|  |  |
| --- | --- |
|  | **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 **09.03.03 Прикладная информатика**

**РАСЧЕТНО-ПОЯСНИТЕЛЬНАЯ ЗАПИСКА**

***К КУРСОВОЙ РАБОТЕ***

***По дисциплине «Микропроцессорные системы»***

***НА ТЕМУ:***

***МК-система управления приборами жилого помещения***

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Студент |  |  |  | В.Д. Шульман |
|  | (Группа) |  | (Подпись, дата) | (И.О. Фамилия) |
|  |  |  |  |  |
| Руководитель |  |  |  | В.Я. Хартов |
|  |  |  | (Подпись, дата) | (И.О. Фамилия) |

Оглавление

[Реферат 3](#_Toc27034708)

[Обозначения и сокращения 4](#_Toc27034709)

[Введение 5](#_Toc27034710)

[Основная часть 6](#_Toc27034711)

[1 Конструкторская часть 7](#_Toc27034712)

[1.1 Описание структурно-функциональной схемы микроконтроллерной системы 7](#_Toc27034713)

[1.2 Выбор микроконтроллера 8](#_Toc27034714)

[1.3 Описание архитектуры и технических характеристик микроконтроллера 10](#_Toc27034715)

[1.4 Распределение адресного пространства ATmega8515 11](#_Toc27034716)

[1.5 Система команд микроконтроллера ATmega8515 12](#_Toc27034717)

[2 Разработка функциональной схемы 15](#_Toc27034718)

[2.1 Используемые модули ATmega8515 15](#_Toc27034719)

[2.2 ПУО 15](#_Toc27034720)

[3 Технологическая часть 18](#_Toc27034721)

[3.1 Характеристика использованных систем разработки 18](#_Toc27034722)

[3.2 Симуляция в Proteus 8 18](#_Toc27034723)

[3.2.1 Матричная клавиатура 19](#_Toc27034724)

[Заключение 20](#_Toc27034725)

[Список литературы 21](#_Toc27034726)

Реферат

Расчётно-пояснительная записка с. 31, рис. 11, табл. 3, источников 4, приложений 2.

МИКРОПРОЦЕССОР, МИКРОКОНТРОЛЛЕР, ATMEGA8515, СЕРВЕР РАСПИСАНИЙ, ПУЛЬТ УПРАВЛЕНИЯ ОПЕРАТОРА, UART, ТАЙМЕР

Объектом разработки курсовой работы является устройство управления приборами, получающее расписание их работы с удаленного сервера.

Цель работы – создание полного комплекса конструкторской документации для устройства управления приборами, создание программного обеспечения для микроконтроллера семейства AVR/

При проектировании решены следующие задачи:

* анализ объекта разработки на функциональном уровне;
* разработка функциональной схемы;
* выбор элементной базы для реализации объекта;
* разработка принципиальной схемы;
* расчет потребляемой мощности;
* разработка алгоритмов работы микроконтроллера;
* написания программного обеспечения для микроконтроллера.

Результатом проектирования является комплекс конструкторской документации для изготовления устройства, исходные коды программ для программирования памяти микроконтроллера.

Спроектированное устройство обладает следующими характеристиками:

1. управление до 8 приборами одновременно;
2. хранение до 127 записей для включения/выключения устройств;
3. получение актуального расписания и времени по UART;
4. управление устройствами вручную через пульт оператора;
5. установка текущего времени и расписания по умолчанию в случае отсутствия связи с сервером расписания.

Обозначения и сокращения

МК – микропроцессор

ПЭВМ – персональная электронно-вычислительная машина

ПУО – пульт управления оператора

СР – сервер расписания

РОН – регистры общего назначения

АЛУ – арифметико-логическое устройство

ПЗУ – постоянно запоминающее устройство

EEPROM – (Electrically Erasable Programmable Memory) электрически стираемое программируемое ПЗУ

PC – (Program Counter) программный счетчик

SREG – (Status Register) регистр статуса

MCUCR – (MCU Control Register) регистр управления

TIMSK – (Timer/Counter Interrupt Mask Register) регистр масок прерывания по таймерам/счетчикам

ISP – (In System Programming) внутрисхемное программирования

SPI – (Serial Peripheral Interface) последовательный периферийный интерфейс

UART – (Universal asynchronous receiver/transmitter) универсальный асинхронный приёмопередатчик

Введение

В данной работе на основании учебного плана кафедры ИУ6 производится разработка устройства управления для приборов жилого помещения, который осуществляет включение и выключение устройств по расписанию, получаемом от удаленного сервера по протоколу асинхронной передачи UART.

Для выполнения поставленной задачи используется высокопроизводительный 8-разрядный контроллер AVR ATmega8515. Внутренняя оперативная память SRAM данного микроконтроллера позволяет хранить до 512 байт данных, чего вполне достаточно для хранения расписания для многократного включения и отключения 8 приборов жилого помещения в течение суток. Модуль USART, 1 8-разрядный и 1 16-разрядный таймеры позволяют обеспечить необходимый функционал устройству для оперативного получения расписания и включения приборов в необходимые временные отрезки.

Для нештатных ситуаций, которые могут возникать в процессе работы устройства и сервера расписаний, в устройстве присутствует пуль управления оператора [ПУО]. ПУО позволяет манипулировать устройством управления напрямую.

Основная часть

В данной курсовой работе было разработано устройство управления 8 приборами жилого помещения на основе 8-разрядного высокопроизводительного микроконтроллера AVR ATmega8515

В техническом задании не предъявлялись специальные требования к выбору микроконтроллера и периферийных микросхем для создаваемого устройства управления. Был выбран контроллер ATmega8515, ввиду его функциональности и высокой частоты работы процессора.

Для решения задачи получения расписания с удаленного сервера было принято решения использовать протокол передачи данных RS-232 и модуль микроконтроллера USART. При этом было принято решения использовать асинхронный способ передачи данных по UART ввиду простоты и большей эффективности такого метода по сравнению с синхронной передачей.

Для хранения расписания было принято решения использовать 4-х байтовые сообщение в оперативной памяти SRAM в качестве меток включения или выключения устройств. В эти 4 байта входят номер устройства, время (часы, минуты, секунды), когда необходимо выключить/включить устройство, и флаг, характеризующий выключение или включение устройства.

Для ручного управления устройством был принято решения предусмотреть пульт оператора, с помощью которого можно включать и выключать устройства без расписания. В качестве ПУО используется матричная клавиатура 4x4 с 16 клавишами, 8 из которых – различные команды, ещё 8 – клавиши выбора прибора.

# Конструкторская часть

## Описание структурно-функциональной схемы микроконтроллерной системы

Согласно заданию, нужно разработать устройство управления 8 приборами жилого помещения согласно расписанию, получаемому с удаленного сервера.

Из этого следует, что необходимо использовать модуль для приема и передачи данных USART микроконтроллера.

Для отсчета времени следует использовать имеющиеся таймеры T0 8-разрядный и T1 16-разрядный.

Для обеспечения повышенной точности при работе разрабатываемой системы, будет подключен внешний кварцевый генератор с частотой 8 MHz к разъемам XTAL1 и XTAL2.

Для дополнительного контроля над устройством будем возможность управлять им напрямую с помощью пульта оператора, состоящего из 16 кнопок.

Для подключения к ПЭВМ, которая и является сервером расписания, будем использоваться драйвер MAX232.

Для возможности оперативного получения расписания необходимо предусмотреть возможность отправки запроса на сервер расписания для получения последних данных о текущем расписании и времени.

Т. к. предполагается, что приборы будут питаться от стандартного напряжения в жилом помещении (220 В), то для включения и отключения питания устройств будет использоваться блок реле.

Итоговое устройство должно выводить на порт управления приборами текущее состояние каждого из приборов, где каждому прибору соответствует один бит, согласно принятому от ПВМ и записанному в оперативную память расписанию работы приборов.

Исходя из вышеперечисленного, итоговое устройство должно состоять из следующих блоков:

микроконтроллер;

блок обмена информацией с ПЭВМ;

пуль оператора;

блок реле для управления питанием приборов

Обобщенная структура проектируемого устройства представлена на рисунке 1.

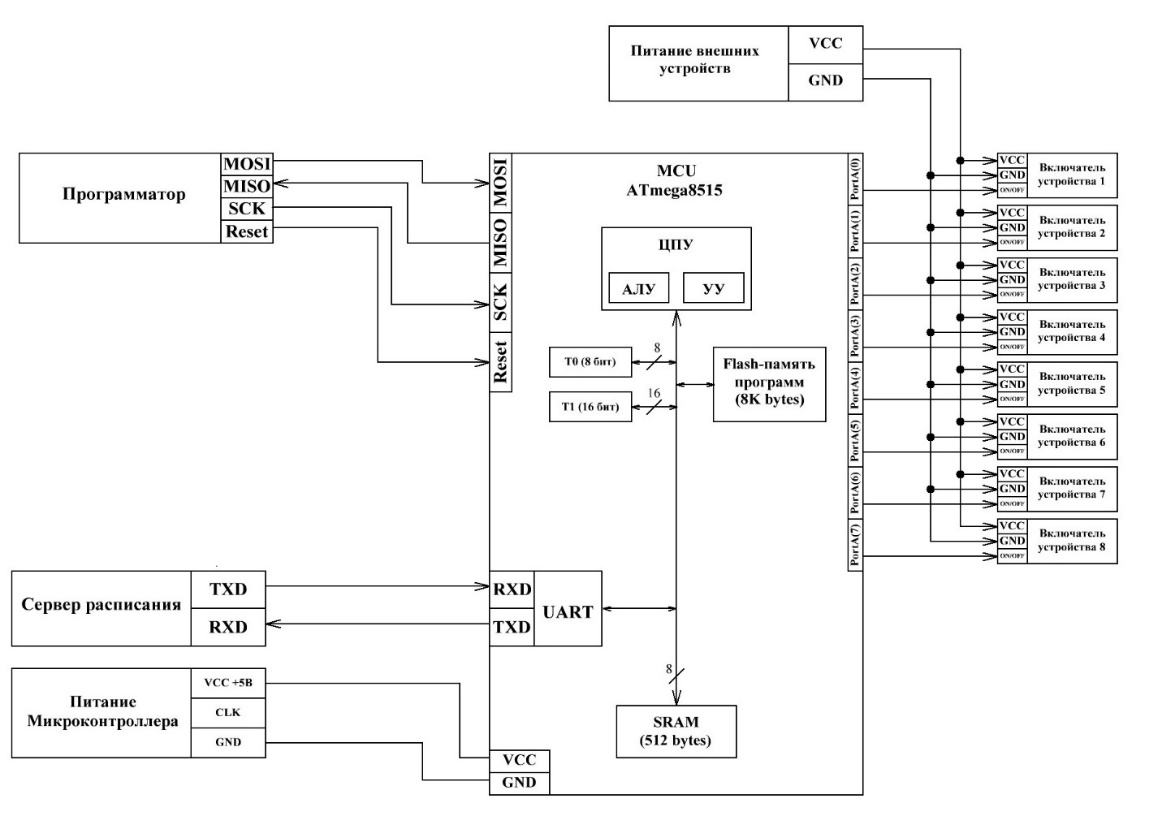


Рисунок – Структурная схема устройства управления приборами жилого помещения

## Выбор микроконтроллера

При выборе микроконтроллера важными параметрами были выбраны следующие:

* наличие модуля для асинхронной передачи данных UART;
* частота работы;
* объем оперативной памяти;
* количество выводов
* объем памяти программ
* количество таймеров и их разрядность

В таблице представлено сравнение некоторых микроконтроллеров AVR по важными для данной разрабатываемой системы параметрам.

Таблица – Сводная таблица параметров различных МК AVR

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| МК | Пины | ПЗУ КБ | SRAM Б | Таймеры | Максимальная частота | Наличие модуля USART |
| ATmega8A | 28 | 8 | 1024 | 2x8 бит  1x16 бит | 16 | Да |
| AT90LS2323 | 8 | 2 | 128 | 1x8 бит | 4 | Нет |
| AT90S4433 | 28 | 4 | 128 | 6x10 бит | 8 | Да |
| AT90S2343 | 8 | 2 | 128 | 1x8 бит | 10 | Нет |
| ATmega8515 | 40 | 8 | 512 | 1x8 бит  1x16 бит | 16 | Да |
| ATtiny2313 | 20 | 2 | 128 | 1x8 бит  1x16 бит | 20 | Да |

Исходя из сводной таблицы видно сразу, что для поставленных целей подходят не все из представленных контроллеров.

Однозначно не подходят микроконтроллеры, у которых отсутствует USART, без которого осуществление асинхронного обмена данным с удаленным сервером не представляется возможным.

Микроконтроллер ATtiny2313 подходит по большинству параметров, однако он обладает достаточно небольшим объемом SRAM и малым количеством пинов, что приведет к наложению значительных ограничений при реализации МК-системы с использованием этого микроконтроллера.

Наиболее подходящие кандидаты – это ATmega8A и ATmega8515. В данном случае предпочтение отдается ATmega8515, т.к. он обладает большим количеством выводом. ATmega8A обладает большим объемом SRAM и таймеров, но в контексте поставленной задачи такое количество памяти и счётчиком является избыточным и не будет использоваться в полном объеме.

## Описание архитектуры и технических характеристик микроконтроллера

В проектируемом устройстве используется 8-битный микроконтроллер AVR ATmega8515. Его функциональная схема представлена на рисунке 2.

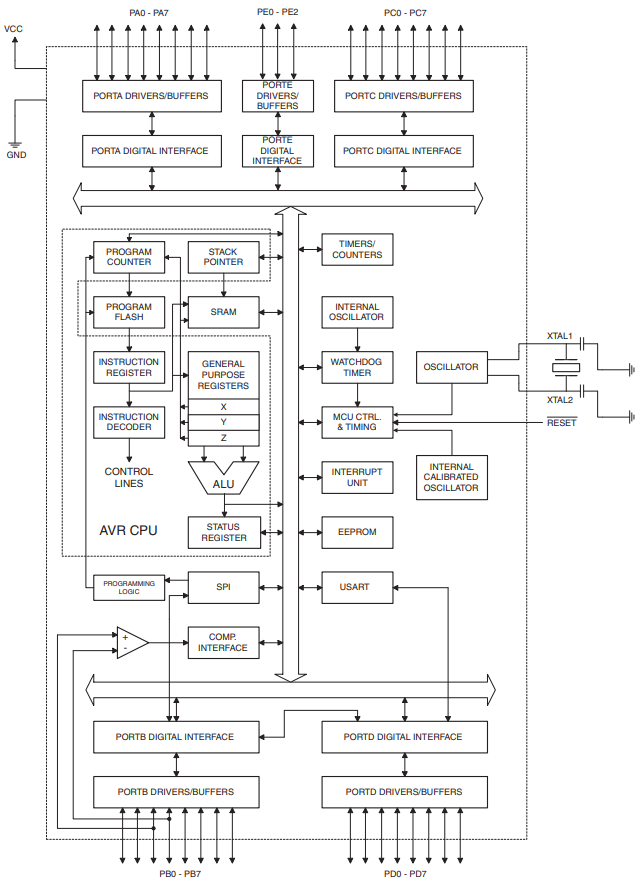


Рисунок – Функциональная схема микроконтроллера ATmega8515

Из функциональной схемы видно, что микроконтроллер обладает четырьмя 8-разрядными портами ввода-вывода, один из которых имеет АЦП с мультиплексором; дополнительный 3-разрядный порт PE; аппаратными интерфейсами USART, SPI; встроенным компаратором, встроенным генератором (осциллятором); счетчиками (один 8-разрядный и один 16-разрядный); сторожевым таймером; блоком прерываний; энергонезависимой и энергозависимой памятью.

Семейство микроконтроллеров Mega – это 8-битные микроконтроллеры, представляющие собой одну из лучших основ для создания экономных и высокопроизводительных устройств различного назначения.

Микроконтроллеры этого семейства изготавливаются по RISC-архитектуре, согласно которой, инструкции, выполняемые процессором микроконтроллера должны быть как можно более простыми. Такой подход позволяет получить оптимальное соотношение между стоимостью, быстродействием и энергопотреблением.

## Распределение адресного пространства ATmega8515

В микроконтроллерах AVR используется Гарвардская архитектура. Согласно этой архитектуре память программ и память данных находится в разных адресных пространствах. Способу адресации и доступа к этим областям также различны. Такая архитектура обеспечивает центральному процессору работать одновременно с памятью программ и с памятью данных. Это существенно повышает производительность МК.

Память данных МК разделена на три части:

* регистровая память;
* оперативная память;
* энергонезависимая память.

Регистровая и оперативная память находится в одном адресном пространстве, в отличии от энергонезависимой, которая обладает собственным адресным пространством.

Изображение адресных пространств МК ATmega8515 представлено на рисунке .

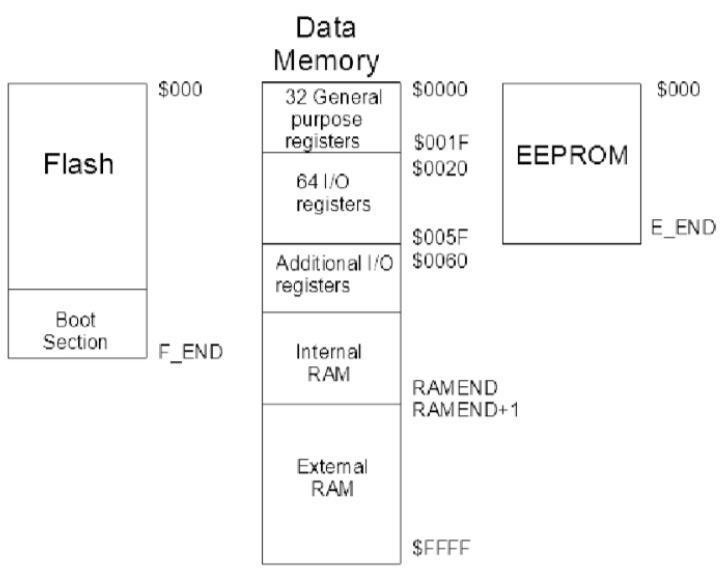


Рисунок – Адресные пространства МК ATmega8515

Регистровая память включает 32 регистра общего назначения и 64 регистра ввода-вывода.

Для хранения данных имеется память RAM объемом 512 байт. Есть возможность подключение внешней памяти SRAM, позволяющее расширить оперативную память микроконтроллера до 64 Кбайт.

Для долгосрочного хранения данных в МК присутствует 512 байт памяти EEPROM.

## Система команд микроконтроллера ATmega8515

Система команд микроконтроллера ATmega8515 выполнена по RISC архитектуре и состоит из 130 инструкций, большинство из которых выполняется за один такт.

Система команд микроконтроллера представлена в таблицах .

Таблица – Система команд ATmega8515. Часть 1

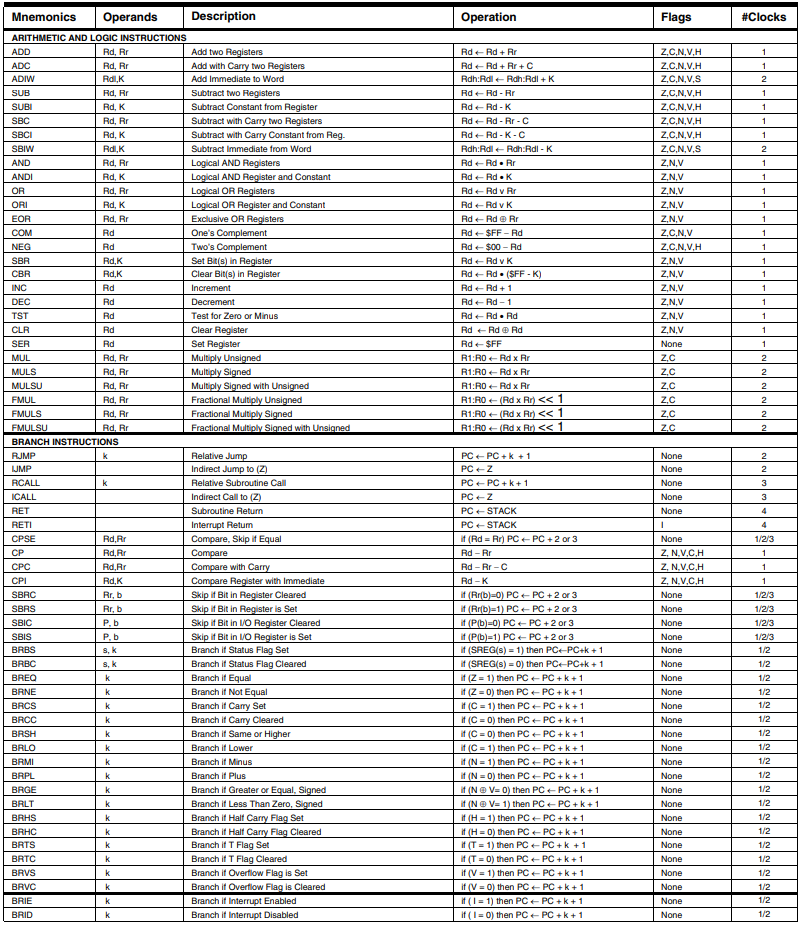
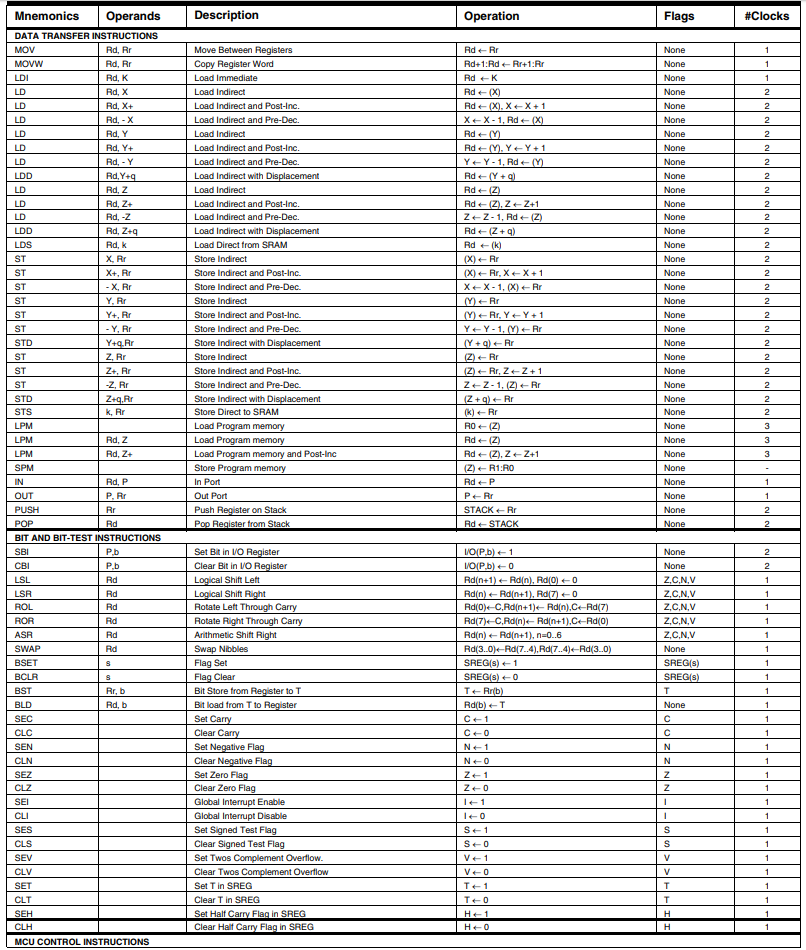
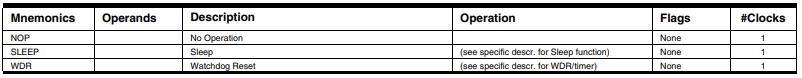


Таблица – Система команд ATmega8515. Часть 2





Система команд обладает полностью статические функционированием. Производительность составляет до 16 млн. операций в секунду при тактовой частоте 16 МГц.

# Разработка функциональной схемы

## Используемые модули ATmega8515

Микроконтроллер ATmega8515 является основным узлом в данной разрабатываемой системе.

В результате разработки МК-системы используются следующие компоненты и модули микроконтроллера;

* модуль USART в асинхронном режиме;
* модуль SPI для программирования микроконтроллера;
* таймер T0 для отсчета времени
* система прерываний
* 8 выводов порта А для управления приборами
* 8 выводов порта C для функционирования ПУО
* 3 вывода порта B для программирования
* 2 вывода порта D для передачи данных по USART

Для эффективной и быстрой передачи данных, а также для оперативного включения и отключения приборов используется тактовая частота в 8 МГц.

## ПУО

ПУО представляет из себя матричную клавиатуру, которая состоит из 16 кнопок.

Он позволяет оказывать воздействие на работу устройства в случае непредвиденных ситуаций (отказ работы сервера расписания, необходимость срочного включения или отключения одного из приборов и т. п.).

Все 16 клавиш ПУО задействованы и несут в себе определенную функцию. Функционирование части клавиш зависит от клавиш, которые были нажаты на ПУО в предыдущий момент времени. Функциональное назначение кнопок ПУО представлено на рисунке 4.

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 7 | 8 | ALL | FON |
| 4 | 5 | 6 | FOFF |
| 1 | 2 | 3 | GSS |
| RES | SDS | SDT | GST |

Рисунок – Пульт управления оператора

Клавиши на ПУО можно условно разделить на 2 категории: функциональные клавиши, выполняющие какую-то операцию (FON, GSS, RES и т.д.), и контекстные клавиши, предназначенные для выбора прибора, над которым необходимо совершить, выбранное с помощью функциональных клавиш, действие (1, 2, …, 7, ALL).

Подробное описание функции, которую несет каждая из клавиш, представлено в таблице .

Таблица – Назначения и расшифровка клавиш ПУО

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Название клавиши | Группа | Расшифровка и назначение |
| FON | Функциональная | Force On. Принудительно включает одно из выбранных устройств и переводит его в принудительный режим. |
| FOFF | Функциональная | Force Off. Принудительно выключает одно из выбранных устройств и переводит его в принудительный режим |
| GSS | Функциональная | Get Server Schedule. Запрашивает у сервера новое расписание. |
| GST | Функциональная | Get Server Time. Запрашивает у сервера текущее время. |
| SDS | Функциональная | Set Default Schedule. Устанавливает расписание по умолчанию. |
| SDT | Функциональная | Set Default Schedule. Устанавливает время по умолчанию. |
| RES | Функциональная | Restart. Выводит все устройства из принудительного режима.  Может использоваться как клавиша отмены операции на этапе выбора прибора. |
| 1 | Контекстная | Выбирает первый прибор |
| 2 | Контекстная | Выбирает второй прибор |
| 3 | Контекстная | Выбирает третий прибор |
| 4 | Контекстная | Выбирает четвертый прибор |
| 5 | Контекстная | Выбирает пятый прибор |
| 6 | Контекстная | Выбирает шестой прибор |
| 7 | Контекстная | Выбирает седьмой прибор |
| 8 | Контекстная | Выбирает восьмой прибор |
| ALL | Контекстная | Выбирает все приборы |

Один из возможных сценариев использования ПУО:

возникла необходимость получения более актуального расписания;

оператор нажимает кнопку «GSS»;

ответ от сервера расписания не приходит. Оператор решает самостоятельно выключить один из приборов;

оператор нажимает клавишу «FON»;

оператор выбирает первое устройство нажатием клавиши «1»;

устройство выключается;

оператор снова запрашивает расписание клавишей «GSS»;

от сервера приходит новое расписание;

оператор нажимает клавишу «RES» для вывода приборов из принудительного режима;

приборы продолжают работать по новому расписанию.

На этапе 5 можно было осуществить нажатие на клавишу «RES», что отменило бы действие клавиши «FON»

## Блок передачи данных к ПЭВМ

Блок передачи данных состоит из драйвера MAX232 и COM-порта, соединяющего само устройство и удаленный сервер.

Сигнал TxD c выхода микроконтроллера поступает на схему формирования уровней сигналов интерфейса RS-232 (MAX232), далее через разъем, в усиленном состоянии, по уходит на линию связи.

Сигнал RxD, поступающий от сервера расписания, проходят через преобразователь, ослабляется, и попадает на вход микроконтроллера RxD

Усиление и ослабление сигнала необходимо, т. к. передача данных по кабелю требует большого уровня сигнала из-за затухания. Без усиления посылаемого сигнала он может в процессе достижения своей цели настолько ослабнуть, что ПЭВМ его не сможет воспринять. В случае с сигналами, которые поступают на микроконтроллер, их необходимо ослаблять во избежание сгорания микроконтроллера.

Модуль передачи данных USART настроен в данной разрабатываемой МК-системе следующим образом;

* скорость передачи данных 9600 бит в секунду;
* 8 бит данных в кадре;
* 1 стоповый бит;
* бит четности отключен.

Кадр UART изображен на рисунке 5.

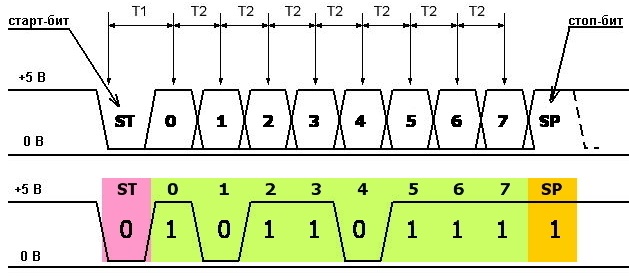


Рисунок – Кадр UART

Отключение бита четности и отключение второго стопового бита обусловлено устремлением к большей скорости передачи данных.

Модуль USART ATmega8515 может принимать в одному кадре до 9 информационных бит, однако в данном случае, для упрощения алгоритмов обработки данных и более наглядного вида передаваемых данных было принято решение использовать 8 бит – размер байта памяти данных.

Получившаяся итоговая конфигурация является достаточно простой для понимания и отладки и одновременно высокопроизводительной.

## Блок реле

Для управление блоком реле используется порт A. Каждый вывод порта A подключён к соответствующему реле для управления питанием прибора. При этом уровень логической единицы означает, что прибор в данный момент находится во включенном состоянии, а уровень логического нуля, соответственно, означает, что прибор в данный момент времени находится в выключенном состоянии.

Для вывода состояния приборов на порт A внутри программы микроконтроллера используется алгоритм, который по записанному в память SRAM расписанию определяет

# Технологическая часть

## Характеристика использованных систем разработки

Для проектирования и отладки разрабатываемой МК-системы в качестве средства разработки использованы следующие среды:

AVR Sturio 4 – для отладки программного кода на ассемблере;

Proteus 8 Professional – для симуляции работы устройства.

Среда AVR Studio позволяет определять процент используемой памяти микроконтроллера. Количественно задействованной памятью представлено на рисунке 5.

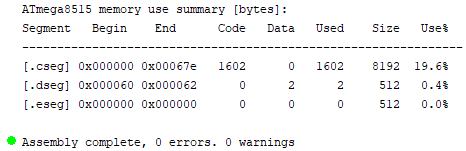


Рисунок – Количество занимаемой памяти программой

## Симуляция в Proteus 8

Для симуляции работы MK и датчиков построена упрощенная схема в Proteus 8, представленная на рисунке .

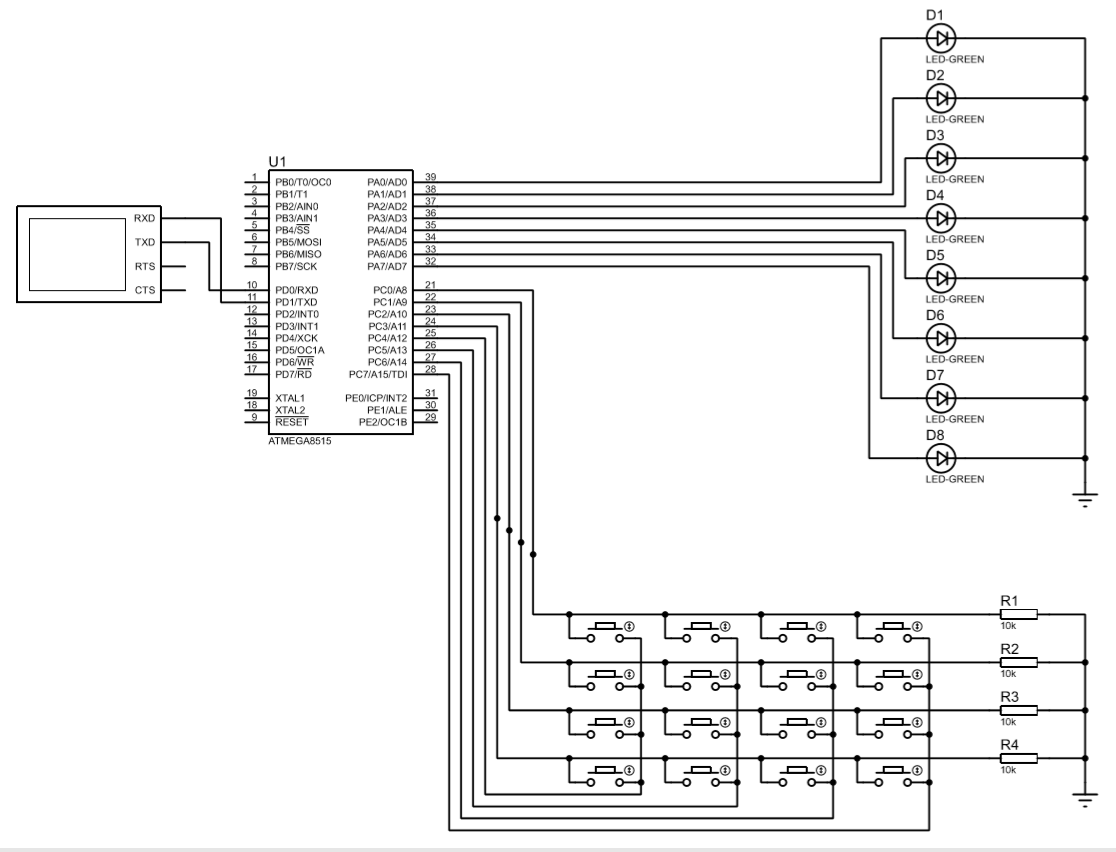


Рисунок – Упрощенная схема разрабатываемой МК-системы

Рассмотрим подробнее отдельные компоненты.

### Матричная клавиатура

Матричная клавиатура представляет из себя систему из 16 кнопок, соединенных с портами порта C определенным образом (см. рис. ).

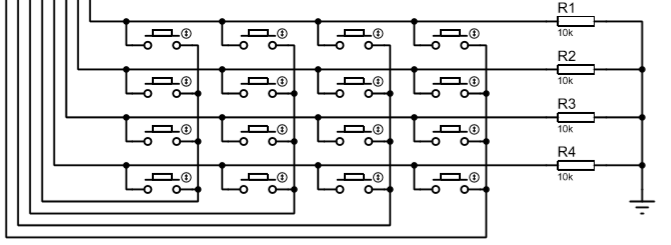


Рисунок – Матричная клавиатура

Заключение

В результате проведенной исследовательской работы была проведена классификация и оценка существующих подходов к использованию генетических алгоритмов. Были оценены их актуальность и перспективы использования в областях человеческой деятельности. Выявлен спектр решаемых ими задач. Были рассмотрены дискретные автоматы, как одно из возможны средств при реализации генетического алгоритма. Были проанализированы виды конечных автоматов и способы их программной реализации.

Был исследован один из частных случаев конечных дискретных автоматов – клеточный автомат. Были исследованы основные его свойства и проведена классификация таких автоматов по выявленным критериям.

В процессе исследовательской работы была изучена одна из реализаций клеточного автомата – эволюционирующий клеточный автомат. В результате изучения этого автомата был сделан вывод о эффективности и результативности совмещения концепций генетического алгоритма и клеточного автомата.

Исходя из полученных сведений был сделан вывод, что использование конечных автоматов может быть обоснованным в задачах эволюционного моделирования, в частности, в генетических алгоритмах.

Список литературы

1. Гладков Л.А., Курейчик В.В., Курейчик В.М. Генетические алгоритмы / Под ред. В. М. Курейчика. — 2-е изд., исправл. и доп. — М.: ФИЗМАТЛИТ, 2010. — 368 с.
2. Гуренко В.В. Введение в теорию автоматов [Электронный ресурс] : электронное учебное издание: учебное пособие по дисциплинам "Теория автоматов", "Прикладная теория цифровых автоматов" / В. В. Гуренко ; Московский гос. технический ун-т им. Н. Э. Баумана, Фак. "Информатика и системы управления", Каф. "Компьютерные системы и сети". - Москва: МГТУ им. Н. Э. Баумана, 2013. – 62 с.
3. Скобцов Ю. А. Основы эволюционных вычислений: учебное пособие / Ю. А. Скобцов ; М-во образования и науки Украины, Донецкий нац. технический ун-т. - Донецк : ДонНТУ, 2008. - 326 с
4. Введение в ГА и Генетическое Программирование [Электронный ресурс] // Алголист: алгоритмы и методы вычислений. URL: http://www.algolist.ru (дата обращения 20.10.2019)
5. Атлас простейших клеточных автоматов Стивена Вольфрама [Электронный ресурс] // Атлас Вольфрама. URL: <http://atlas.wolfram.com>
6. Голубин А.В. Определение параметров генетического алгоритма для оптимизации многопараметрических функций // Прогрессивные технологии, конструкции и системы в приборо- и машиностроении. / Сб. статей. - М.: Изд-во МГТУ им. Н.Э. Баумана, 2001. - С. 65-67.
7. Простейшие клеточные автоматы и их применение [Электронный ресурс] // Хабр. URL: <https://habr.com/ru/post/273393/> (дата обращения 11.11.2019)
8. Эволюционирующие клеточные автоматы [Электронный ресурс] // Хабр. URL: h[ttps://habr.com/ru/post/455958/](https://habr.com/ru/post/455958/) (дата обращения 28.09.2019)