дипломный проект включает в себя 2 части: аппаратную и программную, которые будут рассматриваться в следующих пунктах подробно.

Стоит отметить, что для обмена данными и командами между аппаратной и программной частью были использованы сокеты. Сокеты позволяют подключаться к адресу и порту в локальной сети, на который настроен wi-fi модуль и общаться посредством отправки строк через консоль.

**3.1** Аппаратная часть

Аппаратная часть представляет собой некоторый набор из блоков, которые были определены в ходе анализа структурной схемы, а именно:

– Центральный контроллер. Представляет собой микроконтроллер Arduino Uno.

– Блок беспроводной связи. Представляет собой wi-fi модуль ESP8266. Имеет плату расширения для возможности подключения нескольких устройств для взаимодействия.

– Блок управления моторами – драйвер моторов Motor Shield L298N, подключается к центральному контроллеру.

– Блок питания. Используется для питания устройства и представляет собой бокс с 3-мя аккумуляторами.

– Блок определения местоположения – хорошо известный датчик определения расстояния HC-SR04, который напрямую подключен к центральному контроллеру.

Рассмотрим подключение данных блоков, которые и составляют основу функциональной схемы.

**3.1.1** Подключение и назначение плат и элементов

Чтобы знать, как подключать те или иные платы и элементы к центральному контроллеру, нужно знать распиновку для этого контроллера и какой пин за что отвечает, а также изображение данного контроллера для дальнейшего понимания и понимания расположения пинов.

В таблице 3.1 представлена распиновка микроконтроллера Arduino Uno. В последующем описании подключения блоков будет использоваться терминология и обозначения из данной таблицы.

Таблица 3.1 – Распиновка микроконтроллера Arduino Uno

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Пин ардуино** | **Адресация на плате** | **Специальное назначение** |
| Цифровой пин 0 | 0 | RX |
| Цифровой пин 1 | 1 | TX |
| Цифровой пин 2 | 2 | Ввод для прерываний |
| Цифровой пин 3 | 3 |  |
| Цифровой пин 4 | 4 |  |
| Цифровой пин 5 | 5 |  |
| Цифровой пин 6 | 6 |  |
| Цифровой пин 7 | 7 |  |
| Цифровой пин 8 | 8 |  |
| Цифровой пин 9 | 9 |  |
| Цифровой пин 10 | 10 | SPI(SS) |
| Цифровой пин 11 | 11 | SPI(MOSI) |
| Цифровой пин 12 | 12 | SPI(MISO) |
| Цифровой пин 13 | 13 | SPI(SCK) |
| Аналоговый пин А0 | А0 или 14 |  |
| Аналоговый пин А1 | А1 или 15 |  |
| Аналоговый пин А2 | А2 или 16 |  |
| Аналоговый пин А3 | А3 или 17 |  |
| Аналоговый пин А4 | А4 или 18 | I2C (SCA) |
| Аналоговый пин А5 | А5 или 19 | I2C (SCL) |
| VIN | VIN |  |
| GND | GND | Вывод земли |
| 5V | 5V | Запитывание устройства (5В) |
| 3.3V | 3.3V | Запитывание устройства (3.3В) |

Рассмотрим расположение пинов для платы центральном контроллере в графическом варианте. Сделано это для более подробного представления и ознакомления с разработкой функциональной схемы.

На рисунке 3.1 представлено расположение пинов на Arduino Uno.



Рисунок 3.1 – Расположение пинов на Arduino Uno [7]

После подробного ознакомления с Arduino Uno можно знакомиться глубже с другими блоками и их подключением.

Рассмотрим самый главный блок по значимости после центрального контроллера – блок беспроводной связи.

Блок беспроводной связи – wi-fi модуль с платой расширения. Является ключевым компонентом дипломного проекта и функциональной схемы. Представляет собой соединительное звено между аппаратной частью и программной. Этот модуль имеет возможность подключения к любой открытой wi-fi точке доступа, возможность конфигурирования и переподключения в активном режиме работы.

В своем арсенале возможностей модуль беспроводной связи имеет способность напрямую связываться и передавать данные центральному контроллеру, Arduino Uno. Происходит это посредством использования пинов RX, TX на центральном контроллере и соответственно на wi-fi модуле. Запитывание wi-fi модуля может происходить через USB-кабель, а также через пины 5V и GND.

В связке с беспроводным модулем идет плата расширения. Она позволяет, не задумываясь, подключать несколько устройств напрямую к модулю и обеспечивать корректную связь и передачу данных. Также на плате расширения помимо пинов, через которые идет связь – RX, TX, присутствует большой набор пинов 5V и GND, что в свою очередь позволяет не только обеспечивать связь в передачи данных, но и поддерживать работоспособность устройств, т.е. обеспечивать дополнительное запитывание.

На рисунке 3.2 представлена подробная распиновка wi-fi модуля ESP8266 NodeMCU v.3 Lua.



Рисунок 3.2 – Расположение пинов на ESP8266 NodeMCU v.3 Lua [8]

На рисунке 3.3 показано соединение платы расширения и wi-fi модуля.

В дальнейшем будет рассматриваться именно такая связка.



Рисунок 3.3 – Wi-fi модуль в связке с платой расширения [9]

Нужно обратить внимание, что обеспечение связи между модулем беспроводной связи и центральным контроллером происходит через подключение RX и TX пинов на центральном контроллере к TX и RX пинам на wi-fi модуле. Только так можно наладить обмен данными напрямую.

Следующим для рассмотрения возьмем блок, отвечающий за управление моторами. Максимальное количество моторов, которые можно подключить к плате L298N равняется 4. В данном дипломном проекте как раз и использовалось 4 мотора.

Для удобной реализации движения и поворотов платформы было решено объединить по 2 мотора с правой и левой стороны вместе. Это решает проблему поиска просто решения управления моторами. В случае поворота в левую сторону активными остаются моторы с провой стороны платформы, в случае поворота направо – с левой. В случае движения платформы вперед или назад активными остаются все 4 мотора, которые, соответственно, вращаются в нужном направлении.

Рассмотрев логику объединения моторов, можно глубже ознакомиться с распиновкой модуля управления моторами и, конечно, подключением его к центральному контроллеру.

На рисунке 3.4 представлена распиновка платы L298N.

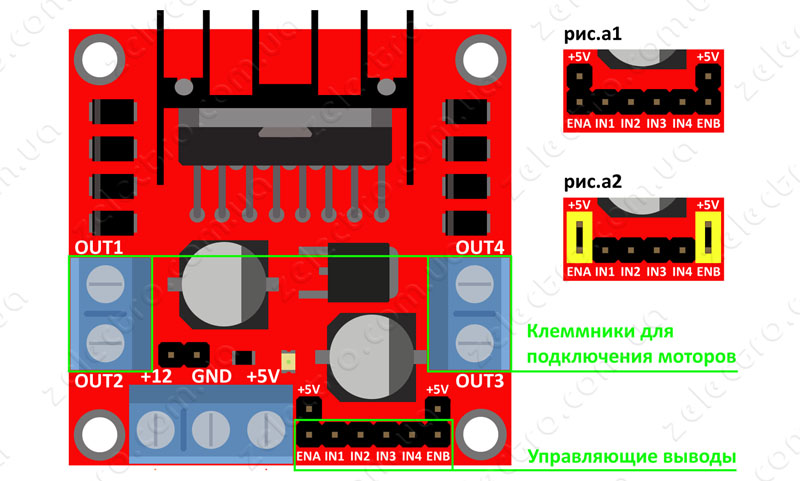


Рисунок 3.4 – Распиновка модуля управления моторами

В случае подключения платы обратимся к рисунку выше. Из него следует, что плата L298N обладает слотами для запитывания и земли.

Для максимальной производительности платы и активного поведения моторов нужно использовать питание в диапазоне 5-12В. Отдельно про блок, отвечающий за питание устройства, будет рассмотрено далее.

Подключение происходит довольно просто – от пина «5V» центрального контроллера протягиваем провод «папа-папа» к слоту с запитыванием платы L298N. С пином «GND» поступает точно таким же образом.

На данный момент плата, отвечающее за управление моторами запитано от центрального контроллера. Теперь нужно обеспечить взаимосвязь и прослушивание команд от центрального контроллера на плате L298N.

Обращаясь к рисунку 3.4 можно заметить, что пины «IN1» – «IN4» необходимо подключить к цифровым входам центрального контроллера. Пины «IN1» – «IN4» отвечают за слоты, куда подключаются моторы, а также обеспечивают обмен и прослушивание команд посылаемых от центрального контроллера.

Итак, плата L298N успешно подключена и запитана.

Перейдем к рассмотрению блока питания.

Данный блок представляет собой обычный бокс с 3-мя аккумуляторами, дающий на выходе 9В и обеспечивающий надежным и долгим питанием все устройство.

На рисунке 3.5 изображен бокс с 3-мя аккумуляторами и разъемом для подключения к Arduino uno.



Рисунок 3.5 – Блок питания

Блок питания имеет разъем для подключения к Arduino Uno.

Следующим блоком является блок определения местоположения. Данный блок представляет собой датчик расстояния HC-SR04 и способен в течение очень малого промежутка времени отсылать инфракрасные лучи для определения препятствий, вспомогательных стен и т.д.

Как происходит взаимодействие датчика с центральным контроллером можно понять если углубиться в его распиновку.

На рисунке 3.6 представлена распиновка модуля, отвечающего за определение местоположения платформы.

Vcc – отвечает за запитывание датчика. Требуемое напряжение равняется 5В.

Ground – обеспечивает землю и подключается к земле на центральном контроллере.

Trigger – вход, импульс 10 мкс уровень TTL.

Eho – выход, сигнал уровень TTL – ШИМ длительность от 150 мкс до бесконечности если нет эха.



Рисунок 3.6 – Распиновка датчика HC-SR04

Подключение датчика происходит напрямую к центральному контроллеру. Пины «VCC», «GND» подключаются напрямую к таким же пинам. Пины «Eho» и «Trigger» датчика определения местоположения обеспечивают обмен информацией, получаемой датчиком и сообщение ее центральному контроллеру. Подключение данных пинов происходит так же напрямую. Пины «Eho» и «Trigger» датчика подключаются к цифровым пинам Arduino Uno.

Датчик HC-SR04 питается от центрального контроллера и вольтаж равняется 5В, что в свою очередь обеспечивает корректную и надежную работу датчика.

Следует отметить, что сам датчик следует располагать осторожно на платформе и направить его следует ровно прямо.

Так же происходят иногда сбои в показаниях датчика. Это обуславливается близким расположением предметов или препятствий.

Центральный контроллер в свою очередь обрабатывает входящую информацию с датчика и посредством алгоритма определения местоположения устанавливает местоположение платформы.

Объединение данных модулей рассмотрим в пункте 3.1.2

**3.1.2** Архитектура аппаратной части

[картинка со связью блоков]

**3.2** Программная часть

Программная часть представляет собой остальной набор модулей, которые были представлены в структурной схеме, а именно:

– Модуль обмена данными. Используется для обмена и обработки данных между программной и аппаратной частью.

– Модуль управления. Представляет собой модуль, который отвечает за ввод команд на стороне клиента.

– Модуль отображения данных. Используется для вывода получаемой информации от центрального контроллера.

Рассмотрим модуль обмена данными.

Использование данного модуля является ключевым звеном в объединении в одно целое аппаратной и программной части. Также явлется связующим модулем в программной части.

Модуль обмена данными выполняет роль распределения входящей информации от модуля управления и модуля беспроводной связи, а также отправления данных на модуль отображения, если это необходимо.

Модуль обмена данными для корректного обмена с модулем беспроводной связи использует технологию взаимодействия именуемая сокеты.

На рисунке 3.7 изображено классическое взаимодействие с помощью сокета клиента и сервера.



Рисунок 3.7 – Взаимодействие клиента и сервера через сокет

Сокеты позволяют подключаться к любой открытой wi-fi точке, тем самым создавая TCP-окно.

[много инфы про сокеты]

Подробнее о влиянии сокетов в разработке проекта рассмотрим в пункте 3.3

В данном дипломном проекте можно рассматривать аппаратную часть, как серверную часть, а программное средство – клиентская часть.

Рассмотрим следующий модуль – модуль управления.

Данный модуль представляет собой программный модуль, написанный как и вся клиентская часть, на языке Python. Использование данного блока позволяет отправлять команды модулю обработки данных, который в свою очередь определяет к чему относится данная команда – к модулю отображения или к аппаратной части.

Последний модуль – модуль отображения.

Использование данного модуля необходимо для отображения данных, чтобы пользователь понимал, что происходит и что команда, введенная им, повлияла на процесс работы устройства.

**3.2.1** Архитектура программной части

[картинка со связью блоков]

[рассказать про установление соединения, через регулярку]

**3.3** Архитектура проекта

[картинка с TCP окном]

[картинка со связью программной и аппаратной части]

**3.4** Разработка диаграммы вариантов использования