Technika Mikroprocesorowa 2

Dokumentacja do projektu

temat: Sterowanie kulką w labiryncie za pomocą akcelerometru

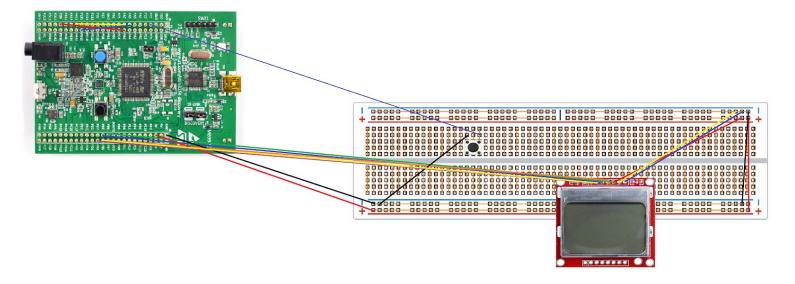
Wykonali:
Albera Jakieła
Monika Lis
Prowadzący:

dr. inż Mariusz Sokołowski

Cel projektu:

Celem projektu było zaprogramowanie mikrokontrolera STM32F407VGT6 na płytce STM32F4 Discovery w taki sposób, aby za pomocą akcelerometru ma płytce możliwe było sterowanie kulką w labiryncie na wyświetlaczu. Celem gry jest dotarcie do białej strefy, gdzie kończy się gra.

Schemat układu:



Sprzęt:

- Płytka STM32F4 Discovery
- Wyświetlacz Nokia 5110
- Wbudowany akcelerometr LIS3DSH
- przycisk
- kable

Połączenia:

Wyprowadzenia wyświetlacza → płytka STM32:

- RST → PB7
- CE → PB6
- DC \rightarrow PB4
- DIN → PB5

- CLK → PB3
- VCC \rightarrow 3V
- BL → GND
- GND → GND

Akcelerometr → Płytka STM32:

- SCK (SCL) → PTA5
- MISO → PTA6 nieużywane
- MOSI (SDA) → PT7
- CS → PTE3 nieużywane

$I2C2 \rightarrow Płytka STM32$:

- SCL \rightarrow PB10 \rightarrow PA5
- SDA → PB11 → PA7

Opis realizacji projektu:

Projekt został wykonany przy użyciu wbudowanego akcelerometru, który mierzy przyspieszenie liniowe wzdłuż konkretnych osi. W stanie spoczynku wskazuje on przyspieszenie o wartości 1g wzdłuż osi Z, wynikające z przyspieszenia ziemskiego. Podczas ruchu płytką STM32 wartości przyspieszenia wzdłuż danych osi zmieniają się zostają odczytywane z konkretnych rejestrów (OUT_X_L_A, OUT_X_H_A, OUT_Y_L_A, OUT_Y_L_A, OUT_Y_L_A, OUT_Z_L_A, OUT_Z_H_A) dzięki czemu jesteśmy w stanie sterować kulką. Sterowanie z wyświetlaczem zrealizowana jest przez SPI. Mikrokontroler pełni funkcję master. Jest to komunikacja jednostronna - można tylko zmieniać zawartość pamięci wyświetlacza, natomiast nie można ich odczytywać. Informacje pomiędzy akcelerometrem a mikrokontrolerem wymieniane są za pomocą magistrali I2C.

W projekcie są ustawione 3 tryby:

- W trybie pierwszym na ekranie zostaje wyświetlony labirynt wraz z kulką. Zadaniem użytkownika jest przesunięcie kulki od punktu początkowego do białego pola
- W trybie drugim na ekranie wyświetlane są wartości przyspieszenia wzdłuż osi X, Y oraz Z wyrażone poprzez przyspieszenie ziemskie g
- W trybie trzecim na ekranie wyświetlane są wartości przyspieszenia wzdłuż osi X, Y oraz Z wyrażone w metrach na sekundę

Poszczególne tryby są przełączane za pomocą dołączonego przycisku.