



دانشگاه صنعتی امیرکبیر  
(پلی‌تکنیک تهران)  
دانشکده مهندسی برق

پروژه کارشناسی  
گروه کنترل

طراحی و ساخت ساعت مچی هوشمند  
با قابلیت تحلیل حرکات دست و پایش سلامت

نگارش  
سلمان عامی مطلق

استاد راهنما  
دکتر محمداعظم خسروی

۱۴۰۱ مرداد

بِسْمِ اللّٰهِ الرَّحْمٰنِ الرَّحِيْمِ



دانشگاه صنعتی امیرکبیر  
(پلی‌تکنیک تهران)

به نام خدا

## تعهدنامه اصالت اثر

تاریخ: مرداد ۱۴۰۱

اینجانب سلمان عامی مطلق متعهد می‌شوم که مطالب مندرج در این پایان‌نامه حاصل کار پژوهشی اینجانب تحت نظرارت و راهنمایی استادی دانشگاه صنعتی امیرکبیر بوده و به دستاوردهای دیگران که در این پژوهش از آنها استفاده شده است مطابق مقررات و روال متعارف ارجاع و در فهرست منابع و مأخذ ذکر گردیده است. این پایان‌نامه قبلاً برای احراز هیچ مدرک هم‌سطح یا بالاتر ارائه نگردیده است. در صورت اثبات تخلف در هر زمان، مدرک تحصیلی صادر شده توسط دانشگاه از درجه اعتبار ساقط بوده و دانشگاه حق پیگیری قانونی خواهد داشت.

کلیه نتایج و حقوق حاصل از این پایان‌نامه متعلق به دانشگاه صنعتی امیرکبیر می‌باشد. هرگونه استفاده از نتایج علمی و عملی، واگذاری اطلاعات به دیگران یا چاپ و تکثیر، نسخه‌برداری، ترجمه و اقتباس از این پایان‌نامه بدون موافقت کتبی دانشگاه صنعتی امیرکبیر ممنوع است. نقل مطالب با ذکر مأخذ بلامانع است.

سلمان عامی مطلق

امضا

# سپاسگزاری

بر خود لازم می‌دانم که از زحمات جناب آقای دکتر محمداعظم خسروی که در مراحل انجام این پروژه به عنوان استاد راهنمای و استاد مشاور در کنار بندۀ بودند و حمایت همه جانبه از من داشتند، تقدیر و تشکر به عمل آورم. امید است که توانسته باشم اندکی از الطافشان را جبران کنم.

از پدر و مادر عزیزم، که بیان تشکر از ایشان، از دامنه‌ی لغات فراگرفته در زندگی ام خارج است، کمال تشکر را دارم و امیدوارم ذره‌ای از زحمات بی‌ منتشران را جبران کرده باشم.

در پایان از استاد گرانقدر مهندس امیرحسن آشنایی، مهندس فرید کاویانی، دکتر علی وزیری، آقای امیرحسین آقاجری و مهندس سعید دیاری بابت راهنمایی‌های بی‌چشمداشت و دلسوزانه‌شان، تقدیر و تشکر می‌نمایم.

سلامان عامی مطلق  
۱۴۰۱ مرداد

## چکیده

امروزه جای تجهیزاتی از قبیل تلفن همراه و ساعت های هوشمند در زندگی مردم این دوره باز شده و استفاده رایجی دارند. لذا بهبود تعاملات انسان و سامانه های هوشمند می تواند برگ برنده ای برای این صنعت باشد. یکی از جنبه های این تعامل، برقراری ارتباط بین ساعت هوشمند، تلفن همراه و پایش حرکات فیزیکی است. در این پروژه ابتدا یک ساعت هوشمند به صورت کامل طراحی شده است. این طراحی شامل سخت افزار، نرم افزار و طراحی مکانیکی است. این دستگاه از بستر بلوتوث برای برقراری ارتباط با تلفن همراه استفاده می کند، دارای حسگر شتاب، حسگر سلامت (پالس اکسی متر)، بازر، موتور ایجاد لرزش، شارژر باتری لیتیومی، کلیدهای لمسی و صفحه نمایش است. به کمک حسگر شتاب و پردازش سیگنال آن، متغیرهای فضایی دست اندازه گیری شده و به کمک پیاده سازی دو فیلتر کالمون، اطلاعات حسگر فیلتر شدن. این تشخیص حرکت برای مواردی مثل شمارش گام و روشن شدن صفحه نمایش در صورت بالا آمدن دست استفاده شده اند. برای پیاده سازی این فیلتر از تکنیک جاگذاری مقدار نهایی ضرایب استفاده شده است که باعث کاهش چشمگیر حجم محاسبات، کاهش حافظه مورد نیاز و افزایش سرعت اجرا است. کار انجام شده پیش رو، نقطه ای پایانی برای این پروژه نیست و می توان ایده های زیادی برای پیشرفت و مسیر آینده ای این پروژه متصور شد. هدایت یک بازوی رباتیک بر اساس حرکت دست به کمک فناوری اینترنت اشیاء مثالی از این ایده ها است.

## واژه های کلیدی:

ساعت هوشمند، فیلتر کالمون، ریز برد ارزش دهنده، تلفن همراه هوشمند، دستگاه پوشیدنی

## فهرست مطالب

۱	مقدمه	۱
۳	۱-۱ زیربخش مقدمه	
۴	۲ سخت افزار و الکترونیک	۲
۵	۱-۲ کلیت شماتیک	
۶	۲-۲ فیبر مدار چاپی	
۷	۳-۲ هسته های پردازشی	
۹	۴-۲ درگاه بلوتوث	
۱۱	۵-۲ حسگر شتاب خطی و سرعت زاویه ای	
۱۲	۶-۲ حسگر PPG	
۱۳	۷-۲ صفحه نمایش	
۱۴	۸-۲ درگاه ارتباط سریال	
۱۵	۹-۲ تعذیب و مدیریت توان	
۱۵	۱-۹-۲ باتری	
۱۵	۲-۹-۲ شارژ و مدیریت توان	
۱۸	۱۰-۲ کلیدهای لمسی	
۱۹	۱۱-۲ بازار	
۲۰	۱۲-۲ موتور ایجاد لرزش	
۲۲	۳ مکانیک و طراحی صنعتی	
۲۳	۱-۳ بدنه های اصلی	
۲۳	۱-۱-۳ نسخه های اولیه	
۲۴	۲-۱-۳ نسخه نهایی	
۲۷	۲-۳ دریچه های پشتی	
۲۷	۳-۳ اتصالات	
۲۸	منابع و مراجع	

صفحه	فهرست اشکال	شکل
		۱-۲
۵	شماتیک کلی ساعت و نحوه اتصال بخش‌های مختلف به یکدیگر	شماتیک
۶	پی‌سی‌بی طراحی شده در نرم‌افزار Altium Designer	۱
۷	تصاویری از پی‌سی‌بی پروژه	۱
۸	تصاویری از پردازنده STM32F030	۱
۹	شماتیک مربوط به بخش ریزپردازنده	۱
۱۰	تصاویری از ماژول بلوتوث HC-05	۱
۱۰	شماتیک مربوط به بخش بلوتوث	۱
۱۱	تصاویر حسگر حرکتی	۱
۱۱	شماتیک مربوط به بخش حسگر حرکتی	۱
۱۲	تصاویر حسگر PPG	۱
۱۳	شماتیک مربوط به بخش حسگر PPG	۱
۱۳	تصاویر صفحه‌ی نمایش	۱
۱۴	شماتیک مربوط به بخش نمایشگر	۱
۱۴	تصاویر مربوط به درگاه ارتباط سریال	۱
۱۵	باتری انتخاب شده برای پروژه	۱
۱۶	شماتیکی ساده برای توضیح بخش مدیریت توان	۱
۱۷	تصاویر بخش تغذیه	۱
۱۸	تصاویر بخش کلیدهای لمسی	۱
۱۸	شماتیک مربوط به بخش کلیدهای لمسی	۱
۱۹	تصاویر بازر	۱
۲۰	شماتیک مربوط به بخش بازر	۱
۲۰	تصاویر موتور ایجاد لرزش	۱
۲۱	شماتیک مربوط به بخش ایجاد لرزش	۱
۲۳	تصاویر بدنی اصلی نسخه‌ی اول	۱
۲۴	تصاویر بدنی اصلی نسخه‌ی دوم	۱
۲۴	تصاویر بدنی اصلی نسخه‌ی سوم	۱
۲۵	تصاویر محل نصب صفحه نمایش در بدن	۱
۲۵	تصاویر محل نصب پی‌سی‌بی در بدن	۱
۲۶	تصویر محل اتصال USB در بدن	۱
۲۶	تصویر شیارهای عبور هوا	۱
۲۷	تصاویر محل نصب بند	۱

# فصل اول

## مقدمه

## ۱-۱ زیربخش مقدمه

دنتردتشی برتنش ر قرنس رند ردن رتندبقدتلتمشنقلد

## فصل دوم

### سخت افزار و الکترونیک

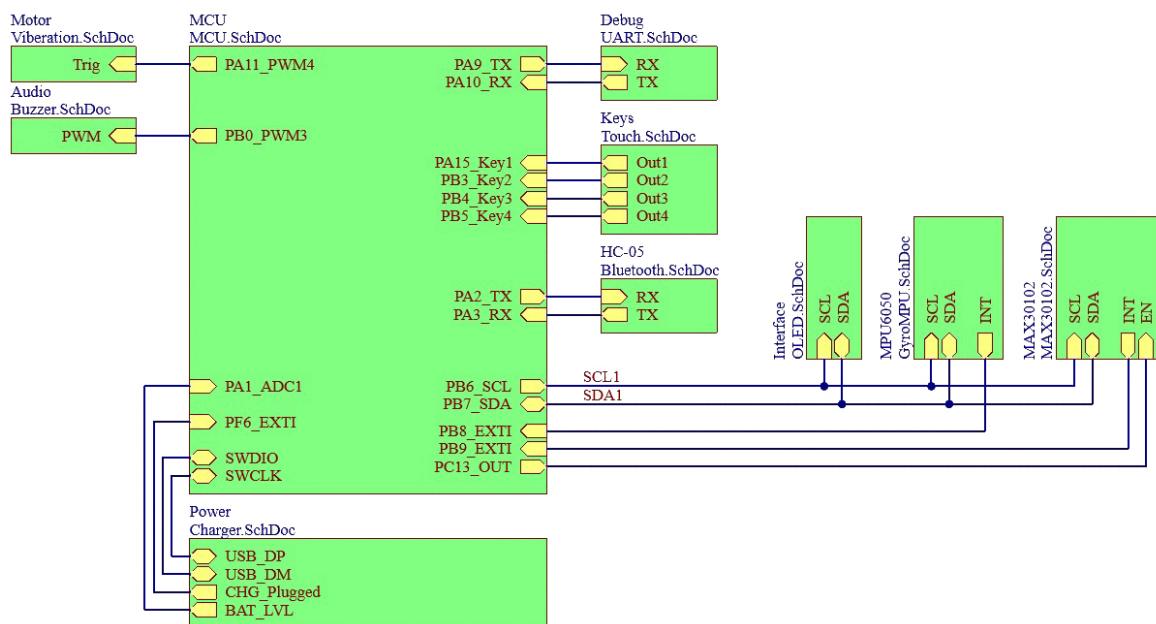
همانطور که گفته شد، این پروژه شامل سه قسمت اصلی سخت افزار، مکانیک و نرم افزار است. در این فصل، به تشریح سخت افزار می پردازیم.

## ۱-۲ کلیت شماتیک

شکل ۱-۲ کلیت شماتیک و بلوک دیاگرام آن را نشان می دهد. هر کدام از زیربخش ها به تفصیل در ادامه بررسی شده اند.

این زیربخش ها شامل موارد ذیل هستند:

- ۷. صفحه نمایش
- ۸. تغذیه و مدیریت توان
- ۹. کلیدهای لمسی
- ۱۰. بازر
- ۱۱. موتور ایجاد لرزش
- ۱. فیبر مدار چاپی
- ۲. هسته پردازشی
- ۳. درگاه بلوتوث
- ۴. درگاه ارتباط سریال
- ۵. حسگر PPG
- ۶. حسگر حرکتی



شکل ۱-۲: شماتیک کلی ساعت و نحوه اتصال بخش های مختلف به یکدیگر

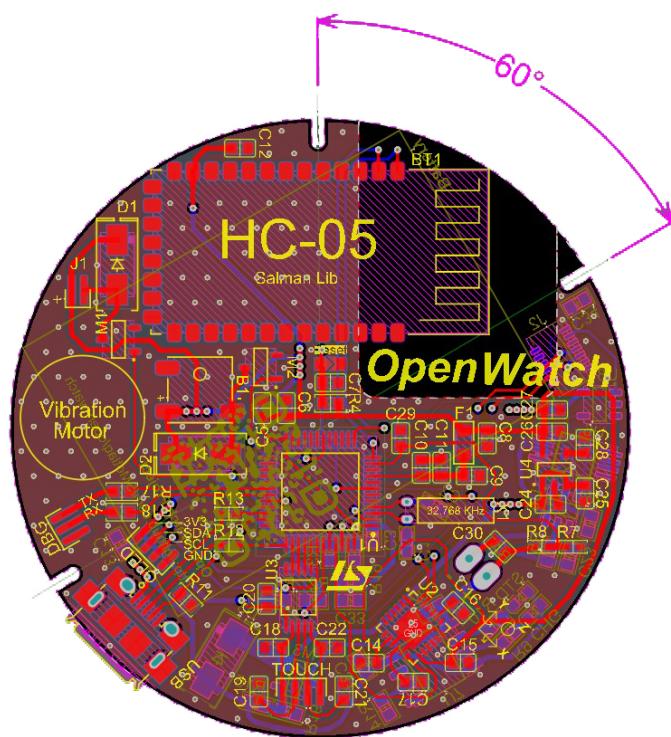
## ۲-۲ فیبر مدار چاپی

فیبر مدار چاپی یا PCB<sup>۱</sup> صفحه‌ای است معمولاً از جنس فیبر FR-4 که با دو لایه‌ی نازک مس (معمولاً به ضخامت ۳۵ میکرون) در طرفيین پوشیده است. طرحی که طراح به کارخانه‌ی چاپ پی‌سی‌بی ارسال می‌کند روی این ورقه‌ها پياده می‌شود. سپس لایه‌ی محافظ معمولاً سizer زنگ به نام Solder mask روی آن اضافه می‌شود که برای زیبایی بخشی به کار و محافظت از مس در مقابل خوردگی و اکسایش است.

در اين پروژه از يك پی‌سی‌بی چهارلایه استفاده شده است. به دليل فشردگی بالاي طرح و قطعات، همچنین برای بهبود كيفيت سيگنانل‌ها و كاهش اثر نویز، دو صفحه‌ی زمين در لایه‌های ۲ و ۳ تعبيه شده است. اين صفحه‌ها با كوتاه کردن مسیر جريان برگشتی باعث بهبود كيفيت سيگنانل و كاهش اثر نویز می‌شوند. همچنین تأثير چشم‌گيری در سهولت مسیرکشی پی‌سی‌بی دارند.

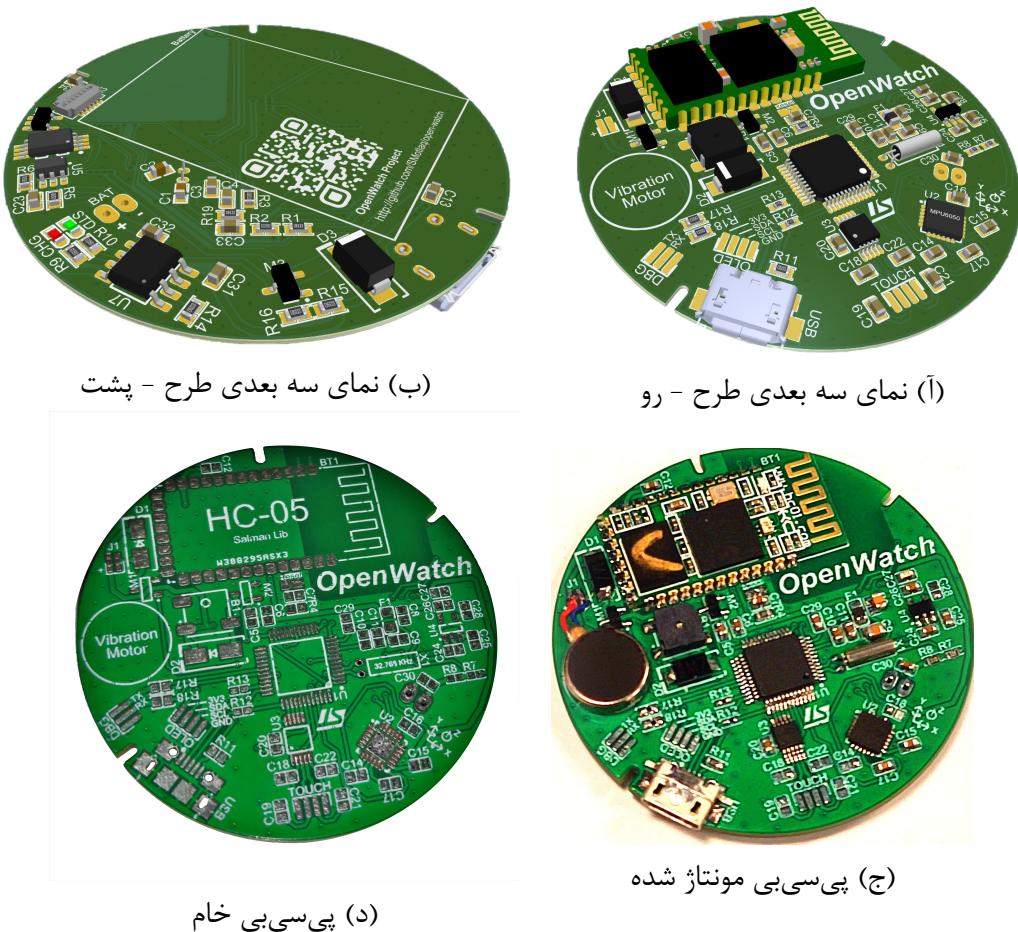
پی‌سی‌بی های این پروژه - به رایگان - توسط شرکت PCBWay<sup>[۱]</sup> چاپ شده است که از بزرگترین و مجهرترین کارخانه‌های چاپ پی‌سی‌بی در کشور چین است.

شکل ۲-۲ تصویر پی‌سی‌بی طراحی شده در نرمافزار Altium Designer را نشان می‌دهد. تصاویر مربوط به پی‌سی‌بی در شکل ۲-۲ قابل مشاهده است.



شکل ۲-۲: پی‌سی‌بی طراحی شده در نرمافزار Altium Designer

Printed Circiut Board<sup>۱</sup>



شکل ۳-۲: تصاویری از پی‌سی‌بی پروژه

## ۳-۲ هسته‌ی پردازشی

برای انتخاب پردازنده‌ی مناسب باید موارد ذیل را مدنظر داشت:

### ۱. مقدار حافظه‌ی فلاش<sup>۲</sup>:

برنامه‌ای که برای پردازنده نوشته می‌شود در حافظه‌ی فلاش ذخیره می‌شود. پس این حافظه مشخص می‌کند چه حجمی از برنامه در این پردازنده جا می‌شود.

### ۲. مقدار حافظه‌ی رم<sup>۳</sup>:

این حافظه، یک حافظه‌ی موقت است که متغیرها، اشاره‌گرهای<sup>۴</sup>، نقطه‌ی بازگشت توابع و مقادیر ثبات‌ها<sup>۵</sup> به طور موقت در آن نوشته می‌شود. مقدار رم موردنیاز باید با توجه به حجم متغیرها و پیچیدگی عملیاتی و محاسباتی برنامه تعیین شود.

Flash<sup>۲</sup>

RAM<sup>۳</sup>

Pointers<sup>۴</sup>

Registers<sup>۵</sup>

### ۳. تعداد پایه ها و مدارهای واسط<sup>۵</sup>:

پردازنده های مختلف تنوع زیادی در نوع و تعداد مدارهای واسط ارائه می دهند. با توجه به تعداد سخت افزارهای جانبی، باید تعداد پایه و نوع مدارهای واسط موردنیاز تعیین شود.

### ۴. پکیج:

پکیج های مختلف نمایانگر شکل ظاهری پردازنده است. برخی پکیج ها ابعاد بزرگی دارند و برخی دیگر به قدری کوچک هستند که پایه های پردازنده در زیر تراشه تعییه می شوند تا فضای کمتری اشغال کند. در انتخاب پکیج باید محدودیت فضای پی سی بی را مدنظر قرار داد.

### ۵. موجودی بازار:

یکی از مهمترین چالش های مهندسان الکترونیک در ایران، موجودی بازار است. خیلی از قطعاتی که طراح به آن ها نیاز دارد در بازار ایران پیدا نمی شود یا قیمت بالایی دارد. یا باید به وارد کردن قطعه و تاخیر چند ماهه تن داد یا باید طرح را عوض کرد تا با قطعات موجود در بازار قابل پیاده سازی باشد.

### ۶. قیمت:

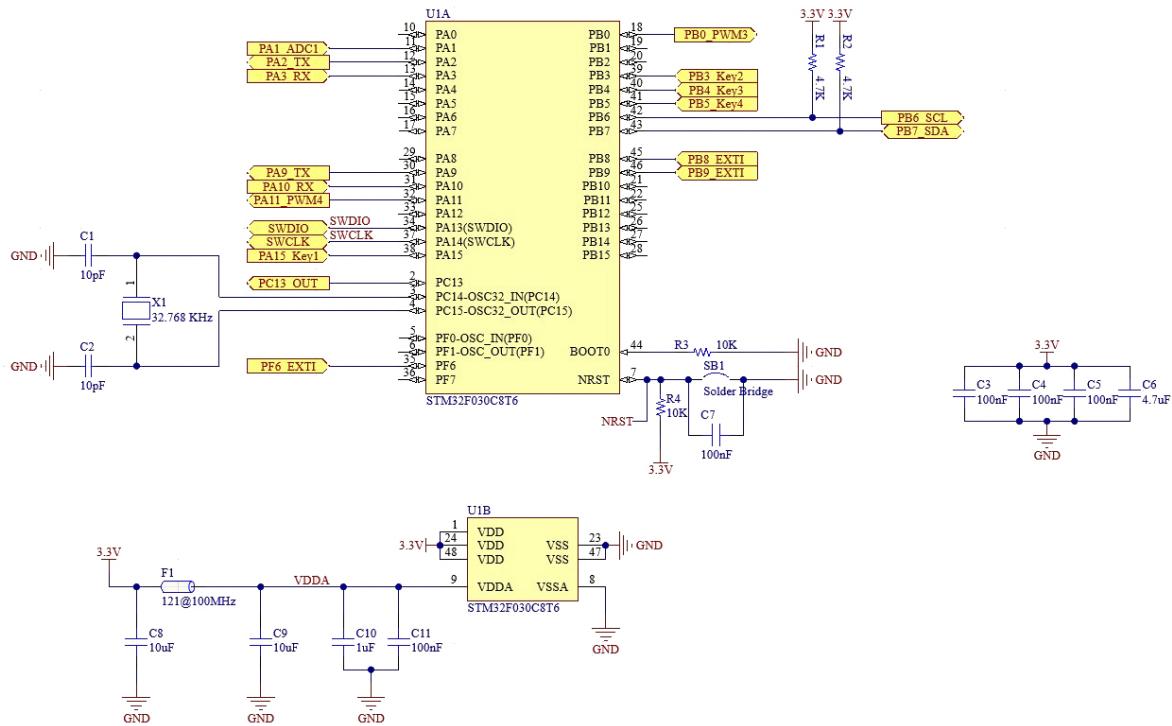
بدیهی است که یکی از قیود طراحی، قیمت تمام شده است. طراح باید در انتخاب پردازنده طوری عمل کند که با کمترین قیمت، بهترین تطابق را با قیود بالا ایجاد کند.

در نهایت با بررسی موارد فوق، پردازنده انتخاب شده در این پروژه STM32F030C8 است. این پردازنده محصول شرکت ST که هسته‌ی ARM Cortex-M0 ۳۲ بیتی دارد. شکل ۴-۲ آ تصویر واقعی این پردازنده و شکل ۴-۲ ب تصویر آن را بر روی پی سی بی ساعت نشان می دهد.



(ب) مونتاژ شده روی برد پروژه

شکل ۴-۲: تصاویری از پردازنده STM32F030



شکل ۲-۵: شماتیک مربوط به بخش ریز پردازنده

شکل ۲-۵ شماتیک مداری بخش پردازنده را نشان می‌دهد. یک کریستال ۳۲۷۶۸ هرتزی وظیفهٔ تنظیم فرکانس بخش RTC<sup>۸</sup> را بر عهده دارد. ساعت سیستم توسط این واحد ذخیره و تنظیم می‌شود. تغذیهٔ بخش ADC<sup>۹</sup> توسط چند خازن و یک فریت بید<sup>۱۰</sup> فیلتر شده است. تغذیهٔ خود پردازنده نیز توسط ۴ خازن (مطابق با دستور کارخانه سازنده) فیلتر شده است.

## ۴-۲ درگاه بلوتوث

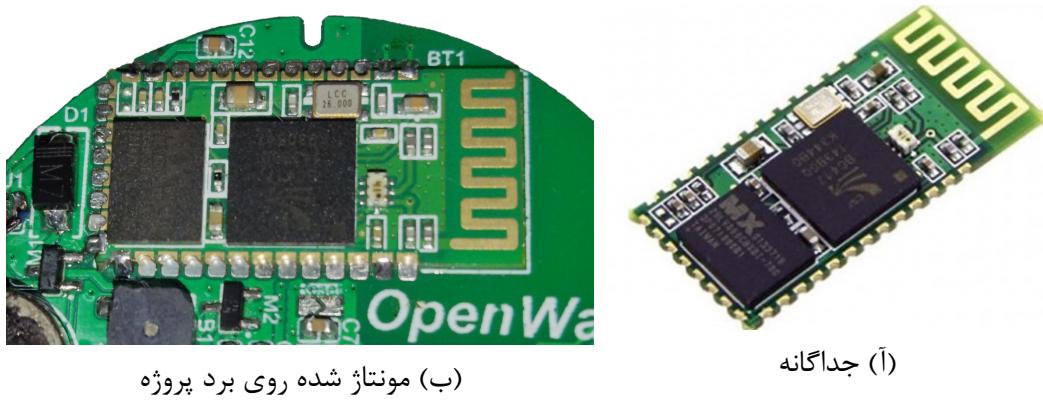
ارتباط ساعت با تلفن همراه از طریق درگاه بلوتوث<sup>۱۱</sup> است. قیود انتخاب بلوتوث هم تا حدی مشابه قیود انتخاب پردازنده (ابتدا بخش ۳-۲) است. با در نظر گرفتن شرایط بازار، قیمت و عملکرد مژول‌های مختلف، نهایتاً مژول HC-05 تصویر این مژول و شکل ۲-۶-۲ عب<sup>۱۲</sup> تصویر آن را بر روی پی‌سی‌بی ساعت نشان می‌دهد.

یکی از نکات مهمی که در طراحی پی‌سی‌بی برای مژول‌های مخابراتی وجود دارد این است که در نزدیکی آنتن این مژول‌ها نباید هادی جریان الکتریکی وجود داشته باشد. در غیر این صورت خاصیت خازنی بین آنتن و این هادی باعث تغییر مشخصه‌های آنتن می‌شود و باعث اختلال در عملکرد آنتن

---

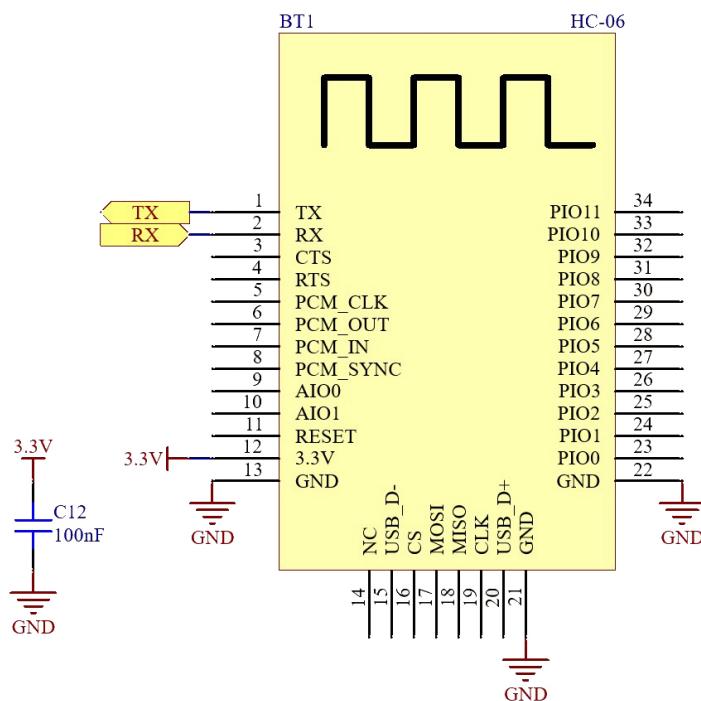
Real Time Clock<sup>۸</sup>  
Analog to Digital Converter<sup>۹</sup>  
Ferrite Bead<sup>۱۰</sup>  
Bluetooth<sup>۱۱</sup>

می گردد. همانطور که در شکل ۲-۲ مشاهده می شود، مس های اطراف آنتن حذف شده اند تا عملکرد بلوتوث دچار مشکل نشود.



شکل ۲-۶: تصاویری از مازول بلوتوث HC-05

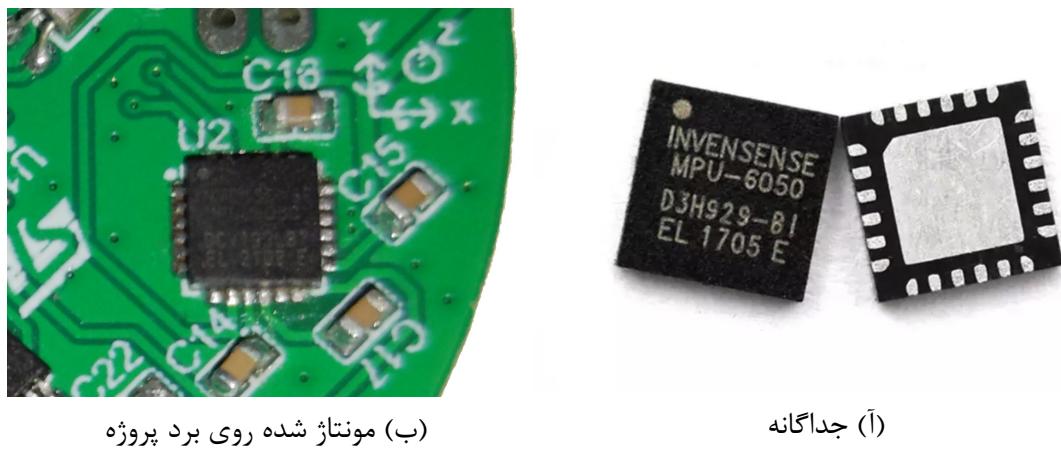
شکل ۷-۲ شماتیک مداری بخش بلوتوث را نشان می دهد. پروتکل ارتباطی این مازول با پردازنده پروتکل UART<sup>۱۲</sup> است که با دو پین RX و TX به پردازنده متصل می شود. پریفرال UART2 در پردازنده به ارتباط با بلوتوث اختصاص دارد. تغذیه مازول نیز با یک خازن ۱۰۰ نانوفارادی فیلتر شده است.



شکل ۷-۲: شماتیک مربوط به بخش بلوتوث

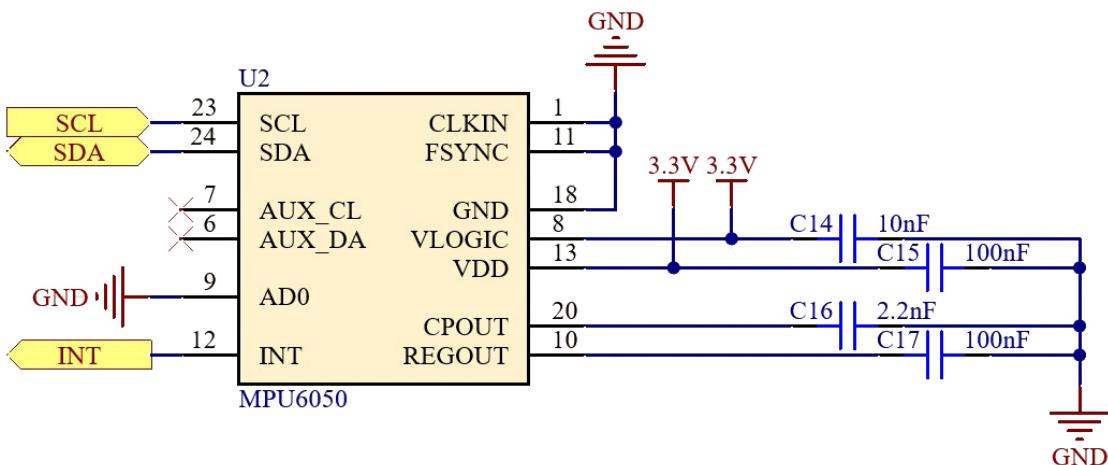
## ۵-۲ حسگر شتاب خطی و سرعت زاویه‌ای

برای اندازه‌گیری مشخصه‌های حرکتی باید سراغ IMU<sup>۱۳</sup>ها رفت. IMU‌ها وسیله‌های الکترونیکی هستند که با استفاده‌ی ترکیبی از شتاب‌سنج‌ها، ژیروسکوپ‌ها و گاهی اوقات مغناطیس‌سنج‌ها، مشخصه‌های حرکتی را اندازه‌گیری و گزارش می‌کنند [۲]. در این پژوهه از حسگر MPU6050 به این منظور استفاده شده است. این حسگر علی‌رغم قیمت نسبتاً پایین، دقت و سرعت مناسبی دارد. مشخصات فنی این حسگر در ضمیمه ؟ موجود است. شکل ۸-۲ تصویر این حسگر و شکل ۸-۲ آ تصویر آن را بر روی پی‌سی‌بی ساعت نشان می‌دهد.



شکل ۸-۲: تصاویر حسگر حرکتی

شکل ۹-۲ شماتیک مداری حسگر MPU6050 را نشان می‌دهد. خازن‌ها طبق دستور کارخانه به حسگر متصل شده‌اند. درگاه ارتباطی این حسگر، بس I2C است. به همین دلیل I2C پردازنده به این حسگر متصل است.

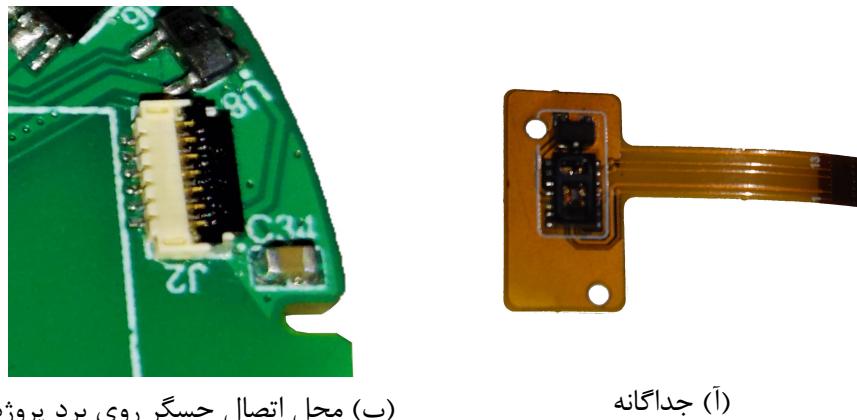


شکل ۹-۲: شماتیک مربوط به بخش حسگر حرکتی

## ۶-۲ حسگر PPG

در ابتدا ساختار کلی حسگرهای PPG<sup>۱۴</sup> را بررسی می‌کنیم. این حسگرها شامل یک یا چند دیود نشرده‌نده‌ی نور<sup>۱۵</sup> هستند که به همراه گیرنده‌ی نوری در یک بسته قرار دارند. وظیفه‌ی این حسگرها این است که نوری را به داخل بفت بدن بفرستند و بازتاب آن را دریافت کنند. با پردازش سیگنال دریافتی می‌توان به اطلاعاتی مانند ضربان قلب و سطح اکسیژن خون دست یافت.

بسته به کاربرد موردنظر، نورهای مختلفی در این سنسورها استقاده می‌شود. حسگر استفاده شده در این پروژه MAX30102 نام دارد. این حسگر دارای دو نور قرمز و مادون قرمز است. ساختار منعطف این حسگر کمک می‌کند تا بتوان به سادگی آن را در بدن نصب کرد. متاسفانه این حسگر در بازار ایران موجود نبود و مجبور به وارد کردن آن از چین شدم. تصویر این حسگر در شکل ۲-۱۰<sup>۱۶</sup> و محل اتصال آن روی پی‌سی‌بی در شکل ۲-۱۰<sup>۱۷</sup> قابل مشاهده است.



شکل ۲-۱۰: تصاویر حسگر PPG

شکل ۱۱-۲ شماتیک مداری حسگر MAX30102 را نشان می‌دهد. همانطور که دیده می‌شود یک آیسی RT9742GGJ5 بر سر راه تغذیه‌ی سنسور قرار دارد. این آیسی یک سوییچ ماسفت<sup>۱۸</sup> است که علاوه بر قطع و وصل تغذیه، مصرف کننده را در مقابل مواردی چون کمبود ولتاژ، اضافه جریان و افزایش دما محافظت می‌کند. از آنجا که نیازی نیست این حسگر دائم روشن باشد و نمونه برداری کند، این سوییچ کمک می‌کند تا بتوان حسگر را روشن یا خاموش کرد. کانکتوری که برای حسگر استفاده شده یک کانکتور FPC<sup>۱۹</sup> ۱۳ پین است که متاسفانه آن هم در بازار ایران موجود نبود و وارد شد. درگاه ارتباطی این حسگر، بس<sup>۲۰</sup> I2C<sup>۲۱</sup> است. به همین دلیل پردازنده به این حسگر متصل است.

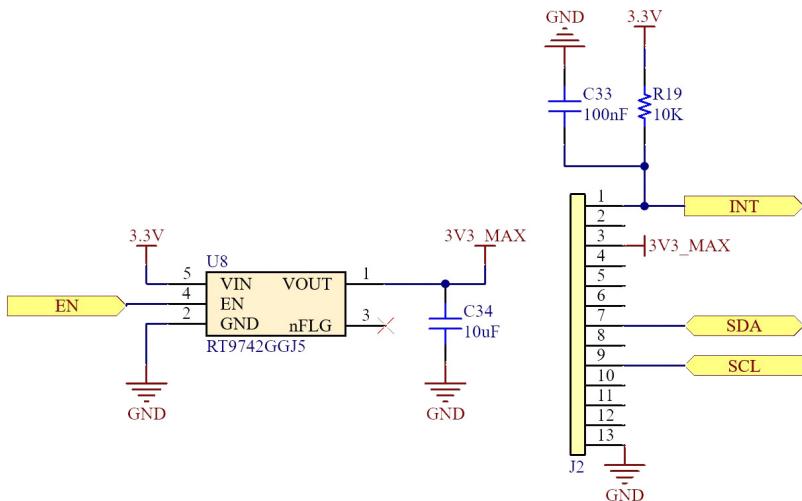
<sup>۱۴</sup> Photoplethysmogram یا تغییر حجم سنجی نوری

<sup>۱۵</sup> Light-emitting diode (LED)

<sup>۱۶</sup> Metal–Oxide–Semiconductor Field-Effect Transistor

<sup>۱۷</sup> Bus

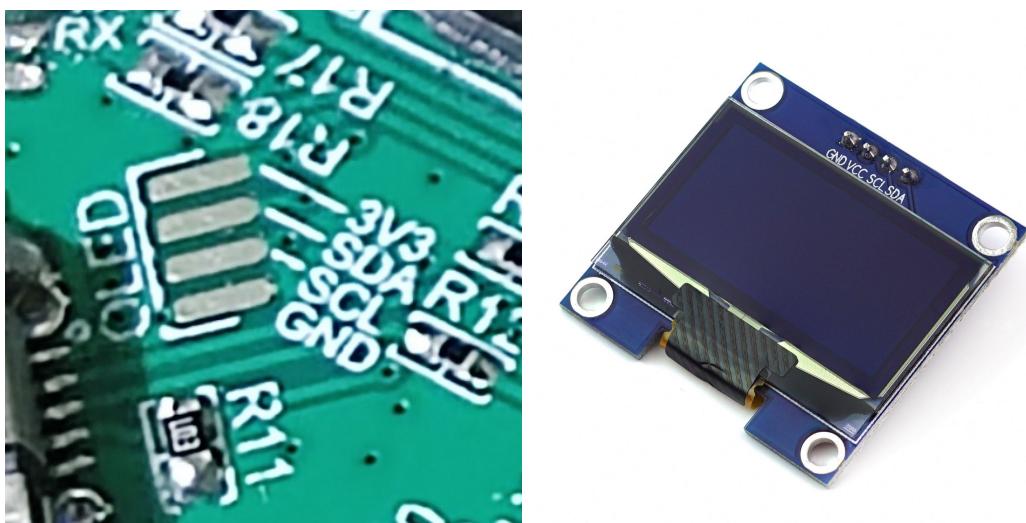
<sup>۱۸</sup> Inter-Integrated Circuit



شکل ۱۱-۲: شماتیک مربوط به بخش حسگر PPG

## ۷-۲ صفحه نمایش

صفحه‌ی نمایش از اصلی‌ترین قسمت‌های یک ساعت هوشمند است. صفحه‌ی نمایش باید مصرف کمی داشته باشد، راهاندازی آن دشوار نباشد و تعداد پایه‌ی زیادی هم نیاز نداشته باشد تا بتوان آن را در ساعت استفاده کرد. از این رو یک صفحه‌ی نمایش<sup>۱۹</sup> OLED ۱۳۰۶ SSD1306 راهاندازی می‌شود. شکل ۱۲-۲ تصویر این نمایشگر و شکل ۱۲-۲ ب تصویر محل اتصال سیم‌های آن را بر روی پی‌سی‌بی ساعت نشان می‌دهد.



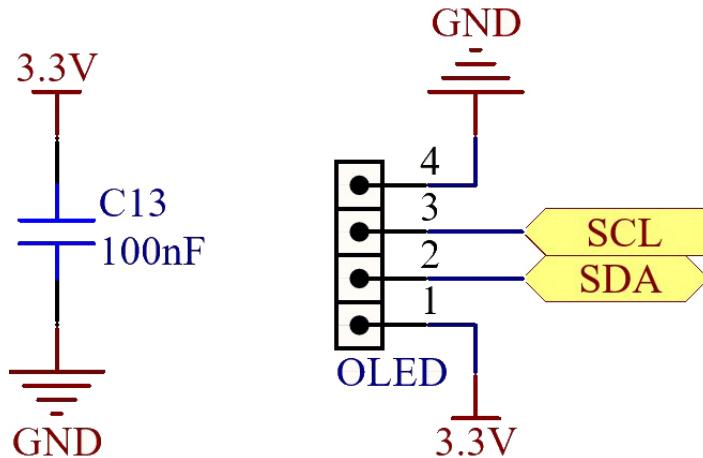
(ب) محل اتصال نمایشگر روی برد پروژه

(آ) جدایگانه

شکل ۱۲-۲: تصاویر صفحه‌ی نمایش

<sup>۱۹</sup> صفحه‌ی نمایش‌های OLED اینگونه هستند که فقط پیکسل‌های موردنیاز روشن می‌شوند و دیگر نیازی نیست که نور پشتی به تمام پیکسل‌ها بتابد تا دیده شوند. این نوع نمایشگرها مصرف کمتر و زیباتری بیشتری دارند.

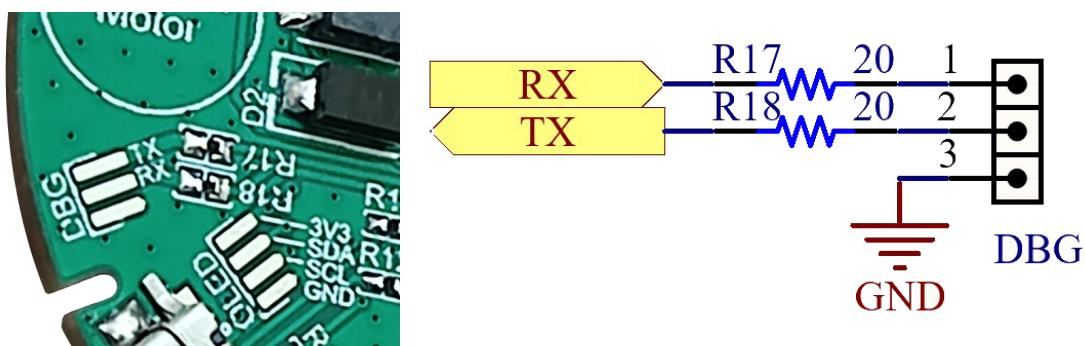
شکل ۲-۱۳: شماتیک مداری بخش نمایشگر را نشان می‌دهد. درگاه ارتباطی این نمایشگر، بس I2C است. به همین دلیل I2C1 پردازنده به این نمایشگر متصل است.



شکل ۲-۱۳: شماتیک مربوط به بخش نمایشگر

## ۸-۲ درگاه ارتباط سریال

پریفرال UART1 در پردازنده با دو پین RX و TX از روی پی‌سی‌بی خارج شده‌اند. کاربرد این دو پین اشکال‌یابی  $^{\circ}2$  و ارتباط سرعت بالا بین ساعت و رایانه است. این بخش کاربردی در عملکرد کلی ساعت ندارد و صرفاً روند توسعه را تسريع می‌کند. شکل ۲-۱۴: شماتیک مداری و شکل ۲-۱۴: تصویر واقعی این دو پین را نشان می‌دهد.



شکل ۲-۱۴: تصاویر مربوط به درگاه ارتباط سریال

## ۹-۲ تغذیه و مدیریت توان

بخش تغذیه و مدیریت توان این ساعت هوشمند از دو قسمت تشکیل شده است. بخش تغذیه که شامل باتری است و بخش شارژ که وظیفه‌ی شارژ باتری و تغذیه‌ی مدار را در صورت اتصال شارژر بر عهده دارد.

### ۱-۹-۲ باتری

برای انتخاب باتری قیودی چون ظرفیت، ولتاژ، ابعاد و قیمت مطرح است. باتری‌ای برای این پروژه مناسب است که در حداقل ابعاد، حداقل ظرفیت را داشته باشد، در بازار موجود باشد، قیمت مناسبی داشته باشد و یک سلول باشد (ولتاژ ۳.۷ ولت). با این تفاسیر باتری‌ای که در شکل ۱۵-۲ مشاهده می‌شود برای این پروژه انتخاب شد. یک باتری لیتیوم-یون یک سلولی که ولتاژ نامی آن ۳.۷ ولت است با ظرفیت ۴۰۰ میلی‌آمپرساعت.



شکل ۱۵-۲: باتری انتخاب شده برای پروژه

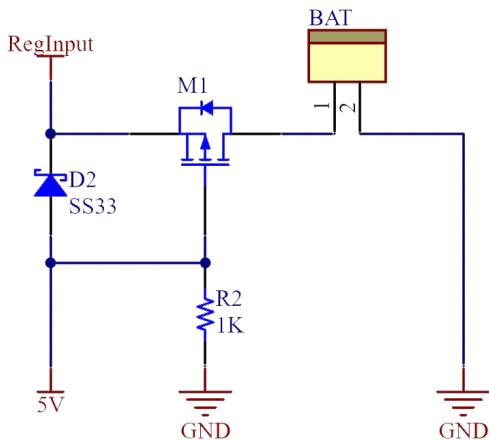
### ۲-۹-۲ شارژ و مدیریت توان

برای شارژ باتری از یک آیسی شارژ به نام TP4056 استفاده شده است که می‌تواند باتری‌های لیتیومی را شارژ کند. در کنار آن یک آیسی کنترلر به نام DW01 قرار دارد که ولتاژ باتری را پایش می‌کند. باتری‌های یک سلولی ولتاژ نامی ۳.۷ ولت دارند. اما در حالت شارژ کامل حدود ۴.۲ و در حالت خالی حدود ۳ ولت هستند. این کنترلر وظیفه دارد در صورت تجاوز ولتاژ باتری از این محدوده، آن را به کمک دو

ماضت از مدار خارج کند. اینگونه با تری هیچگاه دچار اضافه ولتاژ<sup>۲۱</sup> یا کمبود ولتاژ<sup>۲۲</sup> نمی‌شود و آسیبی نمی‌بیند. این مدارات در شکل ۱۷-۲ قابل مشاهده‌اند.

تغذیه‌ی مدارهای ساعت از یک رگولاتور ۳.۰۳ ولت تأمین می‌شود. بحث مدیریت توان به این مسئله می‌پردازد که ورودی این رگولاتور از کدام مسیر تغذیه شود. هنگامی که با تری شارژ دارد و شارژر متصل نیست، باید ورودی با تری مستقیماً به رگولاتور وارد شود. هنگامی که شارژر متصل می‌شود، باید ورودی برق شارژر مستقیماً به رگولاتور برود و با تری از مدار خارج شود که از طریق برق ورودی شارژ شود. این تغییر مسیر و جابجایی توسط یک ماضت AO3401 صورت می‌گیرد.

این ماضت یک ماضت P-Channel است. در صورتی هدایت می‌کند که شرط  $V_{GS} < V_{th} = -0.9$  برقرار باشد. حال به شکل ۱۶-۲ توجه کنید. در صورتی که برق ورودی (۵ ولت) متصل باشد، ولتاژ ۵ ولت می‌شود. از طرفی ورودی رگولاتور از طریق دیود D2 که شاتکی است و  $0.2$  ولت افت دارد، متصل شده است. در این صورت  $V_{GS} = 0.2$  ولت است و باعث می‌شود که ماضت قطع شود. در این حالت ولتاژ سورس حدود ۴.۸ است. از آنجا که ولتاژ با تری نهایتاً ۴.۳ ولت است لذا دیود داخلی ماضت نیز هدایت نمی‌کند و همه چیز درست است. حال اگر تغذیه‌ی خارجی قطع شود، گیت ماضت به دلیل وجود مقاومت Pull-Down صفر می‌شود. اکنون کافی است تا ولتاژ سورس اندکی مثبت شود (حدود ۰.۹ ولت) تا ماضت هدایت کند. این ولتاژ از طریق دیود داخلی ماضت از سمت با تری ایجاد می‌شود. حالا ماضت روشن است و ورودی رگولاتور از طریق با تری تغذیه می‌شود.



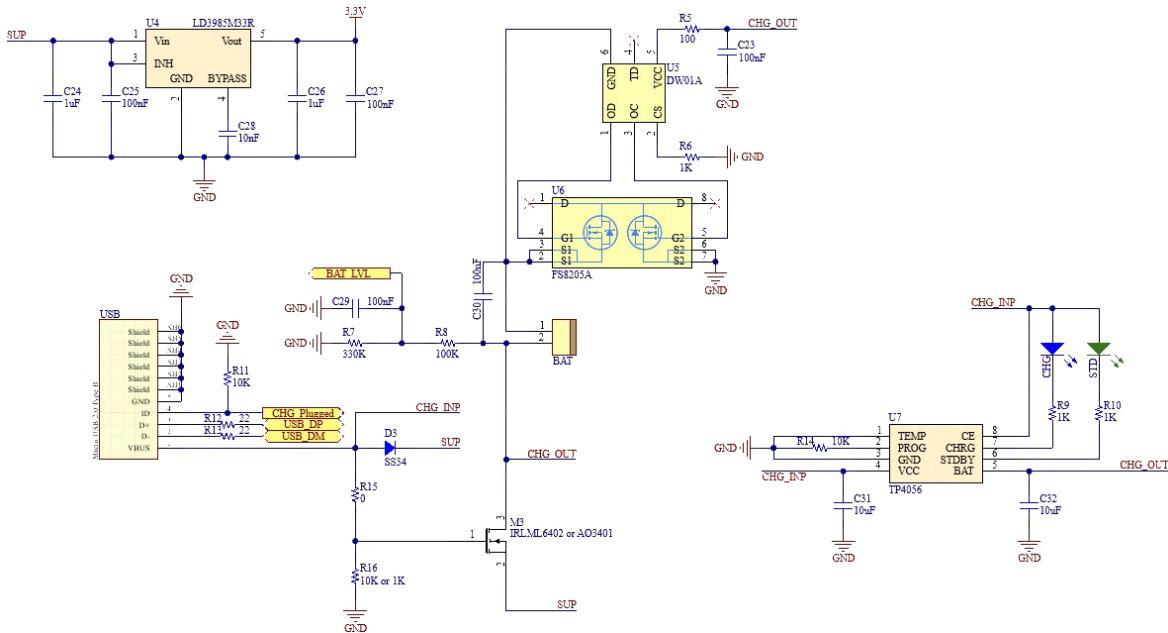
شکل ۱۶-۲: شماتیکی ساده برای توضیح بخش مدیریت توان

به طور خلاصه می‌توان حالات کاری مدار را اینگونه توضیح داد:

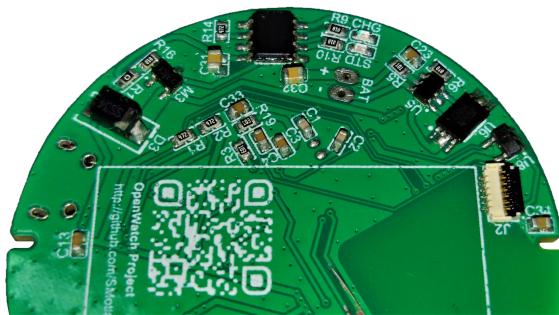
۱. شارژر متصل است: ماضت خاموش است، با تری از مدار خارج شده و به شارژر متصل است
۲. شارژر متصل نیست: ماضت روشن است، با تری در مدار است و به شارژر متصل نیست

Over voltage<sup>۲۱</sup>

Under voltage<sup>۲۲</sup>



(ا) شماتیک مدار شارژ و مدیریت توان



(ب) مونتاژ شده روی برد پروژه به همراه جای باتری

شکل ۱۷-۲: تصاویر بخش تغذیه

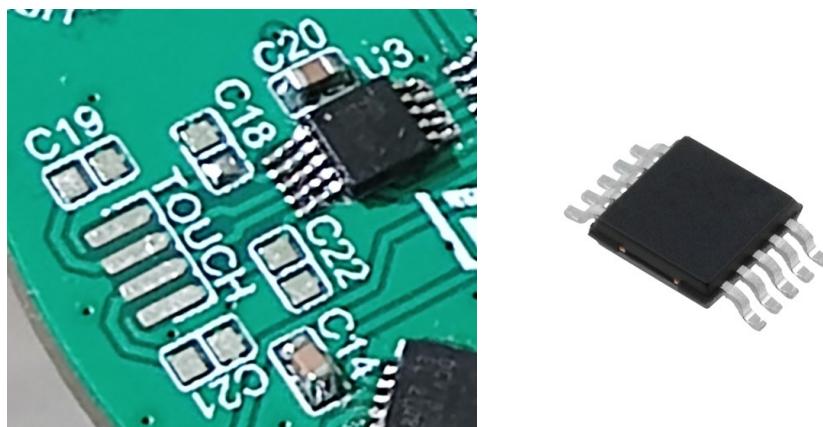
دو عدد LED به رنگ‌های قرمز و آبی به آیسی شارژ متصلند که در صورت وصل شدن ساعت به شارژر روشن می‌شوند. قرمز برای هنگامی است که باتری در حال شارژ است، آبی برای هنگامی که باتری به طور کامل شارژ شده است.

برای قرائت مقدار شارژ باتری، از یک تقسیم مقاومتی با نسبت سه چهارم (به صورت دقیق  $0.76^{\circ}$ ) استفاده شده است که ولتاژ حداکثر ۴.۳ ولتی باتری را به ۳.۳ ولت می‌رساند که توسط مبدل آنالوگ به دیجیتال <sup>۲۳</sup> قابل خواندن است.

<sup>۲۳</sup> ADC (Analog to Digital Converter)

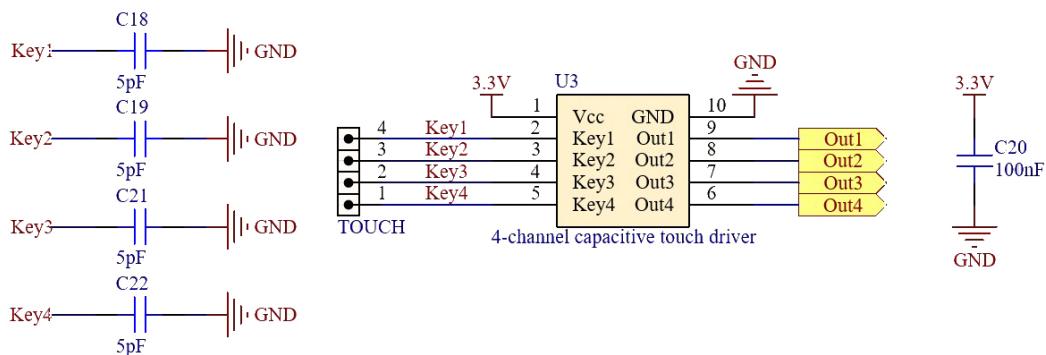
## ۱۰-۲ کلیدهای لمسی

بر روی بدنی ساعت و زیر صفحه ای اصلی، چهار سیم پیج تعابیه شده است که باید بتوان با لمس آنها، با ساعت تعامل کرد و به آن ورودی داد. برای راه اندازی این کلیدها از یک آیسی به نام BS14A-1 استفاده شده است. این آیسی ساخت شرکت Holtek است و یکی از بهترین گزینه ها برای راه اندازی کلید لمسی است. شکل ۱۸-۲ تصویر این موتور و شکل ۱۸-۳ تصویر آن را بر روی پی سی بی ساعت نشان می دهد.



شکل ۱۸-۲: تصاویر بخش کلیدهای لمسی

شکل ۱۹-۲ شماتیک مداری بخش کلیدهای لمسی را نشان می دهد. این آیسی ده پایه است. دو پایه برای تغذیه دارد، ۴ پایه برای اتصال به کلیدها و ۴ پایه برای اتصال به پردازنده. برای تنظیم حساسیت کلیدها می توان از خازن هایی موازی کلیدها بهره برد. در اینجا خازنی روی برد قرار نگرفته است زیرا نیازی به کاهش حساسیت نبود.

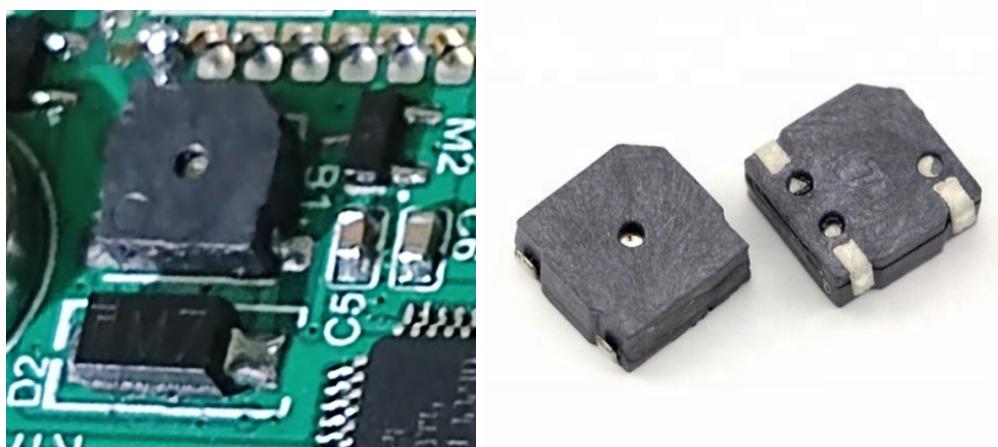


شکل ۱۹-۲: شماتیک مربوط به بخش کلیدهای لمسی

## ۱۱-۲ بازr

برای ایجاد صدا و هشدارهای صوتی در ساعت، از یک بازr غیرفعال<sup>۲۴</sup> استفاده شده است. بازرهای پسیو، بازرهایی هستند که نوسان ساز<sup>۲۵</sup> داخلی ندارند و تنها با خاصیت پیزو الکتریک<sup>۲۶</sup> کار می‌کنند. بدین صورت که اگر ولتاژ به آن اعمال شود، صفحه‌ی آن جابجا می‌شود و با قطع ولتاژ به مکان اولیه باز می‌گردد.

حال اگر این قطع و وصل ولتاژ با فرکانس مشخصی صورت گیرد، بازr نیز صدایی با همان فرکانس تولید می‌کند. بدیهی است که هارمونیک‌های بالاتر نیز در این صدا وجود دارد زیرا موج ورودی به بازr مربعی است؛ اما فرکانس غالب همان فرکانس اصلی موج مربعی خواهد بود. شکل ۲۰-۲ آ تصویر بازr و شکل ۲۰-۲ ب تصویر آن را بر روی پی‌سی‌بی ساعت نشان می‌دهد.



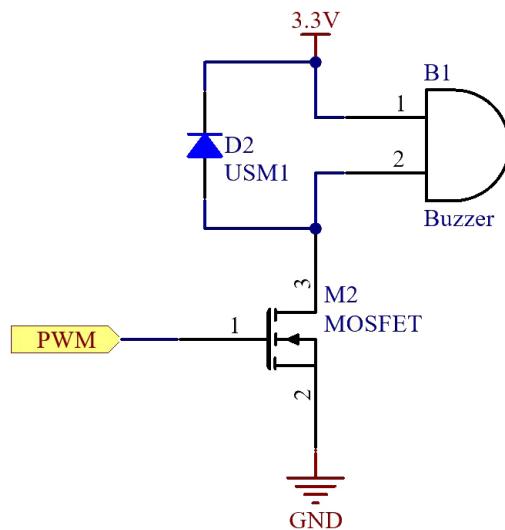
(ب) مونتاژ شده روی برد پروژه

(آ) جداگانه

شکل ۲۰-۲: تصاویر بازr

شکل ۲۱-۲ شماتیک مداری بخش بازr را نشان می‌دهد. برای راه اندازی بازr و تولید صدا، از یک سوییچ ماسفت برای قطع و وصل ولتاژ استفاده شده است. دیودی که با بازr موازی شده از ورود جریان برگشتی آن به ماسفت هنگام قطع و وصل ولتاژ جلوگیری می‌کند. برای کنترل فرکانس صدا می‌توان از اعمال موج PWM به بازr بھر برد. لذا پایه‌ی فرمان این مدار به خروجی PWM تایмер ۳ در پردازنده متصل شده است.

<sup>۲۴</sup>Passive<sup>۲۵</sup>Oscillator<sup>۲۶</sup>Piezoelectric



شکل ۲۱-۲: شماتیک مربوط به بخش باز

## ۱۲-۲ موتور ایجاد لرزش

برای ایجاد لرزش <sup>۲۷</sup> در ساعت، مشابه تلفن‌های همراه، از یک موتور مخصوص استفاده شده است. موتورهای ایجاد لرزش معمولاً یک موتور DC ساده هستند که یک بار نامتقارن به آن‌ها متصل است. از آنجا که مرکز جرم این بار خارج از شفت موتور است، چرخش آن باعث ایجاد گشتاوری دوران می‌شود که لرزش را ایجاد می‌کند. شکل ۲-۲۶آ تصویر این موتور و شکل ۲-۶ب تصویر آن را بر روی پی‌سی‌بی ساعت نشان می‌دهد.

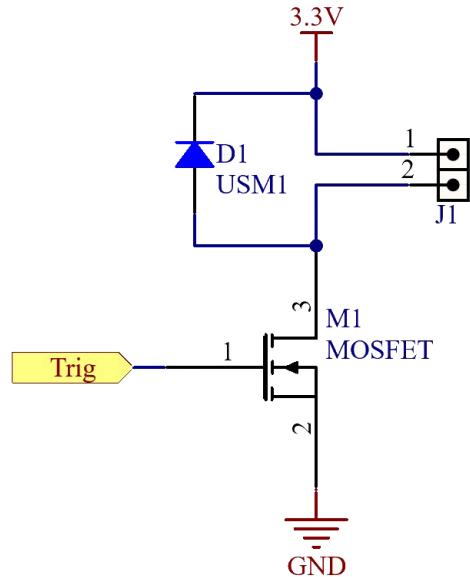


(ب) مونتاژ شده روی برد پروژه (آ) جدگانه

شکل ۲-۲: تصاویر موتور ایجاد لرزش

شکل ۲۳-۲ شماتیک مداری بخش ایجاد لرزش را نشان می‌دهد. این موتور برای کار به  $90^{\circ}$  میلی‌آمپر جریان الکتریکی احتیاج دارد. طبیعتاً پردازنده نمی‌تواند این جریان را تأمین کند. لذا از یک کلید ماسفت برای قطع و وصل موتور استفاده شده است. دیودی که با موتور موازی شده از ورود جریان برگشتی موتور به ماسفت هنگام خاموش شدن موتور جلوگیری می‌کند. برای کنترل سرعت موتور می‌توان از اعمال موج

PWM به موتور بھر برد. لذا پایه‌ی فرمان این مدار به خروجی PWM تایمر ۱ در پردازنده متصل شده است.



شکل ۲۳-۲: شماتیک مربوط به بخش ایجاد لرزش

## فصل سوم

### مکانیک و طراحی صنعتی

این فصل به تشریح بدنی ساعت و قسمت‌های مکانیکی آن می‌پردازد. قسمت‌های مکانیکی شامل بدنی اصلی، دریچه‌ی پشتی و نحوه‌ی سرهم شدن قطعات دیگر است.

### ۱-۳ بدنی اصلی

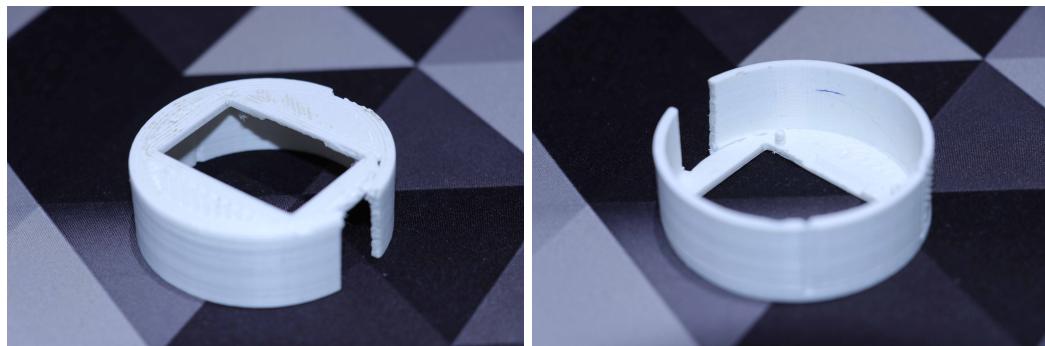
بدنی اصلی به قسمتی اطلاق می‌شود که از بیرون دیده می‌شود و بزرگترین قطعه است. طراحی این قطعه از صفر در نرم‌افزار Solid Works انجام شده است که مطرح‌ترین نرم‌افزار در زمینه‌ی مکانیک و طراحی صنعتی است. برای ساخت بدنی و بخش‌های مکانیکی نیز از فناوری چاپ سه بعدی بهره بردم. بدنی اصلی باید:

۱. محلی برای نصب صفحه نمایش داشته باشد.
۲. بتواند پی‌سی‌بی را درون خود جا دهد و مانع چرخش و جابجایی آن شود.
۳. محلی برای اتصال کابل USB داشته باشد.
۴. محلی برای جریان هوا داشته باشد. زیرا مدار شارژ باعث افزایش دما می‌شود.
۵. محلی برای اتصال بند داشته باشد.
۶. زیبایی بصری داشته باشد
۷. بیش از حد بزرگ نباشد.

برای حصول موارد فوق، چندین نمونه بدنی مختلف طراحی و چاپ شد تا در هر نسخه، بهبودی نسبت به نسخه‌ی قبلی حاصل شود تا هر چه بهتر شروط فوق ارضا شوند.

### ۱-۳ نسخه‌های اولیه

در ابتدا یک نمونه‌ی اولیه برای تست کلی بدنی و جانمایی پی‌سی‌بی و صفحه نمایش طراحی و ساخته شد. تصویر این نمونه‌ی اولیه را می‌توان در شکل ؟ مشاهده کرد.

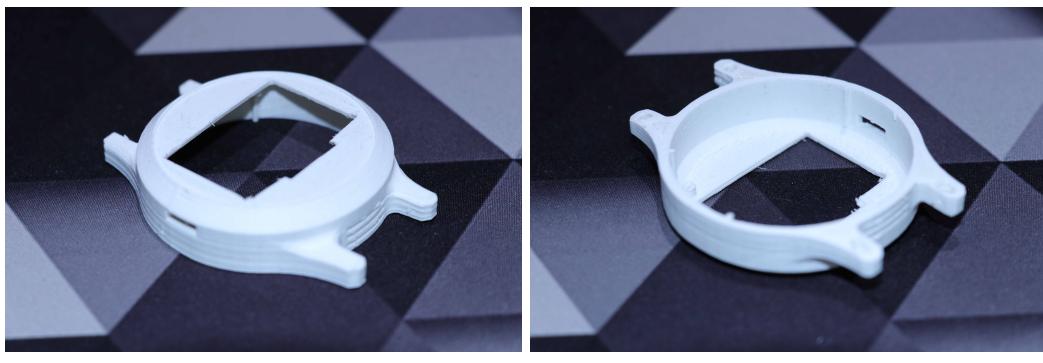


(ب) نمای روی رو

(آ) نمای پشت

شکل ۱-۳: تصاویر بدنی اصلی نسخه‌ی اول

سپس بعد از نهایی شدن طرح کلی، جزئیات طرح تکمیل شد و نسخه‌ی دوم بدن به چاپ رسید. تصویر این نسخه در شکل ؟ دیده می‌شود.

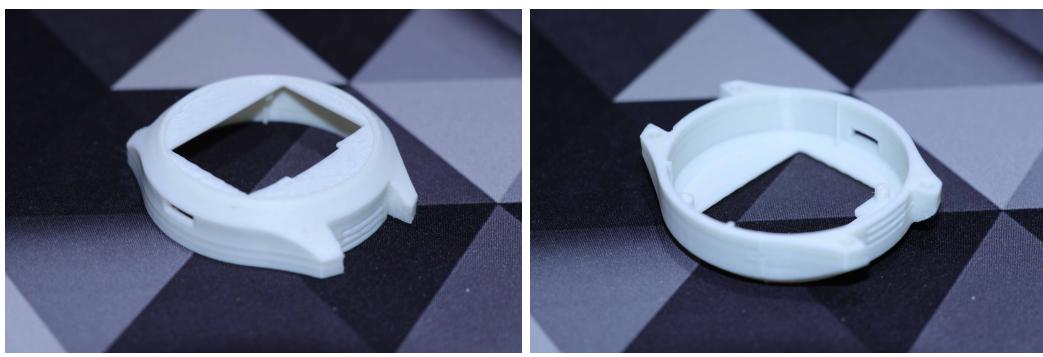


(ب) نمای رو برو

(آ) نمای پشت

شکل ۳-۲: تصاویر بدنی اصلی نسخه‌ی دوم

این نسخه ایراداتی داشت، از جمله اینکه قسمت مربوط به محل اتصال بند بیش از حد بزرگ بود از زیبایی بصری می‌کاهید. بعد از برطرف نمودن ایرادات این نسخه، نسخه‌ی سوم به چاپ رسید که شکل ؟ آن را نشان می‌دهد.



(ب) نمای رو برو

(آ) نمای پشت

شکل ۳-۳: تصاویر بدنی اصلی نسخه‌ی سوم

این نسخه تقریبا تمام شرایط فوق را ارضا می‌کرد. جانمایی حسگر PPG تنها موردی بود که باید انجام میشد. بعد از افروden این قسمت، نسخه‌ی چهارم و نهایی آماده شد.

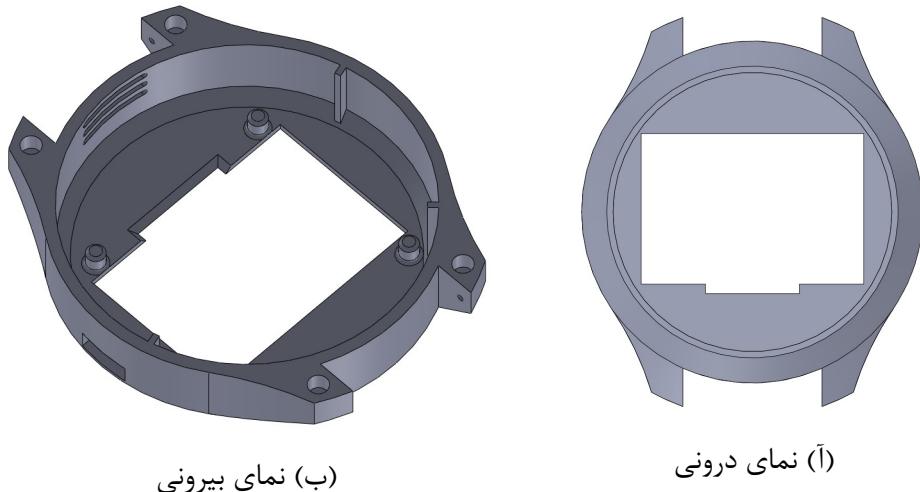
### ۲-۱-۳ نسخه نهایی

شروط بحث شده در بالا را برای نسخه‌ی نهایی بررسی می‌کنیم.

#### ۱. محل نصب صفحه نمایش:

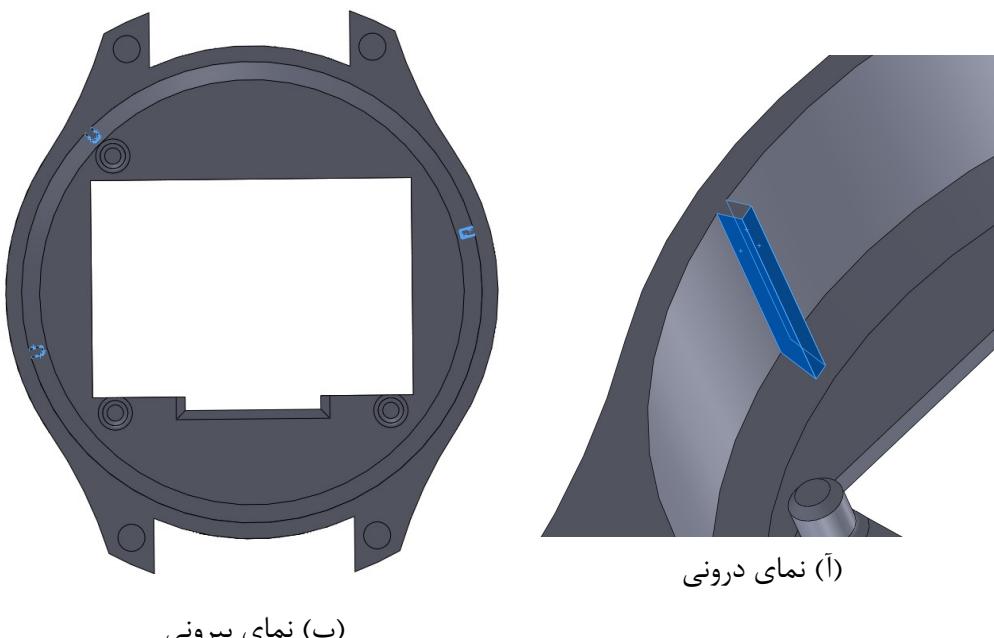
از سمت بیرون یک مستطیل خالی شده است که تا صفحه نمایش در آن قرار گیرد. از داخل هم سه استوانه منطبق بر سه سوراخ صفحه نمایش وجود دارد تا آن را در جای خود نگه دارد. اگر به

تصویر صفحه نمایش (شکل ۱۲-۲) دقیق کنید، پایین آن زائداتی برای اتصال سیم‌های فلت به صفحه نمایش قرار دارد. این زائدات به شکل یک برش مستطیلی کوچک از صفحه فوکانی بدن است. شکل ۳-۴ این قسمت‌ها را به خوبی نشان می‌دهد.



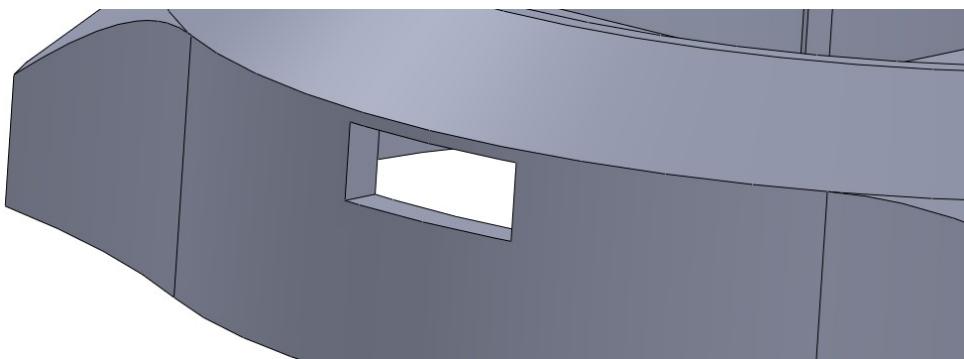
شکل ۳-۴: تصاویر محل نصب صفحه نمایش در بدن

۲. جانمایی پی‌سی‌بی و جلوگیری از چرخش آن: بر روی پی‌سی‌بی سه شیار کوچک وجود دارد. متناظر با آن روی بدن نیز سه زائد با همان ابعاد تعبیه شده است. این سه زائد مانع چرخش پی‌سی‌بی در جای خود می‌شوند. تصویر این نگهدارنده‌ها در شکل ۵ قابل مشاهده است.



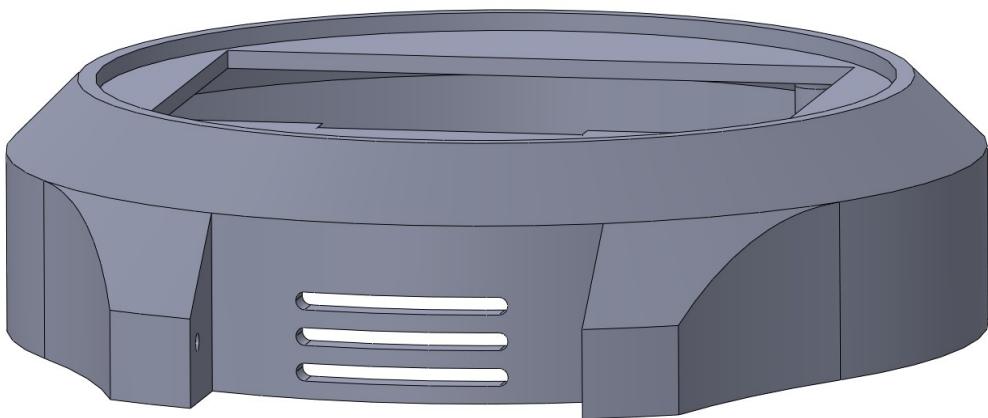
شکل ۳-۵: تصاویر محل نصب پی‌سی‌بی در بدن

۳. محل اتصال کابل USB: بر سطح جانبی بدنه یک سوراخ مستطیل شکل به ابعاد کانکتور micro USB تعبیه شده است. شکل ۶-۳ محل آن روی بدنه را نمایش می‌دهد.



شکل ۶-۳: تصویر محل اتصال USB در بدنه

۴. محل عبور هوا: در نزدیکی قطعات مدار شارژ سه شیار برای عبور هوا وجود دارد تا قطعات داخلی به علت بالا رفتن دما آسیب نبینند. این شیارها در شکل ۷-۳ قابل مشاهده‌اند.

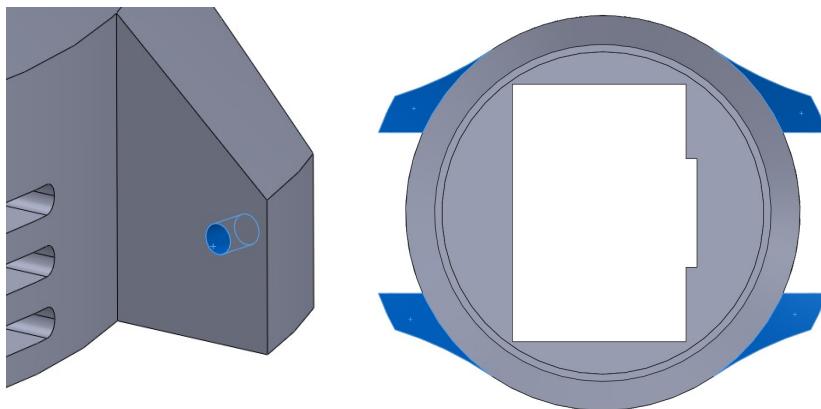


شکل ۷-۳: تصویر شیارهای عبور هوا

۵. محل اتصال بند بندهای موردنظر برای این ساعت مربوط به ساعت هوشمند Haylou است. این بندها از جنس پلاستیک هستند. برای اتصال بند به بدنه‌ی اصلی چهار بازوی کوچک به بدنه اضافه شده است. داخل آن‌ها سوراخ‌هایی کوچکی موجود است که پین بند در آن‌ها قرار گیرد. تصویر این بازوها و محل نصب پین را شکل ۸-۳ مشاهده می‌کنید.

۶. زیبایی بصری: جای تردید نیست که این طرح زیبا است (:)

۷. ابعاد دقیق طرح در بخش‌های بعدی تشریخ خواهد شد؛ اما در مورد تناسب ابعاد، قطر دایره‌ی این ساعت حدود ۵ سانتی‌متر است که در مقایسه با ساعت‌های موجود در بازار، مقدار بزرگی نیست و معقول است.



(آ) چهار بازو برای اتصال بند

(ب) سوراخ های نصب پین

شکل ۳-۸: تصاویر محل نصب بند

۲-۳ دریچه‌ی پشتی

۳-۳ اتصالات

## مراجع و منابع

- [1] PCBWay. Pcbway website. <https://www.pcbway.com/>.
- [2] Wikipedia contributors. Inertial measurement unit — Wikipedia, the free encyclopedia.  
[https://en.wikipedia.org/wiki/Inertial\\_measurement\\_unit](https://en.wikipedia.org/wiki/Inertial_measurement_unit).