# министерство науки и высшего образования российской федерации Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего профессионального образования

«САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ АЭРОКОСМИЧЕСКОГО ПРИБОРОСТРОЕНИЯ»

# КАФЕДРА №14

старший преподав	атепь		Сыщиков А. Ю
должность, уч. степень,	звание	подпись, дата	инициалы, фамилия
O'	ТЧЁТ ПО ЛА	АБОРАТОРНОЙ РАЕ	SOTE № 4
		SPI-соединение	
по дисциплин			ных систем обработки
	инфо	рмации и управления	I
БОТУ ВЫПОЛНІ	4Л		
			Коробков Д.В.
ГУДЕНТ ГР.			1
17 ДЕПТ 11.	1742		Седов В.А.

## 1. Цель работы:

Знакомство со стандартом I2C, организация взаимодействия группы устройств с помощью I2C-соединения

### 2. Практическая часть:

Реализация «черного ящика» летательного аппарата. Используя результат 3 лабораторной работы, записывать на внешний носитель (SD-карту) с помощью SPI-интерфейса и соответствующего модуля данные, полученные от гироскопа и акселерометра. Формат данных и максимальный размер одного файла логов пользователь определяет самостоятельно. Тип файловой системы на носителе – FAT32.

Связи с неисправностью MPU-устройства, было принято решение заменить его на ультразвуковой дальномер. Связи с этим задача изменилась: «необходимо получать данные «Ведущему» о расстоянии с утразвукового дальномера. Ультразвуковой дальномер подключен к «Ведомому». «Ведущий» должен посылать запросы о получении обработанных данных с дальномера от «Ведомого» перед записью данных в файл на SD карту. Взаимодействие между устройствами Arduino UNОдолжно быть на I2C

#### Используемые устройства:

- Плата Arduino UNO x2;
- Утразвуковой дальномер х1;
- Модуль для работы с SD-картами x1;
- Соединительные провода (папа-папа) х12;
- Соединительные провода (мама-мама) x10.

# Схема подключения устройств:

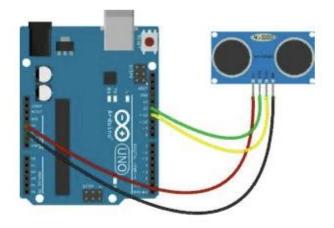


Рисунок 1. Подключение ультразвукового дальномера к плате «Ведомого».

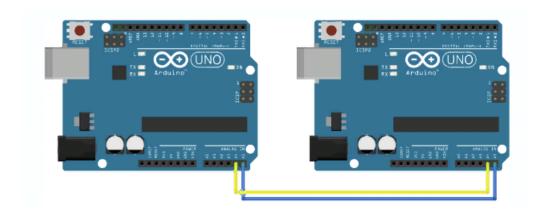


Рисунок 2. Способ подключения «Ведущего» и «Ведомого» по I2C.

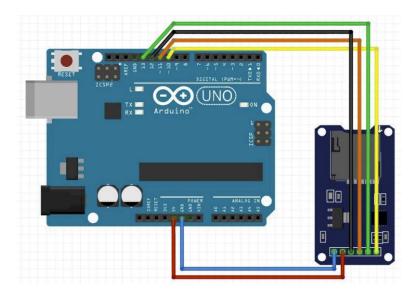


Рисунок 3. Подключение модуля SD-карты к плате «Ведущего».

# 3. Программы для взаимодействующих устройств:

а. Программа для «ведущего» устройства

```
#include <Wire.h>
#include <SD.h>
int CS pin = 10;
int pow_pin = 8; // Если вы используете SD Shield
char brush[3];
String name_file = "LOG.txt";
char name_file2[10] = "LOG.txt";
int flag=0;
int size_file = 16; //одна запись равна 5 байтам
void setup() {
 Wire.begin();
 Serial.begin(9600);
 Serial.println("Initializing Card");
 //Назначаем пин CS_pin выходом
 //Если мы используем шилд то назначаем выходом пин для питания шилда
 pinMode(pow_pin, OUTPUT);
 digitalWrite(pow_pin, HIGH);
}
void loop() {
 if (!SD.begin(CS_pin)) {
  if (flag==1){
   Serial.println("Card Failure");
  }
  flag=0;
  return;
 }
 else {
  if (flag==0){
```

```
Serial.println("Card Ready");
  flag=1;
   return;
 }
}
if \{flag == 1\}
 Serial.println("Ожидается ввод имени файла");
 flag = 2;
}
if ((flag == 2) \&\& (Serial.available() > 0)){}
   name file = Serial.readString();
   name_file.toCharArray(name_file2, name_file.length());
   Serial.println("Было принято название:");
   Serial.println(name_file2);
   Serial.println("Ожидается ввод допустимого размера файла");
  flag = 3;
}
if ((flag == 3) \&\& (Serial.available() > 0)){}
 size_file= Serial.parseInt();
 Serial.println("Был принят размер файла:");
 Serial.println(size_file);
 flag = 4;
}
if (flag == 4){
 Wire.requestFrom(9,1);
 while (Wire.available()) {
  int x = Wire.read();
   Serial.print(x);
   Serial.print(" - Полученные данные.");
   Serial.println();
```

```
File logFile = SD.open(name_file2, FILE_WRITE);
name_file = Serial.readString();
if (logFile) {
  if (logFile.size() < size_file){</pre>
    Serial.print("Данные будут записаны в файл ");
    Serial.println(name_file2);
    logFile.println(x);
    logFile.close();
    Serial.print(x);
    Serial.print(" - Эти данные были записаны.");
    Serial.println();
    delay(2000);
  }
  else{
    Serial.println("Файл переполнен данными. Запись данных прервана");
    flag = 1;
  }
 }
else {
   Serial.println(name_file2);
   Serial.println("Couldn't open log file");
   flag = 1;
}
}
```

}

}

## b. Программа для «ведомого» устройства

```
#include <Wire.h>
int echoPin = 2;
int trigPin = 3;
int x;
void setup() {
  Wire.begin(9);
  Wire.onRequest(receiveEvent);
  Serial.begin (9600);
  pinMode(trigPin, OUTPUT);
  pinMode(echoPin, INPUT);
  Serial.println("ARD2: I'm ready.");
}
int receiveEvent () {
  int duration, cm;
  digitalWrite(trigPin, LOW);
  delayMicroseconds(2);
  digitalWrite(trigPin, HIGH);
  delayMicroseconds(10);
  digitalWrite(trigPin, LOW);
  duration = pulseIn(echoPin, HIGH);
  cm = duration / 58;
  Serial.print("Получен запрос на данные ");
  Serial.print(cm);
  Serial.println("cm.");
  Wire.write(cm);
  return cm;
}
void loop() {
//receiveEvent();}
```

### 4. Демонстрация работы:

Сначала идет проверка на видимость SD карты. Далее ввод имени, формата и размера (в байтах) файла. После записываться данные. В конце извлекается SD карта, о чем сообщает нам программа.

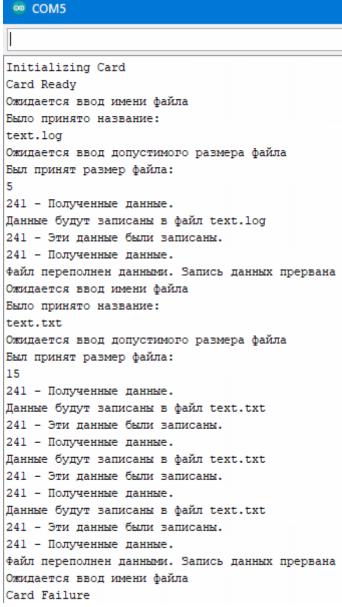


Рисунок 4. Работа «Ведущего».

Ведомый сообщает о своей готовности. При запросах от ведущего ведомый передает данные ему

Рисунок 5. Работа «Ведомого».

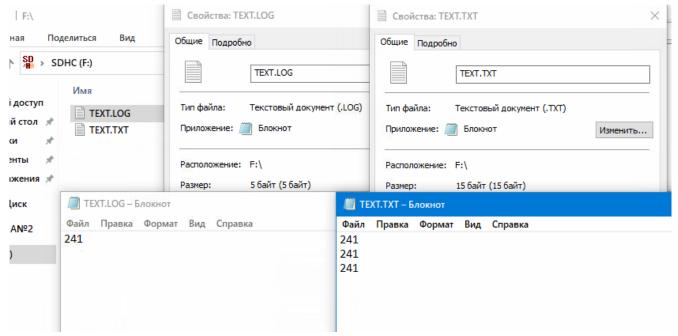


Рисунок 6. Работа «Ведомого».

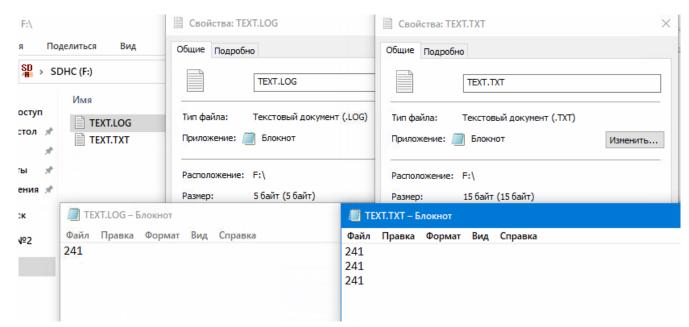


Рисунок 7. Записанные данные на SD карту.

Видео с демонстрацией работы: https://yadi.sk/i/3wOWbXlcObop8A Видео с разбором кода программ: https://yadi.sk/i/3wOWbXlcObop8A