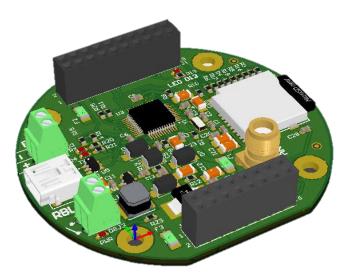
Komputer pokładowy





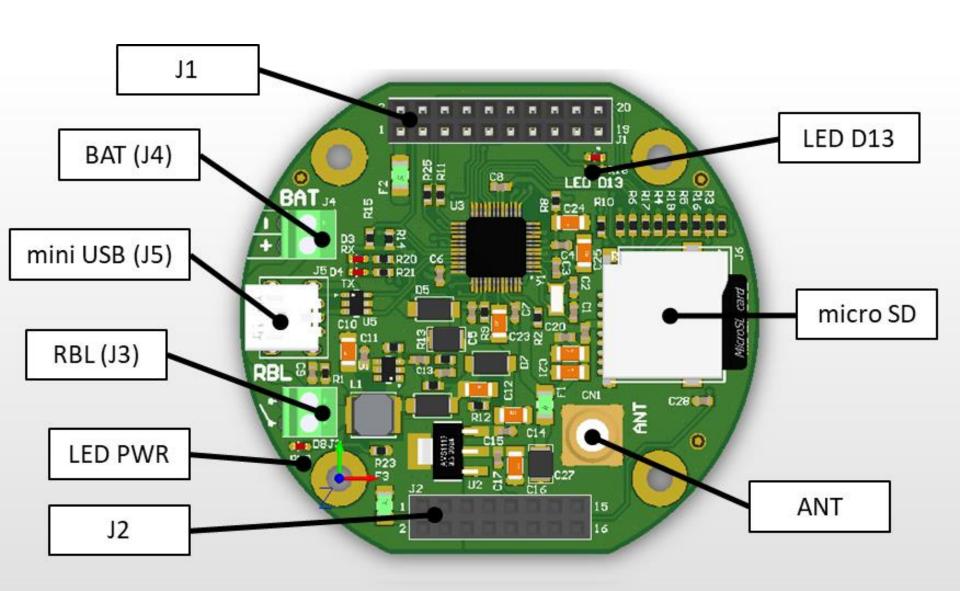
Komputer pokładowy

- mikrokontroler Atmel ATSAMD21G18
- kompatybilny z Arduino M0 (lub podobnymi z SAM21D)
- port mini USB
 programowanie + SerialUSB + zasilanie
- wyprowadzone piny procesora (m.in. GPIO, ADC, DAC, SPI, I2C, UART)
- wejścia/wyjścia mikrokontrolera w standardzie 3.3 V! Podłączenie wyższego napięcia może skutkować nieodwracalnym uszkodzeniem!

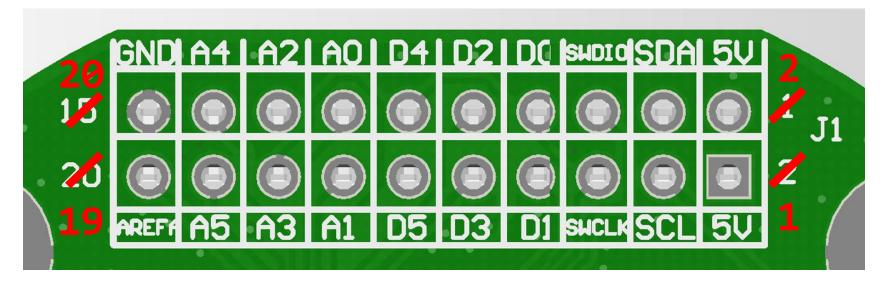




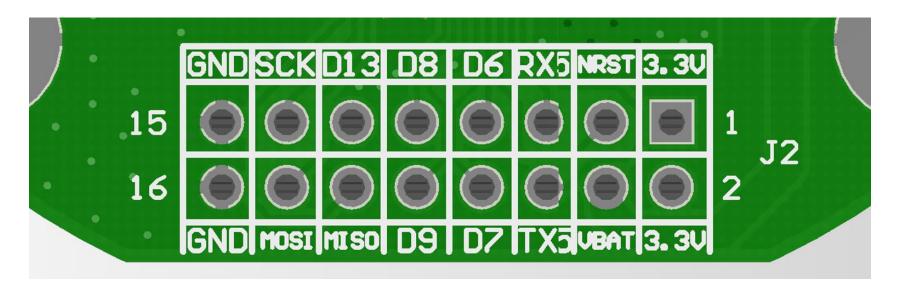
Złącza komputera pokładowego



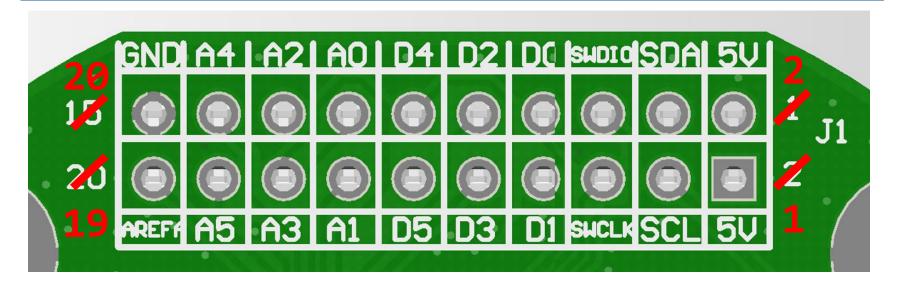
Złącza komputera pokładowego



UWAGA! – Wystąpił błąd w opisie złącza J1 od dolnej strony płytki! Szczegóły na następnym slajdzie lub w dokumentacji kitu!



Złącza komputera pokładowego - errata



Jak pokazano na powyższym obrazku piny złącza J1 zostały błędnie <u>ponumerowane</u> na opisie płytki od <u>strony dolnej</u> (bottom). Numeracja od strony górnej (top) jest prawidłowo oznaczona. Pole pinu nr 1 ma zawsze kształt kwadratowy.

Nazwy pinów np. GND, AREF, 5V itd. są prawidłowe i w prawidłowych miejscach!

np.:

pin nr 1-5 V pin nr 3-SCL

pin nr 19 – AREFA pin nr 20 – GND

Komputer pokładowy – porty

Wejścia/wyjścia cyfrowe

- włączanie/wyłączanie np. diod LED i innych urządzeń
- odczytywanie stanu wejścia np. możliwe podłączenie przełączników

Wejścia analogowe

- pomiar napięcia (woltomierz): 0 3.3 V, rozdzielczość 0.81 mV
- czujniki analogowe (np. czujnik temperatury z zestawu)

Wyjścia analogowe (PWM lub DAC)

generowanie napięcia, sygnału analogowego (np. sygnał dla brzęczyka)

Komputer pokładowy – porty

Serial port (UART)

- dwustronna komunikacja pomiędzy Arduino, a urządzeniami zewnętrznymi
- np. odbiorniki GPS, czujniki, komunikacja Arduino-komputer (SerialUSB)

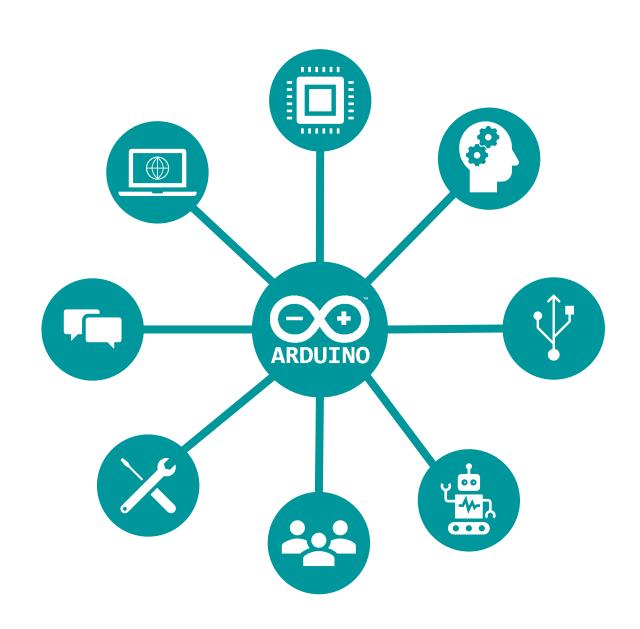
I2C

- cyfrowy interfejs komunikacyjny
- czujniki cyfrowe (np. czujnik ciśnienia), pamięci, itp.

SPI

- cyfrowy interfejs komunikacyjny
- czujniki cyfrowe, pamięci (np. karta SD), moduły radiowe, itp.

Ekosystem Arduino



Programowanie – Arduino IDE

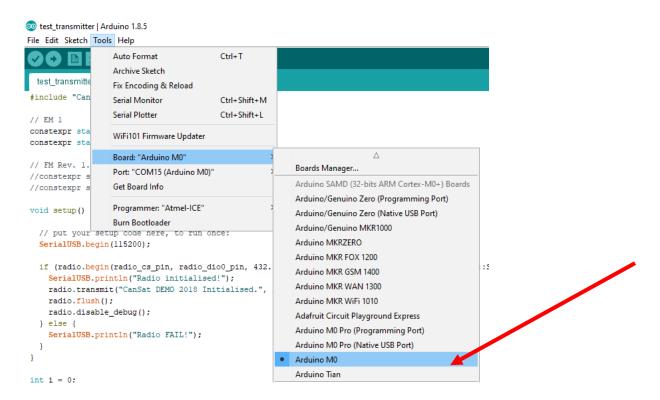
- multiplatformowe środowisko (Windows, Linux, Mac OS)
- programy w języku C++
- kompilator i programator
- biblioteki Arduino do obsługi płytek Arduino oraz urządzeń zewnętrznych
- wbudowana baza przykładów
- przydatne narzędzia: monitor portu szeregowego, kreślarka (Serial Plotter)

```
File Edit Sketch Tools Help
  Sensors LM35
  Serial1.begin(9600); // inicjalizacja Serial1@9600 bps
void loop() {
  // zmierz napiecie z LM35:
  LM35 val = analogRead(LM35 input);
  // przelicz na temperature w stopniach Celsjusza
  LM35 temp = 0.488*LM35 val;
  // przeslij przez serial
  Serial.print("LM35:");
  Serial.println(LM35 temp);
  Serial1.print("LM35:");
  Serial1.println(LM35_temp);
  // poczekaj 1 sekunde
  delay(1000);
                                                     TMinus1 on COM12
```

Uruchomienie płytki

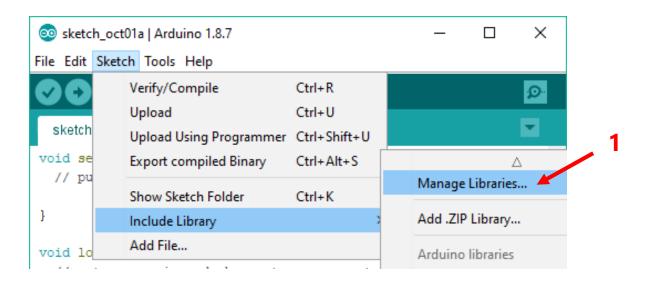
Cała procedura: rozdział 5. dokumentacji: Uruchomienie zestawu

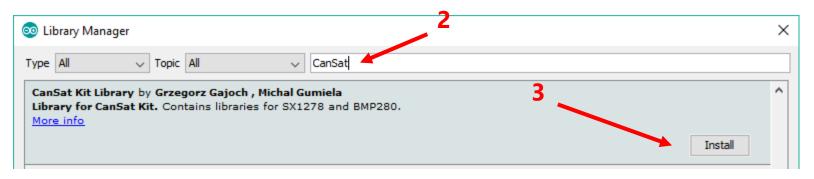
- Podłącz płytkę przez USB do komputera
- Uruchom Arduino IDE
- 3. Wybierz model płytki: **Arduino M0**



Uruchomienie – instalacja bibliotek

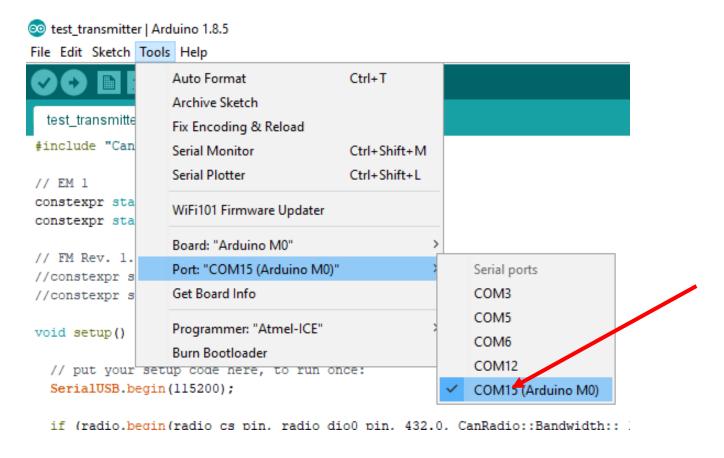
4. Instalacja bibliotek programistycznych CanSat Kit:





Uruchomienie płytki

5. Wybierz port COM pod którym wykryta jest płytka:



UWAGA! Numer portu COM może się zmieniać po wgrywaniu programu, resetowaniu komputera!

Wgrywanie pierwszego programu

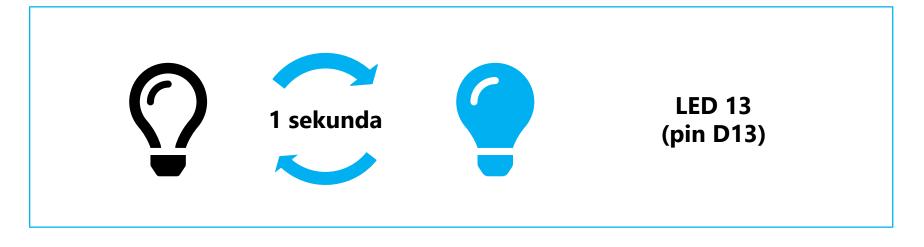
- Otwórz przykład "HelloCanSat" z menu "Plik -> Przykłady -> CanSat Kit Library"
- **skompiluj** i **wgraj** program do mikrokontrolera:



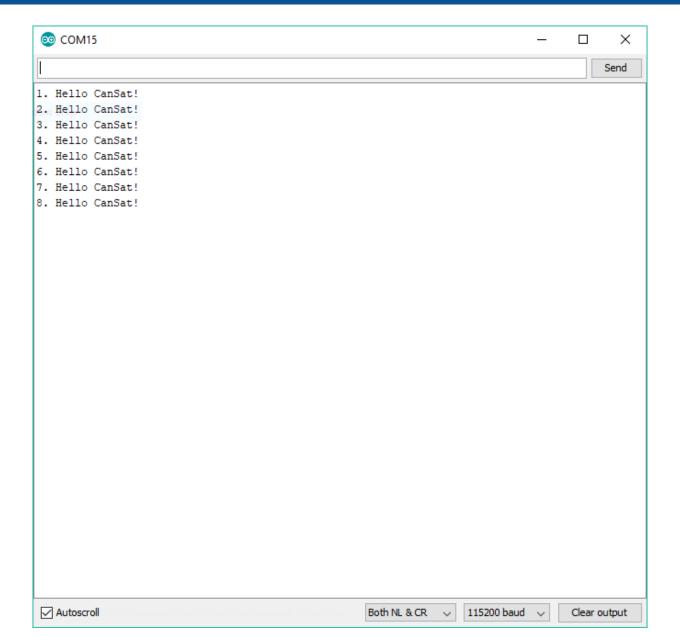


Program HelloCanSat!





Program HelloCanSat!



Podsumowanie

Gdzie jesteśmy?

- ✓ zainstalowane sterowniki do płytki
- √ skonfigurowane środowisko programistyczne (Arduino IDE)
- √ gotowa do pracy płytka komputera pokładowego