ماشين لباسشويي

• هدف آزمایش

ساخت ماشین لباسشویی حافظه دار

وسایل مورد نیاز

• برد آردویینو مگا

اعمال نوشتن و خواندن از حافظه، ارتباط با كبيد و LCD و روشن و خاموش كردن LED ها بر عهده آن است.

LED •

به تعداد گام های هر مود یک LED خواهیم داشت که وضعیت فعلی هر مود را نشان میدهد.

• حافظه

اطلاعات را بایت به بایت با میکرو مبادله میکند.

LCD •

برای نمایش وضعیت فعلی در از آن استفاده میکنیم. میتوان منو، گزینه های موجود برای انتخاب مود ها، گام فعلی و زمان باقی مانده از هر گام و در پایان تعداد مود های در دسترس را روی آن نشان داد.

Keypad •

کنترل این ماشین لباسشویی توسط کیپد انجام میشود. در بخش اول میتوان به کمک جدول زیر با دستگاه ارتباط برقرار کرد:

عمل	کلید
Add mode	+
Use default mode	-
Reset	ON/C(n)
Select mode	1
Get info	X

بعلاوه میتوان مود های جدید و تایم هم گام آن را نیز به کمک کیپد وارد کرد.

• توابع جدید

ایجاد آبجکت جدید

• بدون آرگومان : Master

• با آرگومان آدرس: Slave

setClock

فرکانس کلاک را برای ارتباط ۱2C میتوان ست کرد.

beginTransmission Write انتقال اطلاعات را با آدرس slave ای که در ورودی به آن داده ایم ر شروع میکند. دیتا را از slave در پاسخ به درخواست master میفرستد. یا اینکه بایت ها را برای انتقال از master به slave در صف میگذارد.

نام و نام خانوادگی: **امیرحسین علیبخشی** شمارهی دانشجویی: **۹۷۳۱۰۹**

ماشين لباسشويي

endTransmission

انتقال را که پس از دســـتور beginTransmission آغاز شـــده بود پایان میدهد و تمام byte ها ی که توسط دستور write در صف قرار گرفته بودند، ارسال میکند.

requestFrom

تمام byte های که توسط دستور write در صف قرار کرفته بودند، ارسال میکند. master برای درخواست دیتا و بایت ها از slave این دستور را صدا میکند و بعد از آن میتوان دیتا را با() read یا ()available بدست اورد. در ورودی آدرس device و سایز و تعداد بایت هارا میدهیم.

available

Masterبعد از صـدا کردن دسـتور requestFrom با اسـتفاده از دسـتور available میتواند تعداد بایت های آماده برای خواندن را بگیرد

read

یک بایت را که بر روی باس نوشته شده میخواند و برمیگرداند.

• محتوای حافظه

98	گام ذخیره شده
99	تعداد مود ها فعلی
100	مود اول (default)
101	
102	
103	
104	مود دوم
105	
106	
107	
	•••

• سوالات تئوري

در چه کاربرد های EEPROM به کار برده میشود؟ چرا در اینجا حافظه Flash یا RAM را به کار نمی
 بریم؟ تفاوت حافظه RAM با EEPROM در چه است ؟

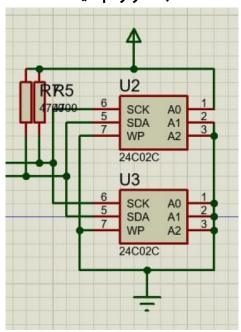
در مواقعی که به یک حافظهی ثابت نیاز داریم که با قطع برق اطلاعاتش از بین نرود از EEPROM استفاده می کنیم حافظهی RAM یک حافظهی volatile است که یعنی با قطع برق اطلاعاتش از بین میرود و در اینجا استفاده نمیشود .حافظهی flash فرار نیست ولی برای نوشتن در آن محدودیت داریم. از تفاوت RAM و RAM و دائمی بودن EEPROM اشاره کرد علاوه بر این، EEPROM سریع تر است.

- اگر بخواهیم برای نگهداری مدهای کاری حافظه Flash را به کار ببربیم، فرآیند نوشتن باید چگونه انجام شود که داده های دیگری که بر روی همان بلاک هستند از دست نروند؟
- باید ابتدا آن بلوک را بخوانیم، آن خانه های از بلوک که میخواهیم تغییر را دهیم و در نهایت کل بلوک را بنویسیم.
 - اگر یک حافظه ی EEPROM بیرونی ی دارای KB4 حافظه و 2پایه آدرس باشد، در این صورت میتوان حداکثر چند KB حافظه EEPROM بیرونی بر روی یک باس مشربک داشت ؟

ماشين لباسشويي

۲ پایه برای آدرس دهی داریم پس درکل ۱۴درس میتوانیم داشته باشیم. به ازای هر آدرس 4 KBفضا داریم پس در کل 16kbفضا میتوانیم داشته باشیم.

● نمودار شماتیک برای اینکه دو AT24C02 را به یک باس مشترک وصل کرد و حفاظت نوشتن غیر فعال باشد را رسم کنید

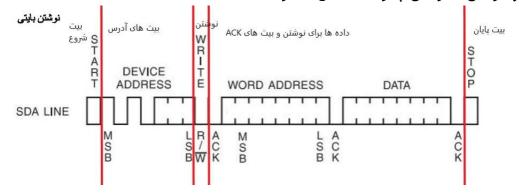


فرکانس کلاک در کدام دستگاه پیکربندی میشود؟ کلاک را کدام دستگاه فراهم میکند؟ با توجه به زمان مورد نیاز برای انجام عملیات نوشتن، با فرض اینکه کلاک ر ا KHz 10 تنظیم کرده باشیم، در این صورت حداکثر با چه نرخ میتوان عملیات نوشتن را انجام داد؟

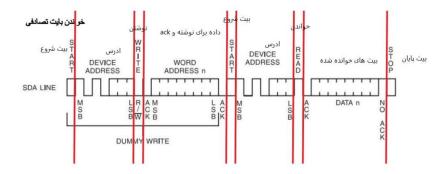
در master پیکربندی شده و master آن را فراهم میکند. اگر از نوشتن متوالی استفاده نکنیم و بایت به بایت بنویسیم به ازای هر ۸ بیت نوشتن داده ۲۹ کلاک لازم است پس نرخ انتقال داده برابر است با :

$$8 \times 10k \div 29 = 2.76kb/s$$

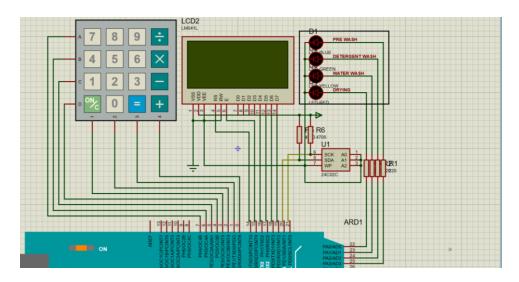
همخوانی این دنباله فریم ها را با پروتکل TWI بررسی کنید فریم های آدرس و داده را مشخص کنید،
 دستور خواندن یا نوشتن چگونه مشخص میشوند؟



اما براي خواندن ابتدا یک نوشـتن براي نوشـتن آدرسـی که میخواهیم بخوانیم در بافر حافظه صـورت میگیرد سپس به صورت 2Cاعادی میخوانیم:



• مدار



• کد (کامل)

```
#include <LiquidCrystal.h>
#include <Keypad.h>
#include <Wire.h>

#define RS 14
#define EN 15
#define D4 16
#define D5 17
#define D6 18
#define D7 19
#define LED1 25
```

```
#define LED2 24
#define LED3 23
#define LED4 22
#define DELAY PERIOD 500
#define MEMORY_ADDRESS 0b1010000
const byte ROWS = 4; // Four rows
const byte COLS = 4; //Four columns
char keys[ROWS][COLS] = {
 {'1','2','3','-'},
};
byte rowPins[ROWS] = \{ 7, 6, 5, 4 \};// Connect keypad ROW0, ROW1, ROW2 and RO
byte colPins[COLS] = \{ 3, 2, 1, 0 \}; // Connect keypad COL0, COL1 and COL2 to
Keypad keypad = Keypad( makeKeymap(keys), rowPins, colPins, ROWS, COLS ); //
LiquidCrystal lcd(RS, EN, D4, D5, D6, D7);
String step_names[5]={"PREWASH","DETERGENT WASH","WATER WASH","DRYING","FINIS
H"};
int mode;
int LED[4]={LED1, LED2, LED3, LED4};
void turn_off_LEDs(){
 for (int i = 0; i < 4; i++)
    digitalWrite(LED[i],LOW);
void memory write(byte mem address, byte* data, byte Size){
  for (int i = 0; i < Size; i++){
    Wire.beginTransmission(MEMORY ADDRESS);
    Wire.write(mem_address + i);
    Wire.write(data[i]);
    Wire.endTransmission();
```

```
delay(200);
void memory_read(byte mem_address, byte* data, byte Size){
 for (int i = 0; i < Size; i++){
    Wire.beginTransmission(MEMORY_ADDRESS);
    Wire.write(mem_address + i);
    Wire.endTransmission();
    Wire.requestFrom(MEMORY_ADDRESS, Size);
    data[i] = Wire.read();
byte read_byte(byte address){
 Wire.beginTransmission(MEMORY_ADDRESS);
 Wire.write(address);
 Wire.endTransmission();
 Wire.requestFrom(MEMORY_ADDRESS,1);
 byte num = 0;
 num = Wire.read();
  return num;
void write_byte(byte address,byte num){
 Wire.beginTransmission(MEMORY_ADDRESS);
 Wire.write(address);
 Wire.write(num);
 Wire.endTransmission();
 delay(200);
void enter_mode_settings(byte *data){
  byte index=0;
 while(true){
    lcd.clear();
    lcd.setCursor(0,0);
    lcd.print("Enter Settings:");
    lcd.setCursor(0,1);
    switch (index){
      case 0:
        lcd.print("PreWash:");
        break;
      case 1:
```

```
lcd.print("DetergentW.:");
        break;
        lcd.print("WaterW.:");
        break;
        lcd.print("Drying:");
        break;
      case 4:
        lcd.print("Press +");
        break;
    lcd.setCursor(0,2);
    char key;
    key = keypad.waitForKey();
    lcd.print(key);
    lcd.setCursor(0,3);
    lcd.print("...");
    delay(1000);
    data[index]= key - 48;
    if (index != 4){
    }else{
        lcd.clear();
        lcd.setCursor(0,0);
        lcd.print("PreWash:");
        lcd.print(data[0]);
        lcd.setCursor(0,1);
        lcd.print("DetergentW.:");
        lcd.print(data[1]);
        lcd.setCursor(0,2);
        lcd.print("WaterW.:");
        lcd.print(data[2]);
        lcd.setCursor(0,3);
        lcd.print("Drying:");
        lcd.print(data[3]);
        char tmp = keypad.waitForKey();
      break;
void get_info(){
 byte num = read_byte(99);
```

```
lcd.clear();
  lcd.setCursor(0,0);
  lcd.print(" # of modes : ");
 lcd.setCursor(0,1);
 lcd.print("
 lcd.print(num);
 lcd.setCursor(0,3);
 lcd.print(" press any key. ");
 keypad.waitForKey();
void wash time(byte Time,byte step num){
 Time++;
 lcd.clear();
  digitalWrite(LED[step_num],HIGH);
  unsigned long currentMillis =0;
  unsigned long previousMillis = 0;
  lcd.setCursor(0,0);
  lcd.print(step_names[step_num]);
  int i = Time;
 while(i > 0){
    currentMillis = millis();
     if(currentMillis - previousMillis >= 1000) {
        previousMillis = currentMillis;
        i=i-1;
        lcd.setCursor(0,1);
        lcd.print(i);
    char skey;
    skey = keypad.getKey();
    if(skey=='+'){
      write_byte(98,step_num); // save current step at 98
void wash_mode(byte *data){
 for (int Step = 0; Step < 4; Step++){</pre>
    lcd.setCursor(0,0);
    lcd.print(step_names[Step]);
    wash_time(data[Step], Step);
 lcd.clear();
  lcd.setCursor(0,1);
```

```
lcd.print("
               finished
                             ");
 lcd.setCursor(0,2);
 lcd.print(" press any key. ");
 Serial.println(step_names[4]);
 for(int i=0;i<4;i++){
   digitalWrite(LED[i],HIGH);
 write_byte(98,0); // current step (98) is ZERO
 keypad.waitForKey();//enter any key
 turn_off_LEDs();
void setup() {
 lcd.begin(16, 4);
 lcd.setCursor(0, 1);
 lcd.print(" A.Alibakhshi ");
 lcd.setCursor(0, 2);
 lcd.print(" WashingMachine ");
 delay(DELAY_PERIOD * 3);
 lcd.clear();
 pinMode(LED1,OUTPUT);
 pinMode(LED2,OUTPUT);
 pinMode(LED3,OUTPUT);
 pinMode(LED4,OUTPUT);
 Wire.begin();
 Serial.begin(9600);
 mode=0;//set mode to default
void loop() {
 byte myData[4];
 byte chosen_mode[4]; // each mode: 4 bytes
 lcd.clear();
 lcd.setCursor(0,0);
 lcd.print("n:RESET,x:INFO");
 lcd.setCursor(0,1);
 lcd.print("+:ADD M.");
 lcd.setCursor(0,2);
 lcd.print("/:SELECT M.");
 lcd.setCursor(0,3);
 lcd.print("-:DEFAULT WASH");
```

```
char key;
key=keypad.waitForKey();
if(key=='n'){ // reset everything to default
 lcd.clear();
 lcd.setCursor(0,1);
                             ");
 lcd.print("
                SET TO
 lcd.setCursor(0,2);
 lcd.print(" DEFAULT!
 for(int i = 0; i < 4; i++){
   myData[i] = i + 1;
 memory_write(100,myData,4);
 write byte(99,1); // number of modes: 1 (only the DEFAULT mode from 100 t
 memory read(100,myData,4);
}else if(key=='+'){ // ADD MODE
 byte num = read_byte(99); // how many modes do we have?!
 enter_mode_settings(myData);
 memory_write(100+(4*num),myData,4); // write the new mode on memory
 write_byte(99,num+1); // update the number of modes
}else if(key=='/'){ // SELECT MODE
 lcd.clear();
 lcd.setCursor(0,0);
 lcd.print(" SELECT MODE ");
 lcd.setCursor(0,1);
 byte num = read_byte(99);
 lcd.print(" # modes =");
 lcd.print(num);
 key=keypad.waitForKey();
  int mode_number_modified = 10;
 if(key-48 <= num){
   lcd.clear();
   lcd.setCursor(0,1);
   lcd.print("/ : WASH");
   lcd.setCursor(0,2);
   lcd.print("x : CHANGE");
   mode_number_modified = key - 49;
   memset(chosen_mode,0,4);
   memory_read(100+(4*mode_number_modified),chosen_mode,4);
   key=keypad.waitForKey();
```

```
if(key=='/'){// wash it!
      wash mode(chosen mode);
    }else if(key == 'x'){//change
      byte data[4];
     memset(data,0,4);
     lcd.clear();
     lcd.print("change mode");
     enter_mode_settings(data);
     memory_write(100+(4 * mode_number_modified),data,4);
    }else{
     lcd.clear();
     lcd.setCursor(0,1);
     lcd.print(" PLEASE TRY
     lcd.setCursor(0,2);
     lcd.print("
                                 ");
                      AGAIN!
     delay(1000);
}else if(key=='-'){// DEFAULT WASH
    byte default_wash[4];
    memory_read(100,default_wash,4); //read from 100 to 104
   wash_mode(default_wash);
}else if(key=='x'){// get info
    get_info();
}else{// bad input
   lcd.clear();
   lcd.setCursor(0,1);
   lcd.print(" PLEASE TRY
                               ");
   lcd.setCursor(0,2);
   lcd.print("
                               ");
                   AGAIN!
   delay(1000);
```