|  |  |
| --- | --- |
|  | **Министерство науки и высшего образования Российской Федерации**  **Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение**  **высшего образования**  **«Московский государственный технический университет**  **имени Н.Э. Баумана**  **(национальный исследовательский университет)»**  **(МГТУ им. Н.Э. Баумана)** |

ФАКУЛЬТЕТ **Информатика и системы управления**

КАФЕДРА **Компьютерные системы и сети (ИУ6)**

НАПРАВЛЕНИЕ ПОДГОТОВКИ **09.03.01 Информатика и вычислительная техника**

**РАСЧЕТНО-ПОЯСНИТЕЛЬНАЯ ЗАПИСКА**

***к курсовой работе***

***по дисциплине «Микропроцессорные системы»***

***на тему:***

**Тренажер для оператора**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Студент |  |  |  | С.В. Астахов |
|  | (Группа) |  | (Подпись, дата) | (И.О. Фамилия) |
|  |  |  |  |  |
| Руководитель |  |  |  | С.А. Хохлов |
|  |  |  | (Подпись, дата) | (И.О. Фамилия) |
|  |  |  |  |  |

*2022 г.*



**РЕФЕРАТ**

РПЗ Х стр., Х таблицы, Х рисунков, Х источников, Х приложения.

МИКРОКОНТРОЛЛЕР, ATMEGA8535, ПУЛЬТ ОПЕРАТОРА, ТРЕНАЖЕР, СКОРОСТЬ РЕАКЦИИ.

Объектом разработки является тренажер оператора.

Тренажер оператора представляет собой устройство, измеряющее скорость реакции оператора на движущуюся мишень. Устройство может выводить информацию о результатах испытаний на дисплей из ССИ и пересылать эти данные на ПЭВМ.

Цель работы – создание программного обеспечения, функциональной и принципиальной схем, спецификации описанного устройства.

Задачи, решенные в процессе выполнения курсовой работы:

* анализ объекта разработки на функциональном уровне;
* разработка функциональной схемы;
* выбор элементной базы для реализации устройства;
* разработка принципиальной схемы;
* расчет потребляемой мощности;
* разработка алгоритмов работы программного обеспечения;
* реализация программного обеспечения устройства на языке С;
* отладка программного обеспечения в среде симуляции Proteus 8.

**ОПРЕДЕЛЕНИЯ, ОБОЗНАЧЕНИЯ И СОКРАЩЕНИЯ**

АЦП — аналого-цифровой преобразователь.

ССИ — семисегментный индикатор.

МК — микроконтроллер.

ПЭВМ — персональная электронная вычислительная машина.

RISC — (reduced instruction set computer) архитектурный подход к проектированию процессоров, в которой быстродействие увеличивается за счёт такого кодирования инструкций, чтобы их декодирование было более простым, а время выполнения — меньшим.

UART — (Universal Asynchronous Receiver-Transmitter) узел вычислительных устройств, предназначенный для организации связи с другими цифровыми устройствами. Преобразует передаваемые данные в последовательный вид так, чтобы было возможно передать их по одной физической цифровой линии другому аналогичному устройству.

USB — (Universal Serial Bus) последовательный интерфейс для подключения периферийных устройств к вычислительной технике.

SRAM — (static random access memory) статическая память с произвольным доступом, полупроводниковая оперативая память, в которой каждый разряд хранится в схеме с положительной обратной связью, позволяющей поддерживать состояние без регенерации.

EEPROM — (Electrically Erasable Programmable Read-Only Memory) электрически стираемое перепрограммируемое постоянное запоминающее устройство.

FLASH — разновидность полупроводниковой технологии электрически перепрограммируемой памяти

ERAM, RS-232, SPI, I2C

**Содержание**

[Введение 6](#_Toc1)

[1 Конструкторская часть 7](#_Toc2)

[1.1 Разработка функциональной схемы 7](#_Toc3)

[1.1.1 Разработка обобщенной функциональной схемы 7](#_Toc4)

[1.1.2 Описание архитектуры и технические характеристики микроконтроллера 8](#_Toc5)

[1.1.3 Детализация функциональной схемы 10](#_Toc6)

[1.2 Разработка принципиальной схемы 11](#_Toc7)

[1.2.1 Драйвер дисплея (SN74LS48) 11](#_Toc8)

[1.2.2 Расчет транзисторных ключей 12](#_Toc9)

[1.2.3 Драйвер USB-UART (FT232RL) 14](#_Toc10)

[1.3 Расчет потребляемой мощности 16](#_Toc11)

[1.4 Разработка программной части 18](#_Toc12)

[1.4.1 Использованные библиотеки и подпрограммы 18](#_Toc13)

[1.4.2 Алгоритм основной программы 20](#_Toc14)

[1.4.3 Управление динамической индикацией 24](#_Toc15)

[1.4.4 Отсчет времени реакции 25](#_Toc16)

[1.4.5 Работа с UART 27](#_Toc17)

[2 Технологическая часть 32](#_Toc18)

[2.1 Тестирование программы 32](#_Toc19)

[2.2 Программирование микроконтроллера 34](#_Toc20)

[ЗАКЛЮЧЕНИЕ 39](#_Toc21)

[СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННЫХ ИСТОЧНИКОВ 40](#_Toc22)

[ПРИЛОЖЕНИЕ А 41](#_Toc23)

[Исходный текст программы 41](#_Toc24)

[ПРИЛОЖЕНИЕ Б 52](#_Toc25)

[Функциональная электрическая схема 52](#_Toc26)

[ПРИЛОЖЕНИЕ В 53](#_Toc27)

[Принципиальная электрическая схема 53](#_Toc28)

[ПРИЛОЖЕНИЕ Д 54](#_Toc29)

[Перечень радиоэлементов 54](#_Toc30)

# Введение

В данной работе производится разработка тренажера для оператора. Основная функция устройства – измерение времени реакции оператора на одну движущуюся мишень и среднего времени реакции на K (K=15) мишеней. Мишени представлены горящими светодиодами, ввод информации происходит с матричной клавиатуры, вывод – на дисплей из 7-сегментных индикаторов. Кроме того, устройство должно издавать звук при неправильном «захвате мишени», иметь возможность изменения скорости движения мишеней и возможность передачи результатов испытаний в ПЭВМ.

В устройстве использован микроконтроллер ATmega8535 семейства AVR. Микроконтроллеры AVR имеют гарвардскую архитектуру (программа и данные находятся в разных адресных пространствах) и систему команд, близкую к идеологии RISC. Процессор AVR имеет 32 8-битных регистра общего назначения, объединённых в регистровый файл. В отличие от «идеального» RISC, регистры не абсолютно ортогональны.

Целевой МК имеет четыре 8-разрядных порта ввода-вывода, 10-разрядный АЦП, два 8-разрядных и один 16-разрядный таймер, EEPROM и RAM объемом по 512 байт, встроенные интерфейсы I2C, SPI, UART. МК способен работать на частоте до 16 МГц.

# **1 Конструкторская часть**

## 1.1 Разработка функциональной схемы

### 1.1.1 Разработка обобщенной функциональной схемы

Проектирование устройства было начато с разработки функциональной схемы, в соответствии с методическими указаниями [1].

На основе текста задания можно определить, что система будет состоять из следующих элементом:

* дисплей из 7-сегментных индикаторов;
* матричная клавиатура;
* светодиодная матрица;
* зуммер (звукоизвлекатель).

Кроме того, необходимо осуществлять передачу данных к ПЭВМ, для чего понадобится драйвер, преобразующий сигналы интерфейса UART/I2C/SPI в сигналы интерфейса USB/RS-232.

Для управления дисплеем и светодиодной матрицей так же будем использовать вспомогательные драйверы, чтобы сократить количество задействованных контактов МК.

На основе результатов первичного анализа требований была составлена обобщенная функциональная схема, представленная на рисунке 1.



Рисунок 1 — обобщенная функциональная схема

### 1.1.2 Описание архитектуры и технические характеристики микроконтроллера

Семейство микроконтроллеров AVR включает tinyAVR, megaAVR и XMEGA AVR.

В контроллерах типа tinyAVR максимальное число линий ввода-вывода составляет 18, чего будет недостаточно для подключения 5 периферийных устройств. Возможности контроллеров типа XMEGA AVR наиболее широки, но, при использовании контроллеров данного типа большинство их возможностей не будет использовано, поэтому для реализации устройства было решено использовать контроллер типа megaAVR.

Среди микроконтроллеров типа megaAVR был выбран ATmega8535, который обладает следующими характеристиками [2]:

* 8-битная шина данных;
* тактовая частота до 16 МГц;
* четыре 8-разрядных порта ввода-вывода (32 контакта);
* 8 КБайт памяти программ;
* 10-разрядный АЦП;
* встроенные интерфейсы I2C, SPI, UART;
* два 8-разрядных и один 16-разрядный таймер/счетчик.

Так как в микроконтроллерах AVR используется гарвардская архитектура, в соответствии с которой разделены адресные пространства памяти программ и памяти данных. Такая структура позволяет процессору одновременно работать с памятью программ и памятью данных, что позволяет повысить производительность.

В памяти данных регистровая и оперативная память (SRAM) образуют единое адресное пространство, которое может быть расширено за счет подключения внешнего запоминающего устройства ERAM.

Для долговременного хранения данных, которые могут изменяться в процессе работы МК используется энергозависимая память EEPROM.

Карта памяти ATmega8535 представлена на рисунке 2.



Рисунок 2 — карта памяти ATmega8535

Структурная схема ATmega8535 представлена на рисунке 3.



Рисунок 3 — структурная схема ATmega8535

### 1.1.3 Детализация функциональной схемы

Для детализации функциональной схемы были подобраны цифровые схемы, дисплей на основе 7-сегментных индикаторов и детализировано устройство светодиодной матрицы. Кроме того, описано к каким линиям портов МК подключаются те или иные устройства.

Примечание: в данном разделе используемые схемы описаны лишь поверхностно, подробнее см. раздел «Проектирование принципиальной схемы».

В качестве устройства ввода используется матричная клавиатура 4х4, активная строка в которой выбирается с помощью линий PA0-PA3, а столбцы считываются с помощью линий PA4-PA7 порта A.

В качестве дисплея используется схема FYQ-5641AUG-21 с общим катодом. Выбор активного индикатора при динамической индикации осуществляется с помощью линий PB4-PB7 порта B. Выбор сегментов осуществляется с помощью драйвера семейства 7448, подключенного к линиям PB0-PB3 порта B.

Передача данных на ПЭВМ осуществляется с помощью интерфейса UART через драйвер USB-UART, подключенный к линиям PD0(Rx), PD1(Tx) порта D.

Звуковой сигнал вырабатывается с помощью зуммера со встроенным генератором, подключаемого к линии PD7 порта D.

Светодиодная матрица реализована на базе светодиодных полос по 4 светодиода. Так как на основе требований задания можно заключить, что одновременно может быть активен всего один светодиод, матрица управляется с помощью дешифратора 5-32, реализованного на базе дешифратора 3-8 и восьми дешифраторов 2-4. Линии PC0-PC4 подключены к адресным разрядам дешифраторов, а линия PC7 — к разрешающему входу.

Полученная функциональная схема содержится в Приложении Х.

## 1.2 Разработка принципиальной схемы

### 1.2.1 Драйвер дисплея (SN74LS48)

Для упрощения управления ССИ в составе дисплея, а также для сокращения числа использованных контактов микроконтроллера был использован драйвер SN74LS48, преобразующий 4 бита двоично-десятичного кода (один десятичный разряд) в сигналы для сегментов ССИ [3].

Условное графическое обозначение драйвера представлено на рисунке Х. (на изображении устройство отражено относительно вертикальной оси, как это сделано для удобства расположения на принципиальной схеме)

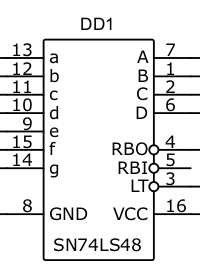


Рисунок Х — условное графическое обозначение SN74LS48

Назначение контактов микросхемы:

Входы A, B, C, D — разряды двоично-десятичного числа.

Выходы a, b, ..., g — сигналы для сегментов ССИ.

Вход LT — тест светодиодов (активация всех светодиодов).

Вход RBI — не отображать 0.

Вход BI — не отображать 0.

Выход RBO — выключено отображение 0.

Состояние ССИ в зависимости от входного числа показано на рисунке Х.



Рисунок Х — состояния ССИ

### 1.2.2 Расчет транзисторных ключей

Так как дешифраторы, используемые для выбора активного светодиода в матрице имеют малые значения предельного выходного тока, для питания светодиодов необходимо использовать транзисторные ключи.

Схема такого с использованием n-p-n транзистора приведена на рисунке Х.

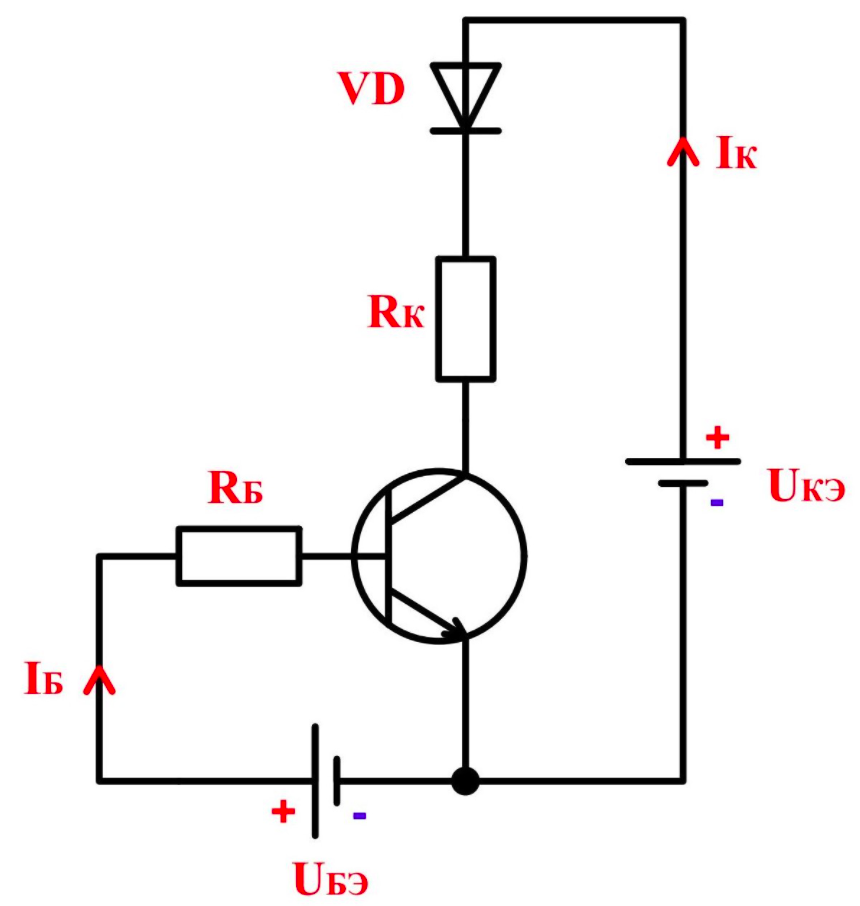


Рисунок Х — транзисторный ключ

Резистор со стороны коллектора ограничивает ток, протекающий в светодиоде [4], его номинал рассчитывается по формуле (падением напряжения на светодиоде и переходе коллектор-эммитер можно пренебречь):

Rк = (Uvcc- Uvd – Uкэ) / Iк = (5-2.5-0.4) / 0.02 = 105 Ом

где Uvcc — напряжение питания;

Uvd — падение напряжения на светодиоде;

Uкэ — падение напряжения на переходе коллектор-эммитер;

Iк — предельный ток в цепи коллектора (ток через светодиод).

Ближайшие стандартные номиналы резисторов — 100 и 110 Ом. Так как резистор 100 Ом дает ток выше требуемого, что может вывести из строя светодиод, был выбран номинал 110 Ом.

Тогда Iк = (Uvcc- Uvd – Uкэ) / Rк\* = 2.1 / 110 = 19 мА

Номинал резистора со стороны базы рассчитывается по формуле:

Rб = (Uvcc-Uбэ) / Iб = Uбэ / (Iкэ / ) = 4.4 / (0.019 / 200) = 46315 Ом

где Uбэ — падение напряжения на переходе база-эммитер;

Iб — предельный ток в цепи базы;

— коэффициент усиления транзистора

Ближайшее номинальное значение — 47 кОм.

Так как светодиоды, используемые в ССИ [5] имеют схожие характеристики, для управления ССИ были использованы транзисторные ключи с теми же номиналами резисторов.

Расчет транзисторного ключа для зуммера [6]:

Rк = (Uvcc- Uha – Uкэ) / Iк = (5-2-0.4) / 0.012 = 217 Ом

Ближайшие стандартные номиналы резисторов — 200 и 220 Ом. Так как резистор 200 Ом дает ток выше требуемого, что может вывести из строя зуммер, был выбран номинал 220 Ом.

Тогда Iк = (Uvcc- Uha – Uкэ) / Rк\* = 2.6 / 220 = 11.8 мА

Rб = (Uvcc-Uбэ) / Iб = Uбэ / (Iкэ / ) = 4.4 / (0.0118 / 200) = 74576 Ом

Ближайшее номинальное значение — 75 кОм.

### 1.2.3 Драйвер USB-UART (FT232RL)

Так как USB является одним из наиболее популярных интерфейсов подключения периферийных устройств к ПЭВМ, было решено осуществлять пересылку данных на ПЭВМ через него.

Так как МК ATmega8535 не имеет встроенной аппаратной поддержки USB, пересылка данных осуществляется через драйвер USB-UART. В качестве конкретной модели выбран драйвер FT232RL [7].

Структурная схема данного драйвера показана на рисунке Х.



Рисунок Х — структурная схема FT232RL.

Драйвер был подключен по схеме с питанием от шины, приведенной в документации. Схема представлена также на рисунке Х.



Рисунок Х — схема подключения драйвера с питанием от шины

# 1.3 Расчет потребляемой мощности

Мощность, потребляемая одним устройством в статическом режиме рассчитывается по формуле P = U\*I. Значения токов и напряжений на светодиодах, транзисторах и резисторах рассчитаны в разделе «Расчет транзисторных ключей». В качестве токов потребления микросхем взяты максимальные значения из документации, напряжение питания — всегда стандартное (5 В).

Расчет потребляемой мощности приведен в таблице Х.

Таблица Х — потребляемая мощность

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Элемент | Ток потребления, мА | Напряжение, В | Потребляемая мощность, мВт | Количество, шт | Суммарная потребляемая мощность, мВт |
| ATmega8535 | 40.0 | 5.0 | 200.0 | 1 | 200.0 |
| FT232RL | 15.0 | 5.0 | 75.0 | 1 | 75.0 |
| SN74LS48 | 25.0 | 5.0 | 125.0 | 1 | 125.0 |
| 74HC137 | 8.0 | 5.0 | 40.0 | 1 | 40.0 |
| CD4555 | 10.0 | 5.0 | 50.0 | 1\* | 50.0 |
| CF-100 (Rк\_инд) | 19.0 | 2.1 | 39.8 | 8\* | 318.4 |
| L-865/4IDT (светодиодная полоса) | 19.0 | 2.5 | 47.5 | 1\* | 47.5 |
| FYQ-5641AUG-21 (7-сегментный дисплей) | 19.0 | 2.5 | 47.5 | 7\* | 332.5 |
| CF-100 (Rк\_зуммер) | 11.8 | 2.6 | 30.68 | 1 | 30.68 |
| KPI-G4214L (зуммер) | 11.8 | 2.0 | 23.6 | 1 | 23.6 |
| 2N2222 | 11.8 | 0.4 | 4.72 | 1\* | 4.72 |
| 2N2222 | 19.0 | 0.4 | 7.6 | 8\* | 60.8 |

\* — Для цепей светодиодных индикаторов учтено число максимально активных одновременно индикаторов (1 — для светодиодной матрицы и 7 — для дисплея).

Примечание: мощность, рассеиваемая в цепи базы транзисторов не учитывается, так как она пренебрежима мала по сравнению с мощность, рассеиваемой в цепи коллектора.

Суммарная потребляемая мощность устройства 1308.2 мВт.

## 1.4 Разработка программной части

### 1.4.1 Использованные библиотеки и подпрограммы

При написании программы была использована библиотека avr-libc, которая является адаптацией стандартной библиотеки Си под архитектуру микроконтроллеров AVR [8].

В проекте были указаны следующие заголовочные файлы из avr-libc:

* avr/io.h — содержит основную информацию, такую как имена регистров и констант;
* avr/interrupt.h — содержит адреса векторов прерываний;
* util/delay.h — позволяет управлять задержками;
* util/setbaud.h — упрощает управление скоростью передачи по UART.

Кроме того, был написан ряд собственных модулей и функций, позволяющих упростить управление подключенными к МК устройствами. Ниже приведены главные из них:

* uart.h — работа с UART:
  + void uart\_init() — инициализировать настройки UART;
  + void uart\_send\_byte(char c) — отправить по UART один байт;
  + void uart\_send\_long(long data) — преобразовать целое число в ASCII и отправить по UART;
  + void uart\_send\_data(long\* res\_array, char range, long average) — отправить по UART данные о результатах испытаний.
* display.h — работа с дисплеем из ССИ:
  + void display\_set\_bytes(char t1, char t2, char t3, char t4) — сохранить значения разрядов в буферные переменные дисплея;
  + void display\_set\_long(long target) — разбить целое число на разряды и сохранить в буферных переменных дисплея;
  + void display\_flash\_once() — переключить активный индикатор дисплея;
  + void display\_off() — выключить дисплей;
* leds.h — управление светодиодной матрицей;
  + char leds\_random\_line() — присвоить переменной, хранящей номер активной строки случайное значение из интервала [0;8);
  + void leds\_move\_column() — изменить номер активного столбца;
  + void leds\_off() — погасить светодиоды.
* keyboard.h — работа с клавиатурой:
  + char keyboard\_get\_state() — получить номер нажатой клавиши.

С помощью режима отладки и показателя Stop Watch было подсчитано время исполнения некоторых из перечисленных выше процедур. Результаты измерений показаны в таблице Х.

Таблица Х — время исполнения процедур

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Процедура | tнач, мкс | tкон, мкс | t, мкс |
| uart\_send\_byte(char c) | 726.50 | 729.25 | 2.75 |
| uart\_send\_long(long data) | 729.25 | 1776.50 | 1047.25 |
| display\_set\_long(long target) | 1776.50 | 2882.0 | 1105.5 |
| display\_flash\_once() | 2882.0 | 2887.75 | 5.75 |
| leds\_random\_line() | 2887.75 | 3310.50 | 422.75 |
| keyboard\_get\_state() | 3315.50 | 3328.75 | 13.25 |

## 1.4.2 Алгоритм основной программы

Схема алгоритма основной программы представлена на рисунках Х и Х, а исходный код основной программы — в приложении Х.

Основная идея алгоритма состоит в том, что система может находиться либо в режиме прохождения серии испытаний, либо в режиме паузы.

В активном режиме (режиме прохождения испытаний) можно ускорять или замедлять скорость движения мишени. В случае правильного «захвата цели» на дисплей будет выведено время реакции в данном испытании в миллисекундах, а горящий светодиод «переместится» на другую строку матрицы. Иначе — система издаст звуковой сигнал. После окончания заданного числа испытаний система выведет среднее время реакции и перейдет в режим паузы. Также испытания можно прервать нажатием кнопки «Restart» (в этом случае дисплей будет погашен).

В режиме паузы светодиоды погашены. Если серия испытаний была пройдена до конца, можно отправить на ПЭВМ через драйвер UART-USB информацию о времени реакции на каждую мишень и о среднем времени реакции. Можно начать новое испытание кнопкой «Restart», переменные для подсчета времени и числа пройденных испытаний обнулятся, как и показания дисплея.

Назначение некоторых используемых переменных и функций:

* active — флаг режима прохождения испытаний;
* timer\_ms — время с начал испытания (обновляется по прерыванию от Т1);
* tries\_counter — cчетчик числа завершенных испытаний в серии;
* void display\_set\_long(long target); — вывести на дисплей значение, либо специальные символы, если значение не умещается;
* char leds\_random\_line(); — «перемещает» мишень в другую строку и возвращает номер строки.



Рисунок Х — алгоритм основной программы



Рисунок Х — алгоритм основной программы

### 1.4.3 Управление динамической индикацией

Для отображения скорости реакции используется дисплей из четырех ССИ. На нем осуществляется динамическая индикация числа с переключением разрядов по переполнению таймера Т0.

Минимальная частота при которой человек воспринимает мигающее изображение как статическое — 24 Гц. Так как используется четыре индикатора, их необходимо переключать с частотой 24\*4 = 96 Гц. При тактовой частоте 4 МГц и размерности таймера в 8 бит коэффициент предделителя можно определить из уравнения [9]:

4 000 000 / (28 \* K) = 24 \* 4

K = 4 000 000 / (28 \* 24 \* 4) = 162.76

Наиболее близкие значения предделителя к полученному — 64 и 256. Но выбор значения 256 приведет к тому, что частота индикации будет ниже предельной. Поэтому было выбрано значение 64. Для установки этого значения в соответствии с таблицей Х были установлены биты CS01 и CS0 регистра TCCR0.

Таблица Х — выбор источника тактового сигнала для таймера/счётчика Т0

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **CS02** | **CS01** | **CS00** | **Источник тактового сигнала** |
| 0 | 0 | 0 | Таймер/счётчик остановлен |
| 0 | 0 | 1 | CK (тактовый сигнал микроконтроллера) |
| 0 | 1 | 0 | CK/8 |
| 0 | 1 | 1 | CK/64 |
| 1 | 0 | 0 | CK/256 |
| 1 | 0 | 1 | CK/1024 |
| 1 | 1 | 0 | Вывод Т0, инкремент счётчика производится  по спадающему фронту импульсов |
| 1 | 1 | 1 | Вывод Т0, инкремент счётчика производится  по нарастающему фронту импульсов |

### 1.4.4 Отсчет времени реакции

Отсчет времени реакции реакции производится за счет переменной timer\_ms, инкрементируемой каждую миллисекунду по прерыванию таймера Т1, работающего в режиме сравнения.

Кроме того, в обработчике этого прерывания можно осуществлять переключение горящего светодиода в светодиодной матрице, чтобы организовать задержку переключения светодиодов независимо от задержки считывания кнопок.

Для повышения точности возьмем значение предделителя К=1. Рассчитаем значение регистра сравнения OCR1A [10]:

(F\_CPU / K) / OCR1A = △t

Где △t = 1с = 1000 мс, К = 1

(F\_CPU / 1) / OCR1A = 1000

OCR1A = F\_CPU / 1000

Код обработчика прерываний Т1 в режиме сравнения приведен в листинге Х.

Листинг Х — код обработчика прерываний Т1 в режиме сравнения

|  |
| --- |
| ISR (TIMER1\_COMPA\_vect)  {  timer\_ms++;  if((active == 1) && (timer\_ms % delay\_amount == 0)){  leds\_move\_column();  leds\_update();  }  TCNT1=0; //clear ticks  } |

С помощью режима отладки и показателя Stop Watch было определено время обработки прерывания при выполнении условий ветвления и при их невыполнении [11].

Данный процесс проиллюстрирован на рисунках Х-Х.



Рисунок Х — начало обработки прерывания



Рисунок Х — конец обработки прерывания при несоблюдении условий ветвления



Рисунок Х — конец обработки прерывания при соблюдении условий ветвления

Время обработки прерывания в случае несоблюдения и соблюдения условий ветвления составило соответственно:

tfalse = (737.75 - 722.00) = 15.75 мкс

ttrue = (881.75 - 722.00) = 159.75 мкс

Очевидно, что при минимальном времени задержки между переключениями светодиодов будет получено максимальное значение времени обработки прерывания, а значит и максимальная погрешность значения timer\_ms.

Минимальное время задержки между переключениями светодиодов (MIN\_DELAY) составляет 100 мс = 100 000 мкс. Отсюда было найдено значение относительной погрешности timer\_ms.

t = (t / t) \* 100% = ( (99 \* tfalse + ttrue) / t ) \* 100% = ( (99 \* 15.75 + 159.75) / 100 000) \* 100% = 1.719%.

При скорости реакции в пределах 10 с (что крайне много) погрешность не превысит 18 мс. По сравнению с задержкой считывания с клавиатуры и временем выполнения цикла основной программы это число незначительно

### 1.4.5 Работа с UART

В качестве способа передачи информации на ПЭВМ в разработанном устройстве используются интерфейсы UART и USB, связь которых осуществляется через соответствующий драйвер [12].

Кадр UART имеет формат, приведенный на рисунке Х.



Рисунок Х — формат кадра UART

Структура модуля UART показана на рисунке Х.

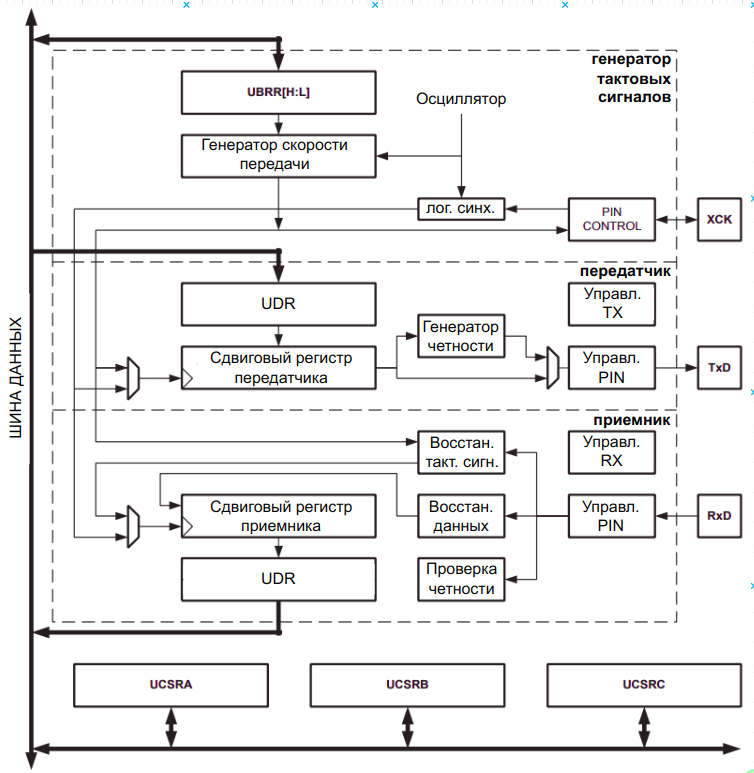


Рисунок Х — структура модуля UART

St — стартовый бит (всегда на уровне логического 0);

0-8 — биты данных;

P — бит четности;

Sp1, Sp2 — стоповые биты (всегда на уровне логической 1);

IDLE — передачи данных не происходит (уровень логической 1 на линии).

Управление работой приёмопередатчика осуществляется с помощью регистров управления UCSRB и UCSRC. Текущее состояние приёмопередатчика определяется с помощью регистра состояния UCSRA. Формат этих регистров приведен в таблицах Х, Х, Х.

Таблица Х — Формат регистра управления UCSRB

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| № разряда | 7 | 6 | 5 | 4 | 3 | 2 | 1 | 0 |
| Имя | RXCIE | TXCIE | UDRIE | RXEN | TXEN | UCZ2 | RXB8 | TXB8 |

Назначение управляющих битов:

RXCIE — разрешение прерывания по завершении приёма;

TXCIE — разрешение прерывания по завершении передачи;

UDRIE — разрешение прерывания при опустошении регистра данных UART;

RXEN — разрешение приёма;

TXEN — разрешение передачи;

UCZ2 — (вместе с UCZ0 и UCZ1) — количество полезных информационных битов;

RXB8 - 8-й разряд принимаемых данных.

TXB8 - 8-й разряд передаваемых данных.

Таблица Х — Формат регистра управления UCSRC

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| № разряда | 7 | 6 | 5 | 4 | 3 | 2 | 1 | 0 |
| Имя | URSEL | UMSEL | UPM1 | UPM0 | USBS | UCZ1 | UCZ0 | UCPOL |

URSEL — выбор между UBRRH и UCSRC;

UMSEL — выбор синхронного режима работы;

UPM1 и UPM0 — режим проверки чётности;

USBS — определяет количество стоповых битов;

UCZ0 и UCZ1 (вместе с UCZ2) — количество полезных информационных битов;

UCPOL — выбор фронта синхросигнала (для синх. режима).

Выбор размера кадра осуществляется согласно таблице Х.

Таблица Х — выбор размера кадра

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| UCZ2 | UCZ1 | UCZ0 | Размер кадра |
| 0 | 0 | 0 | 5 бит |
| 0 | 0 | 1 | 6 бит |
| 0 | 1 | 0 | 7 бит |
| 0 | 1 | 1 | 8 бит |
| 100 — 110 | | | зарезервировано |
| 1 | 1 | 1 | 9 бит |

Таблица Х — Формат регистра состояния UCSRA

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| № разряда | 7 | 6 | 5 | 4 | 3 | 2 | 1 | 0 |
| Имя | RXC | TXC | UDRE | FE | DOR | PE | U2X | MCPM |

RXC — флаг завершения приёма. Данный флаг устанавливается в «1» при пересылке принятого слова из сдвигового регистра приёмника в регистр данных UDR. Сбрасывается флаг аппаратно при чтении регистра UDR;

TXC — флаг завершения передачи. Данный флаг устанавливается в «1» после передачи всех разрядов слова, включая стоп-бит, из сдвигового регистра передатчика, при условии, что в регистр данных UDR не было загружено новое значение.

UDRE – регистр данных пуст. Данный флаг устанавливается в «1» после пересылки байта из регистра данных UDR в сдвиговый регистр передатчика. Установка этого флага означает, что передатчик готов к получению нового значения для передачи. Сбрасывается флаг аппаратно при

записи в регистр UDR;

FE – флаг ошибки формата. Данный флаг устанавливается в «1», если стоп-бит принятого слова равен «0». Флаг сбрасывается при приёме стоп-бита, равного «1»;

DOR — флаг переполнения. Данный флаг устанавливается в «1», если в сдвиговом регистре приёмника находится новое принятое слово, а старое содержимое регистра UDR не прочитано. Флаг остаётся установленным до тех пор, пока не будет прочитано содержимое регистра UDR;

PE — флаг ошибки четности;

U2X — двоение скорости передачи;

MPCM — режим мультипроцессорного взаимодействия;

Управление скоростью приёма и передачи данных осуществляется контроллером скорости передачи, который является обыкновенным делителем частоты. Скорость передачи зависит от содержимого регистров UBRRH:UBRRL.

Скорость передачи определяется следующим выражением:

BAUD = fclk / (16 \* (UBRR + 1))

На основе описанного выше механизма настройки UART был написан программный драйвер, фрагмент исходного кода которого приведен в листинге Х.

Листинг Х — программный драйвер UART

|  |
| --- |
| include <avr/io.h>  #define BAUD 9600 /\* частота 9600 \*/  #include <util/setbaud.h> /\* упрощенная настройка частоты \*/  void uart\_init() {  UBRRH = UBRRH\_VALUE; /\* упрощенная настройка частоты \*/  UBRRL = UBRRL\_VALUE; /\* упрощенная настройка частоты \*/  #if USE\_2X  UCSRA |= (1 << U2X);  #else  UCSRA &= ~(1 << U2X);  #endif  UCSRC = (1 << UCSZ1) | (1 << UCSZ0); /\* 8-битный кадр \*/  UCSRB = (1 << RXEN) | (1 << TXEN); /\* Разрешить получение и передачу \*/  }  void uart\_send\_byte(char c) {  loop\_until\_bit\_is\_set(UCSRA, UDRE); /\* Ждать опустошения регистра данных \*/  UDR = c; /\* Записать с в регистр данных (передать с на ПЭВМ \*.  } |

# 2 Технологическая часть

## 2.1 Тестирование программы

Для тестирования программы была построена упрощенная схема системы в среде Proteus 8 (рисунок Х).

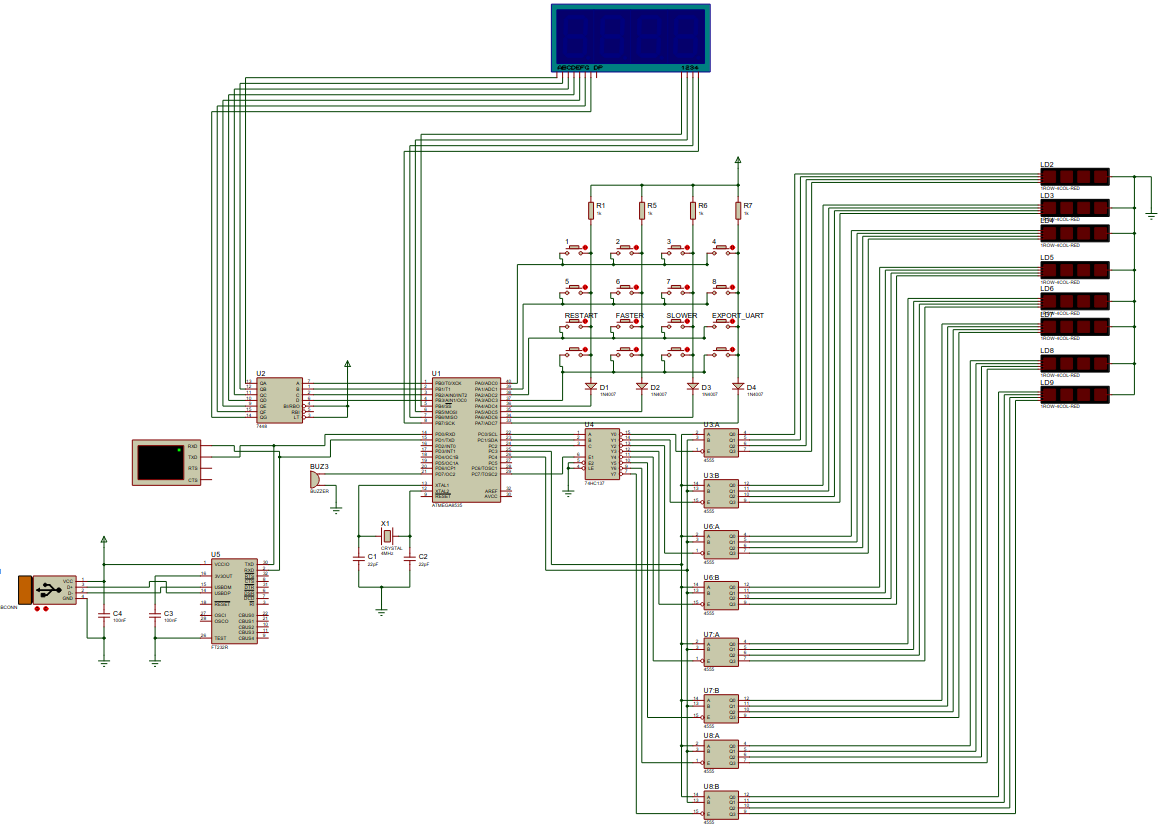


Рисунок Х — упрощенная схема тренажера оператора в Proteus

Ввод информации систему осуществляется посредством матричной клавиатуры 4х4. Вывод информации осуществляется на светодиодную матрицу 8х4, дисплей из ССИ. Для проверки работы UART используется виртуальный терминал.

Между серий испытаний экран и светодиодная матрица погашены. В начале каждой новой серии испытаний дисплей отображает «0000». После каждого правильного выбора строки виртуальный дисплей отображает в миллисекундах время, за которое оператор отреагировал на мишень.

Если время реакции >9999 мс, то дисплей отображает специальные символы, напоминающие литеру «E» (что подразумевает «Error» — ошибка отображения). При этом испытание все равно считается выполненным и его результаты будут сохранены в памяти МК.

Пример отображения времени реакции <10000 мс показан на рисунке Х.



Рисунок Х — отображение времени реакции

Состояние дисплея при превышении его разрядности (время реакции >9999 мс) показано на рисунке Х.



Рисунок Х — состояние дисплея при превышении разрядности

Пример передачи данных на ПЭВМ показан на рисунке Х. Для удобства тестирования было установлено число испытаний в серии К=3.



Рисунок Х — передача данных по UART

Также было проверено, что МК издает звуковой сигнал при неправильном нажатии клавиши. Кроме того, проверено, что нельзя передать данные по UART пока не пройдена до конца серия испытаний, а также проверено выключение дисплея при прерывании серии испытаний кнопкой «RESTART» и установка «0000» при запуске новой серии испытаний. Проверена работоспособность кнопок регулирования скорости движения светодиодов.

## 2.2 Программирование микроконтроллера

В составе микроконтроллеров AVR наряду с Flash-памятью программ имеется энергонезависимая память для хранения данных EEPROM, которая также может быть запрограммирована перед началом работы. Микроконтроллеры этого семейства допускают более широкие возможности при программировании и верификации.

В процессе программирования микроконтроллеров AVR осуществляют:

* запись команд и констант в НазН-память программ;
* запись данных в память EEPROM;
* запись конфигурационных битов (fuse bits);
* запись битов защиты (lock bits).

В ходе этих работ можно дополнительно выполнить следующие

операции:

* стирание памяти микроконтроллера;
* чтение ячеек Flash-памяти программ и памяти данн EEPROM для контроля правильности записанной информации (верификация);
* чтение конфигурационных ячеек для определения состояния микроконтроллера;
* чтение битов защиты;
* чтение ячеек идентификатора для определения типа микроконтроллера и ячейки калибровочного байта при настройке внутреннего RC-генератора.

Программирование микроконтроллеров AVR в зависимости от применяемого класса и типа модели может быть выполнено четырьмя способами:

* последовательное программирование при высоком напряжении питания ( +12 В);
* параллельное программирование при высоком напряжении;
* последовательное программирование при низком напряжении по интерфейсу SPI;
* программирование по интерфейсу JTAG.

Способы 2 и 3 поддерживаются всеми микроконтроллерами семейства Mega и большинством микроконтроллеров семейства Сlassic, по интерфейсу JTAG — микроконтроллерами ATmega16х/162х/323х/64х/128х семейства Мega.

Режим последовательного программирования по интерфейсу SPI используется, как правило, для программирования (перепрограммирования) микроконтроллера непосредственно в системе (In System Programming, ISР). Особенно широко применяется в изделиях, представляющих стартовые наборы разработчика, используемые в процессе обучения.

Схема подключения микроконтроллера при программировании по интерфейсу SPI показана на рисунке Х.

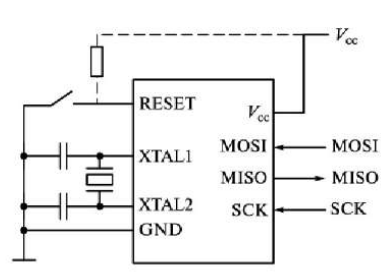


Рисунок Х — схема подключения микроконтроллера при программировании по SPI

Программирование по интерфейсу SPI осуществляется путем посылки четырехбайтовых команд на вывод МОSI микроконтроллера, в которых один или два байта определяют тип операции, остальные — адрес, записываемый байт, установочные биты и биты защиты, холостой байт. При выполнении операции чтения считываемый байт снимается через вывод МISO. Передача команд и вывод результатов их выполнения осуществляется от старшего разряда к младшему. При этом «защелкивание» входных данных выполняется по нарастающему фронту сигнала SCK, а «защелкивание» выходных данных — по спадающему.

Программирование памяти программ микроконтроллеров семейства Mega осуществляется постранично. Сначала содержимое страницы побайтно заносится в буфер по командам «Загрузка страницы Flash-памяти». При этом в каждой команде указываются младшие разряды адреса записываемой ячейки (положение ячейки на странице) и записываемое значение. Каждая ячейка памяти загружается в следующей последовательности: сначала младший байт, затем — старший. Фактическое программирование страницы Flash-памяти выполняется после завершения загрузки буфера по команде «Запись страницы Flash-намяти». В команде указываются старшие разряды адреса, определяющие номер страницы.

Программирование памяти данных ЕЕРКОМ осуществляется с помощью команд «Запись в память EEPROM». В каждой команде указывается адрес записываемой ячейки и записываемое значение. Для большинства микроконтроллеров можно также программировать конфигурационные биты (fuse) для выбора настроек тактирования, длительности задержки при старте и порога детектора понижения напряжения (BOD).

Команды, используемые для программирования ATmega8535 показаны в таблице Х.

Таблица Х — команды программирования ATmega8535

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Инструкция | Формат инструкции | | | |
| Байт 1 | Байт 2 | Байт 3 | Байт 4 |
| Разрешить программирование | 1010 1100 | 0101 0011 | xxxx xxxx | xxxx xxxx |
| Стереть чип | 1010 1100 | 100x xxxx | xxxx xxxx | xxxx xxxx |
| Прочитать из памяти программ | 0010 H000 | 0000 aaaa | bbbb bbbb | oooo oooo |
| Загрузить в страницу памяти программ | 0100 H000 | 0000 xxxx | xxxb bbbb | iiii iiii |
| Записать страницу памяти программ | 0100 1100 | 0000 aaaa | bbbx xxxx | xxxx xxxx |
| Прочитать из памяти EEPROM | 1010 0000 | 00xx xxxa | bbbb bbbb | oooo oooo |
| Записать в память EEPROM | 1100 0000 | 00xx xxxa | bbbb bbbb | iiii iiii |
| Прочитать биты защиты | 0101 1000 | 0000 0000 | xxxx xxxx | xxoo oooo |
| Записать биты защиты | 1010 1100 | 111x xxxx | xxxx xxxx | 11ii iiii |
| Чтение сигнатурного бита | 0011 0000 | 00xx xxxx | xxxx xxbb | oooo oooo |
| Записать конфигурационные биты | 1010 1100 | 1010 0000 | xxxx xxxx | iiii iiii |
| Записать старшие конфигурационные биты | 1010 1100 | 1010 1000 | xxxx xxxx | iiii iiii |
| Прочитать конфигурационные биты | 0101 0000 | 0000 0000 | xxxx xxxx | oooo oooo |
| Прочитать старшие конфигурационные биты | 0101 1000 | 0000 1000 | xxxx xxxx | oooo oooo |
| Чтение калибровочного байта | 0011 1000 | 00xx xxxx | 0000 00bb | oooo oooo |

Обозначения:

* a — адрес старших разрядов;
* b — адрес младших разрядов;
* h — 0 – младший байт, 1 – старший байт;
* o — вывод данных;
* i — ввод данных;
* x — произвольное значение.

# ЗАКЛЮЧЕНИЕ

В результате выполнения курсовой работы было спроектировано устройство для измерения времени реакции оператора на движущуюся мишень. Устройство может выводить информацию о результатах испытаний на дисплей из ССИ и пересылать эти данные на ПЭВМ через интерфейс USB.

Для написания исходного кода была использована среда AVR Studio 4, компилятор GCC, а так же библиотека AVR Libc. Кроме того, было произведено моделирование системы в среде Proteus 8.

Был подготовлен набор документации на объект разработки, состоящий из расчетно-пояснительной записки, функциональной схемы, принципиальной схемы, листинга программного кода, спецификации радиоэлементов, использованных в системе.

# СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННЫХ ИСТОЧНИКОВ

1. Хартов В.Я. Методические указания к выполнению курсовой работы по дисциплине «Микропроцессорные системы»: учебно-методическое пособие / В.Я. Хартов. — Москва: Издательство: МГТУ им. Н.Э. Баумана, 2021. – 31 с.
2. ATmega8535 Datasheet [Электронный ресурс]. – Режим доступа: <https://static.chipdip.ru/lib/059/DOC000059794.pdf> (дата обращения: 15.09.2022)
3. SN74LS48 Datasheet [Электронный ресурс]. – Режим доступа: <https://datasheetspdf.com/pdf-file/1089745/Motorola/SN74LS48/1> (дата обращения: 15.09.2022)
4. =====================================
5. FYQ-5641AUG-21 Datasheet [Электронный ресурс]. – Режим доступа: <https://files.rct.ru/pdf/indicator/fyq-5641ax_bx.pdf> (дата обращения: 15.09.2022)
6. KPI-G4214L Datasheet [Электронный ресурс]. – Режим доступа: <https://files.rct.ru/pdf/buzzer/kpi-g4000p.pdf> (дата обращения: 15.09.2022)
7. ...

# ПРИЛОЖЕНИЕ А

# **Исходный текст программы**

**main.c**

#define F\_CPU 4000000UL

#include <avr/io.h>

#include <util/delay.h>

#include <avr/interrupt.h>

#include "leds.h"

#include "keyboard.h"

#include "uart.h"

#include "display.h"

#include "buzzer.h"

#include "timers.h"

#define BUZZER\_DELAY 50

#define DEFAULT\_DELAY 200

#define MIN\_DELAY 100

#define MAX\_DELAY 500

#define DELAY\_STEP 10

#define KEYS\_DELAY 500

#define BYPASS\_DELAY 10

#define K 3

long debug\_activate\_ms;

char display\_on = 0;

char key = 0;

char led\_line = 0;

char active = 0;

long timer\_ms = 0;

long timer\_ms\_buff;

long timer\_control; // for debug

int delay\_amount = DEFAULT\_DELAY;

char tries\_counter = 0;

long sum\_timer\_ms = 0;

long results[K];

ISR (TIMER1\_COMPA\_vect)

{

timer\_ms++;

if((active == 1) && (timer\_ms % delay\_amount == 0)){

leds\_move\_column();

leds\_update();

}

TCNT1=0; //clear ticks

timer\_control++; // for debug

}

ISR (TIMER0\_OVF\_vect){

if(display\_on == 1){

display\_flash\_once();

}

}

void init\_main(void){

timer0\_init();

timer1\_init();

DDRA=0xF0;

PORTA=0x0F; // resistors on buttons

DDRC=0xFF; // PORTC - OUTPUT

DDRB=0xFF; // PORTB - OUTPUT

DDRD=0xFF; // PORTD - OUTPUT

uart\_init();

sei();

display\_off();

led\_line = leds\_random\_line();

display\_set\_long(0);

}

int main(){

init\_main();

while(1){

key = keyboard\_get\_state();

if(active == 1){

if((key != 0) && (key <= 8)){

if(key == (led\_line + 1)){

timer\_ms\_buff = timer\_ms;

display\_set\_long(timer\_ms\_buff);

results[(int) tries\_counter] = timer\_ms\_buff;

sum\_timer\_ms += timer\_ms\_buff;

tries\_counter++;

timer\_ms = 0;

led\_line = leds\_random\_line();

} else {

buzzer\_beep(BUZZER\_DELAY);

}

}

if(key == 9){

display\_on = 0;

display\_off();

active = 0;

leds\_off();

}

if((key == 10) && (delay\_amount > MIN\_DELAY)){

delay\_amount -= DELAY\_STEP;

}

if((key == 11) && (delay\_amount < MAX\_DELAY)){

delay\_amount += DELAY\_STEP;

}

if(tries\_counter == K){

display\_set\_long(sum\_timer\_ms / K);

leds\_off();

active = 0;

}

} else {

if(key == 9){

display\_set\_long(0);

display\_on = 1;

active = 1;

tries\_counter = 0;

sum\_timer\_ms = 0;

timer\_ms = 0;

led\_line = leds\_random\_line(); // refresh line after reset

}

if((key == 12)&&(tries\_counter == K)){

uart\_send\_data(results, K, sum\_timer\_ms / K);

}

}

if(key != 0){

\_delay\_ms(KEYS\_DELAY);

} else {

\_delay\_ms(BYPASS\_DELAY);

}

}

return 0;

}

**Uart.h**

#ifndef UART\_H

#define UART\_H

void uart\_init();

void uart\_send\_byte(char target);

void uart\_send\_long(int data);

void uart\_send\_data(long\* res\_array, char range, long average);

#endif

**Uart.c**

#include <avr/io.h>

#define BAUD 9600

#include <util/setbaud.h>

long divider;

char cnt;

char i;

void uart\_init() {

UBRRH = UBRRH\_VALUE;

UBRRL = UBRRL\_VALUE;

#if USE\_2X

UCSRA |= (1 << U2X);

#else

UCSRA &= ~(1 << U2X);

#endif

UCSRC = (1 << UCSZ1) | (1 << UCSZ0); // 8-bit data

UCSRB = (1 << RXEN) | (1 << TXEN); // Enable RX and TX

}

void uart\_send\_byte(char c) {

loop\_until\_bit\_is\_set(UCSRA, UDRE); // Wait until data register empty. \*/

UDR = c;

}

void uart\_send\_long(long data) {

divider = 1;

while((divider\*10) < data){

divider \*= 10;

}

while(divider > 0){

uart\_send\_byte(((data / divider) % 10) + '0');

divider /= 10;

}

uart\_send\_byte(' ');

}

void uart\_send\_data(long\* res\_array, char range, long average) {

for(i=0; i<range; i++){

uart\_send\_byte(i+1+'0');

uart\_send\_byte(':');

uart\_send\_long(res\_array[(int) i]);

uart\_send\_byte('\n');

}

uart\_send\_byte('A');

uart\_send\_byte('V');

uart\_send\_byte('G');

uart\_send\_byte(':');

uart\_send\_long(average);

uart\_send\_byte('\n');

}

**Leds.h**

#ifndef LEDS\_H

#define LEDS\_H

char leds\_random\_line();

void leds\_move\_column();

void leds\_update();

void leds\_off();

#endif

**Leds.c**

#include <stdlib.h>

#include <avr/io.h>

char line = 0;

char column = 0;

char direction = 1; // forward

char leds\_random\_line(){

line = rand() % 8;

return line;

}

void leds\_update(){

PORTC = 0x80 | (column << 3) | line;

}

void leds\_move\_column(){

if(direction == 1){

if(column < 3){

column++;

} else {

direction = 0;

column--;

}

} else {

if(column > 0){

column--;

} else {

direction = 1;

column++;

}

}

}

void leds\_off(){

PORTC &= 0x7F;

}

**Keyboard.h**

#ifndef KEYBOARD\_H

#define KEYBOARD\_H

char keyboard\_get\_state();

#endif

**Keyboard.c**

#include <avr/io.h>

char i=0,j=0;

char portState[4]= {0xEF,0xDF,0xBF,0x7F};

char inputState[4]={0x01,0x02,0x04,0x08};

/\*

returns (line<<4 | coluumn)

values in [0;3]

j - line

i - column

\*/

char keyboard\_get\_state(){

for(i=0; i<4; i++)

{

PORTA=portState[(int) i];

for(j=0; j<4; j++)

{

if(((PINA&inputState[(int) j])==0))

{

return (j\*4 + i + 1);

}

}

}

return 0;

}

**Display.h**

#ifndef DISPLAY\_H

#define DISPLAY\_H

void display\_set\_bytes(char t1, char t2,

char t3, char t4);

void display\_flash\_once();

void display\_off();

void display\_set\_long(long target);

#endif

**Display.c**

#include <avr/io.h>

#include <util/delay.h>

char c[4];

char d1, d2, d3, d4;

char display\_pos = 0;

void display\_set\_bytes(char t1, char t2,

char t3, char t4){

c[0] = ~0x1F | (0x0F & t1);

c[1] = ~0x2F | (0x0F & t2);

c[2] = ~0x4F | (0x0F & t3);

c[3] = ~0x8F | (0x0F & t4);

}

void display\_set\_long(long target){

if(target < 10000){

d4 = target % 10;

d3 = (target / 10) % 10;

d2 = (target / 100) % 10;

d1 = (target / 1000) % 10;

display\_set\_bytes(d1, d2, d3, d4);

} else {

display\_set\_bytes(0x0E, 0x0E, 0x0E, 0x0E);

}

}

void display\_off(){

PORTB |= 0xFF;

}

void display\_flash\_once(){

display\_pos++;

if(display\_pos > 3){

display\_pos = display\_pos % 4;

}

PORTB = c[(int) display\_pos];

}

**Timers.h**

#ifndef TIMERS\_H

#define TIMERS\_H

void timer0\_init();

void timer1\_init();

#endif

**Timers.c**

#include <avr/io.h>

void timer0\_init(){

//TCCR0 = (1<<CS01) | (1 << CS00); // K = 64

TCCR0 = (1<<CS01); // K = 8

TIMSK |= (1<<TOIE0); // allow interrupt

}

void timer1\_init(){

TCNT1=0x00; // ticks

TCCR1B |= (1<<CS10); // K = 1

OCR1A = (unsigned int) (F\_CPU / 1000); // compare num

TIMSK |= (1<<OCIE1A); // launch timer

}

**Buzzer.h**

#ifndef BUZZER\_H

#define BUZZER\_H

void buzzer\_beep(int time\_amount\_ms);

#endif

**Buzzer.c**

#include <avr/io.h>

#include <util/delay.h>

void buzzer\_beep(int time\_amount\_ms){

PORTD |= 0x80;

\_delay\_ms(time\_amount\_ms);

PORTD &= 0x7F;

}

# **ПРИЛОЖЕНИЕ Б**

# **Функциональная электрическая схема**

**Листов 1**

# **ПРИЛОЖЕНИЕ В**

# **Принципиальная электрическая схема**

**Листов 1**

# **ПРИЛОЖЕНИЕ Д**

# **Перечень радиоэлементов**

**Листов Х**