Zdalne sterowanie zasilaczem HMP4040

Spis treści:

- 1. Zadanie
- 2. Sterowanie zasilaczem przez USB
- 3. <u>Praca w sieci lokalnej</u>
 - <u>Serwer</u>
 - <u>Interfejs</u>
 - Klient
- 4. Praca z CANoe
- 5. Formatowanie danych w projekcie
- 6. <u>Konfiguracja</u>

Zadanie

Stworzenie narzędzia umożliwiającego zdalne sterowanie zasilaczem HMP4040 w sieci lokalnej z wykorzystaniem graficznego interfeju oraz przez CANoe.

Sterowanie zasilaczem przez USB

Komunikacja z zasilaczem oparta jest na standardzie <u>SCPI</u> - dedykowanym rozwiązaniu do sterowania sprzętem labolatoryjnym z poziomu komputera.

Zestaw poleceń wykorzystywanych w dalszej części projektu:

| Polecenie | Działanie |
|-----------------------|-------------------------------------|
| OUTP:GEN state | Zadanie stanu wyjścia zasilacza |
| INST:NSEL channel_id | Wybór kanału |
| OUTP:SEL state | Zadanie stanu wybranego kanału |
| APPL voltage, current | Zadanie parametrów wybranego kanału |

Komunikację obsługuje biblioteka <u>pySerial</u>. Podczas testowania połączenia występowały problemy z timeoutem zasilacza przy zbyt długim otwarciu portu szeregowego oraz zbyt częstym przesyłaniu poleceń. Aby wyelimonować problem przesyłanie wiadomości zostało zaimplementowane jako dekorator:

```
def _serial_handler(body):
    def wrapper(self, *arg, **kw):
        self.serial_id.open()
        time.sleep(.015)
        body(self, *arg, **kw)
        time.sleep(.015)
        self.serial_id.close()
```

Po otwarciu portu szeregowego występuje niewielkie opóźnienie gwarantujące, że port zostanie otwarty i przesłana zostanie poprawna wiadomość. Drugie opóźnienie zapobiega zamknięciu portu przed zakończeniem odbierania wiadomości przez zasilacz. Funkcja wywoływana jako body() generuje polecenie standardu SCPI.

Praca w sieci lokalnej

Aby umożliwić dostęp do zasilacza z poziomu wielu urządzeń stworzona została hostowana w sieci lokalnej usługa. Składa się na nią serwer, interfejs webowy oraz klient, których działanie opisane jest w dalszej części.

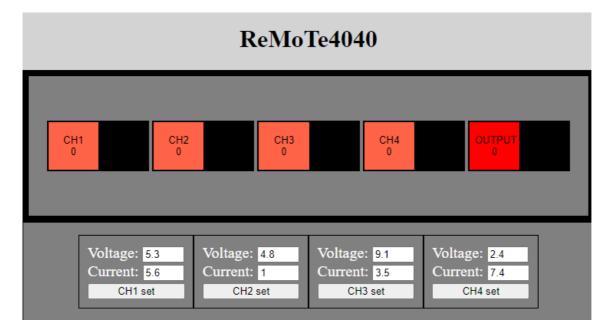
Serwer

Część serwerowa została stworzony przy pomocy frameworka <u>Flask</u>. Jej zadaniem jest konwersja zapytań do poleceń standardu SCPI oraz renderowanie interfejsu webowego. Wbudowany we Flask serwer ze względu na słabą stabilność nie nadawał się do dalszej pracy. Jako alternatywa wykorzystany został serwer WSGI <u>Waitress</u>.

Interfejs

Interfejs graficzny dostępny jest z poziomu przeglądarki w sieci lokalnej. Pozwala na zadanie napiecia na dowolnym kanale oraz zmianę stanu dowolnego kanału i głównego wyjścia.

Poniżej grafika przedstawiająca wygląd webowego interfejsu stworzonego przy pomocy HTML oraz CSS:



Klient

Klient działa na zasadzie generowania zapytań wysyłanych na serwer przy pomocy biblioteki <u>Requests</u>. Zapytania generowane są na podstawie zawartości pliku generowanego przez skrypt języka CAPL. Dodatkową funkcjonalnością klienta jest generowanie sztucznego ruchu - w określonych interwałach wysyłane są puste zapytania. Zapobiega to ewentualnemu przejściu serwera w tryb uśpienia.

Praca z CANoe

CANoe za pomoca skryptu języka CAPL generuje zawartośc pliku z informacją na temat numeru kanału, jego stanie oraz zadanych parametrach. Plik ten wczytywany jest przez klienta, który na jego podstawie generuje zapytania serwera.

Skrypt aktualizuje zawartość pliku przy rozpoczęciu (on start) i zakończeniu pomiaru (on stopMeasurement).

```
/*@!Encoding:1250*/
variables
    dword automationFile;
    char onCommand[81] = "{\"channel\": \"2\", \"state\": \"1\", \"params\":
{\"voltage\": \"24.0\", \"current\": \"06.0\"}}";
   char offCommand[81] = "{\"channel\": \"2\", \"state\": \"0\", \"params\":
{\"voltage\": \"24.0\", \"current\": \"06.0\"}}";
}
on start
{
    setFilePath("C:\\client", 1);
   automationFile = openFileWrite("capl_input.txt", 1);
   filePutString(onCommand, 81, automationFile);
   fileClose(automationFile);
}
on stopMeasurement
    setFilePath("C:\\client",1);
    automationFile = openFileWrite("capl_input.txt", 1);
   filePutString(offCommand, 81, automationFile);
   fileClose(automationFile);
}
```

Formatowanie danych w projekcie

Dla utrzymania prostoty w przetwarzaniu plików, w całym projekcie został zastosowany format typowy dla standardu <u>JSON</u>. Pozwala on na wczytanie całego pliku jako słownika języka Python za pomocą poniższego kodu:

```
with open("file.txt", "r") as f:
   data = json.load(f)
```

Nadpisywanie pliku jest równie proste:

```
with open("file.txt", "w") as f:
    json.dump(data, f, indent=4, sort_keys=True)
```

Konfiguracja

Stworzone zostały dwa pliki konfiguracyjne, które pozwalają na wprowadzanie zmian bez potrzeby edytowania samego kodu klient i serwera.

W przypadku serwera jest to:

```
├─ automation_server
│ └─ config.txt
```

Plik zawiera informacje o wyborze portu szeregowego oraz szybkości transmisji:

```
{"serial_port": "com4",
"baudrate": "9600"}
```

Plik konfiguracyjny dla klienta znajduje się w:

```
├─ client
| └─ config.txt
```

Zawiera jedynie możliwość zmiany adresu na jaki wysyłane są zapytania:

```
{"url": "http://127.0.0.1:8080"}
```

Aby skonfigurować skrypt CAPL należy zmodyfikować zmienne onCommand oraz offCommand z zachowaniem pierwotnego formatowania:

```
char onCommand[81] = "{\"channel\": \"2\", \"state\": \"1\", \"params\": {\"voltage\":
\"00.0\", \"current\": \"00.0\"}}";
char offCommand[81] = "{\"channel\": \"2\", \"state\": \"0\", \"params\":
{\"voltage\": \"00.0\", \"current\": \"00.0\"}}";
```