SWR POWER METER F8KGL

Spécifications

8.0 V

F0EOS-F4BJH-23/05/22-Vauréal Amitié Radio

Table des matières

1-INTRODUCTION1	4
2-DESCRIPTION GENERALE	6
2.1-Versions	6
2.2-Architecture matérielle	7
2.2.1-Ligne de mesure	8
2.2.2-Calculateur	8
2.2.3-Afficheur	9
3-SPECIFICATIONS MATERIELLES	10
3.1-Schéma bloc général	10
3.2-Technologie PCB	
3.3-Connecteurs	
3.4-Interrupteur, bouton poussoir, connecteur d'alimentation	12
3.5-Coupleur directif	
3.5.1-Coupleur en ligne imprimée	
3.5.2-Coupleur en câble coaxial semi-rigide	
3.6-Détecteur HF	
3.6.1-Composants	
3.6.2-Schéma de principe	
3.7-AOP	
3.7.1-Composant AOP faible bruit	
3.7.2-Schéma de principe	
3.8-ADC	
3.8.1-Composant	16
3.8.2-Schéma de principe	
3.9-MCU	
3.9.1-Composant	18
3.9.2-Schéma de principe	19
3.9.3-Programmateur	
3.10-LCD	20
3.10.1-LCD 2 lignes – 16 caractères – contrôleur Hitachi HD44780	21
3.10.2-LCD 4 lignes – 16 caractères	
3.11 – Câbles	22
3.11.1 – Câble LCD – PCB	22
3.11.2 – Câble alimentation	22
3.11.3 – Câble programmateur	22
3.11.4 – Câble interrupteur et inverseur	23
3.12-Régulateur d'alimentation	
4-SPECIFICATIONS LOGICIELLES	25
4.1-Généralités	25
4.1.1-Firmware	25
4.1.2-Tests	25
4.1.2.1-Tests de validation	
4.1.2.2-Tests de montage	26
4.1.3-Conventions de nommage	26
4.2- Synoptique	

4.2.1-Firmware de TEST	27
4.3-Spécifications des composants logiciels	29
4.4-Compléments	
4.4.1-Composant ADC	
4.4.1.1-Initialisation ADC	
4.4.1.2-Lecture des valeurs ADC Fwd et REF	38
4.4.1.2.1-Lecture ADC FWD	38
4.4.1.2.2-Lecture ADC REF	39
4.4.2-Plan d'adressage I2C	41
4.4.3-Log	41
4.4.4-Plan mémoire du code	42
4.4.5-Plan mémoire EEP interne du PIC	
4.5-Programmateur	43
4.5.1-PIC	
4.6-Calibrator	
4.6.1-FW de TEST	43

1-INTRODUCTION

Afin d'optimiser la qualité de ses communications, l'OM cherche à rendre maximum le transfert de puissance entre l'antenne et l'émetteur (et vice et versa). Ce point de fonctionnement optimum est atteint lorsque les impédances entre l'antenne et l'émetteur sont « adaptées ». Alors, la puissance réfléchie est minimale (idéalement nulle), ou le « SWR » (ou ROS), pour « Standing Wave Ratio » (ou Rapport d'Onde Stationnaire) est proche de (idéalement égal à) 1.

Le « SWR Power Meter F8KGL » (ou Wattmètre/ROSmètre F8KGL) est un dispositif permettant de mesurer la puissance transmise à l'antenne, la puissance réfléchie, et le « SWR ». Il donne ainsi la mesure de la qualité de la chaîne de transmission TRX/Antenne.

Le « SWR Power Meter F8KGL » doit répondre aux besoins suivants :

- -mesurer une puissance de 1W à 500W, avec une précision de 10 %
- -mesurer une puissance dans les 3 bandes radioamateurs HF, VHF, UHF
- -être utilisable par une grande majorité des TRX radioamateurs (50 Ω)
- -être alimenté par une source extérieure en 13,8V, ou par un pack batterie 4x1,5V LR6
- -atténuer le moins possible le signal à transmettre (max 0,2dB)
- -afficher le résultat de la mesure sur un écran LCD (puissance en W, et le SWR sans unité)
- -être solide et robuste pour une utilisation en contest et /P
- -être vendable sous la forme de kit

Ces besoins ont été définis par l'état de l'art technique actuel. En particulier, la technologie moderne appelle l'utilisation de l'électronique numérique le plus souvent possible. C'est pourquoi, l'affichage sur un écran LCD a été choisi. De plus, l'utilisation de moyens informatiques, aussi simples et modestes soient-ils, est préconisé. C'est pourquoi, un microcontrôleur a été choisi pour faire l'interface entre la mesure et l'affichage.

Ce dispositif a été conçu par les OM du club radioamateur « Vauréal Amitié Radio », situé à Vauréal (95), sous l'indicatif F8KGL.

Le projet a été développé par André F0EOS, et Fabrice F4BJH. Portons également à l'attention du lecteur, que l'idée initiale vient de Pierre F1FDD.

Le tableau ci-dessous présente quelques solutions du commerce :

			surecom
	NE	NESSEI	
	DG -503	RS-50	sw 102
Caracteristique			
Frequence	1.6 a 60	125-525	100-525
	125 a 525		
Puissance	200	120 +/-5%	120 +/-5%
Attenuation	>0.1dB	0,3	<0.15 vhf
insertion			<0.25 uhf
Type fiche	so239	N ou M	N ou J
Allimentation	12v	2 piles AA	3.7 li-on
tolerance			
Prix	115,83 €	85,00 €	51,30 €

	daiwa							
	cn 103	cn 501 h	cn 501	cn501	cn801hp	cn 901hp	cn901 hp3	cn901vn
Caracteristique	LN		h2	vn				
Frequence	140-525	1.5-150	1.5-150	140-525	1.8-200	1.8-200	1.8-200	140-525
Puissance	200	1500	2000	200	2000	2000	3000	200
Attenuation								
insertion								
Type fiche	N				PL			
Allimentation						12v		
tolerance	10%	+ ou -						
		10%						
Prix	129,00	99,00 €	105,00 €	105,00 €	175,00 €	146,00 €	179,00 €	126,00 €
	€							

2-DESCRIPTION GENERALE

2.1-Versions

Version	Etat des développements	Tests	Remarques
V0.5	Mode test implémenté et validé en simulation	Tests de simulation	ADC interne du PIC tests de couverture < 100%
V0.6	MAX11100 et MAX624 implémentés	Tests de simulation	tests de couverture < 100%
V0.7	Lecture des ADC, et pilotage de l'AOP implémenté et validé dans le firmware de test LTC2305, AD5175, LT1818 implémenté au schéma	Tests de simulation	Pas de PCB tests de couverture < 100%
V0.8	Firmware test implémenté Schéma câblé, PCB routé	Tests de validation fw	Prototype
V1.0	Firmware calibration, opérationnel implémentés Hardware câblé et monté	Tests de validation fw et tests de montage hw	
V1.n	tbd	Tests de production	Production
V2.0	tbd	tbd	Maintenance

Toutes les version <0,7 sont des versions de « POC » (Proof of concept) autour d'un driver LCD, I2C, etc...

La version V0.7 est une version de simulation sous gpsim.

La version V0.7 a les restrictions suivantes, et ne feront pas l'objet de corrections ou d'évolutions :

- la simulation ne tient pas compte du temps de conversion nécessaire à l'ADC
- la 1ère trame I2C du PIC vers ses esclaves provoquent un NACK
- la tension d'entrée de la simulation ne peut pas être mise à jour à la volée (il faut relancer la simulation)
- la tension en mV affichée par LCD est erronée
- la version V0.7 ne comporte pas de PCB

Elles seront corrigées pour les versions de firmware >0.8.

La version V0.8 est une version de prototype pour le logiciel et le matériel. Les versions V1.n sont des versions prototype corrigées. La version V2.0 est la version de production.

En tout, il faut donc prévoir 2 runs de fabrication de cartes :

- 1. « run proto » : il sera fondé sur la v0.8 du projet en petite série (quantité = 5 max).
- 2. « run production » : il sera fondé sur la V1.n du projet en grande série.

Le projet se veut collaboratif avec la communauté OM. Les évolutions proposées seront portées sur la V2.0, pouvant alrs faire l'objet d'un nouveau run de production le cas échéant.

2.2-Architecture matérielle

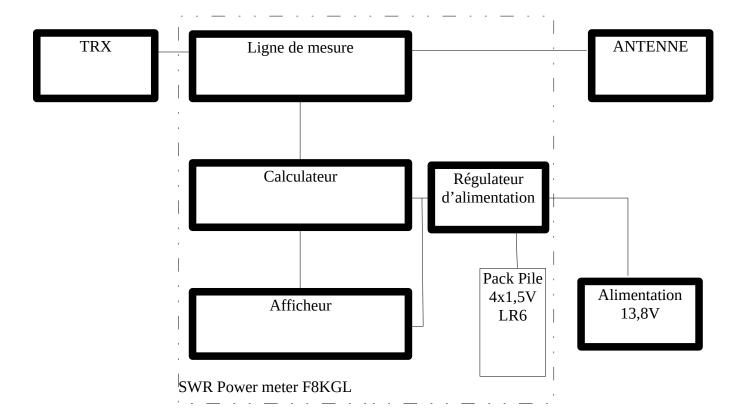


D'un point de vue fonctionnel, le « SWR Power Meter F8KGL » doit permettre :

- -de mesurer la puissance transmise de l'émetteur (TRX) vers la charge (Antenne)
- -de mesurer la puissance réfléchie par la charge.
- -de calculer le SWR à partir de la mesure de ces 2 puissances
- -d'afficher le résultat des ces 2 mesures en W, et le résultat du calcul du SWR.

Pour effectuer ces fonctionnalités, le « SWR Power Meter F8KGL » sera constitué de 4 dispositifs :

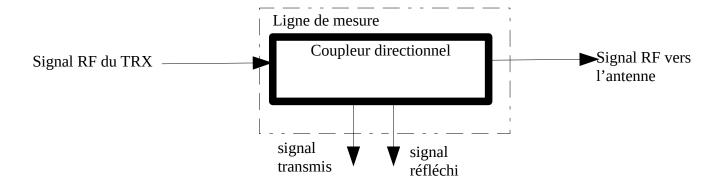
- -une ligne de mesure
- -un calculateur
- -un afficheur
- -un régulateur d'alimentation



2.2.1-Ligne de mesure

Pour effectuer la fonctionnalités de mesure des puissances transmise et réfléchie, le « SWR Power meter F8KGL » devra être constitué d'un dispositif appelé « Ligne de mesure », permettant de séparer le signal transmis du signal réfléchi

La ligne de mesure sera constitué de 1 dispositif standard de l'état de l'art : coupleur directionnel



2.2.2-Calculateur

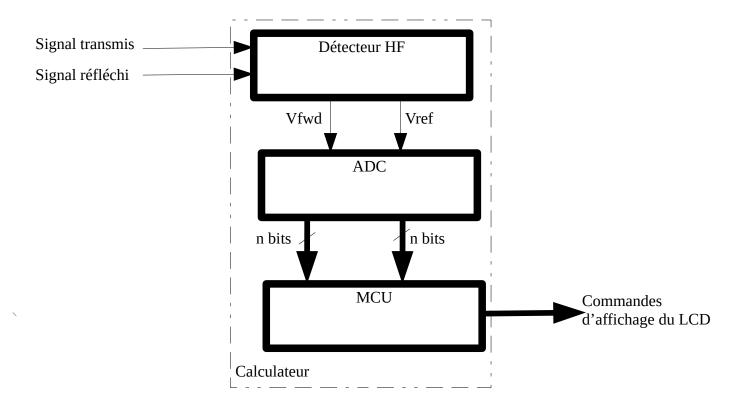
Pour effectuer la fonctionnalité d'affichage des puissances transmises et réfléchies, et de calcul du SWR, le « SWR Power Meter F8KGL » devra être constitué d'un dispositif appelé « Calculateur » permettant de :

- -pour chacun de ces 2 signaux transmis et réfléchi, fournir 2 tensions dont les valeurs sont liées à la puissance du signal transmis et réfléchi
- -mesurer une tension

- -calculer une puissance correspondant à la tension mesurée (avec une précision de 10%)
- -calculer le SWR à partir des puissances calculées
- -faire afficher le résultat sur un écran LCD

Le calculateur sera constitué de 3 dispositifs standards de l'état de l'art :

- -détecteur HF
- -Convertisseur analogique numérique (ou « ADC »)
- -unité de calcul informatique, intégrant sa propre mémoire (ou « MCU »)



Dans l'état de l'art technique actuel, les performances (pertes en ligne, facteur de couplage, ROS) sont variables d'une ligne de mesure à l'autre. Le SWR POWER METER devra donc également prévoir une fonction de calibration de la ligne de mesure, qui sera intégrée dans le calculateur.

Le calculateur devra également pouvoir satisfaire les besoins suivants :

- fonctionnalité de micro-wattmètre
- configurable jusqu'à 3 bandes de fréquences différentes et 3 calibres de puissances différents

2.2.3-Afficheur

L'afficheur du SWR POWER METER F8KGL est un dispositif d'affichage de la puissance transmise et réfléchie qui devra répondre aux contraintes suivantes :

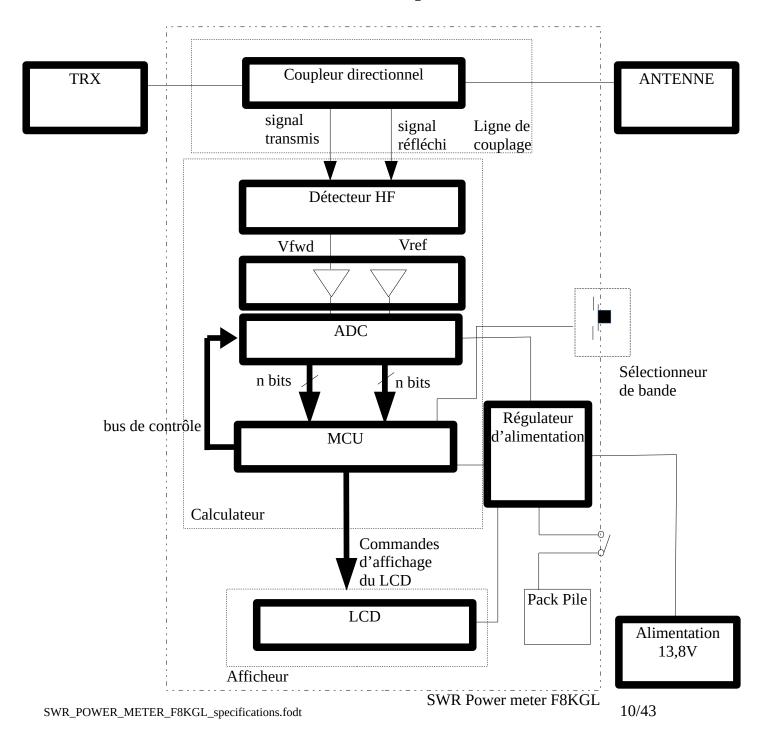
- affichage convivial pour l'OM
- affichage direct, clair et précis pour l'OM (sans difficultés, ni besoin de conversion)

3-SPECIFICATIONS MATERIELLES

3.1-Schéma bloc général

Le matériel du SWR POWER METER F8KGL est composé de 3 blocs :

- un bloc « ligne de mesure », dont la fonction est séparer le signal transmis du signal réfléchi.
- un bloc « calculateur », dont la fonction est de mesurer la puissance tranmise et réfléchi, et de calculer le ROS
- un bloc « afficheur », dont la fonction est d'afficher le résultat de la mesure, et le résultat du calcul
- un bloc « alimentation », dont la fonction est de réguler la tension d'alimentation



Le bloc « ligne de couplage » est composé d'un module :

• un coupleur directif, dont la fonction est de séparer le signal transmis et le signal réfléchi du signal se propageant sur la ligne de transmission TRX-Antenne. Il donne sur ses 2 sorties, une fraction des signaux transmis et réfléchis.

Le bloc « calculateur » est composé de 4 modules :

- un module « détecteur HF », dont la fonction est de redresser le signal. Il donne en sortie une tension dont la valeur est reliée à la puissance du signal d'entrée.
- Un module « AOP », dont la fonction est d'amplifier le signal. Il donne en sortie une tension dont la valeur est la valeur de tension d'entrée augmenté de son gain.
- Un module « ADC », dont la fonction est de convertir le signal en une valeur numérique sur 12 bits.
- Un module « MCU », dont la fonction est d'exécuter un programme informatique.

Le bloc « Afficheur » est composé d'un module :

• LCD 2 lignes/16 caractères, ou un LCD 4 lignes/16 caractères. Le choix est laissé à l'utilisateur.

Le bloc « Alimentation » est composé d'un module :

• un régulateur d'alimentation, dont la fonction est de convertir l'alimentation générale (12V/13,8V ou pack pile 4x1,5V) en une tension régulée de 5V, faible bruit.

Le SWR POWER METER devra être produit sous 2 formes possibles, laissées au choix de l'OM :

- Avec ligne de couplage, puissance mesurée en W et calcul de ROS : le dispositif peut alors s'appeler : « SWR POWER METER F8KGL »
- Sans ligne de couplage, puissance mesurée en dBm : xWATT POWER METER F8KGL

Ces 2 dispositifs pourront être vendues en kit.

Le schéma et le routage devront être identiques (BOM mise à part).

Dans la suite de ce document, hormis mention contraire, le SWR POWER METER désigne les 2 dispositifs invariablement.

3.2-Technologie PCB

Tous les composants sont en CMS. Les composants passifs sont au format 1206 ou éventuellement 0805.

Le circuit imprimé sera en epoxy FR4, d'épaisseur 1,6mm, double face. La face du dessous sera exclusivement réservée au plan de masse.

Propriété	Valeur
Constante diélectrique	4,70 max, 4,35 à 500 MHz, 4,34 à 1 GHz
Facteur de pertes	0,02 à 1 MHz, 0,01 à 1 GHz
Rigidité diélectrique	20 kV/mm
Résistivité de surface (min)	2×10^5
Résistivité volumique (min)	8×107 MΩ·cm
Épaisseur typique	1,25 à 2,54 mm

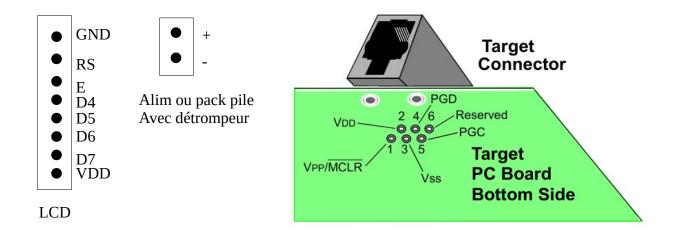
Rigidité	17 GPa
Coefficient de dilatation thermique	11 ppm/K (dans la direction des fibres)
Coefficient de dilatation thermique	15 ppm/K (dans la direction perpendiculaire aux fibres)
Conductivité thermique	0,3 W⋅m ⁻¹ ⋅K ⁻¹ (dans la direction des fibres)
Capacité calorifique	800 J·kg ⁻¹ ·K ⁻¹
Densité	de 1,80 à 1,90 kg·L ⁻¹

(Source Wikipedia)

3.3-Connecteurs

		Sur PCB	
		Fabricant	Référence
LCD	Header mâle 2,54mm – 8 points	AMP-TE connectivity	5-826629-0
Programmateur MCU	RJ11 6 pins	tbd	tbd
Signal transmis et signal réfléchi	SMA à souder sur PCB	tbd	tbd
Alim 13,8V	2 points avec détrompeur	Molex	22-27-2021
Pack pile 6V	2 points avec détrompeur	Molex	22-27-2021
Interrupteur pour pack pile	Header mâle 2,54mm – 2 points	AMP-TE connectivity	5-826629-0
Bouton poussoir « bande »	Header mâle 2,54mm – 2 points	AMP-TE connectivity	5-826629-0

Ces connecteurs sont à câbler sur le schéma.



3.4-Interrupteur, bouton poussoir, connecteur d'alimentation

Fonction	Composant	Fabricant	Référence fabricant
Interrupteur M/A pour le pack pile	Inverseur	tbd	tbd
Sélectionneu r de bande	Bouton poussoir	tbd	tbd
Alim 12V	Jack barrel switch	Lumbert	161420

L'ensemble de ces éléments devront être déportés en façade, et ne doivent pas apparaître sur le schéma.

3.5-Coupleur directif

Le choix du coupleur directif est laissé au choix de l'utilisateur.

Le coupleur directif peut donc être implémenté de plusieurs façons différentes :

- Ligne imprimée
- Coupleur en cable coaxial semi-rigide RG405
- Coupleur professionnel du commerce
- Coupleur avec tore

La connectique HF est de type fiche « N », car elle présente les meilleurs qualités et performances radio.

Dans ce document, seuls la solution de coupleur « en ligne imprimée » et « en câble coaxial semirigide » est présenté.

3.5.1-Coupleur en ligne imprimée

Le coupleur en ligne imprimée fera l'objet d'une spécification lors des tests de montage HW (ie à partir de V1.0)

3.5.2-Coupleur en câble coaxial semi-rigide

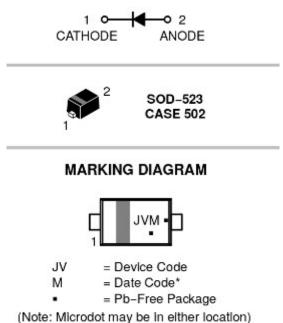
Le coupleur en câble coaxial semi-rigide fera l'objet d'une spécification lors des tests de montage HW (ie à parti de V1.0)

3.6-Détecteur HF

3.6.1-Composants

Le détecteur HF est le classique détecteur HF à diode. L'étude de ce détecteur a permis de montrer que la tension de sortie et la puissance d'entrée était reliée par $P(W) = K \times V_{out}$

La mesure de la BAT54XV2 a montré un gain légèrement plus élevé de 50MHz à 430MHz, raison pour laquelle cette diode a été choisie.



(Note: Microdot may be in either location)

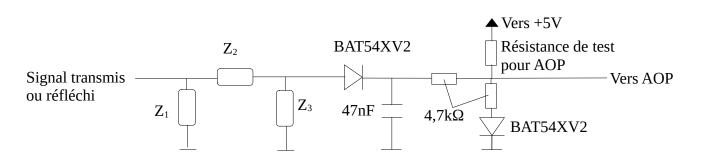
*Date Code orientation may vary depending upon manufacturing location.

3.6.2-Schéma de principe

L'étude théorique a montré la nécessité de placer un circuit d'adaptation d'impédance en entrée du détecteur HF. Le schéma de principe ci-dessous pourra être éventuellement reconfigurer en fonction des résultats des tests sur le prototype.

L'étude théorique a également montré la nécessité de placer un circuit de compensation des effets de la température sur les performances du détecteur HF.

Enfin, une résistance de test sera montée sur les versions prototype, à des fins de mise au point et débug de l'AOP.



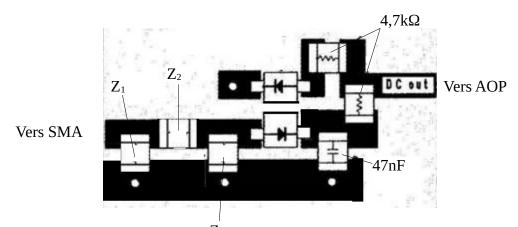
Tous les composants ci-dessus seront au format 1206, et doivent apparaître au schéma. Le circuit d'adaptation sera optimisé lors des tests du prototype. Par défaut, les valeurs de composants sont :

Z_1	Non monté
\mathbb{Z}_2	Résistance de 0Ω

Z₃ Non monté

Ce circuit devra être reproduit sur la voie FWD et la voie REF.

Des contraintes de placement de composants et de routage seront également imposées :



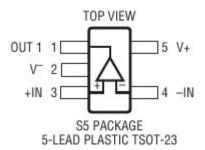
La résistance de test de l'AOP n'a pas été reproduite sur cet exemple de routage.

3.7-AOP

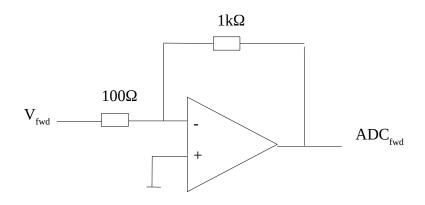
3.7.1-Composant AOP faible bruit

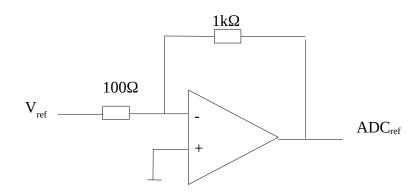
Le choix s'est porté sur l'AOP LT1818, présentant les spécifications suivantes :

- alimentation asymétrique +5V
- $6nV/\sqrt{Hz}$ de niveau de bruit à l'entrée
- consommation = 9mA



3.7.2-Schéma de principe





Pin	Fonction	Connection
OUT(1)	sortie	Voir schéma de principe
V-(2)	Alimentation -	masse
+IN(3)	Entrée non inverseur	Voir schéma de principe
-IN(4)	Entrée inverseur	Voir schéma de principe
V+(5)	Alimentation +	A découpler avec 100nF et 10μF

3.8-ADC

3.8.1-Composant

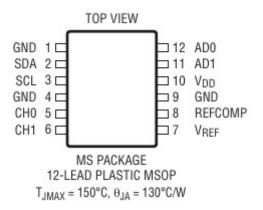
L'ADC est le LTC2305, car il offre les spécifications suivantes :

• résolution : 12 bits

• temps de conversion : 1,3µs

• bus I2C

• 2 canaux analogiques

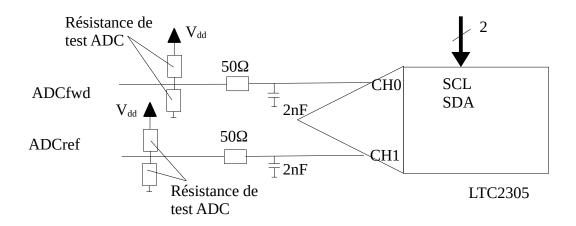


3.8.2-Schéma de principe

La période d'échantillonnage n'a pas de contraintes forte pour le « SWR Power Meter F8KGL » car les puissances crêtes varient peu à l'échelle du temps du PIC (4MHz). Le logiciel s'attachera à faire du polling sur les valeurs retournées par les ADC, aussi vite que possible.

Les valeurs d'ADC seront récupérées sur un bus I2C (SDA,SCL)

1 pont de résistance sera prévu sur le prototype, à des fins de mise au point et débug.



Pin	Fonction	Connection
GND(1)	Alimentation -	masse
SDA(2)	Extrémité du potentiomètre	Données du bus I2C
SCL(3)	Curseur du potentiomètre	Horloge du bus I2C
GND(4)	Alimentation -	masse
CH0(5)	Entrée analogique	Voir schéma de principe
CH1(6)	Entrée analogique	Voir schéma de principe
VREF(7)	Tension de référence 2,5V	Mettre 2,2µF à la masse
REFCOMP(8)	Sortie buffer Vref	Mettre 100nF et 10μF à la masse

GND(9)	Alimentation -	masse
VDD(10)	Alimentation +	A découpler avec 100nF et 10μF
AD1(11)	Adresse device	On imposera AD1=GND.
AD0(12)	Adresse device	On imposera AD0=GND.

Pour les tests sur la version de prototype (V0.8), un pont de résistance devra être inséré en entrée de l'ADC (type diviseur de tension). L'une des 2 résistances pourra être montée en lieu et place du condensateur de filtrage. Ce pont de résistance devra être supprimé sur les versions de production (V>=1.0).

3.9-MCU

Le MCU devra être un microcontrôleur PIC, pour sa simplicité d'utilisation, sa faible consommation en énergie, sa fiabilité, et sa robustesse, et répondant aux besoins de la fonctionnalité du « calculateur ». De plus, la simplicité (apparente en première lecture) du programme à développer pour ce dispositif, appelle tout naturellement un composant simple et efficace.

3.9.1-Composant

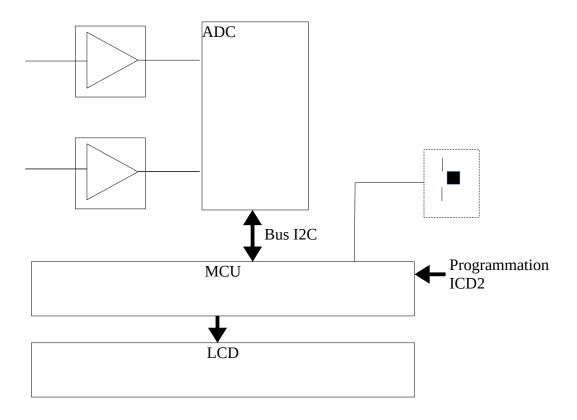
	min	typ	max	Unité
Tension d'alimentation	4,5	5	5,5	V
Intensité			2	mA
Horloge		4		MHz
Taille mémoire				
Programme			8	ko
Entrées/Sortie				
Nombre d'I/O ⁽¹⁾	10			

⁽¹⁾ Nombre d'I/O:LCD (6), sélectionneur de bande(1), bus I2C (1+1), bouton « calibration » (1)

Le MCU est un microcontrôleur PIC 18F1320. Son choix a été guidé par les principales caractéristiques suivantes :

Taille de la flash	8K (@0x0)
Taille de l'EEPROM	256 octets (@0xf00000)
Taille de la RAM	256 octets (@0x80) – seuls 127 octets sont exploités
ADC	10 bits
Nb de canaux ADC	7
Oscillateur interne	31 kHz, 125 kHz, 250 kHz, 500 kHz, 1 MHz, 2 MHz, 4 MHz, 8 MHz
Alimentation	Comprise entre 4,2V et 5,5V
GPIO	2x8 GPIO disponibles (multiplexés avec les entrées analogiques)

3.9.2-Schéma de principe

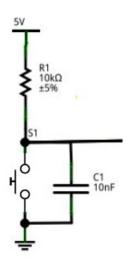


Le bus I2C est un bus informatique qui permet la communication entre un microcontrôleur et ses périphériques. Dans le cas du « SWR POWER METER F8KGL », la norme I2C a été choisie car c'est un bus série synchrone bidirectionnel et half-duplex.

Pin	Fonction	Connection
MCLR/VPP/RA5	Bus de programmation	Non connecté
OSC1/CLK1/RA7		Non connecté
OSC0/CLK0/RA6		Non connecté
RA0		Non connecté
RA1		Non connecté
RA2	Bus I2C	Horloge du bus I2C (SCL). Placer une pullup de $10k\Omega$
RA3	Bus I2C	Données du bus I2C (SDA). Placer une pullup de $10 \mathrm{k}\Omega$
RA4	Changement de bande de fréquence	Bouton poussoir
RA5		Non connecté

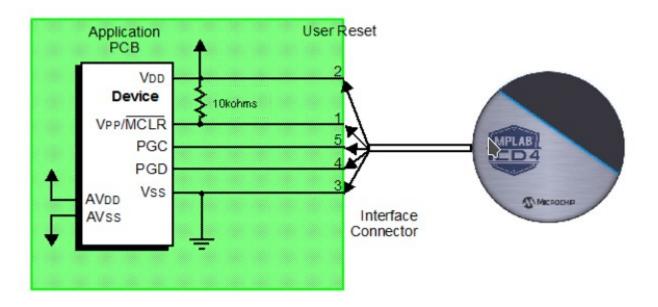
RA6		Non connecté
RA7		Non connecté
RB0	LCD	RS
RB1	LCD	E
RB2		Ne pas utiliser
RB3		Ne pas utiliser
RB4	LCD	D4
RB5	LCD	D5
RB6	LCD Bus de programmation	D6 PGC
RB7	LCD Bus de programmation	D7 PGD
VSS	Alimentation -	masse
VDD	Alimentation +	A découpler avec 100nF et 10μF

Le bouton bande doit être déporté en façade. Un filtre anti-rebond et une résistance de tirage au +Vdd doit également être câblé au schéma :



3.9.3-Programmateur

Le programmateur de PIC choisi est ICD4 (pour des raisons pratiques). L'interface de connexion présentée ci-dessous correspond au brochage d'une fiche RJ11 standard.



3.10-LCD

A des fins de facilité d'approvisionnement, et pour des raisons de coût, le LCD est choisi parmi les standards industriels les plus courants.

2 versions de LCD devront être implémentées :

LCD 2 lignes – 16 caractères – contrôleur type Hitachi HD44780

LCD 4 lignes – 16 caractères – à implémenter en V1.0

3.10.1-LCD 2 lignes - 16 caractères - contrôleur Hitachi HD44780

(Source Wikipedia)

Le LCD utilisé dispose d'un contrôleur HD44780. C'est un contrôleur standard permettant de piloter un dispositif d'affichage par cristaux liquides.

Un module HD44780 comporte 16 bornes (dont les 2 dernières sont optionnelles si l'écran piloté ne dispose pas d'un rétroéclairage).

En « mode 4 bits », on n'utilise que les broches D4 à D7 (les broches D0 à D3 doivent être connectées à la masse.

L'octet de données est envoyé (ou lu) en 2 fois :

- d'abord les 4 bits de poids fort, par une première validation sur la broche E.
- puis les 4 bits de poids faible, par une seconde validation sur la broche E

Borne	Symbole	Type	Fonction
1	Vss ou V0	Alim	Masse 0V
2	Vcc ou Vdd	Alim	Alimentation générale 5V
3	Vee	Alim	Alimentation du panneau LCD (Contraste des caractères : Vee = $0 \rightarrow$ Caractères invisibles, Vee = Vcc \rightarrow Contraste maximum)
4	RS	Entrée	$RS = 1 \rightarrow S$ élection du registre de données $RS = 0 \text{ et } R/W = 0 \rightarrow S$ élection du registre d'instruction $RS = 0 \text{ et } R/W = 1 \rightarrow S$ élection du drapeau BUSY et du compteur d'adresse
5	R/W	Entrée	$R/W = 0 \rightarrow Mode$ écriture $R/W = 1 \rightarrow Mode$ lecture
6	E	Entrée	Entrée de validation Les entrées RS et R/W sont lues sur le front montant, et le bus de données est lu sur le front descendant.
7	D0	Entrée/Sortie	Bus de données, bit n°0 (LSB)
8	D1	Entrée/Sortie	Bus de données, bit n°1
9	D2	Entrée/Sortie	Bus de données, bit n°2
10	D3	Entrée/Sortie	Bus de données, bit n°3
11	D4	Entrée/Sortie	Bus de données, bit n°4
12	D5	Entrée/Sortie	Bus de données, bit n°5
13	D6	Entrée/Sortie	Bus de données, bit n°6
14	D7	Entrée/Sortie	Bus de données, bit n°7 (MSB)
15	A	Alim	Anode du système de rétro-éclairage (à alimenter en 5V à travers une résistance de 50 à 100Ω pour limiter le courant à 100mA)
16	K	Alim	Cathode du système de rétro-éclairage (masse)

3.10.2-LCD 4 lignes - 16 caractères

Ce sujet fera l'objet d'une spécification en V1.0

3.11 – Câbles

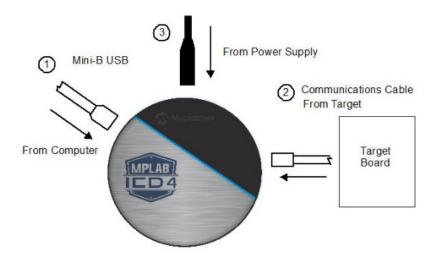
3.11.1 - Câble LCD - PCB

Tbd

3.11.2 - Câble alimentation

Tbd pile et alim

3.11.3 - Câble programmateur



Pour la programmation, le SWR POWER METER sera alimenté par le programmateur ICD4. Le câble de programmation utilisé sera celui proposé par Microchip dans le programmateur ICD4.

3.11.4 – Câble interrupteur et inverseur Tbd

3.12-Régulateur d'alimentation

Le format de pile le plus courant, et le plus adapté a priori au SWR POWER METER est un pack pile LR6.

Format	Fabricant	Dimension	Tension	Capacité (mAh)	type
LR6(AA)	Duracell	50mm x	1,5V	2700	alcaline

	1.4.0		
	14,2mm		
	'		

En toute rigueur, la relation entre capacité de la pile, et temps de décharge en fonction de la charge, n'est pas linéaire. (www.hackerschicken.eu/www/electric/piles.pdf)

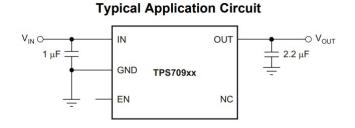
D'après les données trouvées sur http://data.energizer.com/, on peut estimer que pour un fonctionnement de 24H (§3.1.1), le SWR POWER METER ne doit pas consommer plus de 100mA.

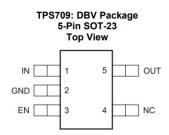
A des fins de facilité d'approvisionnement, et pour limiter les coûts, le régulateur d'alimentation devra fournir une tension de 5V.

	min	typ	max	unité	
Spécifications d'entrée	Spécifications d'entrée				
Tension d'entrée alimentation externe	12	13,8	15	V	
Tension d'entrée pack pile	4,5	5	5,5	V	
Intensité d'entrée ⁽¹⁾			100	mA	
Spécifications de sorties					
Tension de sortie	4,5		5,5	V	
Intensité de sortie ⁽³⁾			100	mA	
Pack pile	4 piles 1,5V LR6 (capacité min = 2500mAh)				
Priorité alimentation	Alimentation externe 13,8V prioritaire sur le pack pile(2)				

⁽¹⁾Intensité maximum délivrable par l'alimentation ou le pack pile. Valeur justifiée par le §3.2.1 pour obtenir une autonomie de 24H (capacité du pack pile de 2500mAh), et reportée dans le §3.1.1

Le régulateur choisi est le TPS70950DBVT :





⁽²⁾Dans le cas où l'interrupteur est placé sur la position ON, et que l'alimentation externe est également branchée (afin de ne pas consommer inutilement sur le pack pile)

⁽³⁾Intensité maximum délivrable par le régulateur d'alimentation. Il convient dès lors de préciser que la consommation totale maximum du SWR POWER METER, hors régulation, ne devra pas dépasser 100mA.

4-SPECIFICATIONS LOGICIELLES

4.1-Généralités

Le logiciel est développé sous Linux (Debian 10).

4.1.1-Firmware

2 firmwares seront générés :

- Firmware de simulation sous GPSIM : xWATT_meter_f8kgl-Vn.m.GPSIM.hex

Son utilisation doit permettre de valider l'architecture HW et SW choisies à l'aide d'une campagne de test sur le prototype. Cette campagne de test est appelée « test de simulation »

- Firmware de test : « xWATT_meter_f8kgl-Vn.m.TEST.hex »

Le firmware de « test » est un firmware pouvant fonctionner uniquement sur un « xWATT METER F8KGL ». Les versions matériel en kit doivent également être couvertes.

Son utilisation doit permettre de valider la fabrication et le montage d'un « SWR POWER METER F8KGL » et « xWATT METER F8KGL » à l'aide d'une campagne de test sur le prototype. Cette campagne de test est appelée « test de montage ».

4.1.2-Tests

Les campagnes de tests sont décrites de manière détaillées dans SWR_POWER_METER_Tests .pdf

4.1.2.1-Tests de simulation

La campagne de tests de simulation a pour but de définir un cahier de recette de test du firmware de test sous Gpsim. Cetains tests manuels (comme la génération correcte du firmware) devront être effectués manuellement.

Cette campagne de test sera fondée sur les outils de tests offerts par gpsim.

Fonctionnalités à tester	Détails
Génération, simulation	Compilation, chargement,
LCD	Version affichée
ADC	
Calcul de puissance	
Calcul de tension	
Log	

tbd	

4.1.2.2-Tests de montage

Les tests de montage ont pour but de valider la solution globale retenue pour le SWR POWER METER. Sachant que les tests de validation ont permis de valider les fonctionnalités dévelopées dans le firmware de test, cette campagne de test doit permettre :

- valider (ou corriger) les éventuelles erreurs de schémas
- valider (ou corriger les éventuelles erreurs de montage
- valider (ou corriger) les éventuels bugs dans le firmware de test.
- valider (ou corriger) les fonctionnalités à développer dans le firmware de calibration et opérationnel

La campagne de test de montage a vocation à être effectuée que sur la V0.8 les corrections éventuellement nécessaires seront apportées sur les versions > V1.0

Tests	
Montage, soudure	
Mise sous tension	
Flashage	
Démarrage	
Tests LCD	Firmware de test
Tests ADC	Firmware de test
Mesure puissance	Firmware de test
Calibration	Firmware de test
Mesure de puissance	Firmware de test comparaison avec une mesure de référence

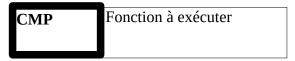
4.1.3-Conventions de nommage

La convention de nommage dans le code source respectera la norme suivante :

type	Convention de nommage	Explication
Fonction	f_ <nom_du_composant_adressé>_<fonction></fonction></nom_du_composant_adressé>	Commence par « f_ » <nom_du_dispositif_adressé> correspond au composant concerné par la fonction <fonction> correspond à un résumé de la fonctionnalité développé dans cette fonction</fonction></nom_du_dispositif_adressé>
Variable	v_ <nom_du_composant_adressé>_<fonction></fonction></nom_du_composant_adressé>	Commence par « v_ » <nom_du_composant_adressé> correspond au composant concerné par la variable</nom_du_composant_adressé>

	<fonction> correspond à un résumé de la fonctionnalité développé dans cette variable</fonction>	
--	---	--

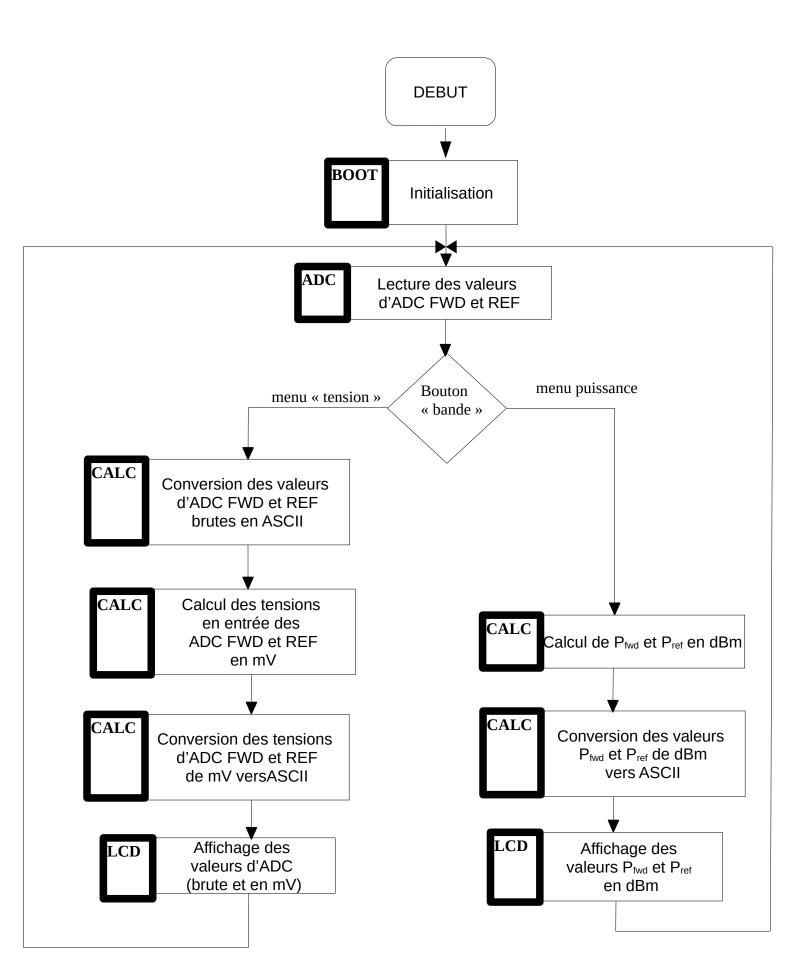
Dans les spécifications logicielles qui suivent, le lecteur est invité à adopter la convention suivante :



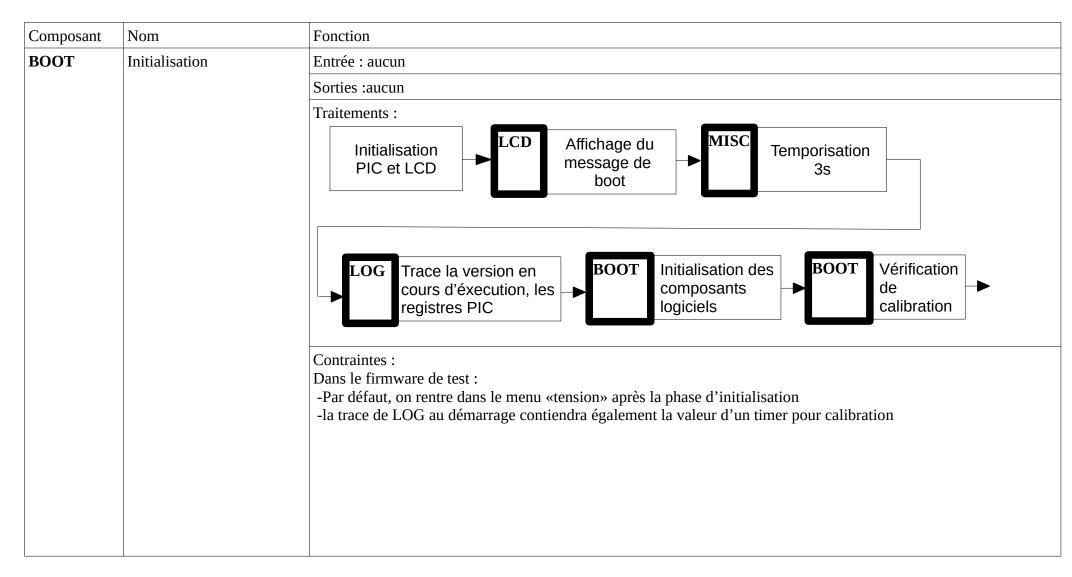
 $[\]ll$ CMP » représente le composant concerné la fonction. Il désigne un bloc du schéma bloc général du §3.4

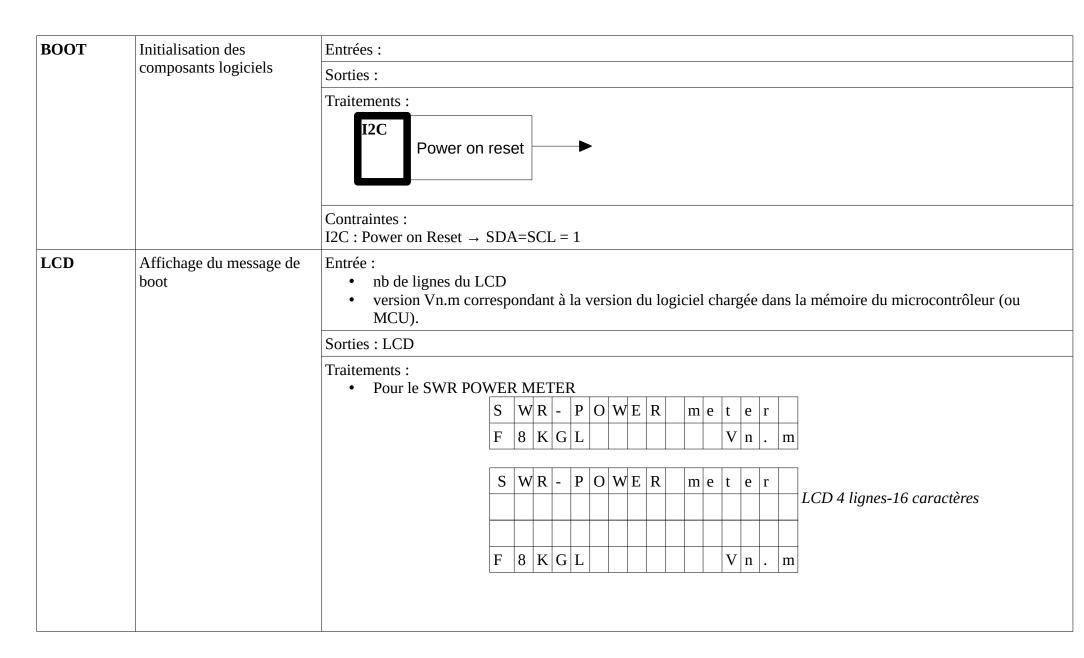
4.2- Synoptique

[«] Fonction à exécuter » représente la fonctionnalité à exécuter.



4.3-Spécifications des composants logiciels





		Pour le xWATT METER X WATT Met ter LCD 2 lignes-16 caractères F 8 K G L V n . m X WATT Met ter LCD 4 lignes-16 caractères F 8 K G L V n . m Contribute de la circle						
MISC	Temporisation	Contraintes : respecter les timings du LCD Entrée : temps en s						
MISC	Temporisation	Sortie : aucune						
		Traitements: temporisation						
ADC	Lecture des valeurs ADC FWD et REF	Entrée : • Voie FWD ou REF • bits de configuration du LTC2305 (UNI=0, SLP=0)						
		Sorties : ADCfwd et ADCref retournée par l'ADC						
		Traitements: 1. Préparer une trame I2C 1. Adresse = 0x08 - R/W=0 2. Pour le port FWD : S/D=1, O/S=0 – Pour le port REF : S/D=1, O/S=1 3. Calculer data						
		data						

		S/D	O/S	0	0	UNI	SLP	0	0
		 Envoyer cette trame (Adresse, R/W, data) sur le bus I2C S'il y a eu un NACK: tbd Préparer une trame I2C Adresse = 0x08 – R/W=1 Envoyer cette trame (Adresse, R/W) sur le bus I2C S'il y a eu un NACK: tbd Lire 2 octets sur le bus I2C Décaler de 4 bits à droite le résultat de la lecture Compensation de l'offset de l'AOP (2048):							
		Contraintes : Le temps de conversion est de 1,3µs typ (1,6µs max)							
CALC	Conversion en ASCII	Entrée : 1 quartet							
		Sorties: 1 oc	tet						
		Traitements:							
		Quartet à coi	nvertir			Valeur c	odée en ASCII		
		(0) ₁₆				0x30			
		(1) ₁₆				0x31			
		(2) ₁₆				0x32			
		(E) ₁₆				0x45			
		(F) ₁₆				0x46			
		Contraintes : Aucun paramètre stocké en RAM							
CALC	Calcul des tensions	Entrée : valeu	ırs d'ADC	de la voie FV	<i>N</i> D et de la voi	e REF sur 12 b	its		

	en entrée des	Sorties : valeurs converties en mV						
	ADC FWD et REF en mV	Traitements: Pour chaque port (FWD et REF): $V = \frac{(ADC) \times V_{FS}}{2^N}$ 1. Multiplication 16 bits x 16 bits de la valeur d'ADC avec la valeur (5000) ₁₀ 2. Divsion par 4096 (décalage à droite de 12 bits) 3. Conversion 12 bits en BCD Contraintes: tbd (temps d'éxecution)						
CALC	Multiplication 16 bits x 16 bits	Entrées : (A) et (B) codées sur 16 bits Sorties : (A) x (B)						
		Traitement : FXM1616U de l'AN617 de chez Microchip						
		Contraintes : tbd (temps d'éxecution)						
CALC	Conversion 12 bits en BCD	Entrée : valeur à convertir sur 12 bits (2octets)						
		Sorties : valeur convertie en BCD (2 octets)						
		Traitements: algorithme « double dabble » Pour rappel, le code BCD permet de représenter un chiffre décimal (de 0 à 9) par un ensemble de 4 bits (0000) ₂ 0 (0001) ₂ 1 (1001) ₂ 9 https://fr.wikipedia.org/wiki/Double_dabble https://stackoverflow.com/questions/28670539/why-is-the-double-dabble-algorithm-working Contraintes:						
LCD	Affichage des valeurs	Entrée : valeurs d'ADC de la voie FWD et de la voie REF brute et en mV						

	d'ADC brute et en mV	Sorties : LCD					
	d ADC brute et en niv	Traitements: F W D					
		Contraintes :					
CALC	Calcul de P _{fwd} et P _{ref} en	Entrée : ADC _{fwd} et ADC _{ref}					
	dBm	Sorties : P _{fwd} et P _{ref} en dBm en valeur positive					
	Traitements: Pour chaque port FWD et REF: $P(dBm) = K_{conv}(dBm) - 10 \times \log(ADC)$ 1. Si (ADC) = 0, alors $P(dBm) = 0x4095$. Sortir de la fonction. 2. Recherche de la valeur de $K_{conv}(dBm)$ en EEPROM pour chaque port (FWD et REF) 3. Recherche de la valeur de $10 \times \log(ADC)$ dans la LUT 4. Soustraction 12 bits						

		5. Conversion 12 bits en BCD						
		Contraintes:						
CALC	Recherche de la valeur de	Entrées : port (FWD ou REF)						
	$K_{conv}(dBm)$	Sorties : K _{conv} (dBm)						
		Traitements: Si port = FWD, $K_{conv}(dBm)$ = (contenu de l'EEP Int @0x06 sur 16 bits) & 0xFFFF Si port = REF, $K_{conv}(dBm)$ = (contenu de l'EEP Int @0x06 sur 16 bits) & 0xFFFF						
	Contraintes : sans							
CALC	Recherche de la valeur de	Entrée : valeur d'ADC sur 11 bits [0;2048]						
	$10 \times \log(ADC)$	Sortie : valeur de $10 \times \log(ADC)$						
		Traitements : recherche de $10 \times \log(ADC)$ dans une au format $(0XYZ)_{16}$ où $10 \times \log(ADC) = (XY,Z)_{10}$ dE	LUT, codée en Flash à une adresse fixée par le compilateur, Bm					
		ADC	$10 \times \log(ADC)$					
		1	0x0000 (00,0 dB)					
		2	0x001E (03,0 dB)					
		3	0x0030 (04,8dB)					
		4	0x003C (06,0dB)					
		5	0x0046 (07,0dB)					
	6 0x004E (07,8dB)							
		1023	0x012C (30,0dB)					

		T					
		1024	0x012D (30,1dB)				
		1025	0x012D(30,1dB)				
		2046	0x014B (33,1dB)				
		2047	0x014B (33,1dB)				
		2048	0x014B (33,1dB)				
		Contraintes :					
CALC	Soustraction 12 bits	Entrées : $K_{conv}(dBm)$ $10 \times log(ADC)$					
		Sorties: $K_{conv}(dBm) - 10 \times log(ADC)$	sur les 12 bits de poids faible				
		Traitements : Soustraction 12 bits					
		Contraintes :					
EEP	Contenu de l'EEP Int	Entrée : adresse sur 1 octet					
		Sorties : contenu de l'EEP interne sur 1 oct	et				
		Traitements:					
		Contraintes :					
LCD	Affichage de P _{fwd} et P _{ref} en	Entrées : P _{fwd} et P _{ref} en dBm en valeur positi	ive				
	dBm	Sorties : LCD					
		Traitements:					
			x . x d B m y . y d B m	LCD 2 lignes-16 caractères			

F	W	D	-	X	X	X	d	В	m		LCD 4 lignes-16 caractère
R	E	F	-	y	y	y	d	В	m		
« FWD » : chaîne de caractère fixe, indiquant que la ligne 1 du LCD est dédié au port FWD «REF» : chaîne de caractère fixe, indiquant que la ligne 1 du LCD est dédié au port REF xx.x: correspond à la valeur de la puissance du port FWD en dBm. Si P(dBm) = 0x4095, alors x = « . »											
1 -											p(dBm) = 0xFF, alors $y = «.»$
Contraintes											

4.4-Compléments

4.4.1-Composant ADC

Le LTC2305 possède 4 bits de commande.

S/D 0/S	Χ	Χ	UNI	SLP
---------	---	---	-----	-----

S/D = SINGLE-ENDED/DIFFERENTIAL BIT

 $O/S = ODD/\overline{SIGN}$ BIT

UNI = UNIPOLAR/BIPOLAR BIT

SLP = SLEEP MODE BIT

Dans tous les cas de figures d'utilisation du LTC2305, il faut avoir : UNI=0 et SLP=0.

4.4.1.1-Initialisation ADC

Il n'y a rien à faire pour initialiser le LTC2305.

4.4.1.2-Lecture des valeurs ADC Fwd et REF

4.4.1.2.1-Lecture ADC FWD

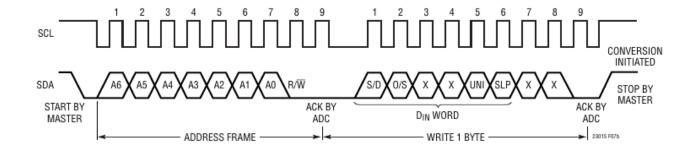
1. Trame Write

L'adresse du device est (0001000)₂=0x08

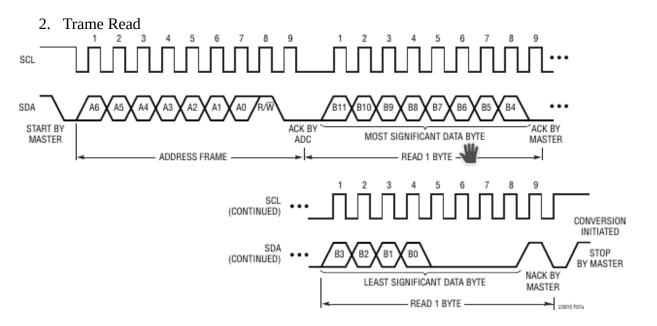
S/D	0/\$	CH0	CH1
0	0	+	_
0	1	-	+
1	0	+	
1	1		+

UNI=0

SLP=0



A l'issue de cette trame, la conversion est initialisée. Typiquement, elle met 1,3μs (max 1,6μs) Pendant la conversion, le LTC2305 répond NACK au trames I2C.



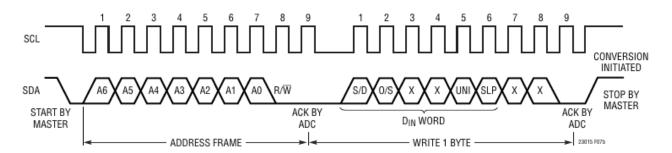
4.4.1.2.2-Lecture ADC REF

1. Trame Write

L'adresse du device est (0001000)₂=0x08

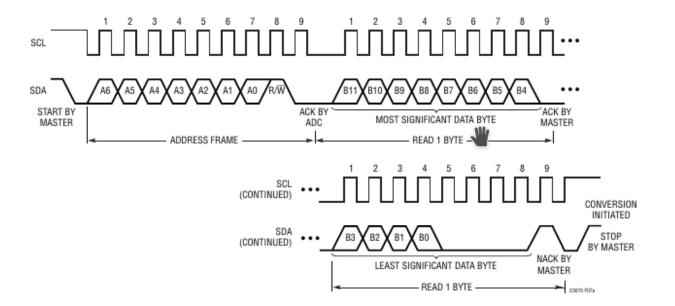
S/D	0/\$	CH0	CH1
0	0	+	-
0	1	-	+
1	0	+	
1	1		+





A l'issue de cette trame, la conversion est initialisée. Typiquement, elle met 1,3μs (max 1,6μs) Pendant la conversion, le LTC2305 répond NACK au trames I2C.

2. Trame Read



4.4.2-Plan d'adressage I2C

Composant	Adresse
ADC	0x08

4.4.3-Log

Le firmware de test doit être pourvu d'une fonctionnalité de trace. Cette fonctionnalité doit tracer :

- les aspects protocolaires des trames I2C échangées
- des performances de timing des algorithmes
- les registres d'erreur du PIC

Les traces sont stockées dans l'EEP du PIC dans un buffer circulaire de 240 octets. Chaque trace possède une longueur fixe de 8 octets sous la forme :

Octet0	Octet1	Octet2	Octet3	Octet4	Octet5	Octet6	Octet7
TAG		Contenu ou valeurs à tracer					

TAG	Contenu					
	Octet0	Octet1	Octet2	Octet3	Octet4	Octet5
0x0001	« T » ou « C » ou « O » ⁽¹⁾	Version ⁽²⁾		RCON	STKPTR	0xFF
0x0002	[Calibration TIMER]					
0x0004	Nb de NACK I2C	Valeur d'ADC (2*12bits) Timer SAMPLE			MPLE	
0x0008	[Timer FX	M1616U]				

^{(1) «} T » pour le fw de test, « C » pour le fw de calibration, « O » pour le fw opérationnel

Chaque trace à écrire en EEP doit faire l'objet d'une vérification d'activation à l'aide de données placées elle-même en EEP. Plusieurs TAG pourront être activés simultanément. L'opération de vérification d'activation consiste alors à comparer la configuration des TAG en EEP avec le TAG à écrire. S'il y a correspondance, la trace est alors effectivement écrite. Dans le cas contraire, la trace n'est pas écrite.

⁽²⁾Version: version du firmware (V0.8 → « 08 » en ASCII)

4.4.4-Plan mémoire du code

Section	Туре	Adresse de début	Taille
code	program	0x000000	0x001b72
s_eep	program	0xf00000	0x00000f
udata	data	0x000080	0x000073

4.4.5-Plan mémoire EEP interne du PIC

Adresse (offset)	Taille (octets)	Contenu
0x00	5	Version du fw+0x00
0x05	1	Offset du prochain log
0x06	2	TEST
		K _{conv} (dBm) FWD (défaut : 0x01A4)
0x08	2	K _{conv} (dBm) REF (défaut : 0x01A4)
0x0A	2	Kconv (défaut : 0x01F4)
0x0C	2	Unité de Kconv (3 bits)
0x0E	2	
0x10	2	
0x12	2	
0x14	2	
0x16	2	Calibration DONE ($0xFFFF = oui, 0x0000 = non$)
0x18	2	
0x1A	2	
0x1B	1	
0x1C	1	
0x1D	1	
0x1E	8	Activation des TAG des log (MSB)
0x1F	8	Activation des TAG des log (LSB)
0x20	8	Log 1
0x28	8	Log 2
0x30	8	Log 3
0x38	8	Log 4

4.5-Programmateur

4.5.1-PIC

tbd

Programmer le .hex

Comment récupérer les log?

4.6-Calibrator

4.6.1-FW de TEST

Entrée	Valeur d'ADC (12 bits) relevée par le fw de calibration ADC_m Puissance P_{in} en W Port FWD ou REF		
Sorties	Fichiers .hex à télécharger en EEPROM du PIC		
Traitements	 Calcul de 1/K_{conv} et K_{conv}(dBm) Calcul de l'unité de K_{conv} Arrondi à l'octet supérieur Génération du fichier .hex 		
Contraintes			