|  |  |
| --- | --- |
| tallinna tehnikaülikool | |
| Infotehnoloogia teaduskond | |
| Arvutitehnika instituut | |
|  | |
| Jörgen Vedom 123584 IASB | |
| Mitme Kiirendusanduriga kukkumise tuvastamise süsteemi arendus | |
| Bakalaureusetöö | |
| Juhendaja: | Mairo Leier |
|  | Doktorikraad |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |

Autorideklaratsioon

Kinnitan, et olen koostanud antud lõputöö iseseisvalt ning seda ei ole kellegi teise poolt varem kaitsmisele esitatud. Kõik töö koostamisel kasutatud teiste autorite tööd, olulised seisukohad, kirjandusallikatest ja mujalt pärinevad andmed on töös viidatud.

Autor: Jörgen Vedom

16.04.2017

Annotatsioon

Lõputöö on kirjutatud keeles ning sisaldab teksti leheküljel, peatükki, joonist, tabelit.

Abstract

The thesis is in and contains pages of text, chapters, figures, tables.

Lühendite ja mõistete sõnastik

|  |  |
| --- | --- |
| ATI | TTÜ Arvutitehnika instituut |
| DPI | *Dots perinch*, punkti tolli kohta |
| SAI |  |
| UART  USART  I2C  LED  USB  CAN  CEC  SDIO |  |
|  |  |

Sisukord

[2.1 Mis süsteemiga tegu on 10](#_Toc481667933)

[2.2 Võimalikud lahendused 10](#_Toc481667934)

[2.3 Süsteemi nõuded 10](#_Toc481667935)

[4.1 Tehnilised andmed 11](#_Toc481667936)

[4.2 Arendusplaadi seadistamine 14](#_Toc481667937)

[4.2.1 STM32CubeMX seadistamine 15](#_Toc481667938)

[4.2.2 Arendusplaadi ühendamine arvutiga 19](#_Toc481667939)

[5.1 BNO055 kiirendus anduri seadistamine 19](#_Toc481667940)

[6.1 Testimine 20](#_Toc481667941)

Jooniste loetelu

**No table of figures entries found.**

Tabelite loetelu

**No table of figures entries found.**

# Sissejuhatus

Töö eesmärgiks oli arendada baas platvorm, mille abil oleks võimalik välja töötada algoritm kukkumise tuvastuseks. Selletõttu on arvestatud võimalusega, et saaks ühendada rohkem kui ühe kiirendusanduri.

Seadet hakatakse kasutama laevanduses, kui keegi kukub vette, siis teavitatakse peasüsteemi. Seade ise hakkab paiknema targas riietuses.

Sensorid võivad asuda üksteise suhtes erinevates kohtades. Näiteks üks sensor asub õla juures ning teine sääre juures, sellisel puhul tuleb arvestada, et sensorite ühendamisel on kasutusel juhtmed. Juhtmed võivad mingil määral venida, sest riide kandja võib liigutada end, mille tagajärjel riie venib.

Andmete edastamisel tuleb kasutada veakindlat protokolli, mis toimib ka pikematel distantsidel.

Algoritmi välja töödeldes tuleb arvestada, et laev ei ole staatiline, vaid liigub ja kõigub. Seadme kandja võib laeval millegi vastu põrgata, mis ei tähendada vette kukkumist. Seadme kandjatel on erinevad pikkused ning kaalud.

Järgnevalt on välja toodud lõputöö käigus lahendatavad ülesanded:

* Prototüübi riistvara arendus
* Mikrokontrolleri seadistamine töötamaks mitme kiirendusanduriga
* Kiirendusandurite seadistamine vastavalt algoritmi poolt sisendandmetele esitatavatele nõetele

# Süsteemi ülesehitus

Süsteemi komponendid:

* STM32 -F446RE arendusplaat
* Bosch BNO055
* D-SUN „USB to TTL“

**STM32 F446RE:**

Arendusplaadi platvormiks sai valitud STM32 Nucleo F446RE[[1]](#endnote-1). STM32 Nucleo F446RE on paindlik platform mille peal prototüüpe arendada. Arendusplaadi valimisel oli oluline, et PIN-e oleks piisavalt, et saaks ühendada rohkem kui ühe sisend väljund seadme. STMicroelectronics pakub enda mikrokontrolleritele tarkvara STM32Cube, mis lihtsustab arendaja tööd. Arendaja määrab pordid, protokollid, PIN-id ja konfiguratsiooni seaded ning STM32Cube programm genereerib esialgse koodi.

**Bosch BNO055:**

Sensoriks sai valitud Bosch BNO055. BNO055 on võimekas sensor, sest tal on mitmeid erinevaid sensorid sisseehitatud (kiirendusandur, güroskoop, geomagnetiline sensor ning 32 Bitine cortex M0+ mikrokontroller, mis jooksutab BSX3.0 FusionLib sensori tarkvara. Tarkvara pakub võimaluse sensoril töötada fusioon režiimil, mis tähendab, et absoluut orientatsiooni andmete arvutamine toimub kiirendusanduri, güroskoobi ja magnetomeetri abil. Antud töös, seda režiimi ei kasutata. BNO055 kasutab andmeedastuseks I2C ja UART liidest.

**D-SUN „USB to TTL“:**

Pakub ünhedust USB ning UART liidese vahel. Hea riistvara, millega saab kontrollida, mis pakette saadetakse välja STM32 F446RE poolt või, mis pakette saadakse kätte Bosch BNO055 sensori poolt. Lisaks saab selle kaudu saata ka andmeid sensorile või ka arendusplaadile.

## Võimalikud lahendused

Kukkumis tuvastus seadmeid on mitmeid, isegi Philips on tulnud sellise tootega turule. Enamasti on need seadmed suunatud vanematele inimestele ning maismaale, mis ei ole seotud käsitletava probleemiga.

**Wearable sensors for Reliable fall detection** [[2]](#endnote-2) Tegu on Ad hoc tüüpi võrguga. Mõte on selles, et on üks baas seade, mille külge kõik teised seadmed ühilduvad. Sensor pannakse keha külge ning baas seadmele saadetakse sensori informatsioon. Ehk siis andmete töötlus toimub baas seadmes. Lahendusel on mõned puudused. Andmete töötlus toimub baas jaamas, see tähendab, et kui on palju sensoreid, siis andmete töötlus aeglustab kogu protsessi. Samuti võib esineda ka andmete kadu. Sensoriks on võetud kasutusele MICA2DOT 2 sensor [[3]](#endnote-3), mis kasutab operatsiooni süsteemiks TinyOS 1.0. Lisaks töötab see hästi vaid sisetingimustes.

**Accurate, Fast Fall Detection Using Gyroscopes and Accelerometer-Derived Posture Information** [[4]](#endnote-4) Kasutatakse nii kiirendusandurite kui ka güroskoopi. See võimaldab tuvastada kukkumised, mis olid tegelikult näiteks istumine, tõusmine. Kasutatakse mitut sensorit, mille abil saab tuvastada keha hoiakuid: Seismine, istumine, venitamine ning lamamine. Lahendus tundub väga hea, kuid see on suunatud kõvadele pindadele. Laeva peal lahendus ei toimiks.

**Philips GoSafe** [[5]](#endnote-5) Tegemist on seadmega, mis on suunatud nii sise- kui välistingimustesse. Asukoha tuvastamiseks on kasutusel Wifi, GPS, helialarm ja Intelligent Bread Grumbs (aegajalt salvestab asukoha, näiteks kasutades GPS-i).   
Tootel on mõned puudused. Tootel on igakuine maks ning see jaotub pakettidesse, kallimad paketid pakuvad paremaid lahendusi. Kui tegu on mitme inimesega, osutub see kulukaks. Kõne ei suunata hädaabisse, vaid reageerimis keskusele, kus uuritakse, mis inimesel täpsemalt juhtus ning seejärel tugiisik võtab ühendust hädaabiga.

## Süsteemi nõuded

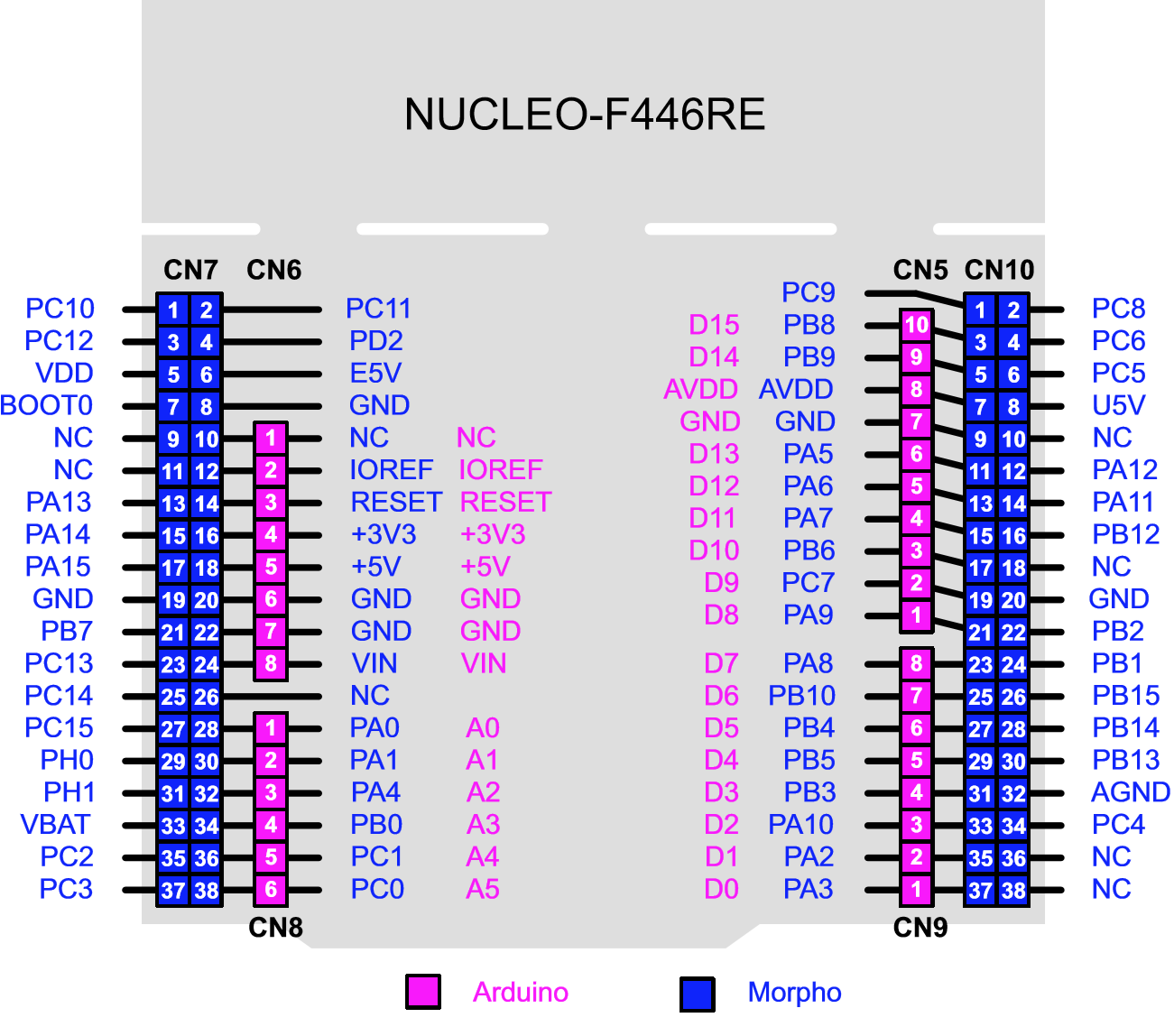
Protokollid, mille vahel oli võimalik valida, valikut kitsendas sensor Bosch BNO055[[6]](#endnote-6):

* I2C
* UART
* RS-485

Protokolli valikuks osutus UART ning RS-485. I2C protokoll langes välja, selletõttu, et lõppkokkuvõttes kasutatakse RS-485 protokolli. Prototüüp arendatakse UART baasil ning lõpus minnakse üle RS-485 protokollile.

## Ühendused

**STM32 F446RE:**

****

Sensor 1 on ühendatud järgmistesse PIN-idesse:

|  |  |
| --- | --- |
| **Sensori Port** | **Arendus plaadi Port** |
| PS0 | GND |
| PS1 | +3V3 |
| Vin | +3V3 |
| GND | GND |
| SDA | PA10 |
| SCL | PA9 |

## Protokollid

Arendusplaadi ja sensori vaheline andmevahetus toimub läbi UART protokolli. Järgnevalt on toodud selgitus, kuidas protokoll töötab.

**UART[[7]](#endnote-7)**

Bosch BNO055 toetab UART protokolli järgmiste seadetega: 115200 bps (bitti sekundis), 8N1 (8 andme bitti, 0 pariteetsuse bitti, 1 stop bitt). Maksimaalne pikkus lugemiseks ja kirjutamiseks on 128 Baiti. Lugemis ja Kirjutamis struktuur on kirjeldatud järgmiselt:

**Registrisse kirjutamine:**

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **Bait 1** | **Bait 2** | **Bait 3** | **Bait 4** | **Bait 5** | **…** | **Bait (n + 4)** |
| Algus Bait | Kirjutamine | Registri aadress | Pikkus | Andmed 1 | … | Andmed n |
| 0xAA | 0x00 | <..> | <..> | <..> | … | <..> |

**Kinnituse vastus:**

|  |  |
| --- | --- |
| **Bait 1** | **Bait 2** |
| Vastuse algus bait | Staatus |
| 0xEE | 0x01: Kirjutamine õnnestus  0x03: Kirjutamine nurjus  0x04: Vale Registri aadress  0x05: Registri kirjutamine väljalülitud  0x06: Vale algus bait  0x07: Siini ülekoormuse viga  0x08: Maksimaalse pikkuse viga  0x09: Minimaalse pikkuse viga  0x0A:Vastuvõetud märgi taimaut |

## Tehnilised andmed

**STM32-F446RE arendusplaadi tähtsamad tehnilised andmed**:

* Protsessor
  + 180 Mhz Cortex-M4 [[8]](#endnote-8)
* Mälu
  + 512 kB Välk mälu
  + 128 KB SRAM
* Toide
  + 1.7 V kuni 3.6 V aplikatsioon ja sisend väljund seadmed.
* Debug mode
* Kuni 114 Sisend Väljund porti sekkumise võimekusega
* Kuni 20 kommunikatsiooni liidest
  + SPDIF-Rx
  + Kuni 4 x
  + Kuni 4 USART/2 UART
  + Kuni 4 SPI
  + Kuni 2 SAI
  + Kuni 2 CAN
  + SDIO liides
* Lisa ühendused
  + USB 2.0
  + USB 2.0
* 8- to 14-bit parallel camera interface up to 54 Mbytes/s
* CRC arvutus blokk

**BNO055 tähtsamad tehnilised andmed** [[9]](#endnote-9):

* Sensori omadused
  + Outputs fused sensor data
    - Quaternion
    - Euler anglees
    - Rotation vector
    - Linear acceleration
    - Gravity
    - Heading an advanced triaxial 16 bit gyroscope
    - Full performance geomagnetic sensor
  + Power managment
    - Normal
    - Low power
    - Suspend mode
  + Common voltage supplies
    - Vdd voltage range 2.4 – 3.6 V
  + Digital Interface
    - HID-I2C
    - I2C
    - UART
  + Operating temperatuure
    - -40 - +85 kraadi
* Kiirendusanduri omadused
  + Programmeeritav funktsionaalsus
    - Kiirendus vahemik
      * ± 2 g
      * ± 4 g
      * ± 8 g
      * ± 16 g
    - Low-pass filter bandwidths
      * 1kHz – 8kHz
    - Operation modes
      * Normal
      * Suspend
      * Low power
      * Standby
      * Deep suspend
  + On-chip interrupt controller
    - Motion-triggered interrupt-signal generation
      * Any-motion
* Güroskoobi omadused
  + Programmeeritav funktsionaalsus
    - Ranges from
      * ± 125 to 2000 ühikud!
    - Low-pass filter bandwidths
      * 523 Hz – 12 Hz
    - Operation modes
      * Normal
      * Fast power up
      * Deep suspend
      * Suspend
      * Advanced power save
    - Motion-triggered interrupt-signal generation
      * Any-motion (slope) detection
      * High-rate
* Magnetomeetri omadused
  + Flexible functionality
    - Magnetic field range typical
      * ± 1300 mikroT (x-, y-axis)
      * ± 2500 mikroT (z-axis)
    - Magnetic field resolution
      * ~ 0.3 mikroT
    - Operating modes
      * Low power
      * Regular
      * Enhanced regulaar
      * High Accuracy
    - Power modes
      * Normal
      * Sleep
      * Suspend
      * Force
* Tavalised kasutusalad
  + Navigatsioon
  + Robootika
  + Fitness and well-being
  + Augmenteeritud reaalsus
  + Context awareness
  + Tablets and ultra-books

# Riistvara

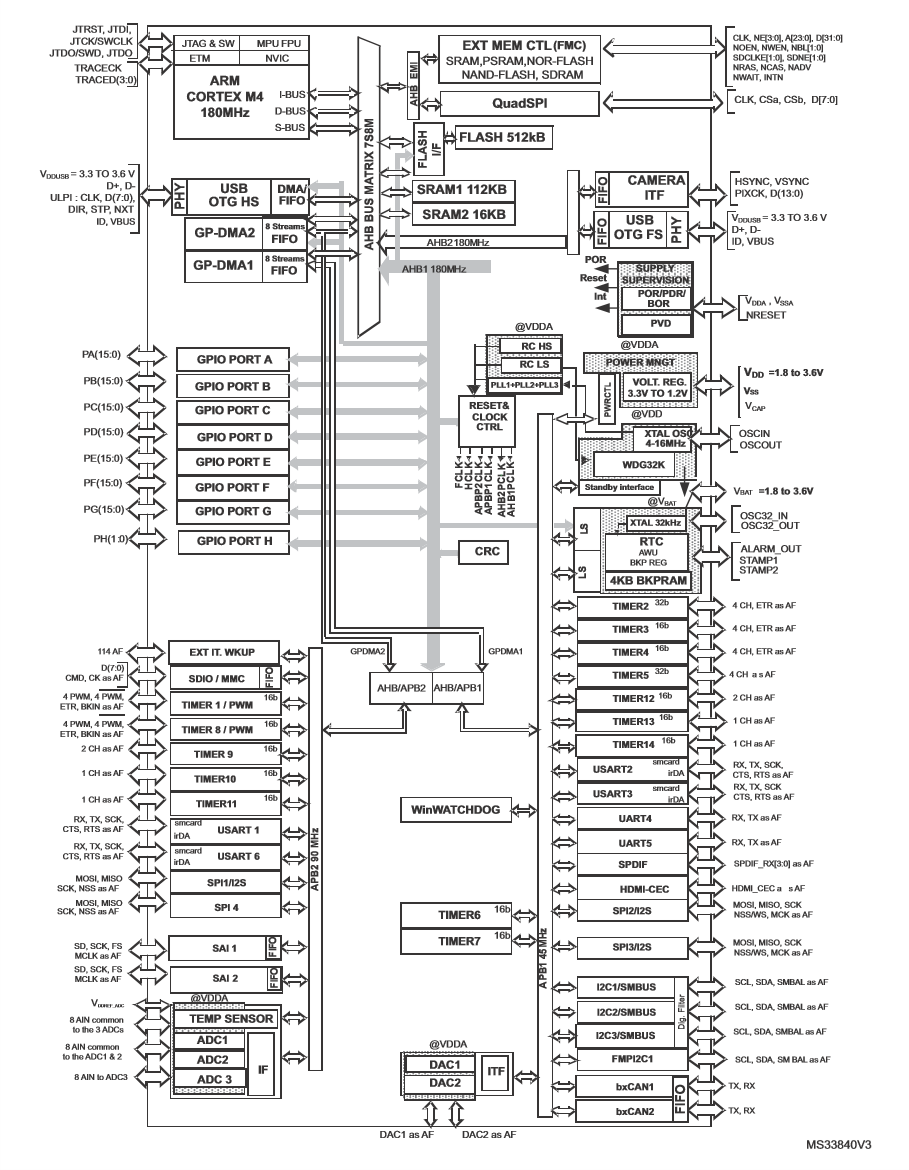
Platformiks sai valitud STM32 Nucleo F446RE. STM32 Nucleo F446RE on paindlik platform mille peal prototüüpe arendada. Arendusplaadi valimisel oli oluline, et PIN-e oleks piisavalt, et saaks ühendada rohkem kui ühe sisend väljund seadme.

## Tehnilised andmed

Kuhu kirjutada kus ma võtsin need :

(„http://www.st.com/content/ccc/resource/technical/document/datasheet/65/cb/75/50/53/d6/48/24/DM00141306.pdf/files/DM00141306.pdf/jcr:content/translations/en.DM00141306.pdf”)

**Blokk diagramm:**

****

**PIN-id:**

Tehnilised andmed. PIN-ide nimetus. Kasutatud PIN-id. Pinged. LED-id. Nuppude kirjeldused. Joonised.

## Arendusplaadi seadistamine

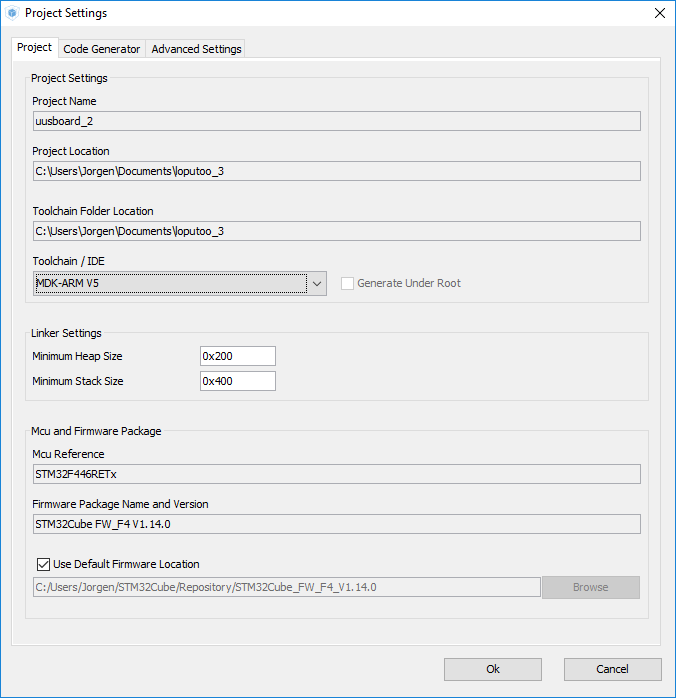
STMicroelectronics on loonud aplikatsiooni STM32CubeMX. Tegu on rakendusega, mis aitab arendajal genereerida initsialiseerimis koodi kasutades graafilist liidest.

### STM32CubeMX seadistamine

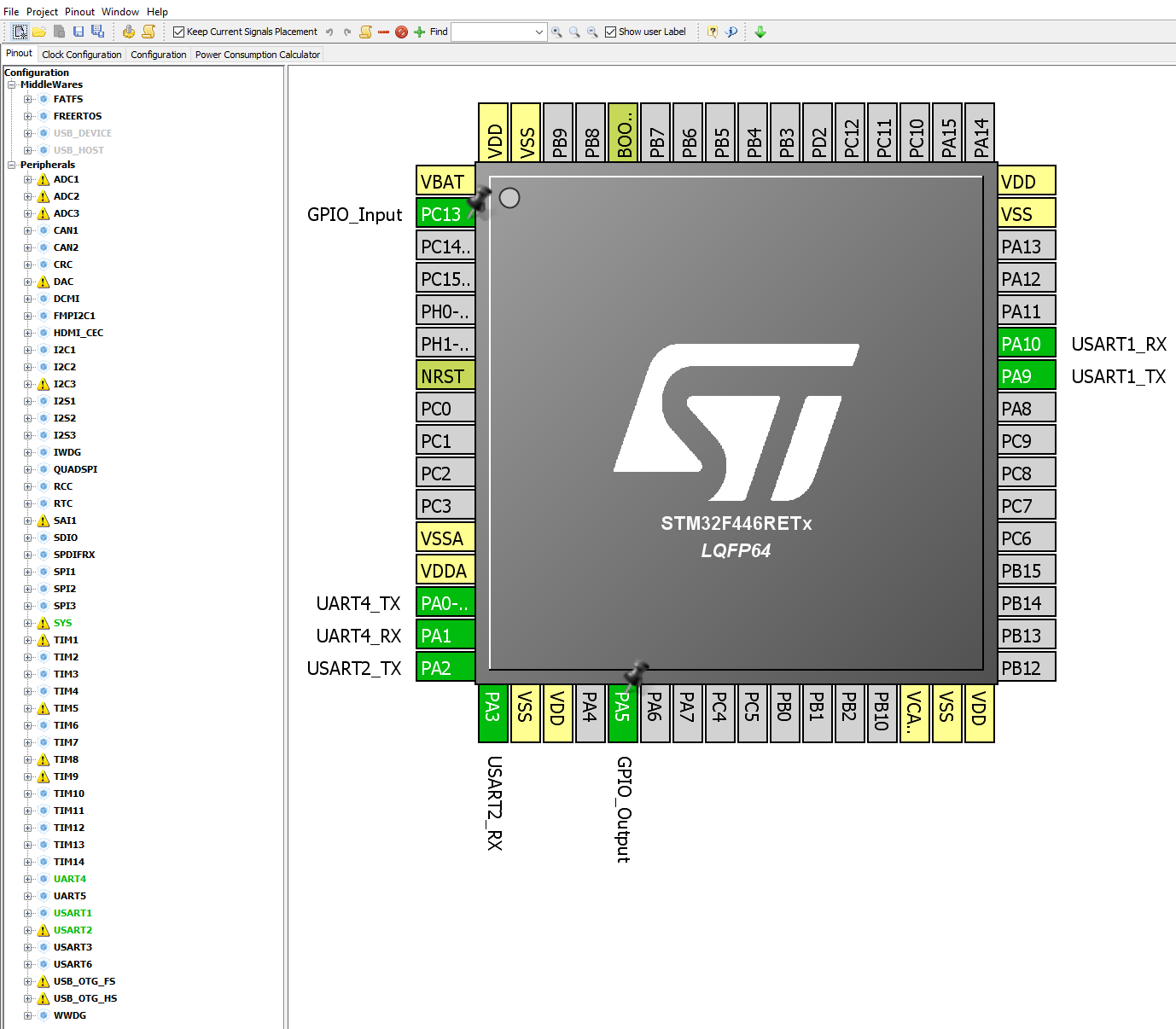
Platformi arendusel vajalikud seaded: vaja muuta õigeks.

**Projekti seaded:**

Oluline on valida Toolchain / IDE: MDK-ARM V5

****

**Arendusplaadi seaded:**

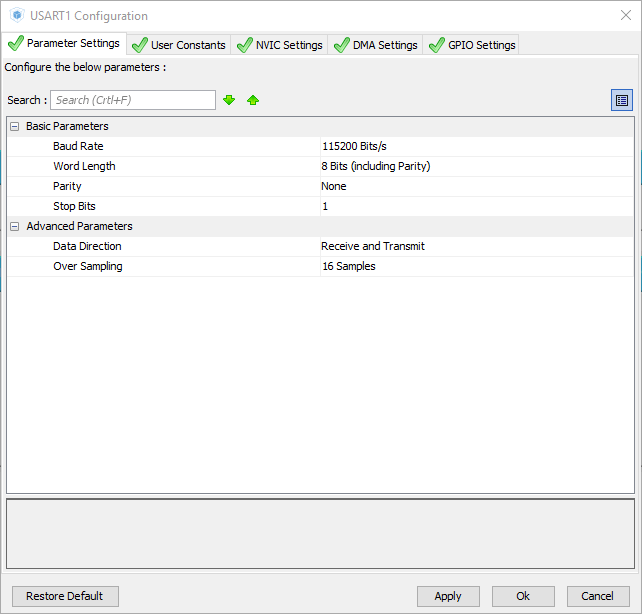


#### USART1 Seadistus

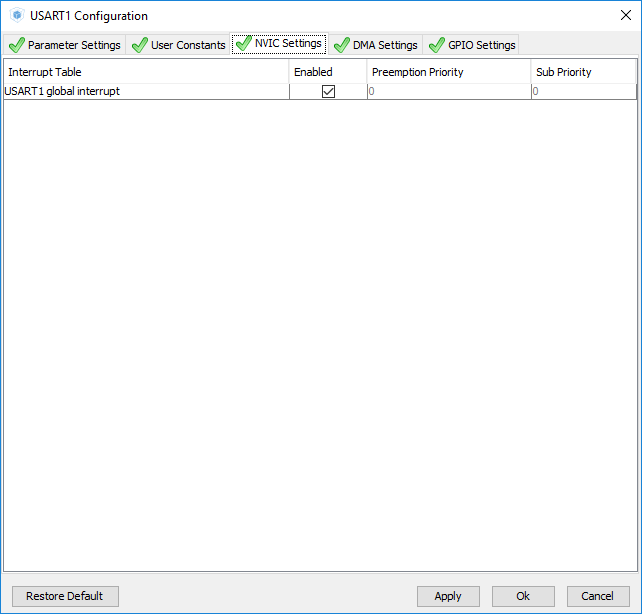
Vajalikud seaded, et seadistada USART1. USART1 kaudu toimub arendusplaadi ning sensori vahel andmete saatmine.

BNO055 sensori nõuded (vaja ülevaadata BNO055 manuaal) :

* Baud rate – 115200 Bits/s
* Word length – 8 Bits (including Parity)



**Global interrupt:**



Kuidas arvutiga ühendada. Mis programme on vaja, et seda arendada (Java, ST-LINK, Keil, Keil STM32 arendusplaadi library, STM32Cube). Baud kiirus, Interrupt.

### Arendusplaadi ühendamine arvutiga

Vajaminevad driverid ja programmid:

* Driverid
  + ST-LINK/V2-1
* Programmid
  + Java
  + MDK-ARM V5
  + STM32CubeMX

**Tüüpiline konfiguratsioon:**

* USB cable type A to mini-B
* Arvuti Windows XP, 7, 8

**Developer Toolchain:**

* IAR EWARM
* Keil MDK-ARM
* GCC-based IDE

# BNO055 Kiirendusandur

Ülevaade kiirendusandrusit, tehnilised andmed jne. Registrite ülevaade. Kuidas sensorile infot saata, kuidas sensor info vastuvõtab ning tagastab (UART kirjeldus). Erinevate töörežiimide kirjeldus. Kuidas Monitoorida (Real Term)

## BNO055 kiirendus anduri seadistamine

Mis PIN-id millega ühendada, ning miks. (nt et PIN1 ja PIN0-st sõltub, mis protokolli kasutada). Mis on initsialiseerimis seaded, mis info saadetakse.

# Tarkvara

Üleüldine kirjeldus, koos skeemiga. Mida tehakse vigaste andmetega, mida tehakse vigade korral. Aja arvestus.

## Testimine

Selgitan igafunktsiooni ülesehitust ning miks seda kasutatakse.

# Kokkuvõte

Kasutatud kirjandus

**There are no sources in the current document.**

Lisa 1 –

1. http://www.st.com/en/microcontrollers/stm32f446.html?querycriteria=productId=LN1875 [↑](#endnote-ref-1)
2. http://ieeexplore.ieee.org/stamp/stamp.jsp?arnumber=1617246 [↑](#endnote-ref-2)
3. https://www.eol.ucar.edu/isf/facilities/isa/internal/CrossBow/DataSheets/mica2dot.pdf [↑](#endnote-ref-3)
4. http://ieeexplore.ieee.org/stamp/stamp.jsp?arnumber=5226903 [↑](#endnote-ref-4)
5. https://www.lifeline.philips.com/safety-solutions/gosafe.html [↑](#endnote-ref-5)
6. https://www.bosch-sensortec.com/bst/products/all\_products/bno055 [↑](#endnote-ref-6)
7. https://ae-bst.resource.bosch.com/media/\_tech/media/datasheets/BST\_BNO055\_DS000\_14.pdf [↑](#endnote-ref-7)
8. https://www.arm.com/products/processors/cortex-m/cortex-m4-processor.php [↑](#endnote-ref-8)
9. https://ae-bst.resource.bosch.com/media/\_tech/media/datasheets/BST\_BNO055\_DS000\_14.pdf [↑](#endnote-ref-9)