

Obsah

1	Systémový návrh	2
1.1	Požadavky	2
1.2	Blokové schéma	2
1.3	Komunikační rozhraní	4
1.3.1	Výběr datové sběrnice	4
1.3.2	Sběrnice CAN	5
2	Návrh řídicí jednotky	6
2.1	Mikrokontrolér	6
2.2	Návrh zapojení a tvorba DPS	7
2.2.1	Zapojení ESP32 modulu	7
2.2.2	Napájecí obvod	8
2.2.3	Deska plošných spojů	9
2.3	Konektivita	10
3	Obecný modul periferie	13
3.1	Mikrokontrolér	13
3.2	Návrh zapojení a tvorba DPS	13
4	Volba a návrh periférií	15
4.1	LED osvětlení	15
4.1.1	Návrh zapojení	16
4.1.2	Tvorba DPS	19
4.2	Senzor teploty	20
4.3	Senzor výšky hladiny	20
4.4	Senzor pH	20
4.5	Ovládání 230V periférií	20
5	Software	22
5.1	Architektura	22
5.2	Firmware řídicí jednotky	22
5.3	Firmware periférií	22
5.4	Webové rozhraní	22
6	Sestavení a testování	23
	Seznam příloh	24

1 Systémový návrh

Tato část práce popisuje proces návrhu vlastního zařízení, které by mělo být výstupem této práce. Věnuje se konkretizaci požadavků na zařízení a koncepčního návrhu na systémové úrovni, který je zde podpořen blokovým schématem. Po celou dobu tvorby zařízení je kladen důraz na požadavky stanovené v této kapitole a na jejich základě jsou tvořena vhodná technická řešení. Detailně se jednotlivým blokům a jejich návrhu věnuje kapitola ??.

1.1 Požadavky

Cílem je vytvořit zařízení, které umožní co nejvíce automatizovat provoz akvária. Hlavním aspektem by měla být jednoduchost použití pro koncového uživatele, vše by mělo být nanejvýš intuitivní a přehledné. Zařízení musí mít možnost připojení k internetu prostřednictvím sítě Wi-Fi, uživatel tak bude moci zařízení konfigurovat a sledovat z libovolného místa za pomoci webové stránky popř. mobilní aplikace.

Požadavky jednotlivých akvaristů se mohou lišit a zároveň se v čase měnit. Vytvoření dokonalého a všestaránného zařízení, které vyhoví všem účelům použití není v časových ani finančních možnostech bakalářské práce, proto byl stanoven požadavek, aby bylo zařízení co nejvíce modulární a rozšiřitelné. Musí být zvolena taková architektura, aby bylo možné v budoucnu přidat další funkce a periferie bez nutnosti modifikovat stávající hardware.

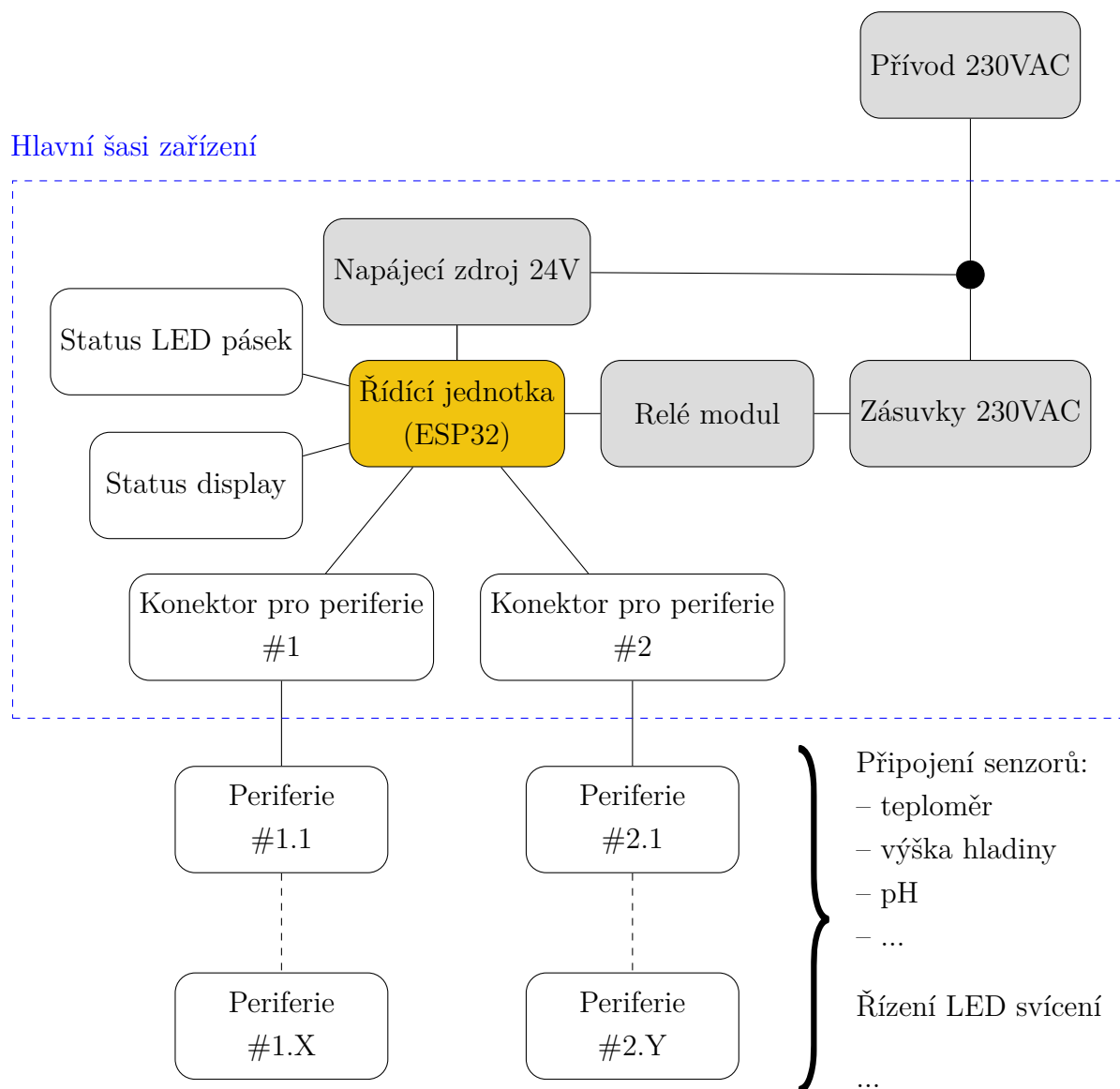
Výstupem bakalářské práce by mělo být zařízení schopné monitorovat některé akvaristické veličiny a na základě jejich hodnoty informovat uživatele a ovládat akvárium. Zařízení bude přímo řídit LED páskové osvětlení na 12 V a spínat popř. vypínat již existující akvaristické přístroje pracující se síťovým napětím 230 V.

Jelikož modulární architektura bude nepochybně vyžadovat použití více než jednoho mikrokontroleru a tedy také více různých firmwarů, je potřeba zajistit jejich vzájemnou kompatibilitu a stabilitu celého systému. Veškerý firmware tak musí být verzovaný a po připojení nové periferie musí řídicí jednotka rozpoznat, o jakou periferii se jedná. V případě připojení nekompatibilní periferie (např. z důvodu zastaralého firmwaru řídicí jednotky) musí být uživatel upozorněn a nesmí být nijak narušena funkce zbytku systému. Aby bylo možné těmto situacím předejít, musí mít řídicí jednotka možnost vzdálené aktualizace firmwaru.

1.2 Blokové schéma

Blokové schéma zařízení se nachází na obr. 1.1. Pro pohodlné použití je hlavní část zařízení soustředěna do jedné krabičky napájené přívodním síťovým kabelem. Užíva-

tel pak dle potřeby připojí příslušenství pracující s napětím 230 V do integrovaných síťových zásuvek a veškeré další periferie za pomoci jednoho z univerzálních konektorů. O stavu zařízení bude uživatel informován sérií notifikačních LED a malým displayem.



Obr. 1.1: Blokové schéma systému.

Pro napájení vlastní elektroniky zařízení bude v šasi umístěn hotový modul spínaného zdroje převádějící síťové napětí 230 V na stejnosměrných 24 V se kterými pak zařízení dále pracuje (viz sekce 2.2.2).

Z hlediska bezpečnosti je potřeba zajistit, aby se uživatel ani samotná nízkonapěťová část obvodu nemohli dostat do kontaktu s nebezpečným napětím. Toho bude dosaženo galvanickým oddělením částí zařízení pracujících se síťovým napětím.

V blokovém schématu (obr. 1.1) jsou všechny tyto části podbarveny šedou barvou. Galvanického oddělení bude dosaženo použitím vhodných komerčně dostupných modulů, které již mají tento problém vyřešen. U relé modulu je potřeba zvolit variantu s optočlenem a pro napájecí zdroj s výstupem 24 V pak zkontrolovat v dokumentaci přítomnost galvanického oddělení.

1.3 Komunikační rozhraní

Před návrhem jednotlivých částí zařízení je zapotřebí definovat komunikační rozhraní mezi řídicím modulem a periferiemi, protože právě od jeho specifikace se následně odvíjí tvorba zbytku zařízení.

Úkolem rozhraní je obousměrně komunikovat s periferiemi, tedy např. stahovat data z připojených sensorů a zároveň za pomoci příkazů periferie řídit. Kromě datové komunikace musí rozhraní periferie také napájet a to i v případě energeticky náročnějších obvodů jako např. osvětlení.

1.3.1 Výběr datové sběrnice

Existuje celá řada datových sběrnic, které jsou v elektrotechnice hojně využívány. Každá z nich má své výhody a nevýhody stejně jako jisté limitace použití. V tab. 1.1 se nachází výčet různých sběrnic, které byly při výběru uvažovány.

Protože hlavní šasi zařízení nabízí dva konektory, ale žádoucí je připojit větší předem nedefinovaný počet periférií, je potřeba, aby sběrnice umožnila připojení více zařízení. Obecný problém všech sběrnic je omezení jejich maximální délky, s rostoucí délkou se sběrnice snáze zaruší, navíc z důvodu parazitních vlastností vedení dochází k zaoblení ostrých hran signálu, dlouhé vedení se chová jako filtr typu dolní propust. V důsledku toho se snižuje maximální rychlost sběrnice.

Sběrnice SPI nebo **i2c!** je obecně doporučeno používat pouze v rámci DPS, tedy na krátké vzdálenosti. Při snížení rychlosti je možné je používat i na větší vzdálenost, ovšem modulární scénář vytvářeného systému teoreticky nestanovuje žádný délkový limit a bylo by velmi obtížné spolehlivě určit, kolik periférií uživatel může za sebe zapojit při zachování spolehlivé komunikace.

UART je výhodný svou jednoduchou implementací a umožňuje obousměrnou asynchronní komunikaci. Nevýhodou je že funguje pouze pro dvě zařízení. Jednou z možností jak tuto limitaci obejít by bylo zavedení řetězového způsobu komunikace, kdy by každé zařízení komunikovalo se dvěma sousedními a informace by se postupně předávala dále až k cílovému zařízení. Tento systém je relativně jednoduchý, ale například v případě poruchy jednoho zařízení se odpojí všechna následující zařízení, což může mít neočekávané následky.

Tab. 1.1: Datové sběrnice, porovnání [1].

Typ	Výhody	Nevýhody	Limitace
SPI	<ul style="list-style-type: none"> - Více zařízení na sběrnici - Vysoká rychlost přenosu dat - Jednoduchý protokol 	<ul style="list-style-type: none"> - Nutný CS pin pro každé zařízení 	<ul style="list-style-type: none"> - Určeno na krátkou vzdálenost
I ² C	<ul style="list-style-type: none"> - Pouze 2 piny - Více zařízení – 128 adres 	<ul style="list-style-type: none"> - Riziko kolize adres - Nižší rychlost přenosu dat proti SPI 	<ul style="list-style-type: none"> - Určeno na krátkou vzdálenost
CAN	<ul style="list-style-type: none"> - Vysoká spolehlivost - Dlouhé propojení 	<ul style="list-style-type: none"> - Vyšší náklady na implementaci - Nižší rychlost přenosu dat 	<ul style="list-style-type: none"> - Nepodporovano běžnými MCU – nutný externí řadič
UART	<ul style="list-style-type: none"> - Jednoduchá implementace - Možnost asynchronní komunikace 	<ul style="list-style-type: none"> - Nižší rychlost přenosu dat proti SPI - Pouze 2 zařízení 	<ul style="list-style-type: none"> - Pouze 2 zařízení - Určeno na krátkou vzdálenost

Sběrnice CAN je určena pro provoz v průmyslovém prostředí (zejména je používána v automobilovém průmyslu) a díky své robustnější konstrukci ji lze bez problému použít i na delší vzdálenosti a pro více zařízení. Při komunikaci je používán diferenční pár vodičů, takže i odolnost proti rušení je výrazně lepší. Nevýhodou je ale její o něco složitější a dražší implementace. Většina běžných mikrokontrolerů nemá pro CAN vestavěnou periferii a je tak potřeba buďto zvolit dražší mikrokontroler nebo připojit externí ovladač řízený např. přes SPI, dále je nutné přidat i řadič, který převede signál na diferenční a zároveň umožní zvýšit provozní napětí na 12 nebo 24 V, čímž dojde ještě k lepšímu potlačení šumu.

1.3.2 Sběrnice CAN

Po důkladné rešerši a zvážení zmíněných kladů a záporů byla zvolena sběrnice CAN. ESP32 jakožto již zvolený mikrokontroler řídící jednotky obsahuje vestavený CAN kontroler a pro moduly periferií byl na základě tohoto rozhodnutí zvolen také vhodný mikrokontroler. Co se týče nutnosti přidání řadiče, jedná se sice o další součástku, která na první pohled navyšuje cenu zařízení, kromě převodu signálu na diferenční ale zajišťuje také ochranu konektorů proti mnoha nežádoucím jevům jako je zkrat, ESD výboj nebo přepětí. Tímto se ve výsledku celé zapojení zlevní a zjednoduší.

2 Návrh řídicí jednotky

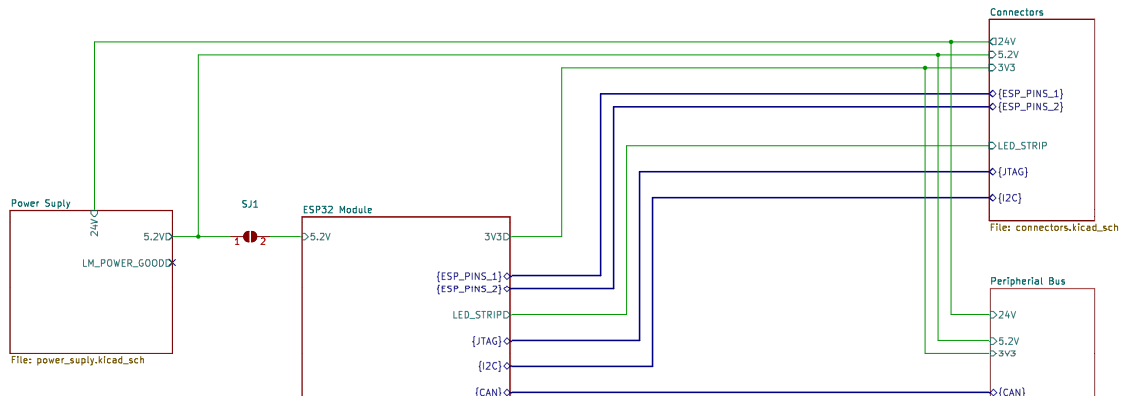
Řídicí jednotka je jádrem celého zařízení. Její funkcí je řízení systému a zároveň komunikace s uživatelem za pomoci Wi-Fi. Musí v sobě nést informaci o konfiguraci systému a na jejím základě zpracovávat data z jednotlivých připojených periferií. Podle uživatelem nastavených scénářů pak dynamicky reaguje na změny hodnot měřených akvaristických veličin a ovládá akční členy (osvětlení, ohřev, filtr vody). Za pomoci displaye a LED pásku také informuje uživatele o momentálním stavu zařízení.

2.1 Mikrokontrolér

Při výběru vhodného mikrokontroleru bylo potřeba zohlednit výše zmíněné požadavky, tedy zejména Wi-Fi konektivitu a dostatečný výkon k její obsluze, periferii CAN a dostatek GPIO pinů pro připojení zbylých modulů v hlavním šasi (viz obr. 1.1). Na trhu existuje vícero výrobců nabízejících mikrokontrolery s vhodnými parametry, z důvodu jednoduchosti použití a nízké ceny byl nakonec zvolen model ESP32 od firmy Espressif, konkrétně modul WROOM-32E [2] s čipem ESP32-D0WDR2-V3 [3]. Tento modul je často využíván v různých hobby projektech, ale také v komerčních aplikacích zejména v oblasti chytré domácnosti. Z tohoto důvodu k němu existuje velká škála softwarových knihoven a v rámci komunity uživatelů je také sdíleno mnoho projektů, kterými je možné se inspirovat.

2.2 Návrh zapojení a tvorba DPS

Řídící jednotka je tvořena jednou speciálně navrženou DPS, která kromě samotného mikrokontroleru obsahuje také měnič napětí typu BUCK ke snížení napájecího napětí externího zdroje na hodnotu 5,2 V (odůvodnění v sekci ??). Toto napětí je pak dále používáno pro napájení samotného mikrokontroleru řídicí jednotky a zároveň je vyvedeno na konektor pro připojení periférií. Blokové schéma na úrovni logických bloků v rámci jedné DPS je na obr. 2.1, jednotlivým částem se blíže věnují další sekce. Celé schéma je k dispozici v příloze ??.



Obr. 2.1: Blokové schéma řídicí jednotky. Vytvořeno v KiCad 7.0.

2.2.1 Zapojení ESP32 modulu

Při tvorbě schématu bylo vycházeno z dokumentace výrobce [2] a také ze schématů různých existujících vývojových desek. K zajištění správné a spolehlivé funkce modulu je potřeba dodržet několik věcí. Výřez schématu obsahující potřebné doplňující obvody pro ESP32 modul je na obr. 2.2.

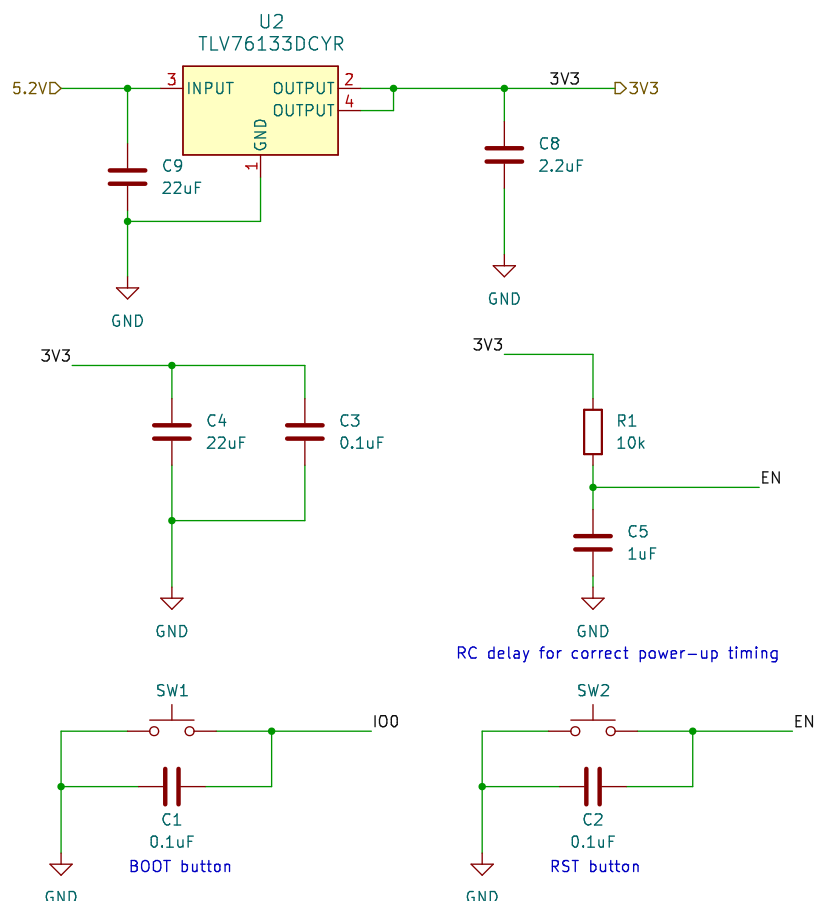
Na napájecí pin (3V3) je třeba přivést stabilní napětí a opatřit ho blokovacími kondenzátory (C1, C3). Ke snížení napětí z původních 5,2 V na požadovaných 3,3 V je použit lineární regulátor TLV76133 (U4).

Dále je potřeba přivést kladné napětí na povolovací pin (EN). Z dokumentace vyplývá, že by mělo být přivedeno až po ustálení napájecí linky. Uvedený čas nutný ke stabilizaci je roven $t_{STBL} = 50 \mu s$ [3]. Požadované zpoždění zajistí RC článek (R1, C2) s časovou konstantou τ :

$$\tau = R_1 C_2 = 10 \text{ k}\Omega \cdot 1 \mu\text{F} = 10 \text{ ms} \quad (2.1)$$

Jak je vidět, byla zvolena dostatečná návrhová rezerva.

Pro možnost resetu zařízení a vstupu do bootloadru byla doplněna také dvě tlačítka (SW1, SW2).

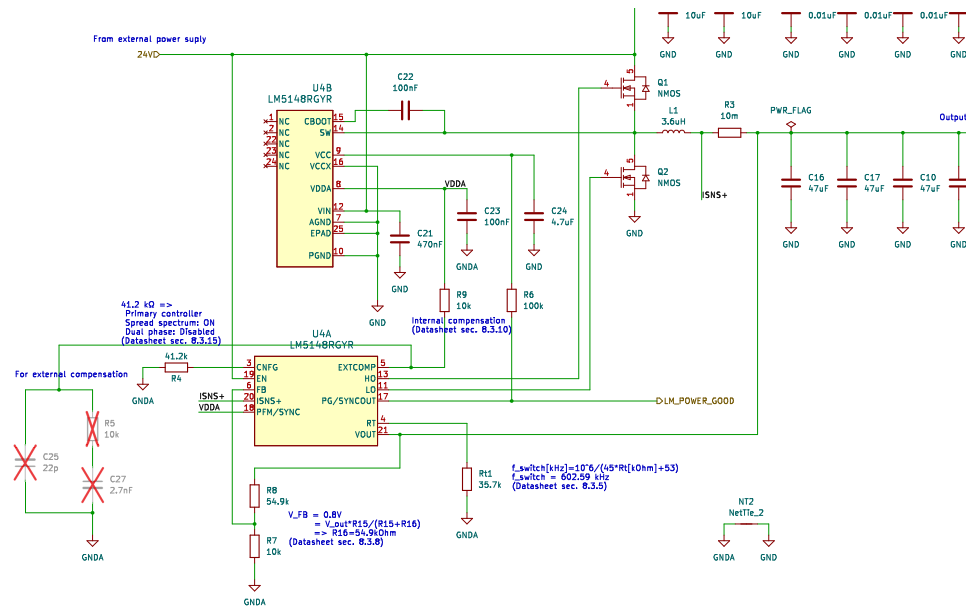


Obr. 2.2: Podpůrné obvody pro modul ESP32-WROOM-E. Vytvořeno v KiCad 7.0.

2.2.2 Napájecí obvod

Pro napájení celého zařízení je použit externí zdroj stejnosměrného napětí 24 V, toto napětí je rozvedeno všem připojeným periferiím (viz sekce ??). Pro většinu komponent je ale nutné napětí snížit. K tomuto účelu byl navržen DC/DC měnič typu buck s požadovaným výstupním napětím 5,2 V. Existuje celá řada čipů vyvinutých pro tento účel. Aplikace v tomto zařízení je specifická svými požadavky na výstupní proud, zatímco samotná řídicí jednotka nebude odebírat velký proud, není jasné, kolik periferií a s jakými výkonovými požadavky uživatel k systému připojí. Navržený měnič tak musí fungovat v širším rozsahu proudů (řádově od desítek mA po jednotky A) a to s co nejlepší účinností.

Aby bylo vyhověno zmíněným požadavkům a zachována návrhová rezerva, byl jako základ buck měniče zvolen čip LM5148 [4]. Jedná se o moderní součástku firmy Texas Instruments s velkou výkonovou rezervou. Tento čip funguje pouze jako buck kontroler a zapojení je potřeba doplnit zapojení dvěma externími MOSFET tranzistory, většina tepelných ztrát vzniká právě na nich, čímž se sníží ohřev samotného



Obr. 2.3: Napájecí obvod řídicí jednotky. Vytvořeno v KiCad 7.0.

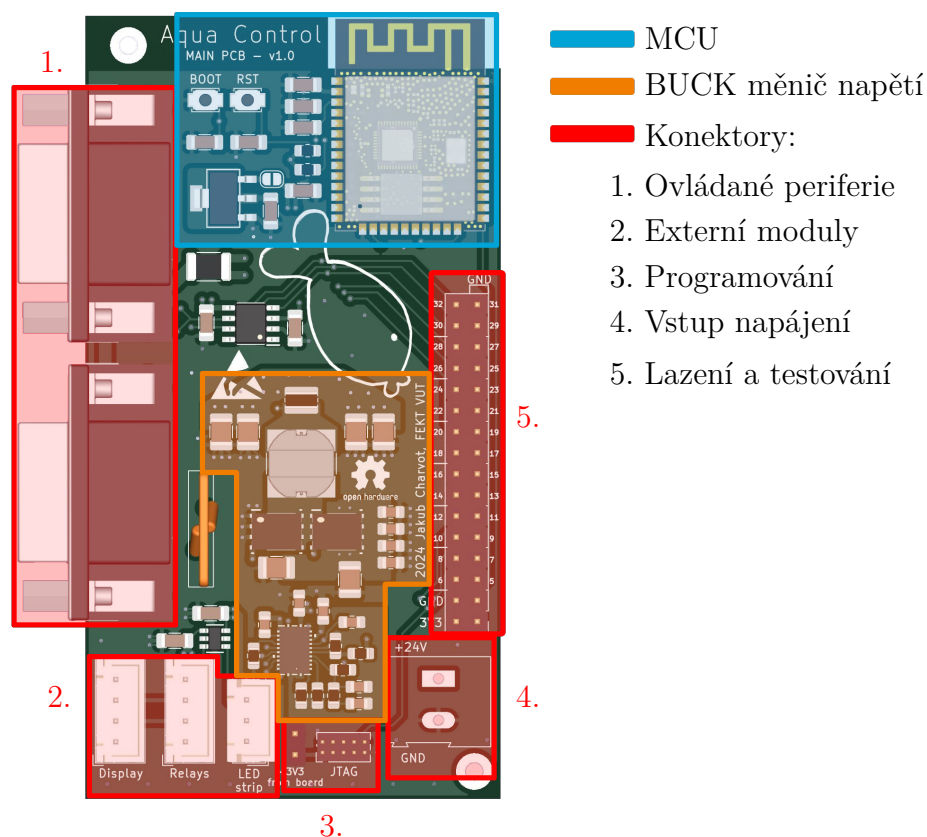
čipu a generované teplo se lépe rozloží. Na volbě tranzistorů závisí také výsledná účinnost měniče. Při návrhu zapojení této součástky byl použit nástroj Webench Power Designer [5], který podle zadaných parametrů navrhne konkrétní schéma zapojení, provede simulaci a zobrazí grafy upravené na míru zadaným hodnotám. Tento nástroj uvádí přibližnou účinnost zapojení jako 88 %. V navrženém schématu bylo posléze provedeno několik změn, aby vše odpovídalo požadavkům uvedeným v katalogovém listu součástky [4]. Výsledné zvolené zapojení se nachází na obr. 2.3. V obrázku se nachází také odkazy ke konkrétním kapitolám katalogového listu relevantních k volbě hodnot vybraných součástek.

TODO: výpočty

2.2.3 Deska plošných spojů

Ačkoliv se jedná o relativně jednoduchou DPS, je potřeba při návrhu dbát jistých pravidel a doporučení. Modul ESP32 je vybaven anténou a volba jeho umístění na DPS je rozhodujícím faktorem pro následný výkon antény. Další částí vyžadující správný návrh rozložení je pak BUCK měnič.

Prvním krokem návrhu je volba počtu vrstev a jejich funkce. Vyšší počet vrstev umožňuje nabízet více prostoru pro vedení cest a také umožňuje lepší zemnění, čímž se zároveň zlepšují vlastnosti zařízení z hlediska EME (emise elektromagnetického záření). Zvolený výrobce (JLC PCB [6]) nabízí výrobu desek s jednou až dvaceti vrstvami mědi. Byla zvolena čtyřvrstvá deska, která je pro danou aplikaci dostatečná



Obr. 2.4: Vizualizace DPS řídicí jed. s vyznačením jednotlivých částí.

a stále se nachází v nejnižší cenové skupině výrobce. Rozložení vrstev je vyobrazeno na obr. 2.5.

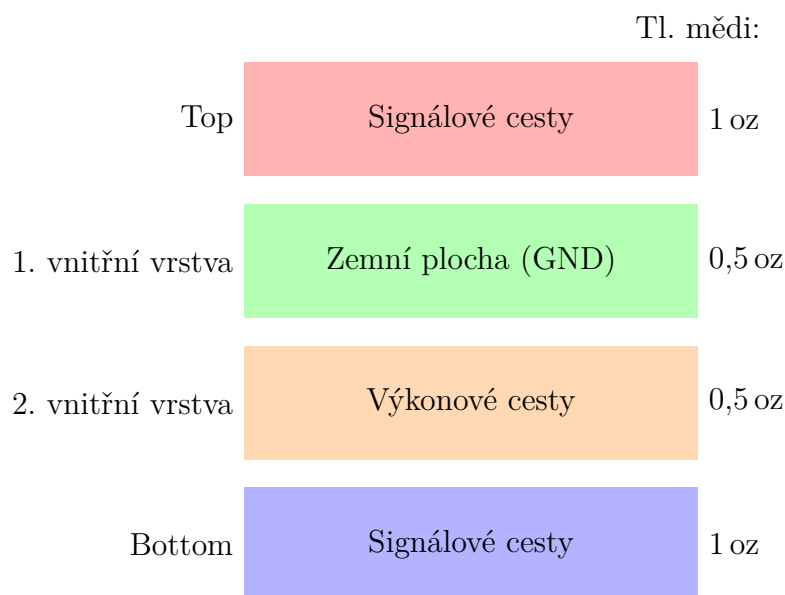
Pro optimální funkci Wi-Fi antény výrobce doporučuje umístit ESP32 modul do pravého horního rohu DPS tak, aby se pod anténou nenacházela vrstva mědi a nejlépe ani samotná deska [7]. Na obr. 2.4 je zobrazen výsledný návrh DPS, v modře vyznačené oblasti lze vidět, že tyto požadavky byly splněny. Vedle ESP32 modulu se nachází související součástky popsané v sekci 2.2.1.

Měnič napětí

TODO: Zde popis návrhu, zdroje, obrázky

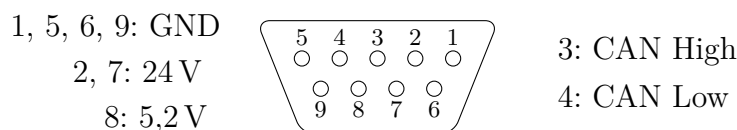
2.3 Konektivita

Řídicí jednotka je vybavena několika konektory, jak je opět možno vidět na obr. 2.4. Na levé straně DPS (značeno 1.) se nachází konektory pro připojení periférií připravené pro montáž do panelu, kde pak budou přístupné uživateli. Ostatní vyznačené konektory slouží pro připojení externích modulů v rámci hlavního šasi (viz blokové



Obr. 2.5: Rozložení vrstev DPS řídicí jednotky.

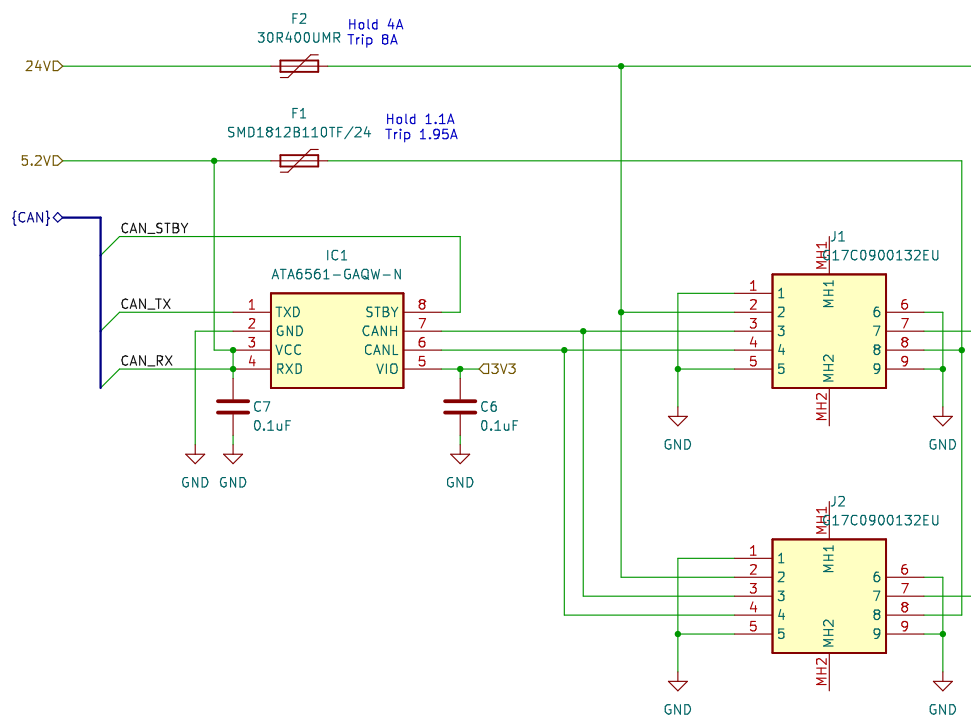
schéma na obr. 1.1) popř. pro programování a testování, nebudou tedy volně přístupné uživateli.



Obr. 2.6: Přiřazení pinů konektorů D'sub 9 pro připojení periférií.

Abychom předešli poškození zařízení při nevhodném zacházení uživatelem, je potřeba pro volně dostupné konektory přidat dodatečnou ochranu. Jak je vidět na obr. ??, konektor pro periferie sdružuje jak datovou komunikaci, tak i napájení. Ochranu diferenční datové linky zajistí samotný CAN řadič, který je určen pro průmyslové použití a obsahuje zabudovanou ochranu jak proti zkratu datové linky vůči napájení, tak proti ESD [8].

Co se týče napájecích vodičů, každý z nich je ošetřen vratnou pojistkou (ang. polyfuse) dimenzovanou podle předpokládaného maximálního odběru zařízení. Při překročení tohoto proudu např. z důvodu zkratu v některé z periférií pojistka sepne a proud v obvodu omezí na minimum. Schéma zapojení konektorů spolu s hodnotami vratných pojistek se nachází na obr. 2.7.



Obr. 2.7: Zapojení a ochrana konektorů. Vytvořeno v KiCad 7.0.

3 Obecný modul periferie

Díky zvolené koncepci systému je možné za periférii považovat jakékoliv zařízení schopné obousměrně komunikovat po navržené sběrnici. Není vyloučeno, aby byla každá periferie navržena zcela odlišně na základě svých vlastních požadavků na výkon, počet pinů nebo dostupná rozhraní daného MCU. Hlavní výhodou této koncepce je to, že periferie mohou být vyvíjeny postupně a přidávány do již funkčního a odladěného systému bez nutnosti modifikovat stávající hardware. V případě chyby v návrhu periferie je také oprava méně náročná, než by tomu bylo v případě zabudování veškeré funkcionality přímo do řídicí jednotky.

Nicméně pokud by byl pro každou periférii zvolen zcela jiný mikrokontroler a vytvořen vlastní návrh DPS, vývoj více periférií by byl zbytečně drahý a časově náročný. Proto byl zvolen koncept „obecného modulu periferie“, tedy jedné DPS s konkrétním mikrokontrolerem zajišťující připojení ke komunikačnímu rozhraní, napájení periferie a rozhraní pro programování. Kromě toho budou na DPS dvě dutinkové lišty, do kterých bude možné vsadit druhou DPS (popř. během vývoje pouze prototypovací desku) ve funkci dceřinné desky (ang. daughterboard). Vložená deska pak bude obsahovat obvody nutné přímo pro danou konkrétní periférii.

3.1 Mikrokontrolér

Kritéria pro výběr mikrokontroleru byla následující:

- Musí nutně splňovat:
 - CAN periferie – pro komunikaci po sběrnici
 - PWM výstup – řízení LED, popř. jiné
 - ADC – pro práci s analogovými sensory
 - Nízká cena
- Je výhodou:
 - Dobrá dokumentace, komunita uživatelů
 - Zkušenost autora s danou platformou
 - Další periferie (**i2c!**, SPI, ...)

Na základě těchto kritérií byl vybrán mikrokontroler **PIC16F15325** od firmy Microchip, ten splňuje všechna kritéria a disponuje také množstvím dalších periférií, které by mohly být v budoucnu užitečné [9].

3.2 Návrh zapojení a tvorba DPS

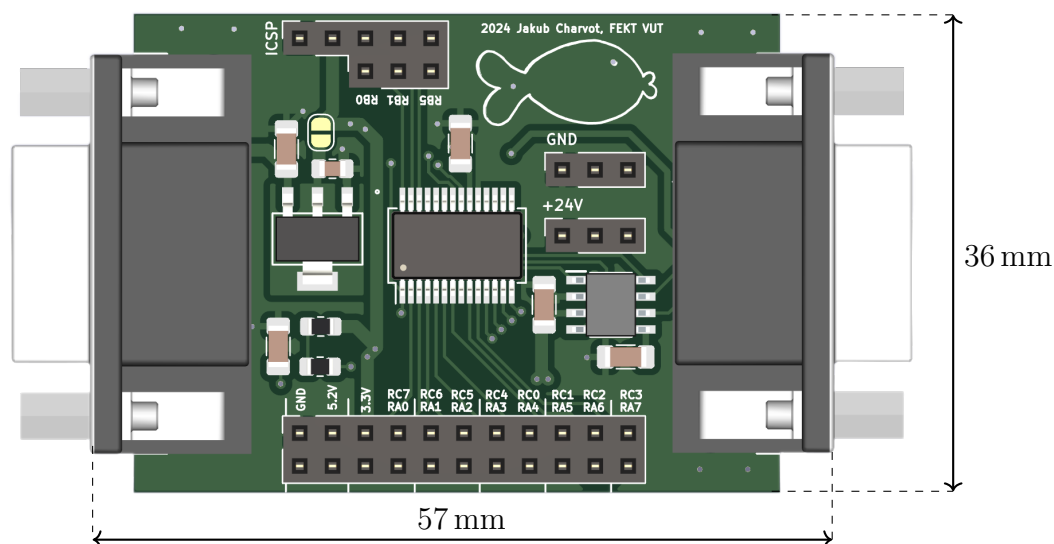
Celé schéma pro obecný modul periferie se nachází v příloze ???. Návrh zapojení lze rozdělit na tři části. V prvním kroku je zapojen mikrokontroler tak, aby byly

opět splněny všechny požadavky výrobce. Mikrokontrolery řady PIC se vyznačují značnou jednoduchostí použití a ke správnému chodu jim stačí jen minimum dalších součástek. V případě PIC18F26Q83 postačí připojit blokovací kondenzátor (C6) na napájení (pin VCC) a přivést kladné napětí na resetovací pin (MCLR). MCU je dále doplněn resetovacím tlačítkem pro pohodlnější práci při vývoji a testování firmwaru a regulátorem napětí (U1) s výstupem 3,3 V.

Ve druhém kroku je přidána dvojice D'sub konektorů a CAN řadič ATA6561 obdobně jako u řídicí jednotky popsané v sekci 2.2. Na závěr jsou všechny dosud nevyužité piny vyvedeny na konektor (dutinkovou lištu), aby byly jednoduše dostupné pro připojenou dceřinnou desku. Pro napájení výkonově náročnějších periférií (např. ovladač LED osvětlení) jsou zvlášť vyvedeny ještě dvě trojice pinů připojené na 24 V a zem (GND).

Tvorba DPS

Hlavním cílem bylo vytvořit DPS co nejmenší, jelikož se jedná o samostatné moduly, kterých bude v systému zapojeno několik a pro manipulaci a rozmístění modulů okolo akvária je menší rozměr výhodou. Hlavní limitací v této snaze není počet součástek, ale spíše rozměry mechanických prvků, zejména konektorů D'sub. Na obr. 3.1 je vidět výsledný návrh DPS s osazenými součástkami a dosaženými rozměry. Je zřejmé že jiným rozložením dutinkových lišt by se návrh dal ještě drobně zmenšit, ale je potřeba ponechat jistou flexilitu pro tvorbu dceřinných desek.



Obr. 3.1: Vizualizace DPS obecného modulu periferie.

Co se týče rozložení vrstev, byla opět použita čtyřvrstvá deska se strejnou strukturou jako je na obr. 2.5 pro DPS řídicí jednotky. Celý návrh DPS se nachází v příloze TODO.

4 Volba a návrh periférií

Tato kapitola se již věnuje návrhu konkrétních periférií, tedy jednotlivých senzorů a akčních členů. Po technické stránce jsou všechny zmíněné moduly nadstavbou pro „obecný modul periferie“ popsaný detailně v předešlé kapitole. Jelikož je celý systém modulární, je pravděpodobné, že postupem času bude dále rozšiřován o nové typy periférií a i v současné chvíli je jich v plánu více, než je v možnostech této práce. Pro lepší přehlednost se v tab.4.1 nachází přehled všech realizovaných i v tuto chvíli pouze plánovaných periférií.

Tab. 4.1: Přehled periférií.

Název	Typ	Napájení	Měřené / ovládané veličiny	Realizováno
Sensor teploty	S	5 V	Teplota vody	Ano, kap. 4.2
Sensor hladiny	S	5 V	Výška hladiny (spojitě + skokově)	Ano, kap. 4.3
LED osvětlení	A	24 V	Intenzita osvětlení	Ano, kap. 4.1
Sensor pH	S	5 V	pH vody	Ano, kap. 4.4
Topné těleso	A	230 V	Ohřev vody	Ano, kap. 4.5
Filtr vody	S	230 V	Filtrace vody	Ano, kap. 4.5
Krmítko	A	24 V	Dávkování krmiva	N
Sensor průtoku	S	-	Voda tekoucí filtrem	N
	S			A
	S			A
	S			A
	S			A
	S			A
	S			A
	S			A
	S			A

4.1 LED osvětlení

Úkolem této periferie je zajistit osvětlení akvária a umožnit jeho ovládání. V porovnání s ostatními moduly je zapojení relativně komplexní a proto byla pro tuto periferii navržena a zhotovena vlastní DPS (fungující jako dceřinná deska, viz. 3). Jako typ svítidla byly zvoleny LED pásy pracující s napětím 12 V. Modul musí být

schopen samostatně ovládat 2 LED pásy, kdy za pomoci regulace proudu do LED pásku nastaví intenzitu osvětlení.

4.1.1 Návrh zapojení

Na začátku návrhu je potřeba specifikovat si požadavky na elektrické parametry zapojení. Uvažujme délku každého pásku $l = 1$ m, vstupní napětí získané z konektoru D'sub $U_{in} = 24$ V a výstupní napětí pro které je pásek určen $U_{out} = 12$ V. Pro stanovení maximálního proudu bylo vycházeno z údajů na e-shopu LED Solution [10], kdy nejvýkonější nabízený LED pásek pro dané napětí má příkon $P_i = 20$ W/m. Pak každý kanál musí být schopen dodat proud odpovídající nejnáročnějšímu scénáři:

$$I_{max} = \frac{P_i \cdot l}{U_{out}} = \frac{20 \cdot 1}{12} = 1,66 \text{ A} \quad (4.1)$$

Jelikož se jedná o dceřinnou desku pro obecný modul, rozměr výsledné DPS je omezen a část plochy je navíc využita konektory pro vsazení do obecného modulu. Je tedy potřeba zvolit co nejvíce integrované řešení, které současně slibuje dobrou účinnost a tedy co nejnižší ohřev zařízení během provozu.

Pro řízení LED osvětlení je často používán proudový zdroj, který umožňuje lineárně regulovat výstupní proud a tím i intenzitu osvětlení. Na trhu existuje opět celá řada čipů určena přímo k ovládání LED pásků [TODO], problém je zde ale v tom, že uživatel velmi pravděpodobně připojí pásek s nižším, předem neznámým příkonem. Maximální proud je tedy specifický danému LED pásku a proudový zdroj by musel zároveň spolehlivě zaručit, že nebude překročeno napětí $U_{out} = 12$ V.

Touto funkcí většina čipů nedisponuje a pokud ano, nejsou dostatečně integrované pro použití v této aplikaci. Po důkladné rešerši a několika iteracích návrhu se nakonec jeví jako nejlepší použití napěťového měniče typu BUCK spolu se zesilovačem pro snímání proudu. Snímaný proud je následně zpracován mikrokontrolerem a jsou upraveny poměry ve zpětné vazbě měniče, aby napětí odpovídalo požadovanému proudu.

Popis schématu a výpočty hodnot součástek

Zjednodušené schéma pro jeden ovládaný kanál se nachází na obr. 4.1, při výpočtech bude použito označení součástek z tohoto schématu. Úplné schéma pak lze nalézt v příloze TODO.

Jako BUCK kontroler je zvolen čip AP63356Q vyvinutý společností Diodes incorporated, jedná se o úspornou a velmi malou součástku, která v sobě integruje oba potřebné MOSFET tranzistory a spíná s pevně danou frekvencí $f_{SW} = 450$ kHz [TODO]. Pro snímání proudu poslouží čip INA180A4 firmy Texas Instruments [TODO].



Nastavení výstupního napětí měniče je dosaženo za pomoci zpětnovazební smyčky mezi výstupním uzlem (I.) a zpětnovazebním pinem FB (uzel II.). V uzlu II. je drženo konstantní napětí 0,8 V [TODO], poměrem rezistorů R_3 a R_4 je pak definováno výstupní napětí. Zvolíme hodnotu odporu $R_4 = 10 \text{ k}\Omega$, pro maximální požadované napětí $U_{outMAX} = 12 \text{ V}$ platí:

$$R_3 = R_4 \cdot \left(\frac{U_{outMAX}}{0,8} - 1 \right) = 10 \text{ k} \cdot \left(\frac{12}{0,8} - 1 \right) = 140 \text{ k}\Omega \quad (4.2)$$

17

je definován hodnotou R_5 , snížením jeho hodnoty lze dosáhnout na výstupu ještě nižšího napětí. Pro hodnotu $R_5 = 100 \text{ k}\Omega$ zobrazenou ve schématu lze nejnižší možné napětí vypočítat následovně:

$$U_{outMIN} = 0,8 + R_3 \cdot I_3 = 0,8 + R_3 \cdot \left(\frac{0,8}{R_4} - \frac{U_{VDD} - U_{D1}}{R_4 + R_5} \right) \quad (4.3)$$

Kdy $U_{VDD} = 3,3 \text{ V}$ je maximální napětí pinu RA3 a $U_{D1} = 0,35 \text{ V}$ je prahové napětí zvolené diody. Po dosazení získáme:

$$U_{outMIN} = 0,8 + 140 \text{ k} \cdot \left(\frac{0,8}{10 \text{ k}} - \frac{3,3 - 0,35}{10 \text{ k} + 100 \text{ k}} \right) = 8,25 \text{ V} \quad (4.4)$$

Toto napětí by mělo být dostatečně nízké k úplnému zhasnutí LED pásku.

TODO: Kompenzace

V dalším kroku je stanovena hodnota induktoru L_1 . Výrobce doporučuje zvolit zvlnění proudu induktorem (ripple) ΔI_L jako 30 až 50 % maximálního proudu čipu. Při zvolení střední hodnoty 40 % získáme:

$$\Delta I_L = 0,4 \cdot I_{IC-max} = 0,4 \cdot 3,5 = 1,4 \text{ A} \quad (4.5)$$

Odpovídající hodnota indukčnosti je vypočtena následujícím vztahem:

$$L_1 = \frac{U_{outMAX} \cdot (U_{in} - U_{outMAX})}{U_{in} \cdot \Delta I_L \cdot f_{SW}} \quad (4.6)$$

Po dosazení získáme:

$$L_1 = \frac{12 \cdot (24 - 12)}{24 \cdot 1,4 \cdot 450 \text{ k}} = 9,52 \text{ }\mu\text{H} \quad (4.7)$$

Zvolíme nejbližší běžně používanou hodnotu $L_1 = 10 \text{ }\mu\text{H}$.

Pro vstupní (C_1) a výstupní (C_6) kapacitu použijeme hodnoty doporučené výrobcem, stejně tak pro bootstrap kondenzátor C_3 .

Poslední součástíou zůstává měřicí rezistor R_6 . Tímto rezistorem protéká celý výstupní proud měniče, v rámci minimalizace ztrátového výkonu by měl mít tedy co nejmenší odpor. Musíme ovšem také brát v potaz rozsah měřicího zesilovače INA180A4. Tato součástka se vyrábí v několika variantách, byla zvolena varianta s nejvyšším ziskem $G_{INA} = 200$ pro zachování co nejnižší hodnoty rezistoru, výstupní napětí zesilovače je v rozsahu 0 až 3,3 V (VDD mikrokontroleru). Při maximálním očekávaném proudu chceme dosáhnout horní hranice rozsahu zesilovače, z této podmínky vyplývá vztah pro výpočet R_6 :

$$R_6 = \frac{U_{VDD}}{I_{max} \cdot G_{INA}} = \frac{3,3}{1,66 \cdot 200} = 9,94 \text{ m}\Omega \quad (4.8)$$

Zvolíme blízkou hodnotu $R_6 = 10 \text{ m}\Omega$.

Očekávané parametry

Pro výpočet výstupního zvlnění (v uzlu I.) chybí údaj o ekvivalentním sériovém odporu (ESR) výstupních kondenzátorů (C_6), který výrobce neuvádí. Vyjdeme tedy z typické hodnoty pro keramický kondenzátor $ESR = 15 \text{ m}\Omega$ [11], kdy počítáme s paralelní kombinací tří kondenzátorů. Očekávané výstupní zvlnění je tedy přibližně:

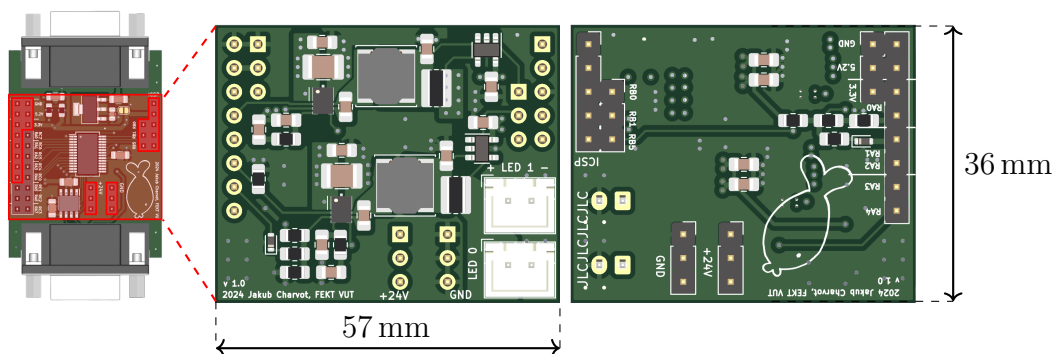
$$\Delta U_{out} = \Delta I_L \cdot \left(\frac{ESR}{3} + \frac{1}{8 \cdot f_{SW} \cdot C_6} \right) \quad (4.9)$$

$$\Delta U_{out} = 1,4 \cdot \left(\frac{15 \text{ m}}{3} + \frac{1}{8 \cdot 450 \text{ k} \cdot 3 \cdot 22 \mu} \right) = 13 \text{ mV} \quad (4.10)$$

TODO: Zde velký question: Pokusit se o přesnější výpočet ztrát a účinnosti nebo se odkázat na kalkulačku výrobce, která stejně bude nejpřesnější?

4.1.2 Tvorba DPS

Jak již bylo zmíněno v úvodu kapitoly, jedná se o dceřinnou desku pro obecný modul periferie, čímž jsou jasně určeny její maximální rozměry. Stejně jako u předešlých návrhů, i zde je použita čtyřvrstvá struktura viz obr. 2.5. Vizualizace návrhu se nachází na obr. 4.2 spolu s ukázkou sesazení s obecným modulem periferie.



Obr. 4.2: Vizualizace DPS periferie LED osvětlení.

Za účelem zvětšení plochy pro umístění součástek byly z konektorů obecného modulu vyvedeny pouze některé piny, i přesto bylo nakonec potřeba umístit komponenty také na spodní stranu DPS. Rozmístění součástek je obdobné pro oba měniče napětí a respektuje doporučení výrobce a tedy i obecná pravidla pro návrh měničů napětí [TODO]. Je kladen důraz na to, aby smyčka ze spínacího uzlu přes výstupní kapacitu a zem zpět do kontroleru byla co nejkratší a vedena za pomoci polygonů. Stejně tak vstupní kapacitor je umístěn přímo vedle vstupních pinů kontroleru.

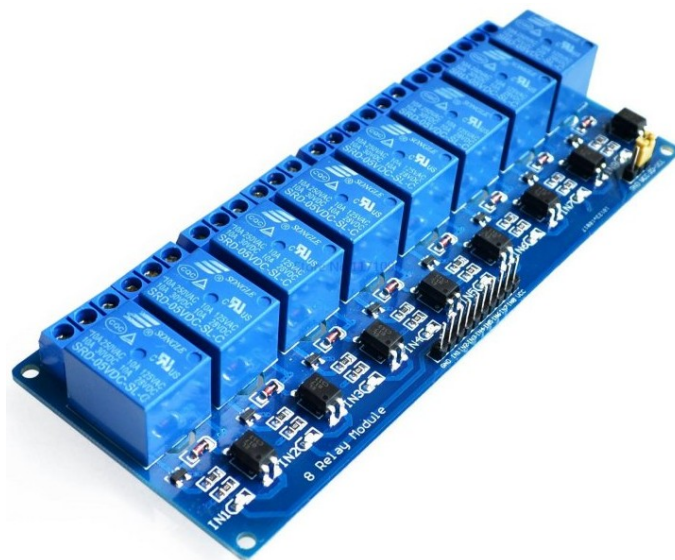
4.2 Senzor teploty

4.3 Senzor výšky hladiny

4.4 Senzor pH

4.5 Ovládání 230V periférií

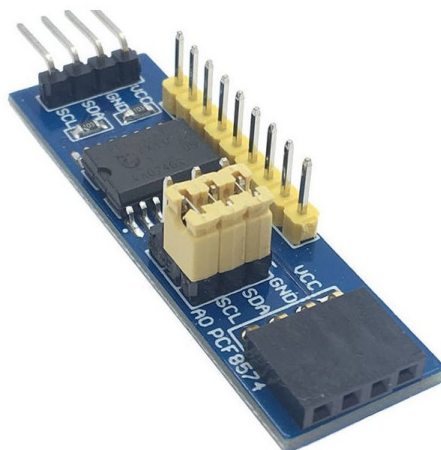
Jak vyplývá z požadavků zařízení a přehledu používané akvaristické techniky, pro automatizovaný provoz akvária je nutné umožnit řídicí jednotce ovládat několik okruhů se síťovým napětím a spínat tak zvláště zakoupené hotové spotřebiče pracující s tímto napětím. Jedná se typicky o ohřev vody, filtr, popř. některé druhy osvětlení.



Obr. 4.3: Relé modul, ilustrační foto. Převzato z [12].

Aby uživatel mohl zařízení bezpečně zapojit bez nutnosti odborné způsobilosti, budou se na hlavním šasi zařízení nacházet čtyři standartní zásuvky (typ E) s jednofázovým napětím 230 V. Fázové vodiče budou uvnitř zařízení přerušeny spínacími relé. Bude použit předpřipravený modul disponující osmi relé, kupříkladu modul na obr. 4.3. Zbylé čtyři relé slouží jako rezerva pro případ poškození některého z používaných relé nebo při potřebě rozšíření o další zásuvky.

Z důvodu nedostatku pinů na mikrokontroleru řídicí jednotky (ESP32) bude k relé modulu připojen ještě jeden externí modul a to expandér GPIO pinů komunikující přes sběrnici **i2c!** [13], ilustrační foto na obr. 4.4. Z pohledu mikrokontroleru tak budou všechny 230 V zásuvky řízeny pomocí dvou datových pinů (SDA, SCL),



Obr. 4.4: Modul expandéru GPIO pinů, ilustrační foto. Převzato z [13].

které je navíc možné dále využít pro připojení jiných periférií jako např. OLED displaye pro zobrazení stavu zařízení.

Možným zlepšením a rozšířením práce by bylo také zahrnutí obou zmíněných modulů přímo na DPS řídicí jednotky.

5 Software

5.1 Architektura

5.2 Firmware řídící jednotky

5.3 Firmware periférií

5.4 Webové rozhraní

6 Sestavení a testování

Seznam příloh