



# Institut Supérieur de l'Electronique et du Numérique

20, RUE CUIRASSE BRETAGNE CS 42807 29228 BREST CEDEX 2 FRANCE TEL: 02.98.03.84.00

35 AVENUE DU CHAMP DE MANŒUVRE 44470 CARQUEFOU TEL : 02 40 52 40 35

# PROJET A3

# **OXYMETRIE DE POULS**

-Partie informatique-

Version 9.2 mise à jour le mercredi 25 mars 2020

Pierre-Jean BOUVET

# TABLE DES MATIERES

1.	Introduction4
2.	Lecture des champs 6
a)	Relevé USB7
b)	Conversion8
3.	Filtrage des signaux
a)	FIR
b)	IIR
4.	Mesures
a)	Calcul de SP02
b)	Calcul du rythme cardiaque
5.	Affichage
6.	Contraintes générales20
7.	Evaluation20
<b>7.</b> a)	Evaluation
a)	Recette20
a) b)	Recette         20           Qualimétrie         23
a) b) c)	Recette       20         Qualimétrie       23         QCM       26
a) b) c) 8.	Recette       20         Qualimétrie       23         QCM       26         Annexe : fonctions imposées pour les tests automatiques 26
a) b) c) 8. a)	Recette 20   Qualimétrie 23   QCM 26   Annexe : fonctions imposées pour les tests automatiques 26   Fichier de définition « define.h » 27
a) b) c) 8. a) b)	Recette       20         Qualimétrie       23         QCM       26         Annexe : fonctions imposées pour les tests automatiques 26         Fichier de définition « define.h »       27         FIR       27
a) b) c) 8. a) b) c)	Recette       20         Qualimétrie       23         QCM       26         Annexe : fonctions imposées pour les tests automatiques 26         Fichier de définition « define.h »       27         FIR       27         IIR       27
a) b) c) 8. a) b) c) d)	Recette       20         Qualimétrie       23         QCM       26         Annexe : fonctions imposées pour les tests automatiques       26         Fichier de définition « define.h »       27         FIR       27         IIR       27         Mesure       28

9.	Annexe : Fichiers de tests	1
10.	Références 3	2

## 1. Introduction

Le projet A3 2019-2020 consiste à réaliser un équipement médical appelé « oxymétre de pouls » qui permet de mesurer la fréquence cardiaque et la saturation en oxygène du sang (SpO2) d'un individu grâce à un capteur photo-électrique non invasif situé en général à l'extrémité du doigt du patient [1].

Comme le montre la Figure 1, la partie informatique consiste à développer un module permettant de calculer et d'afficher la fréquence cardiaque et le taux de Sp02 à partir des mesures d'absorption de la lumière rouge et de l'infrarouge fournies par le module « interface capteur oxymètre ».

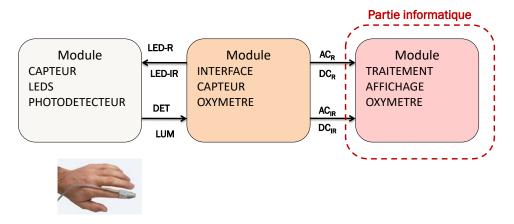


FIGURE 1: SCHEMA GENERAL DU PROJET N3

Les mesures d'absorption fournies pour le module précédent sont les suivantes :

- AC<sub>R</sub>: variation crête à crête de la lumière rouge mesurée (onde de pouls)
- DC<sub>R</sub>: valeur moyenne de la lumière rouge mesurée (tissus)
- AC<sub>IR</sub> : variation crête à crête de la lumière infrarouge mesurée (onde de pouls)
- DC<sub>IR</sub>: valeur moyenne de la lumière infrarouge mesurée (tissus)

Ces 4 mesures sont transmises tous les 2 ms par liaison USB au module informatique ( le format de trame sera décrit plus loin)

Le module informatique, intitulé « Traitement et affichage oxymètre » doit effectuer les opérations suivantes (voir Figure 2) :

- Lecture sur périphérique USB des signaux AC<sub>R</sub>, DC<sub>R</sub>, AC<sub>IR</sub> et DC<sub>IR</sub> (optionnel pour les CGSI3 / CBIO3 / CENT3)
- Filtrage numérique des signaux
- Mesure du Sp02 et de la fréquence cardiaque

• Affichage des mesures via une interface JAVA fournie par l'équipe enseignante.

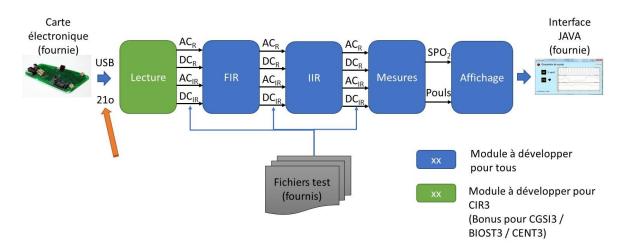


FIGURE 2: SYNOTIQUE DE LA PARTIE INFORMATIQUE

## 2. LECTURE DES CHAMPS

Cette partie est optionnelle pour les cycles suivant :

- CGSI3
- CBIO3
- CENT3

Les mesures en provenance du module « interface capteur oxymètre » sont stockées sous le format suivant :

Taille (octets)	4	1	4	1	4	1	4	1	1
Champ	AC <sub>R</sub>	,	DC <sub>R</sub>	,	AC <sub>IR</sub>	,	DC <sub>iR</sub>	LF	CR

TABLEAU 1 : FORMAT DE LECTURE DES CHAMPS (21 OCTETS PAR LIGNE)

La carte électronique écrit toutes les 2 ms une ligne de mesure sur le port USB de la carte. Chaque champ est écrit sous format texte, i.e. sous la forme d'une série de caractères. Les valeurs numériques (ACR, DCR, ACIR et DCIR) quant à elles sont écrites chacune sous la forme de 4 caractères représentant des valeurs allant de « 0000 » à « 4095 ». On rappelle que tout caractère est représenté par son code ASCII dont on donne la table en Figure 3. On note ainsi que les champs « , », « LF » et « CR » sont des caractères auxquels sont associés des codes ASCII.

				AS	SCII Cha	aracte	er Set				
Hex	Dec	Character	Hex	Dec	Character	Hex	Dec	Character	Hex	Dec	Character
00	00	NUL	20	32	space	40	64	· ·	60	96	
01	01	SOH	21	33	!	41	65	A	61	97	а
02	02	STX	22	34		42	66	В	62	98	Ь
03	03 04	ETX EOT	23 24	35 36	# S	43 44	67 68	C D	63 64	99 1:00	Ċ
05	05	ENO	25	36	%	45	69	E	65	100	d e
06	06	ACK	26	38	8	46	70	F	66	102	Í
07	07	BEL	27	39	7	47	71	Ğ	67	103	ġ
08	08	BS	28	40	(	48	72	H	68	104	ĥ
09	09	HT	29	41	j	49	73	1	69	105	1
0A	10	LF	2A	42		4A	74	J	6A	106	j
0B	11	VT	2B	43	+	4B	75	K	6B	107	k
0C 0D	12 13	FF CR	2Ĉ 2D	44 45		40 40	76 77	L M	6C 6D	108	m
0E	14	SO	2E	46		4D 4E	78	N	6E	110	m n
0F	15	SI	2F	47	;	4F	79	Ö	6F	111	0
10	16	DLE	30	48	ò	50	80	P	70	112	p
11	17	DC1	31	49	1	51	81	Q	71	113	q
12	1-8	DC2	32	50	2	52	82	R	72	114	ř
13	19	DC3	33	51	3	53	83	s	73	115	8
14 15	20 21	DC4 NAK	34 35	52 53	4 5	54 55	84 85	T U	74 75	116	t
16	21	SYN	35	53 54	8	56 56	88	v	76	118	u v
17	23	ETB	37	55	7	57	87	ŵ	77	119	w
18	24	CAN	38	56	8	58	88	x	78	1:20	x
19	25	EM	39	57	9	59	89	Ÿ	79	121	ÿ
1A	26	S-UB	3A	58	1	5A	8O	Z	7A	122	Z
1B	27	ESC	3B	59	1	5B	91	Ţ	7B	1:23	{
1C 1D	28	FS	3C 3D	60	<	5C 5D	92	1	7C	1:24	!
1E	29 30	GS RS	3E	61 62	>	5D 5E	93 94	ĭ	7D 7E	1:25 1:26	}
1F	31	Uŝ	3F	63	5	5E	95		7E	127	DEL
	•	-	,	-	ASCII Co			_			000
NUL	Null		нт	Horizon		DC2		Control 2	EM	End of I	Medium
SOH		Heading	LF	Line Fe		DC3		Control 3	SUB	Substitu	
STX	Start of		VT	Vertical		DC4		Control 4	ESC	Escape	
ETX	End of		FF	Form F		NAK	Negativ		FS	File Sep	
EOT		Transmission	CR	Carriag	e Retuin		Acknow		GS		Separator
EN:Q ACK	Enquiry		SO SI	Shift Ou	ıt	SYN		onous Idle	RS		Separator
BEL	Acknov Bell	weage	DLE	Shift In	nk Escape	ETB	Block	Transmission	US DE L	Unit Sep Dellete	parator
BS	Back S	nace	DC1		Control 1	CAN	Cancel		DEL	Detecto	
_	DUNN O	P4104	201	201100		-An					

FIGURE 3 : TABLE DU CODE ASCII

Le Tableau 2 montre un exemple d'une ligne mesure.

Champ	ACR			,		D	Cr		,		A	Cir		,		D	Cir		LF	CR	
Valeur	2	0	8	5	,	2	0	3	0	,	2	0	2	7	,	2	0	3	0	LF	CR
Code ASCI (hexa)	32	30	38	35	2C	32	30	33	30	2C	32	30	32	37	2C	32	30	33	30	0A	0D
(nexa)																					

TABLEAU 2 : EXEMPLE D'UNE LIGNE DE MESURE

Point sensible : Etablir la synchronisation afin de récupérer les valeurs.

# a) RELEVE USB

Le relevé s'effectue via une liaison USB 2.0 entre la carte électronique et le microordinateur :

- interface de transfert FPGA vers USB par le circuit FT245R de la société
   FTDI
- protocole décrit ci-dessus

Les drivers FTDI ainsi que la procédure d'installation (sous Windows) sont disponible sur l'intranet.

Du fait du confinement due à l'épidémie COVID-19, l'accès à la carte électronique est rendu impossible. La lecture sur le port USB sera simulée. A cet effet nous avons créé un fichier nommé record1\_bin.dat contenant les données à lire sous format binaire. Pour lire un octet dans le fichier, vous pourrez utiliser la fonction fgetc().

# b) CONVERSION

Chaque champ est représenté par une valeur entière comprise entre 0 et 4095. La Figure 4 et la Figure 5 montrent un exemple de mesures obtenues avec les composantes  $AC_R$  et  $DC_R$ .

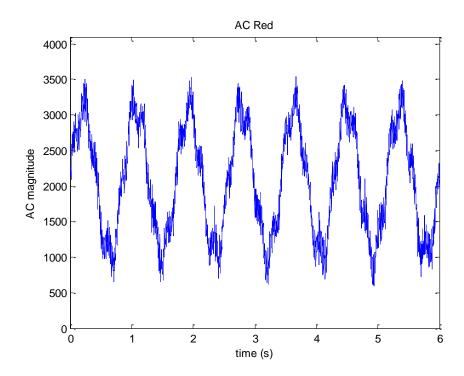


FIGURE 4: EXEMPLE DE MESURE OBTENUE POUR LA COMPOSANTE ACR

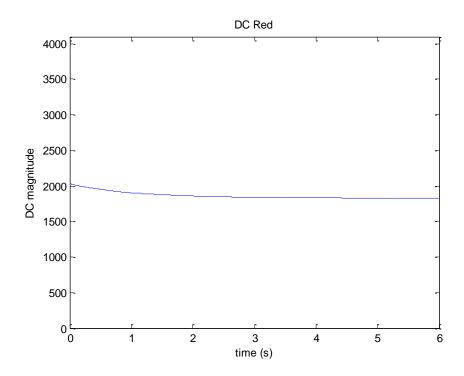


FIGURE 5: EXEMPLE DE MESURE OBTENUE POUR LA COMPOSANTE DCR

Afin de rendre possible les opérations du filtrage il convient de recadrer les 2 composantes alternatives ( $AC_R$  et  $AC_{IR}$ ) autour de 0, comme le montre la Figure 6. Ce recadrage peut-être approximatif, il sert simplement à faciliter les équations des filtres.

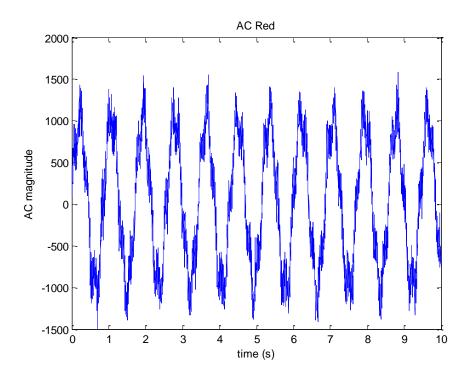


FIGURE 6: EXEMPLE DE COMPOSANTE ACR RECADREE AUTOUR DE  $\boldsymbol{0}$ 

# 3. FILTRAGE DES SIGNAUX

### a) FIR

Les composantes AC des mesures en rouge et infrarouge sont filtrées au moyen d'un filtre à réponse finie (FIR) [2]. Ce filtre a pour but d'éliminer les composantes hautes fréquences et ne garder que le signal utile qui est sensé se trouver autour d'une fréquence de 1 Hz.

On rappelle qu'un filtre FIR se représente sous la forme de sa transformée en Z de la façon suivante :

$$H(z) = \sum_{k=0}^{L-1} h_k \cdot z^{-k}$$

Où  $\left(h_0,h_1,\Lambda,h_{L-1}\right)$  sont les coefficients du filtre et L l'ordre du filtre. Par définition la relation entre le signal de sortie y[n] et le signal d'entrée x[n] s'exprime comme suit :

$$y[n] = \sum_{k=0}^{L-1} h_k \cdot x[n-k]$$

Pour le projet, nous choisirons un filtre de type fenêtre de Hamming d'ordre 51 dont les coefficients sont donnés dans le Tableau 3.

k	h <sub>k</sub>	k	h <sub>k</sub>	k	h <sub>k</sub>
0	1.4774946e-019	17	3.1294938e-002	34	2.7892178e-002
1	1.6465231e-004	18	3.4578348e-002	35	2.4459630e-002
2	3.8503956e-004	19	3.7651889e-002	36	2.1082435e-002
3	7.0848037e-004	20	4.0427695e-002	37	1.7838135e-002
4	1.1840522e-003	21	4.2824111e-002	38	1.4793934e-002
5	1.8598621e-003	22	4.4769071e-002	39	1.2004510e-002
6	2.7802151e-003	23	4.6203098e-002	40	9.5104679e-003
7	3.9828263e-003	24	4.7081811e-002	41	7.3374938e-003
8	5.4962252e-003	25	4.7377805e-002	42	5.4962252e-003
9	7.3374938e-003	26	4.7081811e-002	43	3.9828263e-003
10	9.5104679e-003	27	4.6203098e-002	44	2.7802151e-003
11	1.2004510e-002	28	4.4769071e-002	45	1.8598621e-003
12	1.4793934e-002	29	4.2824111e-002	46	1.1840522e-003
13	1.7838135e-002	30	4.0427695e-002	47	7.0848037e-004
14	2.1082435e-002	31	3.7651889e-002	48	3.8503956e-004
15	2.4459630e-002	32	3.4578348e-002	49	1.6465231e-004
16	2.7892178e-002	33	3.1294938e-002	50	1.4774946e-019

TABLEAU 3 : COEFFICIENTS DU FILTRE FIR

En langage C, les coefficients du filtre sont stockés sous la forme d'un tableau. Pour ne pas avoir à recopier les valeurs, vous trouverez sur l'intranet dans la section « Ressources », un code en langage C déclarant les coefficients du filtre.

On montre que ce filtre est de type passe- base avec une fréquence de coupure de 10 Hz. Avec une fréquence d'échantillonnage de Fs = 500 Hz, on obtient les réponses en temps et en fréquence suivantes :

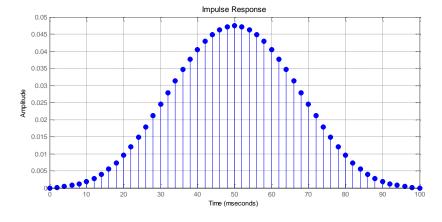


FIGURE 7: REPONSE IMPULSIONNELLE DU FILTRE FIR

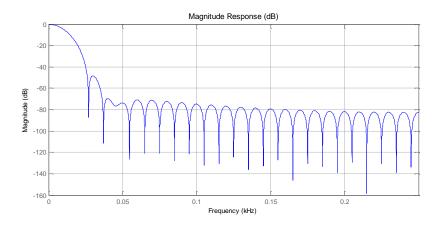


FIGURE 8: REPONSE FREQUENTIELLE DU FILTRE FIR

On rappelle qu'il convient de filtrer seulement les composantes  $AC_R$  et  $AC_{IR}$  et de garder inchangés les composantes  $DC_R$  et  $DC_{IR}$ .

Pour réaliser ce type de filtre, il est d'usage d'utiliser un buffer permettant de mémoriser les L-1 derniers échantillons x(k) ainsi que l'échantillon courant x(n). Une fois la valeur y(n) calculée, le buffer est décalé vers la droite afin d'insérer le nouvel échantillon entrant comme le montre la Figure 9.

Afin d'éviter de recopier manuellement les échantillons lors de chaque décalage on pourra utiliser le principe du buffer circulaire vu en cours (ce n'est pas une obligation !!!).

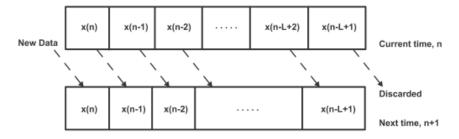


FIGURE 9: BUFFER A DECALAGE

La Figure 10 montre un exemple de résultat de la composante  $AC_R$  obtenue après filtrage FIR.

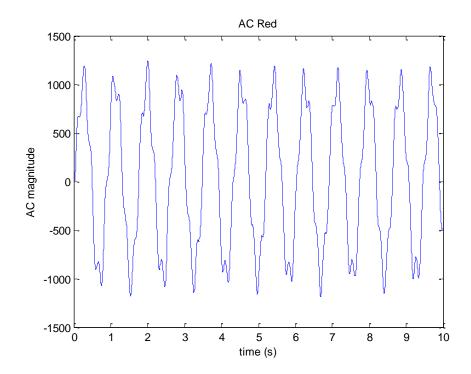


FIGURE 10: EXEMPLE DE COMPOSANTE ACR APRES FILTRAGE FIR

# b) IIR

Après filtrage FIR, les composantes AC résultantes sont ensuite traitées au moyen d'un filtre à réponse infinie (IIR) [3]. Ce filtre sert à supprimer la composante continue résultante. Dans le projet nous utiliserons le filtre de transformée en Z suivante :

$$H(z) = \frac{1 - z^{-1}}{1 - \alpha \cdot z^{-1}}$$

On rappelle que la transformée en Z précédente implique la relation suivante entre le signal de sortie y[n] et le signal d'entrée x[n] :

$$y(n) = x[n] - x[n-1] + \alpha \cdot y[n-1]$$

Dans le projet nous choisirons une valeur de  $\alpha$  égale à 0.992

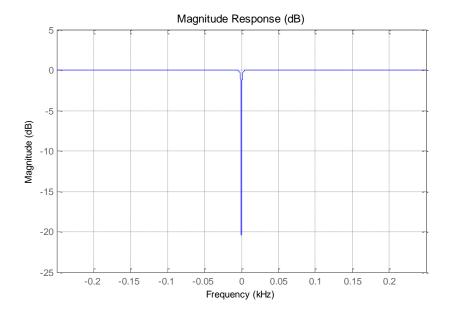


FIGURE 11: REPONSE FREQUENTIELLE DU FILTRE IIR

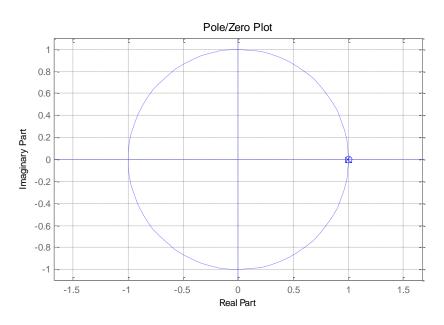


FIGURE 12 : EMPLACEMENT DES POLES ET DES ZEROS DU FILTRE IIR

La Figure 13 montre un exemple de résultat obtenu sur la composante  $AC_R$  après filtrage IIR.

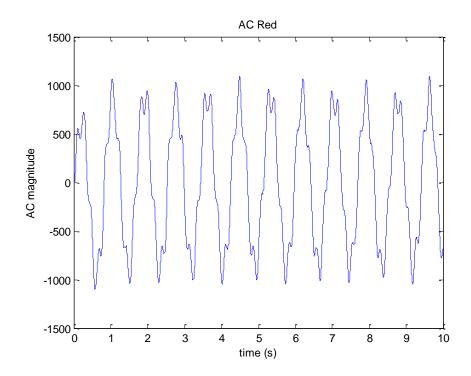


FIGURE 13 : EXEMPLE DE COMPOSANTE ACR APRES FILTRAGE IIR

On rappelle qu'il convient de filtrer seulement les composantes  $AC_R$  et  $AC_{IR}$  et de garder inchangés les composantes  $DC_R$  et  $DC_{IR}$ .

# 4. MESURES

# a) CALCUL DE SP02

Le taux de saturation de l'oxygène dans le sang s'obtient à partir des valeurs filtrées de  $AC_R$  et  $AC_{IR}$  ainsi que des valeurs  $DC_R$  et  $DC_{IR}$  en calculant la rapport suivant :

$$RSIR = \frac{\frac{\text{PtP}(AC_R)}{DC_R}}{\frac{\text{PtP}(AC_{IR})}{DC_{IR}}}$$

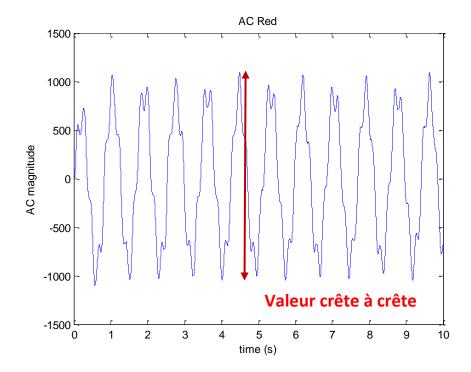


FIGURE 14 : CALCUL DE LA VALEUR CRETE A CRETE DE LA COMPOSANTE AC R

Où PtP(x) correspond à la valeur crête à crête (peak-to-peak en anglais) du signal x.

On utilise ensuite la table de correspondance suivante :

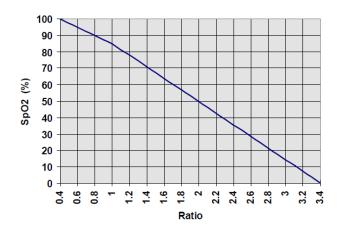


FIGURE 15 : CORRESPONDANCE ENTRE RSIR ET SPO2

# b) CALCUL DU RYTHME CARDIAQUE

Le pouls se mesure en estimant la fréquence des signaux  $AC_R$  et  $AC_{IR}$  (qui doit être à peu de chose près identique).

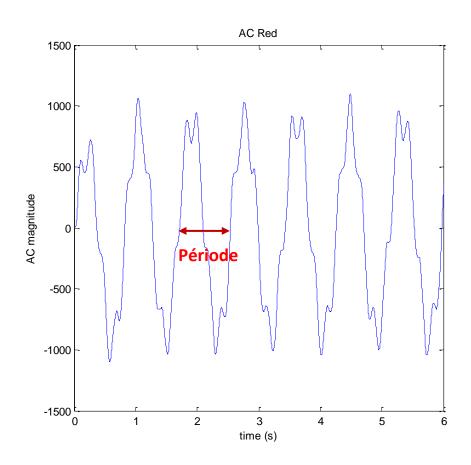


FIGURE 16 : CALCUL DU RYTHME CARDIAQUE SUR LA COMPOSANTE ACR

## 5. Affichage

Une interface utilisateur a été développée en langage Java à votre intention :

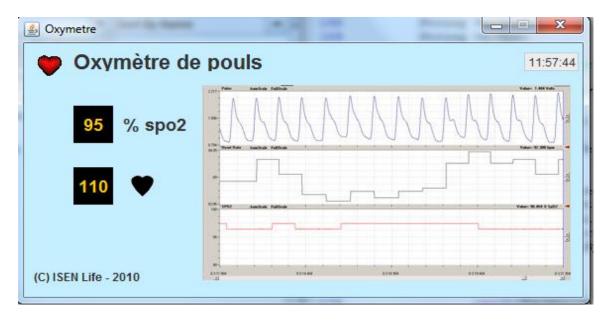


FIGURE 17: INTERFACE UTILISATEUR FOURNIE

Les données qui apparaissent sur cette interface sont lues dans le fichier Data.txt (mise à jour toutes les secondes):

- taux de saturation de l'oxygène dans le sang (SPO2) : type entier
- rythme cardiaque (BPM) : type entier

Afin d'être sûr de ne pas avoir de problèmes de concurrence entre les programmes, les accès en lecture ou écriture au fichier Data.txt sont protégés par un verrou. Il n'est pas possible de lire et écrire en même temps dans un fichier. C'est ce qu'on appelle l'exclusion mutuelle. Ce mécanisme de verrou est mis en œuvre le fichier .verrouData La présence du fichier verrou indique qu'une opération de lecture ou écriture est en cours sur le fichier de données correspondant. L'absence de verrou autorise la lecture ou l'écriture. Ne pas oublier la gestion du verrou !!!

## 6. CONTRAINTES GENERALES

Afin de pouvoir fonctionner en temps réel, on demande que votre programme soit capable de calculer un résultat pour chaque mesure d'oxymétrie donnée en entrée du programme. Autrement dit pour une mesure (AC<sub>R</sub>, DC<sub>R</sub>, AC<sub>IR</sub> et DC<sub>IR</sub>) votre programme doit sortir et afficher un résultat de SP02 et de rythme cardiaque (voir Figure 18). Il va de soi que les premiers résultats seront erronés du fait du manque de mesures prises en compte.

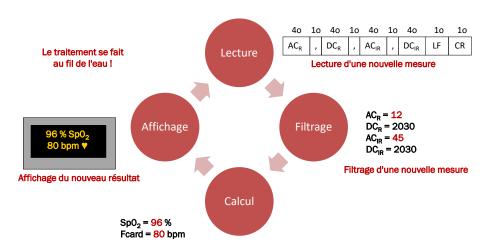


FIGURE 18: ENCHAINEMENT DES BLOCS

# 7. EVALUATION

La barème prévisionnel du projet est décrit dans le Tableau 4.

Métrique	Coefficient
Recette programme	6
Qualimétrie code	2
QCM	2
Total	10

**TABLEAU 4: BAREME PREVISIONNEL DU PROJET** 

# a) RECETTE

#### **MODALITES**

#	Nom du test	Туре	Barème A3 hors CI3	Barème CIR3
1	FIR	Automatique	3,5	3

#	Nom du test	Туре	Barème A3 hors Cl3	Barème CIR3
2	IIR	Automatique	3	2,5
3	Mesure SPO2	Automatique	2,5	2
4	Mesure Pouls	Automatique	2,5	2
5	Affichage	Automatique	3	2,5
6	Intégration	Automatique	3,5	3
7	Programme global simulation	Manuel	2	2
8	Programme global USB	Manuel	Bonus	3
Tota	al		20	20

TABLEAU 5 : BAREME PREVISIONNEL DE LA RECETTE

La barème de la recette de votre programme est indiqué dans le Tableau 5. La recette de votre programme sera effectuée le dernier jour entre 15:00 et 18:00. Selon le travail que vous aurez effectué, vous devrez rendre avant 15:00 le jour de la recette deux archives distinctes contenant vos sources :

- Sources pour tests automatiques :
  - Attention, le contenu est imposé (voir ci-dessous)
  - Les prototypes des fonctions sont également imposées (voir annexe)

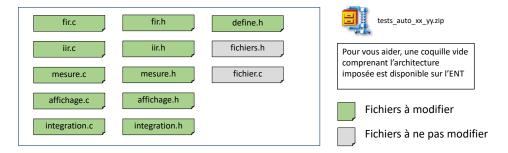


FIGURE 19: ARCHIVE POUR TESTS AUTOMATIQUES

 Sources pour les tests manuels (simulation ou USB): en plus des fichiers compris dans les sources pour les tests automatiques vous devez fournir les fichiers suivants:

- o lecture.h (si USB)
- o lecture.c (si USB)
- o main.c
- Makefile

Tout retard lors de la livraison des sources sera systématiquement sanctionné (l'heure du réseau faisant foi).

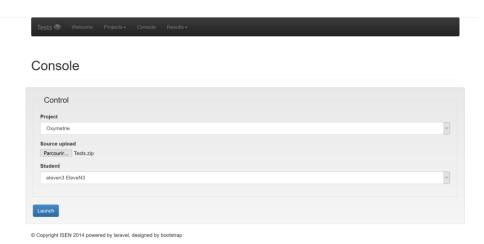
Lors de la recette, un outil anti-plagiat sera utilisé pour vérifier qu'il n'y a pas Eu de recopie entre étudiants ou avec du code sur internet. Attention, toute distance informationnelle inférieure à 0.5 entre 2 codes entrainera au minimum une pénalité de 50% pour chaque auteur.

Si lors de la recette, les test automatiques ou manuels ne peuvent être effectués (erreur de compilation ou d'exécution), un repassage plus tard dans l'après-midi peut être proposé, une pénalité (substantielle) sera alors appliquée.

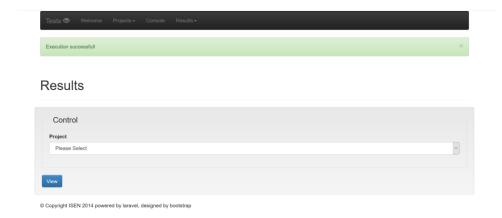
#### **TESTS AUTOMATIQUES**

Un environnement de tests automatiques est accessible sur l'intranet à l'onglet Formation/tests automatiques pendant toute la durée du projet.

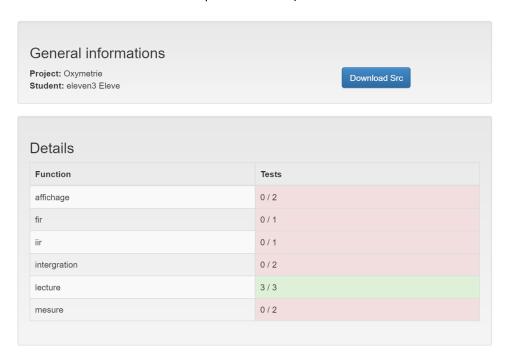
 Etape 1: chargement de votre projet du fichier \*.zip contenant vos sources



Etape 2 : compilation de votre projet sur le serveur



 Etape 3 : visualisation de vos résultats (vert : OK, rouge : KO, si rien ne s'affiche cela veut dire que tout est KO)



# b) QUALIMETRIE

#### **PRESENTATION**

SONAR est un logiciel libre permettant de mesurer la qualité du code source en continu et utilisé fréquemment dans le monde professionnel. Pour le projet, le logiciel SONAR sera utilisé par l'encadrant durant la phase de recette pour auditer le code livré par les étudiants.

#### **N**OTATION

- Commentaires
  - $\circ$  <5% du code  $\rightarrow$  0/20

- o ...
- >20% du code  $\rightarrow 20/20$
- Duplication de code
  - >20% du code  $\rightarrow 0/20$
  - o ..
  - $\circ$  <5% du code  $\rightarrow$  20/20
- Respect des règles (mineures ou majeures)
  - o 80% des règles respectées → 0/20
  - o ...
  - o 100 % des règles respectées → 20/20
- Respect des règles critiques
  - Violation d'une règle → 0/20 pour la note totale de Qualimétrie

#### **REGLES**

15 règles sont définies dans le logiciel, elles sont classées en 3 catégories :

- Mineure
- Majeure
- Critique

Elles sont définies comme suit :

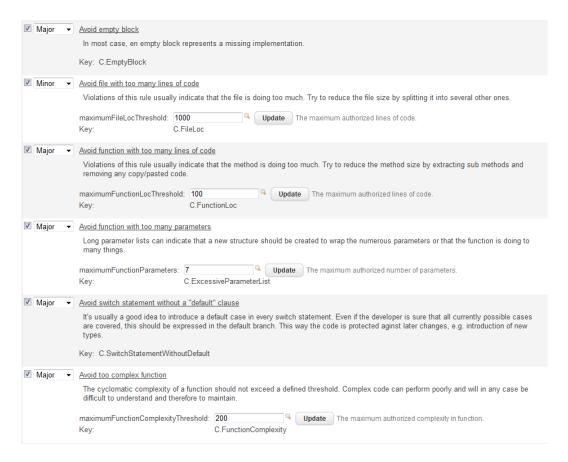
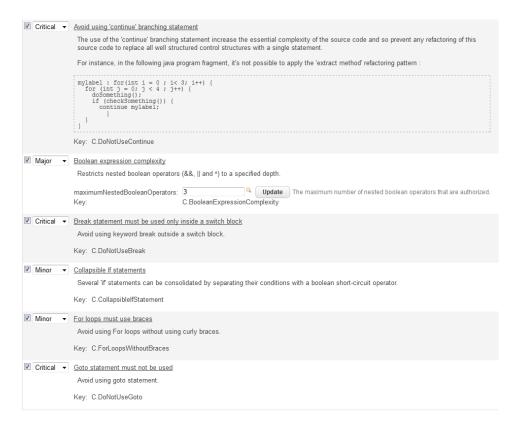


FIGURE 20: REGLES DE QUALIMETRIE (1 A 6)



#### FIGURE 21: REGLES DE QUALIMETRIE (7 A 12)

✓ Minor  ✓	If statement must use braces
	Avoid using if statements without using curly braces.
	Key: C.lfStatementWithoutBraces
✓ Major	Nested if depth
	Restricts nested if-else blocks to a specified depth.
	maximumNestedifLevel: 5 Update The maximum number of nested if that are authorized. Key: C.NestedlfDepth
✓ Minor ▼	While and Do/While loops must use braces
	Avoid using While and Do/While loops without using curly braces.
	Key: C.WhileLoopsWithoutBraces

FIGURE 22: REGLES DE QUALIMETRIE (12 A 15)

# c) QCM

Lors du jour de la recette, une épreuve théorique de validation des connaissances acquises sera effectuée sous la forme d'un questionnaire à choix multiple (QCM) d'une durée de 30 min. Ce QCM sera effectué en monôme et en ligne sur l'intranet.

# 8. Annexe: fonctions imposees pour les tests automatiques

# a) FICHIER DE DEFINITION « DEFINE.H »

```
#ifndef DEFINE_H
#define DEFINE_H

typedef struct{
        float acr; /*!< AC R */
        float dcr; /*!< DC R */
        float acir; /*!< AC IR */
        float dcir; /*!< AC IR */
        float dcir; /*!< DC IR */
} absorp;
typedef struct{
        int spo2; /*!< SPO2 */
        int pouls; /*!< Pouls */
} oxy;
#endif</pre>
```

# b) FIR

Le prototype de la fonction FIR n'est pas imposé, ceci dans le but de laisser au libre choix des étudiants les paramètres d'entrées et de sorties du bloc. En revanche, il est demandé de fournir une fonction de test de ce bloc FIR nommée « firTest » dont le prototype est imposé :

```
fir.h

absorp firTest(char* str);

absorp firTest(char* str) {
    absorp data;
    ...
    return data;
}
```

Cette fonction ouvre et lit les valeurs d'absorption contenues dans le fichier nommé str et filtre ces valeurs au moyen de la fonction FIR. Lorsque le fichier est fini d'être lu, la fonction retourne la dernière valeur d'absorption filtrée. Attention pour avoir le maximum de points il faut que la fonction firTest appelle itérativement la fonction FIR.

# c) IIR

Le prototype de la fonction IIR n'est pas imposé, ceci dans le but de laisser au libre choix des étudiants les paramètres d'entrées et de sorties du bloc. En revanche, il est demandé de fournir une fonction de test de ce bloc IIR nommée « iirTest » dont le prototype est imposé :

```
iir.h

absorp iirTest(char* str);

absorp iirTest(char* str) {
   absorp data;
   ...
   return data;
}
```

Cette fonction ouvre et lit les valeurs d'absorption contenues dans le fichier nommé str et filtre ces valeurs au moyen de la fonction IIR. Lorsque le fichier est fini d'être lu, la fonction retourne la dernière valeur d'absorption filtrée. Attention pour avoir le maximum de points il faut que la fonction iirTest appelle itérativement la fonction IIR.

## d) MESURE

Le prototype de la fonction mesure n'est pas imposé, ceci dans le but de laisser au libre choix des étudiants les paramètres d'entrées et de sorties du bloc. En revanche, il est demandé de fournir une fonction de test de ce bloc Mesure nommée « mesureTest » dont le prototype est imposé :

```
mesure.h

oxy mesureTest(char* str);

oxy mesureTest(char* str) {
 oxy myOxy;
 ...
 return myOxy;
}
```

Cette fonction ouvre et lit les valeurs d'absorption contenues dans le fichier nommé str et calcules des valeurs d'oxymétrie au moyen de la fonction mesure. Lorsque le fichier est fini d'être lu, la fonction retourne la dernière valeur d'oxymétrie calculée. Attention pour avoir le maximum de points il faut que la fonction mesureTest appelle itérativement la fonction mesure.

# e) Affichage

```
affichage.h

void affichage(oxy myOxy);

void affichage(oxy myOxy) {
    ...
}
```

Si le verrou est présent, la fonction ne modifie pas le fichier Data.txt.

## f) INTEGRATION

Pour l'intégration, il est demandé d'écrire une fonction integrationTest comme suit :

```
integration.h

void integrationTest(char* str);

void integrationTest(char* str) {
    ...
}
```

La fonction integrationTest réalise l'intégration de toutes les fonctions précédentes en ouvrant puis lisant les valeurs d'absorptions contenues dans le fichier nommé str. Les fonctions FIR, IIR, mesure et affichage sont ensuite appelées itérativement jusqu'à que le fichier soit fini d'être lu.

# g) LECTURE (SIMULATION USB)

Pour le test de la fonction lecture (simulation de la lecture sur port USB) il est demandé d'écrire une fonction lecture comme suit :

```
absorp lecture(FILE* pf, int* etat);

absorp lecture(FILE* file_pf, int* etat){

    absorp myAbsorp;
    *etat=EOF;

    return myAbsorp;
}
```

La fonction lecture lit une mesure d'absorption (ACR, DCR, ACIR et DCIR) selon le format défini dans Tableau 2 dans le fichier ouvert avec le pointeur pf. Quand on détecte la fin du fichier, la variable à l'adresse etat passe à EOF.

# h) Conseils

Une archive contenant tous les fichiers demandés et les prototypes associés vous est fournie sur l'intranet sous le nom minimal.zip.

Nous vous conseillons de partir de ces fichiers et de compléter au fur et à mesure les différentes fonctions.

Si vous n'avez pas réussi un bloc, commentez le code qui n'est pas fonctionnel mais laissez le squelette obligatoire de la fonction (coquille vide).

# 9. Annexe: Fichiers de tests

Des fichiers de test vous sont fournis afin de vous donner la possibilité de tester vos blocs de façon unitaire :

- record1.dat : en sortie de fonction lecture et après recentrage
- record1\_fir.dat : en sortie de filtrage FIR
- record1\_iir.dat : en sortie de filtrage IIR

La lecture des fichiers est possible en utilisant les fonctions disponibles dans fichiers.h/fichiers.c, dont voici un exemple d'utilisation :

```
absorp myAbsorp;
int fileState = 0;
FILE* pf=initFichier("record1.dat");
while(fileState != EOF) {
        myAbsorp = lireFichier(pf,&fileState);
}
finFichier(pf);
```

Pour le fichier, record1\_iir.dat, les valeurs calculées de SpO2 et de pouls sont les suivantes :

- Sp02 = 85 %
- Pouls = 69 bpm

# 10. REFERENCES

- [1] J. Corbel, « Présentation générale du projet A3 : oxymètre de Pouls », ISEN Ouest, Février 2020.
- [2] « Finite impulse Response filter », Wikipedia, the free encyclopedia
- [3] « Infinite Impulse Response filter », Wikipedia, the free encyclopedia
- [4] <u>Driver FTDI chip</u>, Future Technology Devices International Ltd.