

POLITECHNIKA WROCŁAWSKA

PROJEKT

ARCHITEKTURA KOMPUTERÓW 2

System lokalizacji GPS z wykorzystaniem komputera Raspberry Pi 2

Authors:

Rafał PIENIAŻEK
Jakub POMYKAŁA

Supervisor:

Dr inż. Jędrzej UŁASIEWICZ

21 maja 2016

1 Wstęp

1.1 Cel projektu

Zaprojektować system określania pozycji z wykorzystaniem modułu GPS i komputera Raspberry PI 2. System ma wyświetlać pozycję na wyświetlaczu LCD.

1.2 Etapy projektu

- Zapoznanie się z komputerem Raspberry PI 2
- Zapoznanie się z układem lokalizacji satelitarnej GPS Global TOP FGPMOSL3
- Zaprojektowanie połączenia komputera z modulem lokalizacji, wyświetlaczem LCD.
- Opracowanie programu obsługi lokalizatora i wyświetlacza
- Testy

1.3 struktura kodów *NMEA*

NMEA jest protokołem komunikacji wykorzystywanym głównie w nawigacji morskiej. Dane przesyłane są w postaci sekwencji kodów oddzielonych przecinkami. Każde takie zdanie zawiera informacje m.in. o identyfikatorze wiadomości, czasie UTC, długości i szerokości geograficznej (wraz z identyfikatorami półkuli północnej/południowej oraz wschodniej/zachodniej), ilości satelitów użytych do ustalenia położenia. Poniżej przedstawiono przykładowy kod:

```
$GPGGA,123519,5107.038,N,01731.000,E,1,08,0.9,545.4,M,46.9,M,,*47
```

1.4 Odczyt danych z modułu GPS

Po podłączeniu modułu lokalizacji do komputera Raspberry Pi poprzez złącze szeregowo możliwe jest odczytywanie danych w sposób analogiczny do czytania z pliku. W związku z tym użycie komendy bashowej:

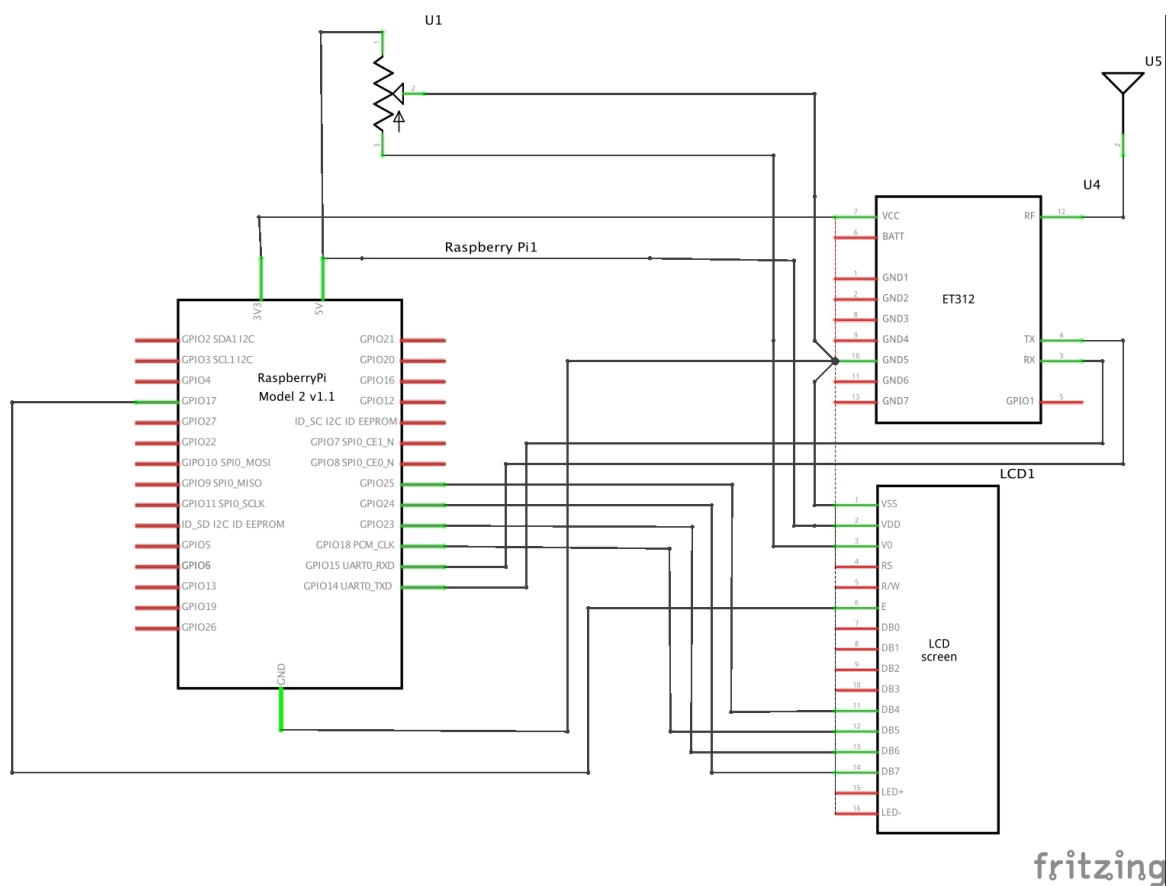
```
"cat /dev/ttyAMA0"
```

pozwoło na wypisanie danych przesyłanych przez GPS na ekran konsoli.

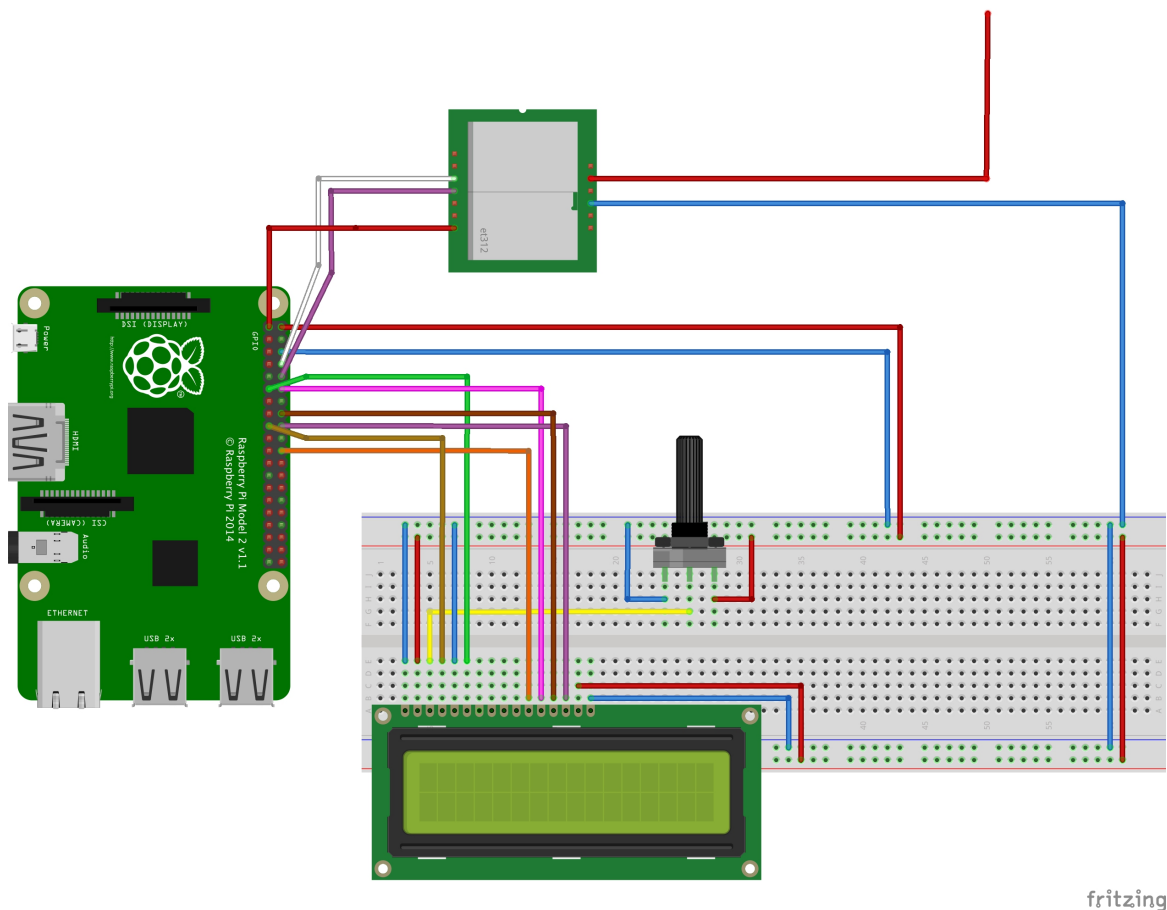
2 Opis projektu

2.1 Wykonanie połączeń układu

Pierwszym etapem prac było zapoznanie się z dokumentacją techniczną modułu lokalizacji. Po przeanalizowaniu odpowiednich wyprowadzeń rozpoczęto fizyczny montaż modułu do płytki prototypowej. Podczas wykonywania tych czynności napotkano techniczny problem wykonania połączeń lutowanych. Mały rozmiar wyprowadzeń oraz niestandardowy rozmiar uniemożliwił użycia jakiegokolwiek podstawki do zamocowania w płytce prototypowej. Konieczne było ręczne przylutowanie wyprowadzeń przy zastosowaniu precyzyjnej lutownicy. Sprzęt jakim dysponowano był nieodpowiedniej klasy i mocy, obawiano się przegrzania i uszkodzenia układu. Problem został rozwiązany dzięki wykorzystaniu sprzętu Politechniki Wrocławskiej. Podłączenie kolejnych elementów układu nie sprawiło większych problemów. Poniżej przedstawione zostały schematy połączeń, oraz wizualizacja układu.



Rysunek 1: Schemat połączeń



Rysunek 2: Wizualizacja połączeń

2.2 Implementacja programu

Do implementacji programu wykorzystano język C. W pierwszej kolejności oprogramowany został moduł wyświetlacza LCD. Wykorzystano bibliotekę udostępnioną dla komputerów Raspberry Pi - *WiringPi*, a z niej moduł *Lcd*. Poniżej przedstawiona została funkcja inicjalizująca wyświetlacz.

```
int initLCD(){
    int lcd;
    if (lcd = lcdInit (2, 16,4, LCD_RS, LCD_E ,LCD_D4 , LCD_D5, LCD_D6,LCD_D7,0,0,0,0)){
        printf ("Nie udana inicjalizacja LCD! \n");
        return -1;
    }
    return lcd;
}
```

Na podstawie dokumentacji zaimplementowano funkcję do ekstrakcji danych z kodów *NMEA*. Funkcja ta parsuje ciągi znaków wczytane ze wejścia szeregowego, do którego podłączony jest moduł GPS. Następnie odczytane współrzędne wypisywane są na LCD:

```
void parseNmea(char Buffer[255])
{
    if(Buffer[0] == '\$')
    {
        if (memcmp(Buffer+1,"GPGLL",5) == 0)
        {
            char *token = strtok(Buffer+6,",");
            char *lat;
            int i = 0;
            while(token != NULL)
            {
```

```

switch(i)
{
case 0:
    printf(" Lat: %s ", token);
    lcdPosition(lcd,0,0);
    lcdPuts(lcd, "Lat: ");
    lcdPuts(lcd, token);
    break;
case 2:
    printf(" Lng: %s ", token);
    lcdPosition(lcd,0,1);
    lcdPuts(lcd, "Lng: ");
    lcdPuts(lcd, token);
    break;

default:
    printf("----- BLAD!\n");
    break;
}
i++;
token = strtok(NULL, ",");
}
printf("\n");
}
}
}

```

Kolejnym fragmentem przygotowanego programu jest funkcja odczytująca dane z wejścia szeregowego, do którego podłączony został układ lokalizacji. Wykorzystano funkcję *serialOpen* z biblioteki standardowej. Odczyt danych przekazywanych przez GPS bazuje na czytaniu z pliku. Konieczne jest podanie ścieżki, oraz prędkości odczytu. Następnie następuje zapętlenie programu; kolejno pobierany jest odpowiedni kod *NMEA* i wywoływana wspomniana wcześniej metoda odpowiedzialna za parsowanie kodu i wyświetlanie danych na LCD.

```

void startTracking()
{
    char gps[65];
    int fd,flag=0; //uchwyt dla UART
    char arr[]="$GPGGA";

    if((fd = serialOpen("/dev/ttyAMA0",9600)) < 0)
    {
        printf("%s\n", "Nie udalo sie podlaczyc do UART");
        return;
    }
    else
    {
        printf("Podlaczone UART\n");
    }
    int i = 0;
    char buffer[255];
    while(1)
    {
        int c;
        if(c=serialGetchar(fd))
        {
            if(c != '\n')
            {
                buffer[i] = c;
            }
            else
            {

```

```

        buffer[i] = '\0';
        parseNmea(buffer);
        i = -1;
    }
    i++;
}
}
}

```

Cały projekt kompilowano poniższym poleceniem:

```
gcc lcd.c -o lcd -lwiringPi -lwiringPiDev
```

2.3 Testowanie

Początkowo testowano samo połączenie GPS z platformą Raspberry. Wykonanie komendy bashowej: `"cat /dev/ttyAMA0"` pozwala na wypisanie nieprzetworzonych danych na ekran konsoli. Niestety pierwsze próby zakończyły się fiaskiem. Powodem był brak anteny. Okazało się, że moduł lokalizacji wykorzystany w projekcie nie jest w nią zaopatrzony. Konieczne było dolutowanie przewodu o odpowiedniej długości, do odpowiedniego wyjścia modułu. Po tych czynnościach udało się otrzymać dane o położeniu. Program został skompilowany i uruchomiony na platformie Raspberry. Po włączeniu modułu konieczne jest odczekanie pewnej ilości czasu na ustabilizowanie połączenia. Czas ten nie jest dłuższy niż 5 minut. Po tym czasie dane o lokalizacji pojawiają się na LCD:



Rysunek 3: Uzyskany efekt

3 Podsumowanie

Realizacja projektu pozwoliła na zapoznanie się z formatem kodów *NMEA*. Mnogość zagadnień teoretycznych obejmujących odczyt danych z portu szeregowego, wydobywanie danych z *NMEA* obsługę LCD jak również część praktyczna dotycząca lutowania i fizycznych połączeń była ciekawym i interesującym doświadczeniem. Najbardziej pouczające było szukanie przyczyn braku danych o lokalizacji, pomimo poprawnego podłączenia modułu. W pierwszym momencie sądzono, że moduł został uszkodzony z powodu zbyt dużej temperatury podczas lutowania wyprowadzeń. Dołączenie anteny rozwiązało ten problem.