



硬件实验课设报告

Arduino 板数据采集

姓名: 马逸君

学号: 17300180070

2019年11月

Arduino 板数据采集

项目目标

1. 给定条件

Linear Technology DC2026C CPU 板、DC1941D isoSPI 转接电路板、DC2350AB 18 路电压测量板、测试电路、万用表、相关线材

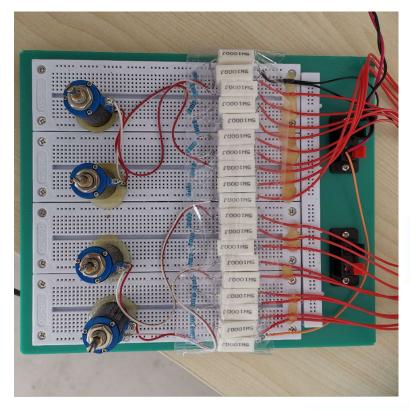
Arduino IDE、串口接收软件 SerialPortListener、VS2019 绘图控件 Chart

2. 预期效果

利用给定的三块电路板实现一个电压测量电路, PC 通过串口实时得到测试电路的电压测量数据, 绘制成图像; 在 Arduino 代码中增加一个指令, 该指令按照代码中设定的参数 (总时间和放电-休息循环的时长) 启动放电(均衡)

硬件原理

1. 硬件逻辑图



DC2026

USB

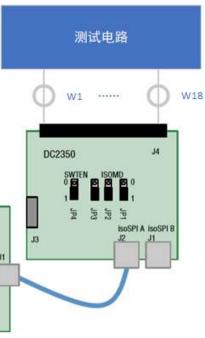
To PC

均衡

生产制造和使用过程的差异性,造成了动力 电池单体天然就存在着不一致性,不一致性主要 表现在单体容量、内阻、自放电率、充放电效率 等方面。单体的不一致,传导至动力电池包,必 然带来动力电池包容量的损失,进而使寿命下降。

电池单体的不一致,会随着时间的推移使得参数更加趋于离散。如同这个世界永远向着熵增的方向前进一样,趋势无法逆转,但可以降低它的恶化速率。方法之一就是通过电池管理系统对电芯实施**均衡**。

均衡分为被动和主动两种方式。被动均衡,运用电阻器,将高电压或者高荷电量电芯的能量消耗掉,以达到减小不同电芯之间差距的目的。 主动均衡,运用储能器件等,将荷载较多能量的电芯部分能量转移到能量较少的电芯上去。



1

DC1941

2. 部件功能描述

DC2350AB (DC: demonstration circuit) 是一个 18 节电池组监视器,可连接 18 路电压并同时测量。其核心是 LTC®6813-1 芯片。可以通过 2 线 isoSPI (isolated serial interface, 隔离串行接口) 同时连接多个 DC2350AB 板,来监控一个电池组中任意多节电池(的电压等参数)。DC2350AB 也支持反向 isoSPI,从而可以建立全冗余的通信链路。DC2350AB 可以直接连接一块 DC2026 Linduino® One CPU 板与 PC 通信,该 DC2026 必须烧录合适的程序 (称为"sketch") 来控制 DC2350AB 的 IC 电路并通过 USB 接口接收数据; 也可以通过 DC2792/DC1941 板与 DC2026 CPU 板连接,DC2792/DC1941 提供完全隔离的 isoSPI 接口。

Linear Technology 公司的 DC2026C CPU 板 (也叫 Linduino® One) 是一款微控制器板,它搭载 CPU,它可以烧录用户代码以控制 DC2350AB 的运行。Linduino One 与 Arduino Uno 兼容。Arduino 硬件由一款带有支持快速在线(in-circuit)固件升级功能的 bootloader 程序的 Atmel 微控制器组成;他们的软件是一个基于 AVRGCC编译器的简单编程环境。这套平台因其易用性而流行,硬件和软件都是开源的,且可以通过 C语言编程。它是一个理想的展示分发具有数字接口(例如互联集成电路(I2C)和串行外设接口(SPI))的集成电路共享库的方式。相比标准的 Arduino Uno,Linduino One 添加了若干新特性: 14 针 QuikEval™连接器,可支持直连数百款且不断增多的Linear Technology 电路板,还支持 5V/3.3V/2.5V/1.8V 多个逻辑级别电压和模拟信号支持;LTM®2884,提供USB 供电和数据的电流级分离,提升安全性且便于噪声控制;7~20V 辅助电源输入,位于互相隔离的若干侧边,并由LT®3973 转换为 5V 的电压,允许在 750mA 的高电流下工作。

DC1941 是一款 isoSPI™收发器电路板,它负责 isoSPI/SPI 信号的转换。它基于 Linear Technology 的 LTC®6820 芯片。LTC6820 提供一种使用单条双绞线互连标准 SPI 设备的方法,这种专有的 2 线接口称为 isoSPI (抗干扰能力强)。LTC6820 以最高 1Mbps 的速度将 SPI 信号编码成差分 isoSPI 信号,后者通过一个简单脉冲变压器经由双绞线传输。在双绞线另一端,该 isoSPI 信号可被另一个 LTC6820 翻译回 SPI。此外还可以通过 isoSPI 连接带有内置 isoSPI 接口的 Linear Technology 设备,例如 LTC6804。一般地,LTC6820 有两种用法:用一个 LTC6820 将 isoSPI 信号翻译成 SPI;用两个 LTC6820,将 SPI 信号翻译成 isoSPI,经过长距离的、隔离的通信后再翻译回 SPI。LTC®6813-1 芯片是一款多节电池组监视器,它测量最多 18 节相连接的电池组(的电压),且总测量误差小于 2.2mV。每节的量程为 0~5V,使得 LTC6813-1 适合大多数电池的化学性质。18 节电池的所有测量可在 290 微秒时间内完成,也可根据噪声控制的需求选择较低的数据采集速率。多台 LTC6813-1 设备可被连接成组,从而允许同时测量很长或电压很高的电池串。每个 LTC6813-1 都有一个 isoSPI 接口,支持高速、抗射频干扰、长距离的通信。多台设备连接成一种称为"菊花链"(daisy chain)的形态,所有设备与一个主要处理器(host processor)都建立连接。这个菊花链可以双向运行,从而保证通信完整性,即使是在通信链路中有故障发生的情况下。LTC6813-1 可以直接从电池组获得电源,也可以独立供电。其他特性包括:板载 5V 稳压器;9条通用 I/O 线路;睡眠模式,该模式下电流消耗降低至6微安。

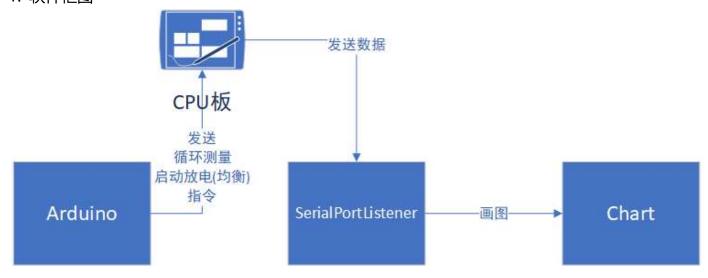
LTC6813-1 芯片对电池组中的每节电池均有被动均衡机制,最大电流为 200mA,且给每节电池都配备了独立的脉冲宽度调制放电计时器。被动均衡下,若电池组中的一节电池过充,则对应的 S 输出可以通过将其连接到电阻器的方式将该节电池缓慢放电; S 输出(S1-S18)中的每一个都连接到内部的一个 N 通道 MOS 管,MOS 管的最大导通电阻为 10Ω;均衡电流应不超过 200mA,若芯片温度超过 95°C,则不应超过 80mA。对于均衡电流需要超过 200mA 的应用或大型电池滤波器,则需采取主动均衡,主动均衡下 S 输出可用于控制外部晶体管。为了进一步控制电池放电,可以将 S 引脚配置为脉冲宽度调制(PWM):看门狗定时器过期后,PWM 过程启动;一旦 PWM 操作开始,指定的 S 引脚被周期性地置低,即暂停放电;每个 PWM 信号均以 30 秒的周期运行,对于每个周期,占空比可编程为 0%至 100%,以 1/15 = 6.67%(2 秒)的增量进行编程。放电过程可定时,一旦启动放电过程,放电开关将保持打开状态,持续指定的时间。

3. 原理图

参见附录。

软件原理

1. 软件框图



2. 软件流程描述

Arduino IDE 将电压测量板的 Demo 程序烧录到 CPU 板中,串口收发模块向已编程的 CPU 板发送 "开始循环测量" 指令并持续接收 CPU 板发来的每组测量结果显示在窗口中,同时整理成绘图软件需要的形式供其绘图;或是向已编程的 CPU 板发送 "启动放电"指令,启动放电过程。

3. 重要模块描述

DC2350AB.ino:编程 DC2026C CPU 板的 Arduino 项目文件。使用 C语言。该代码使得我们能够通过向 DC2026C 发命令的方式操控 DC2350AB。我们也可以仿照其自带的命令源码,编写我们自定义的命令。

本次我添加的自定义命令的功能是,打开放电功能,持续 1 分钟 (该参数可在源代码中更改),放电过程每 30 秒一个循环,每次循环前 6 秒放电、后 24 秒暂停放电 (可更改)。

SerialPortListener: 串口接收软件。使用 C#语言。可设计出窗体并与 Chart 控件集成,从而直接将 CPU 板发来的电压测量数据转换成曲线图。

Chart: Visual Studio 2019 自带绘图控件。

本次我实现的绘图软件的功能是,接收开发板循环测量(Command 11: Measurement Loop)发来的周期性测量结果并自动切分每组数据,将得到的数据实时绘成曲线图。曲线图横轴为时间,最多容纳 300 个数据点(可更改);纵轴为电压,坐标的范围会根据数据的范围自动调整;且实现了复选框,18 路电压中只有被勾选的路会显示在图中,勾选和取消勾选的显示效果是实时的。

实验步骤

第一步:速读相关文档和 Arduino 代码,了解各部件的概况,了解文档和源代码的大致内容以备日后按需查阅

第二步: 按照原理图完成较简易版本的电路连接

第三步: 在较简易版本的电路上, 完成绘图模块的设计及其与串口收发模块的连接

第四步:完成完整版本的电路连接,并完善其他模块,实现电压测量绘图的完整效果

第五步:在读懂文档的基础上,在 Arduino 代码中写 "启动放电"指令,并通过自行设计的测试

源码及注释如下:

```
// Global variables. Uncomment one (and only one) group of desired value before run
//!< Initial Discharge cell switch
//DCC 1,2,3,4,5,6,7,8,9,10,11,12
//bool DCCBITS A[12] = {false, false, false, false, false, false, false, false, false,
false, false);
bool DCCBITS A[12] = {true, true, true};
//DCC 0,13,14,15
//bool DCCBITS B[7]= {false,false,false,false,false,false};
bool DCCBITS B[7] = {true, true, true, true, true, true};
//!< Initial Discharge time value
//DCTO 0,1,2,3
//bool DCTOBITS[4] = {true, false, true, false}; // 4 min
bool DCTOBITS[4] = {false, true, false, false}; // 1 min
//bool DCTOBITS[4] = {true, false, false, false}; // 0.5 min
//bool DCTOBITS[4] = {false, false, false, false}; // Untimed
// Function run command(). Executes the user command
void run command(uint32 t cmd)
  switch (cmd)
  {
     . . .
     case 34:
     //Enable timed (by DCTO register) discharge with S pin pulse-width modulation
     //S pin values or SCTRL values may be modified to your own demand.
     // DCC: enable all
     wakeup sleep(TOTAL IC);
     LTC6813 set discharge(s pin read, TOTAL IC, BMS IC);
     LTC6813 wrcfg(TOTAL_IC,BMS_IC);
     LTC6813 wrcfgb(TOTAL IC, BMS IC);
```

```
print wrconfig();
print wrconfigb();
// Duty cycle: 6s/24s
wakeup idle (TOTAL IC);
for (uint8 t current ic = 0; current ic<TOTAL IC; current ic++)
 BMS IC[current ic].pwm.tx data[0] = 0x33;
 BMS IC[current ic].pwm.tx data[1] = 0x33;
 BMS IC[current ic].pwm.tx data[2] = 0x33;
 BMS IC[current ic].pwm.tx data[3] = 0x33;
 BMS IC[current ic].pwm.tx data[4] = 0x33;
 BMS IC[current ic].pwm.tx data[5] = 0x33;
LTC6813 wrpwm(TOTAL IC,0,BMS IC); // write PWM register group
for (uint8 t current ic = 0; current ic<TOTAL IC; current ic++)
 BMS IC[current ic].pwmb.tx data[0] = 0x33;
 BMS IC[current ic].pwmb.tx_data[1] = 0x33;
 BMS IC[current ic].pwmb.tx data[2] = 0x33;
LTC6813 wrpsb(TOTAL IC, BMS IC); // write PWM/S control register group B
print_wrpwm();
print_wrpsb(PWM);
// SCTRL: drive low
wakeup idle(TOTAL IC);
for (uint8 t current ic = 0; current ic<TOTAL IC; current ic++)
 BMS IC[current ic].sctrl.tx data[0] = 0xFF;
 BMS IC[current ic].sctrl.tx data[1] = 0xFF;
 BMS IC[current ic].sctrl.tx data[2] = 0xFF;
 BMS IC[current ic].sctrl.tx data[3] = 0xFF;
 BMS IC[current ic].sctrl.tx data[4] = 0xFF;
 BMS IC[current ic].sctrl.tx data[5] = 0xFF;
```

```
LTC6813_wrsctrl(TOTAL_IC,streg,BMS_IC); // write S Control Register Group
for (uint8_t current_ic = 0; current_ic<TOTAL_IC;current_ic++)
{
    BMS_IC[current_ic].sctrlb.tx_data[3] = 0xFF;
    BMS_IC[current_ic].sctrlb.tx_data[4] = 0xFF;
    BMS_IC[current_ic].sctrlb.tx_data[5] = 0xFF;
}
LTC6813_wrpsb(TOTAL_IC,BMS_IC); // write PWM/S control register group B
print_wrsctrl();
print_wrpsb(SCTL);

wakeup_idle(TOTAL_IC);
LTC6813_stsctrl(); // Start S Control pulsing
break;
...
}</pre>
```

全局变量区设定放电控制寄存器 DCC、放电定时寄存器 DCTO 的初值,则烧录时 DCC、DCTO 自动被置为设定的值,按设计者意图启动部分或全部节电池的放电,并给放电过程定时。

当接收到34号用户指令时,首先将所有的DCC置为启用状态,以确保所有节电池的放电功能都启动、刷新看门狗定时器和放电定时器,然后给脉宽调制寄存器PWM赋以指定的值,指定PWM的占空比,最后将所有的S引脚控制寄存器SCTRL置为低电平,以启动PWM功能。

总结及问题讨论

本次实验中我主要有三点收获:

对硬件的认识。使用可自由编程的 CPU 板和硬件的 IDE, 我们也可以像编译运行一般的 C 程序那样设计硬件的功能,从而得到想要的硬件电路。只要掌握了硬件的设计规律,如寄存器的含义,我们还可以按自己的意愿改动原厂设计代码,得到更多更灵活的设计。(如图,原厂代码中只提供33个命令,34号命令是我们自行添加的)

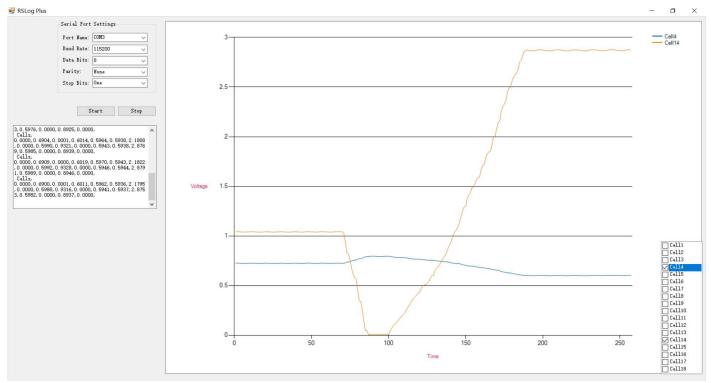
```
List of LTC6813 Command:
Write and Read Configuration: 1
Read Configuration: 2
                                                            |Clear Registers: 13
                                                                                                                                      |Clear Discharge: 24
                                                                                                                                      |Write and Read of PWM : 25
Start Cell Voltage Conversion: 3
                                                            |Run Mux Self Test: 14
Read Cell Voltages: 4
                                                            |Run ADC Self Test: 15
                                                                                                                                      |Write and Read of S control: 26
Start Aux Voltage Conversion: 5
                                                                                                                                      |Clear S control register : 27
                                                            |ADC overlap Test : 16
Read Aux Voltages: 6
                                                            |Run Digital Redundancy Test: 17
                                                                                                                                      |SPI Communication : 28
|I2C Communication Write to Slave :29
                                                            |Open Wire Test for single cell detection: 18
Start Stat Voltage Conversion: 7
Read Stat Voltages: 8
                                                            |Open Wire Test for multiple cell or two consecutive cells detection:19 |I2C Communication Read from Slave :30
Start Combined Cell Voltage and GPIO1, GPIO2 Conversion: 9 | Open wire for Auxiliary Measurement: 20
                                                                                                                                      |Enable MUTE : 31
Start Cell Voltage and Sum of cells : 10
Loop Measurements: 11
                                                           |Reset PEC Counter: 22
                                                                                                                                      |Set or reset the gpio pins: 33
Print 'm' for menu
Please enter command:
Written Configuration A Register:
CFGA IC 1, 0xE4, 0x52, 0x27, 0xA0, 0xFF, 0x2F, Calculated PEC: 0xA3, 0x76
Written Configuration B Register:
CFGB IC 1, 0xF0, 0x0F, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, Calculated PEC: 0x77, 0x3E
Written PWM Configuration:
IC 1, 0x33, 0x33, 0x33, 0x33, 0x33, 0x33, Calculated PEC: 0x65, 0xBA
 PWM/S control register group B:
 0x33, 0x33, 0x33, Calculated PEC: 0x52, 0xAA
Written Data in Sctrl register:
 IC: 1 Sctrl register group:, 0xFF, 0xFF, 0xFF, 0xFF, 0xFF, 0xFF, Calculated PEC: 0x66, 0x40
 PWM/S control register group B:
 0xFF, 0xFF, 0xFF, Calculated PEC: 0x29, 0x42
```

速读并整理文档的能力。一下子拿到这么多文档,其实我一开始是不知所措的。但是我打开各个文档,读了一下一开始的概述部分,读了一下目录,浏览了一下重点章节,就知道每个文档大致在讲什么了,以及什么时候可能需要查阅哪个文档。为了清楚起见,我还在相关文件的文件名后面添加了摘要,便于查阅(见下图)。另外在需要的时候,还可以在文档中采用关键词搜索的方式速读。这极大提升了我利用文档的效率,例如在实验进行到第四步时,我非常顺利地在 DC2350AF 的文档中找到了第 8 页的 DC1941 isoSPI MASTER SETTINGS 和第 9 页的 DC1941 TO DC2350 TYPICAL isoSPI CONNECTION,为实验进程提供了很大的帮助;在进行到第五步时,我在 LTC6813-1 的文档中查找"balanc"(注:这是因为文档中出现了这个单词的两个时态"balance"和"balancing",为了简单起见,就用它们共有的"balanc"这个字符串进行查找)、DCC、S Pin、DCTO、discharge timer 这些字符串并速读它们出现的文段,很快就弄懂了放电相关功能的运作。

名称

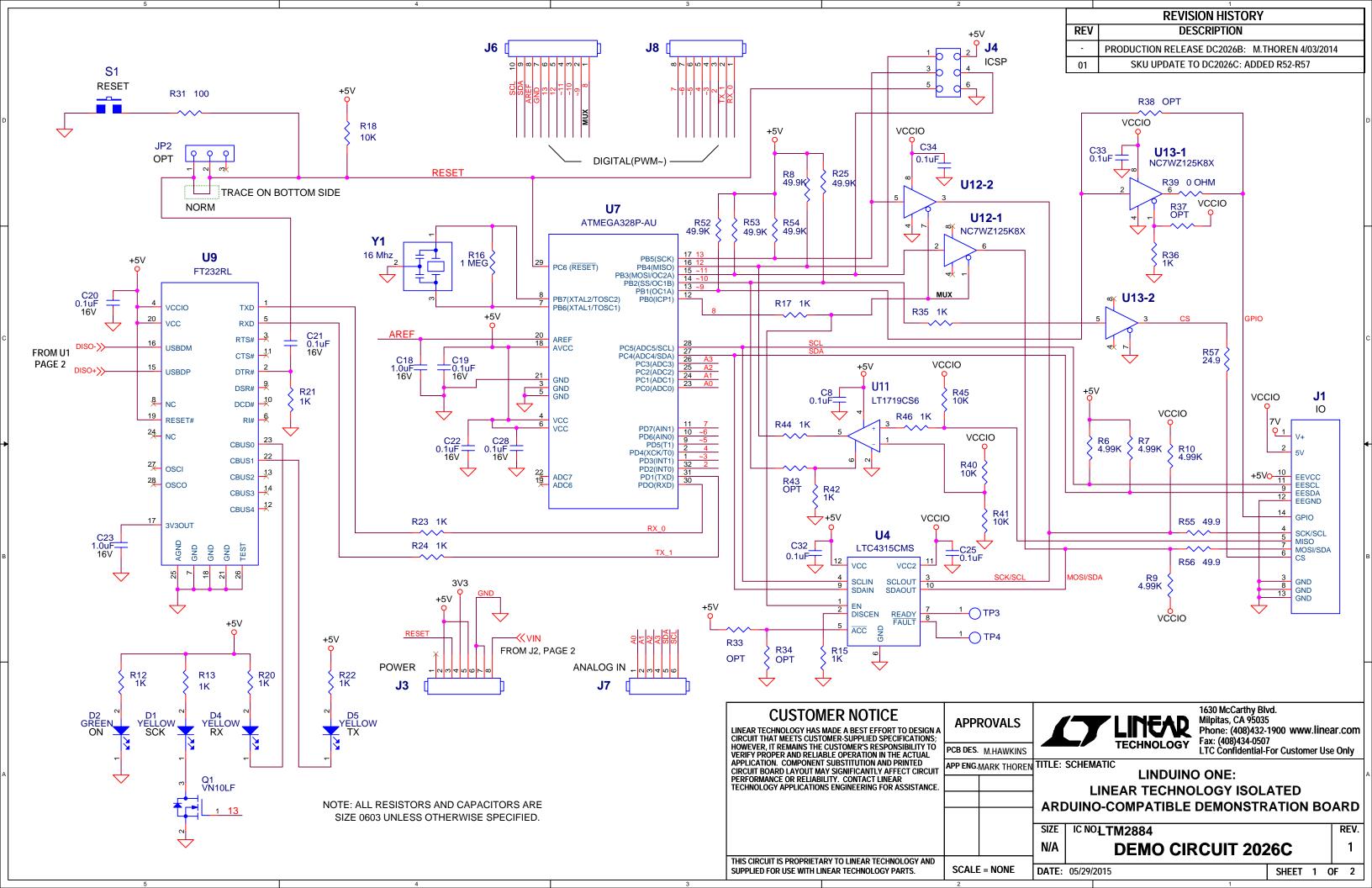
- 🔓 DC1941DFB 排线转双绞线电路板 (jumpers, connection).PDF
- 🔓 DC2026CFE CPU板 (extern connections, jumpers, LEDs, diagrams).pdf
- 🔓 DC2350AF 电压板 (connection, hardware&software setup, source code modify).pdf
- 🔓 LTC6813-1 电压板芯片 (引脚, 电气特性, 测量误差图, 支持的操作及应用场景).pdf

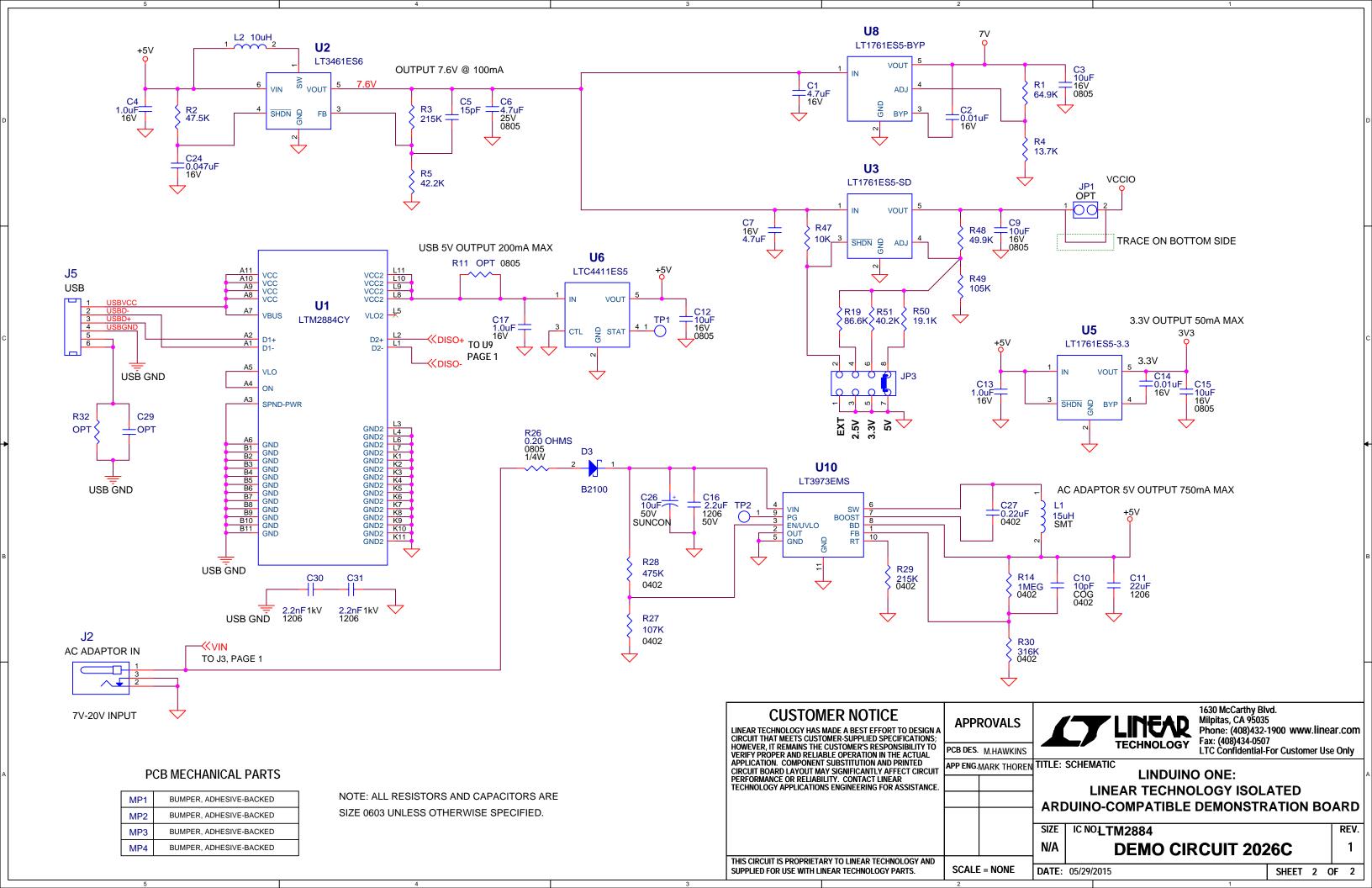
简单使用 C#语言的能力。因为绘图控件必须用到 C#, 所以我只能自学这种陌生语言。在已经自学过 C#的优秀的胡永祥同学的指导下, 我知道了 C#代码执行的基本逻辑:每当有事件发生时, 就执行该事件对应的处理函数。 所以我就把 UpdateChart()函数 (更新图像) 的调用放在 (串口接收) 函数中, 并在 StartListening()函数中初始化图像、设定串口参数。再加上在网上搜索到的一些 Chart 控件用户代码、对 MSDN 网站上相关的类定义的查阅, 成功完成了最终的绘图模块。

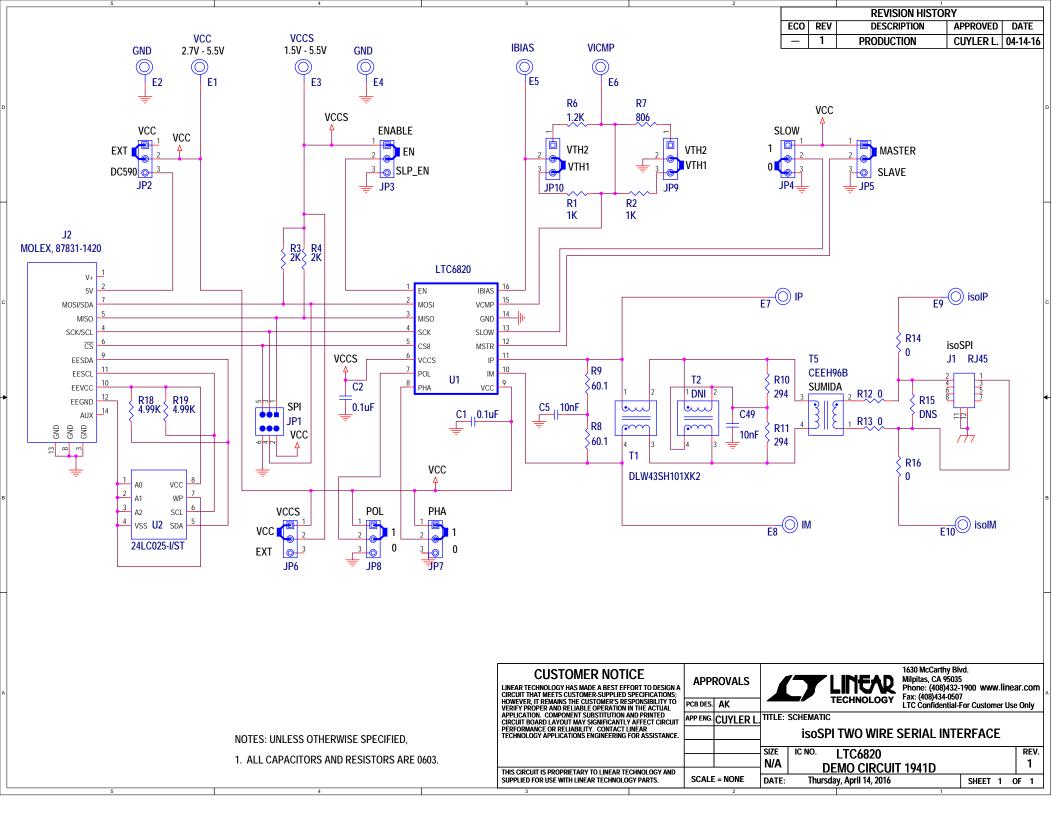


附录

PJ1 硬件原理图







BLOCK DIAGRAM

