BILAG 5

Arkitektur

Indholdsfortegnelse

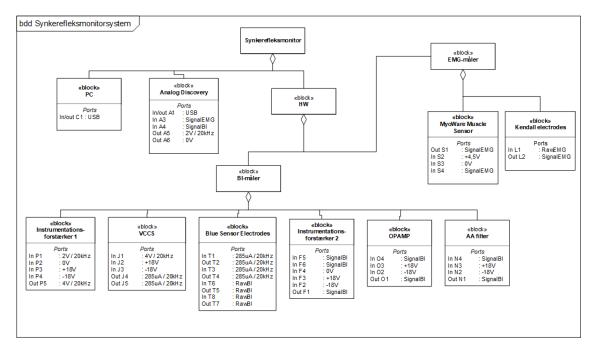
Kapitel 1 Indledning	2
Kapitel 2 Hardware	3
2.1 Blok definition diagram	3
2.2 Internal blok diagram	3
2.3 Blokbeskrivelse	4
Kapitel 3 Software	7
3.1 Blok definition diagram	7
Litteratur	8

Indledning

I dette bilag beskrives hardware- og softwarearkitekturen for systemet, som ønskes realiseret. Formålet med arkitekturen er at definere, hvilke "roller"de enkelte hardware- og softwareenheder skal tildeles. Når disse roller er tildelt kan man efterfølgende designe systemet i detaljer. For at illustrere arkitekturen i hardware-delen benyttes Blok definition diagram(BDD), Internal blok diagram(IBD) og en blokbeskrivelse, der indeholder uddybende beskrivelse af blokkene i BDD'et. For software-delens vedkommende benyttes også et BDD. Dette BDD bruges til at illustrere hovedblokkene som software-delen består af.

2.1 Blok definition diagram

Blok definition diagrammet på figur 2.1 viser synkerefleksmonitoren, som overordnet består af en hardware-blok (HW) og to blokke, som har relationer til HW-blokken. HW-blokken består ydeligere af to blokke, der hver repræsenterer en bioimpedans-måler (BI-måler) og en elektromyografi-måler(EMG-måler). EMG-måleren består af to komponenter og BI-måleren består af en række komponenter. Disse blokke tilsammen udgør apparatet BI-måler. Funktionerne af hver disse komponenter kan læses i tabel 2.1, hvor der også er beskrevet blokkernes signaltyper og navne.



Figur 2.1: Figuren viser de enkelte komponenter, som hardware-delen består af. Overordnet består systemet af en Bioimpedansmåler, en EMG-måler og enhed som både bruges til som dataopsamlingsenhed og funktionsgenerator. Udover det er der en PC blok.

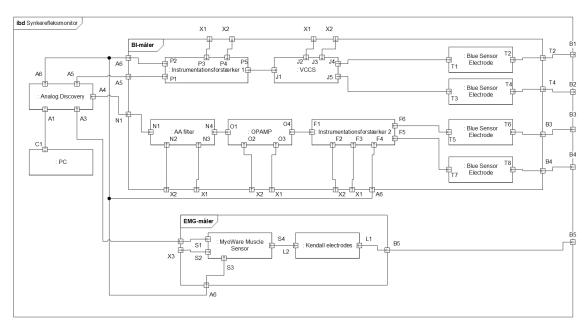
2.2 Internal blok diagram

Det interne blokdiagram på 2.2 viser den interne struktur og kommunikation mellem delsystemerne. Figur 2.2 indeholder to uafhængige blokke med navnene BI-måler og EMG-måler. De to blokke kommunikerer med Analog Discovery og en PC. For BI-målerens vedkommende starter kommunikationsflowet med at Analog Discovery'en generer et AC signal

2.3. Blokbeskrivelse

på 2V som sendes til den første af to Instrumentationsforstærker i BI-måler blokken. Instrumentationsforstærkeren forstærker de 2V med faktor 2. Det forstærkede signal sendes videre til strømgeneratoren, VCCS, som på baggrund af det indkommende 3V producerer en konstant strøm på. Strømmen sendes videre til et måleobjekt via. to elektroder, kaldet Blue Sensor Electrodes. To yderligere elektroder påsættes på måleobjektet for at måle en spændingsforskel. Denne spændingsforskel er svag og kræver at blive forstærket. Denne forstærkning foregår over to trin. Til den første trin anvendes en instrumentationsforstærker efterfulgt af en operationsforstærker. Det forstærkede signal over de to trin sendes videre til et anti-aliaseringsfilter, der dæmper frekvenskomponenter over Nyquist-frekvensen. Tilslut sendes signalet til en dataopsamlingsenheden Analog Discovery, der sender det opsamlede signal videre til en PC for at blive analyseret og vist. Delsystemerne instrumentationsforstærker 1, 2 og AA filteret forsynes med en eksitationsspænding på ±18V.

EMG-blokken består en Myoware Muscle Sensor og to elektroder, der måler spændingsfaldet over et valgt segment på et måleobjekt. Det målte signal opsamles også vha. Analog Discovery. Myoware Muscle Sensoren forsynes med en eksitationsspænding på 5V.



Figur 2.2: Figuren viser et internt blokdiagram, der illustrer den interne relation og signalflow mellem delsystemer. Overordnet set indeholder diagrammet to hovedblokke med hver deres subkomponenter. Den ene af de store blokke repræsenter en bioimpedansmålerapparat og den anden blok repræsenter en elektromyografi-apparat

2.3 Blokbeskrivelse

Nedenstående to tabeller viser hhv. grænsefladebeskrivelse og signalbeskrivelse af de blokke, som indgår i figur 2.2.

2.3. Blokbeskrivelse

Blok-navn	Funktionsbeskrivelse	Signaler	Kommentar
PC	Behandler input fra	USB	Dataoverførelse med
	Analog Discovery.		Analog Discovery
Analog Discovery	Fungerer som funk-	USB	Dataoverførelse med
	tionsgenerator, og		Analog Discovery
	A/D-konverter. Den		
	kommunikerer også		
	med PC'en.		
		SignalEMG	Indgangssignal
		SignalBI	Indgangssignal
		$2V,\!20kHz$	Funktionsgenerator
		0V	Reference
In strumentations for stærker	Forstærker 2V fra	$2\mathrm{V,}20\mathrm{kHz}$	Ingangsspænding
1	Analog Discovery til		
	4V.		
		0V	Funktionsgenerator
		+18V	Eksitationsspænding
		-18V	Eksitationsspænding
		2V,20kHz	Udgangssignal
VCCS	Genererer en kon-	4V,20kHz	Ingangsspænding
	stant strøm.		
		+18V	Eksitationsspænding
		-18V	Eksitationsspænding
		$285 \mathrm{uA},\! 20 \mathrm{kHz}$	Udgangssignal
Blue Sensor Electrodes	Transporterer strøm	$285 \mathrm{uA},\! 20 \mathrm{kHz}$	Udgangssignal
	til et måleobjekt og		
	måler biosignal fra et		
	måleobjekt.		
		SignalBI	Indgangssignal
In strumentations for stærker	Forstærker biosignal	SignalBI	Indgangssignal og ud-
2	fra et måleobjekt.		gangssignal
		0V	Reference
		+18V	Eksitationsspænding
		-18V	Eksitationsspænding
OPAMP	Forstærker signalet	SignalBI	Indgangssignal og ud-
	fra instrumentations-		gangssignal
	forstærker 2.		
		+18V	Eksitationsspænding
		-18V	Eksitationsspænding
MyoWare Muscle Sensor	Behandler EMG in-	SignalEMG	Udgangssignal
	put fra et måleobjekt.		
		+5V	Eksitationsspænding
		0V	Reference
Kendall electrodes	Transporterer biosig-	RawEMG	Indgangssignal
	nal fra et måleobjekt.	G: 153.50	1
		SignalEMG	udgangssignal

 $Tabel\ 2.1:\ Figuren\ viser\ blokbeskrivelsen\ for\ systemmet\ synkerefleksmonitor$

2.3. Blokbeskrivelse

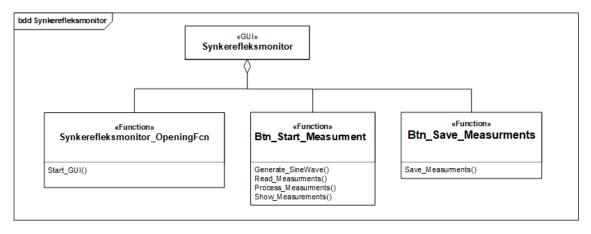
Tabel 2.2: Figuren viser signalbeskrivelsen for systemet synkerefleksmonitor

Blok- navn	Funktion	Område	Port 1	Port 2	Kommenta
0V	Reference til analoge spændinger		Analog Discovery, A6	Instrumentationsforstærker 1, P2	stel
			Analog Discovery, A6	Instrumentationsforstærker 2, F4	
			Analog Discovery, A6	MyoWare Muscle Sensor, S3	
5V	Forsynings- spænding til MyoWa- re Muscle Sensor	4,9-5,1 V	Analog Discovery, A2	MyoWare Muscle Sensor, S2	
+18V	Eksitations- spænding	16-18 V	X1	Instrumentationsforstærker 1, P3	
			X1	VCCS, J2	
			X1	Instrumentationsforstærker 2, F3	
			X1	OPAMP, O3	
			X1 X1	AA filter, N3	
-18V	Eksitations-	-1618	X2	Instrumentationsforstærker	
-10 V	spænding	V	$ig \Lambda 2$	1, P4	
	spænding	V	X2	VCCS, J3	
			X2	Instrumentationsforstærker	
			A2	2, F2	
			X2	OPAMP, O2	
			X2	AA filter, N2	
2V,	Genererer		Analog Discovery,	Instrumentationsforstærker	
20kHz	AC signal på 20 kHz med en amplitude		Affalog Discovery, A5	1, P1	
43.7	på 2V		T	Trada II	
4V,	Forstærket		Instrumentations-	VCCS, J1	
20kHz	AC Genereret		forstærker 1, P5	DI C DI I DI	
285uA, 20kHz			VCCS, J4	Blue Sensor Electrode, T1	
ZUKHZ	strøm		VCCS, J5	Blue Sensor Electrode, T3	
Signa-	Biosignal		Blue Sensor Electro-	Instrumentationsforstærker	
lBI	fra måleob- jekt		des, T5	2, F6	
	Jeku		Blue Sensor Electro-	Instrumentationsforstærker	
			des, T7	2, F6	
			Instrumentations	OPAMP, O4	
			forstærker 2, F1	OTAMI, O4	
			OPAMP, O1	AA filter, N4	
			AA filter, N1	Analog Discovery, A4	
Signal-	EMGsignal		IMyoWare Muscle	Analog Discovery, A3	
EMG	fra måleob- jekt		Sensor, S1, P5	2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2	6
USB	Kommunikat:	on	PC, C1	Analog Discovery, A1	
USD	med Analog	1011	10,01	Analog Discovery, A1	
	Discovery				
	Discovery				

Software 3

3.1 Blok definition diagram

Dette afsnit omhandler arkitekturen af softwaren, som anvendes til måling, analysering og visning af bioimpedans- og EMG-målinger. Arkitekturen af softwaren er drevet af de usecases, som er beskrevet i afsnittet systembeskrivelse. På baggrund af disse usecases udformes et BDD, som indeholder en parent-blok og tre child-blokke, der hver indeholder bestemte funktioner. I dette projekt anvendes Matlab til at realisere projektets softwaredel. Funktionaliteter som ønskes implementeret i Matlab skrives som funktioner. Disse funktioner skrives hver i en selvstændig m.fil, som kaldes fra en GUI fil, når de skal bruges. Da det ønskes i dette projekt at implementere en Matlab GUI med kontroller skrives koden til disse kontroller i funktioner. Kontrollerne kan være en knap, tekstfelt eller tekstboks. I stedet for at funktionerne ligger i én m.fil tildeles hver funktion sin egen m.fil. Hver funktion udfører en bestemt opgave, samt kan interagere med andre funktioner. Konkret fungerer softwaren ved at et sundhedspersonale initialiserer kodeeksekveringen ved at starte programmet Synkerefleksmonitor og efterfølgende trykke knappen "Start Measurements". Denne initiering af sundhedspersonalet medfører at der foretages to målinger simultant. Disse målinger analyseres og vises til sundhedspersonalet. Rækkefølgen hvori programmets kode eksekveres beskrives vha. et sekvens diagram. Dette diagram kan læses i designbilaget.



Figur 3.1: Figuren viser block definition diagrammet for det ønsket software. Diagrammet indeholder en hovedblok, der består af tre andre blokke, som hver indeholder Matlab funktioner. Disse funktioner tilsammen måler, analyserer og viser to målinger simultant.

USE casene skal ændres der vi nu har en anderledes sw arkitektur

Litteratur

[1] Kevin R. Aroom, Matthew T. Harting, Charles S. Cox, Ravi S. Radharkrishnan, Carter Smith, and Brijesh S. Gill. Bioimpedance Analysis: A Guide to Simple Design and Implementation. *Journal of Surgical Research*, 153(1):23–30, 2009.