

**Akademia Górniczo-Hutnicza
im. Stanisława Staszica w Krakowie**

Wydział Elektrotechniki, Automatyki, Informatyki i Inżynierii
Biomedycznej

KATEDRA AUTOMATYKI I INŻYNIERII BIOMEDYCZNEJ



PRACA INŻYNIERSKA

MICHAŁ MAKA

**SYSTEM POMIARU WARUNKÓW
ŚRODOWISKOWYCH I METEOROLOGICZNYCH**

PROMOTOR:

dr inż. Marek Stencel

Kraków 2013

OŚWIADCZENIE AUTORA PRACY

OŚWIADCZAM, ŚWIADOMY ODPOWIEDZIALNOŚCI KARNEJ ZA
POŚWIADCZENIE NIEPRAWDY, ŻE NINIEJSZĄ PRACĘ DYPLOMOWĄ
WYKONAŁEM OSOBIŚCIE I SAMODZIELNIE, I NIE KORZYSTAŁEM ZE
ŹRÓDEŁ INNYCH NIŻ WYMIENIONE W PRACY.

.....

PODPIS

AGH
University of Science and Technology in Krakow

Faculty of Electrical Engineering, Automatics, Computer Science and
Biomedical Engineering

DEPARTMENT OF AUTOMATICS AND BIOENGINEERING



ENGINEERING THESIS

MICHAŁ MAKA

**MEASUREMENT SYSTEM OF ENVIRONMENTAL
AND WEATHER CONDITIONS**

SUPERVISOR:
Marek Stencel Sc.D

Krakow 2013

Spis treści

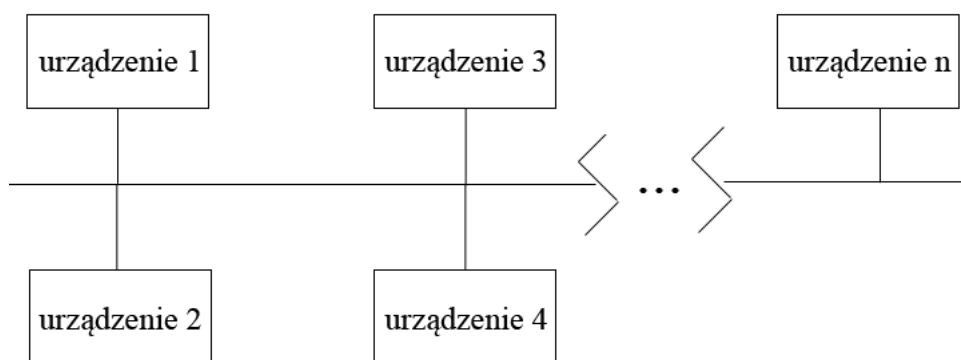
Wstęp	6
1. Magistrale szeregowe	7
1.1. Magistrala I ² C	8
1.2. Magistrala One-Wire	8
2. Programowanie mikrokontrolerów ARM	9
2.1. Używanie bibliotek Linux'a	9
2.2. Środowisko programowania	9
2.3. Kompilator	11
3. Mikrokomputer BeagleBone Black	12
4. Czujnik ciśnienia atmosferycznego BMP085	14
5. Czujnik wilgotności DHT-22	15
6. System pomiarów	16
7. Tworzenie aplikacji	17
8. Konfiguracja narzędzi	18
8.1. Serwer HTTP	18
8.2. Baza danych MySQL.....	18
9. Prezentacja wyników	19
9.1. Interfejs użytkownika	19
9.2. Dostosowywanie danych	19
10. Podsumowanie	20
 Bibliografia	 21
 Załączniki	 22
A. Kod programu	22

Wstep

1. Magistrale szeregowe

Magistrala jest to układ linii, po których przekazywane są wszystkie informacje pomiędzy podłączonymi do niej urządzeniami, np. komputerem, czujnikiem, regulatorem itp. Zasada działania magistrali opiera się na uzyskiwaniu oraz nadawaniu współpracującym częściom uprawnień do transmisji danych w danej jednostce czasu. W jednej chwili, w magistrali może działać tylko jedno urządzenie nadające oraz dowolna liczba odbiorców. Systemy o budowie opartej na magistrali są łatwo modyfikowalne oraz rozszerzalne, w prosty sposób można dołączyć lub odłączyć elementy systemu. Dane przesyłane na dużą odległość najlepiej jest przekazywać transmisją szeregową, na krótsze odległości, przesyłanie równoległe oraz szeregowe daje podobne rezultaty. Bity oraz całe słowa w tej komunikacji przesyłane są jeden po drugim. Przy takim sposobie łączenia się wystarczą tylko dwa przewody łączące odbiorcę z urządzeniem nadającym.

Przykład urządzenia w magistrali szeregowej został przedstawiony na poniższym schemacie:



Rysunek 1.1: Schemat magistrali szeregowej

Jak widać na załączonym rysunku, można podłączyć do magistrali wiele urządzeń. Wszystkie są podłączone do jednej linii danych, na której odbywa się komunikacja. To właśnie przez nią przesyłane są wszystkie dane pomiędzy elementami magistrali.

1.1. Magistrala I²C

Nazwa jest to akronimem od Inter-Integrated Circuit. Standard został opracowany w latach osiemdziesiątych przez firmę Philips.

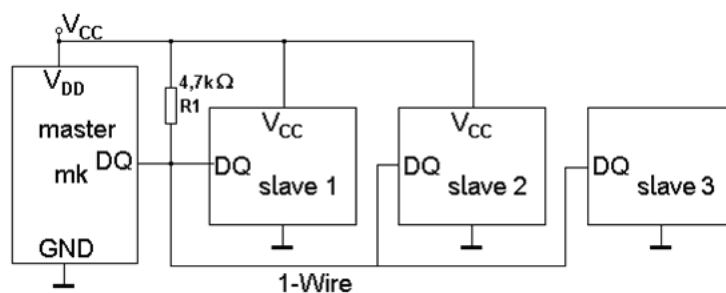
Jest ona bardzo często wykorzystywana w układach mikroprocesorowych, w sterownikach wyświetlaczy LCD, można ją stosować do sterowania pamięci RAM, EPROM, układami I/O.

Zaletami magistrali I²C są niewątpliwie takie właściwości jak: odporność na zakłócenia zewnętrzne, dodatkowe układy podłączone do niej mogą być dodawane lub wyłączane bez ingerencji w pozostały układ połączeń wcześniej stworzonych, połączenie na magistrali składają się tylko z dwóch przewodów, przez co ich ogólna liczba jest minimalizowana, wykrywanie błędów jest proste i łatwe do analizy, na magistrali może znajdować się wiele urządzeń typu master, umożliwiając kontrolę gotowych układów przez zewnętrzny komputer.

Magistrala I²C posiada dwie dwukierunkowe linie: dane są przesyłane przez Serial Data (SDA), natomiast sygnał zegara na Serial Clock (SCL).

1.2. Magistrala One-Wire

Magistrala 1-Wire jest to jedнопrzewodowy interfejs szeregowy, który został opracowany przez firmę Dallas Semiconductors. W założeniach miał on umożliwiać łączność pomiędzy urządzeniami na małe odległości. Do magistrali tego typu również można podłączyć dowolnie wiele urządzeń elektrycznych. Jego największą zaletą jest fakt, że dane są wysyłane w obie strony, przy zastosowaniu tylko jednego przewodu, który również służy za zasilanie magistrali, dodatkowo wymagana jest osobna linia prowadząca do masy. Schemat podłączenia interfejsu One-Wire został zamieszczony poniżej:



Rysunek 1.2: Schemat magistrali 1-Wire

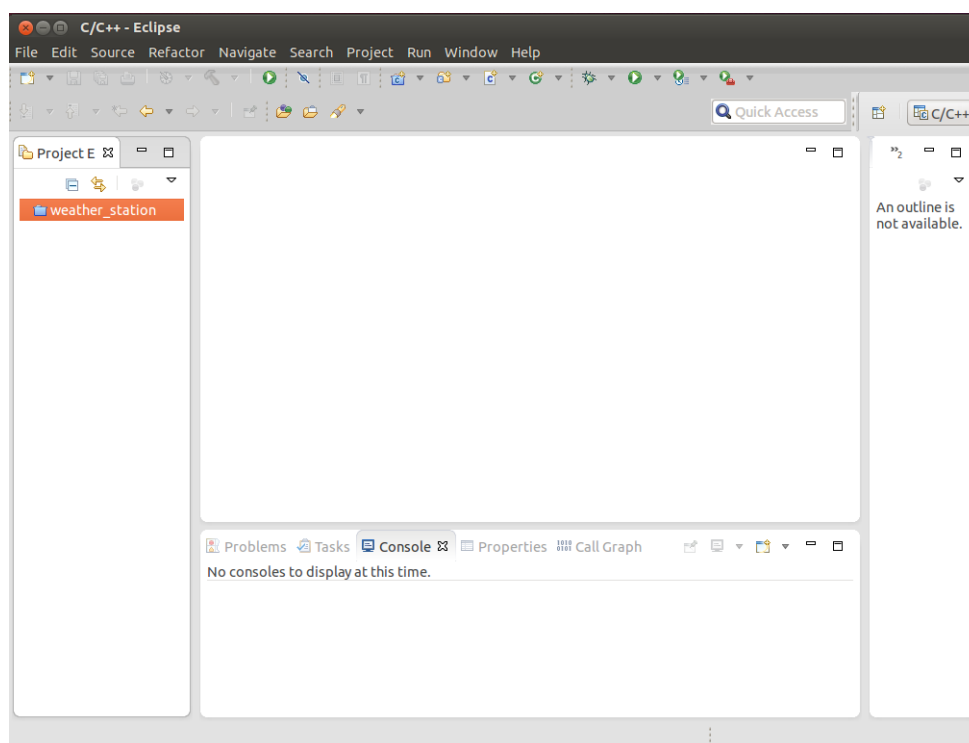
Magistrala, do poprawnego działania, wymaga rezystora podciągającego około 4,7 Ω do zasilania.

2. Programowanie mikrokontrolerów ARM

2.1. Używanie bibliotek Linux'a

2.2. Środowisko programowania

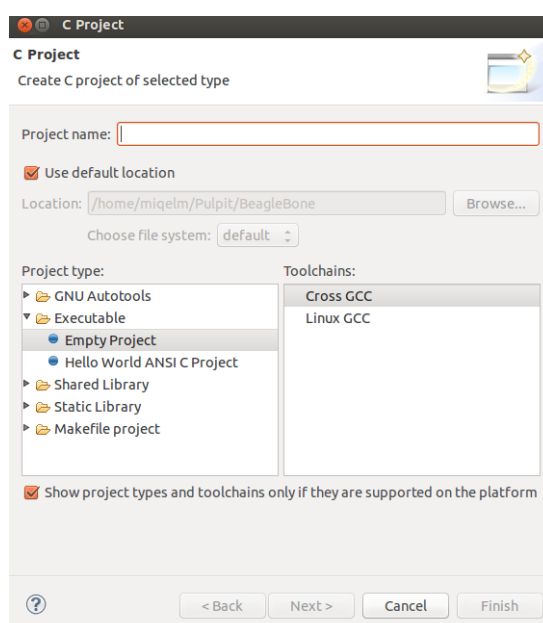
Kod programu oraz obsługi stacji pogody, zaimplementowanej na mikrokontrolerze Beagle-Bone black, został napisany przy użyciu środowiska programistycznego Eclipse. Środowisko to zostało wybrane przez wzgląd na ogromne możliwości, które ułatwiają w znacznej mierze programowanie oraz skracają jego czas. Eclipse jest darmowym narzędziem do programowania, jest intuicyjny w obsłudze, a przede wszystkim posiada wielką rzeszę użytkowników, przez co w przypadku problemów, ich rozwiązanie jest niemal natychmiastowe. Środowisko to można pobrać z oficjalnej strony, w projekcie został wykorzystany *Eclipse IDE for C/C++ Developers*.



Rysunek 2.1: Główny wygląd Eclipse'a

Po rozpakowaniu gotowego środowiska oraz jego uruchomieniu można już zacząć pracę z mikrokontrolerem, wystarczy jeszcze dokonać parę zabiegów, aby czas od zbudowania projektu, do jego uruchomienia na BeagleBone'ie była krótki. W celu uzyskania jak najwygodniejszej konfiguracji, został uruchomiony Eclipse na systemie operacyjnym Ubuntu, na którym były przechowywane wszystkie źródła. Dzięki odpowiedniemu dodatkowi do Eclipse'a - Remote System Explorer istnieje możliwość tworzenia programu na komputerze, jego cross-kompilacji do aplikacji wykonywalnej oraz uruchomienia gotowego pliku binarnego na mikrokontrolerze. Dzieje się to dzięki wspomnianemu wcześniej protokołowi SSH.

Aby stworzyć nowy projekt należy kliknąć File->New->C Project (może być również C++), pojawi się następujące okno:



Rysunek 2.2: Tworzenie nowego projektu

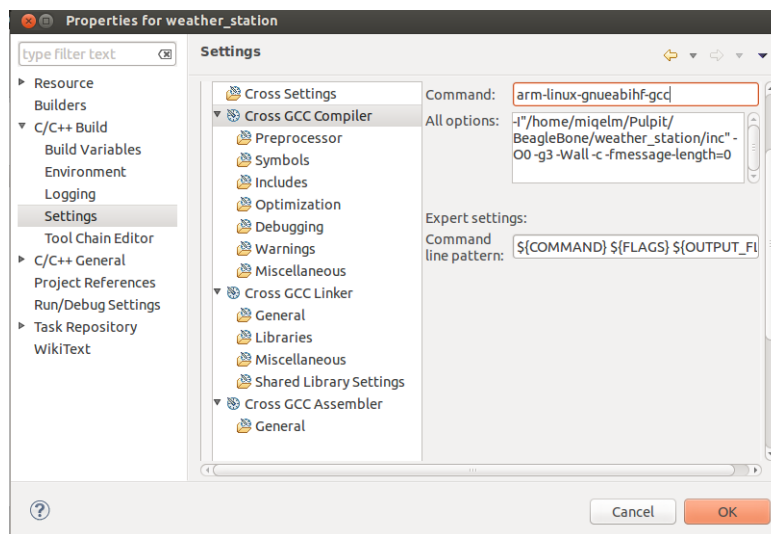
Po uzupełnieniu nazwy projektu oraz wyboru Cross GCC, przechodzimy dalej i kończymy konfigurację. Teraz następuje najważniejsza rzecz. Aby skompilować nasz projekt i móc go uruchomić na innej platformie sprzętowej, jaką jest procesor ARM, potrzebujemy cross-kompilatora. Jest to wymagane, gdyż komputer oraz BeagleBone różnią się budową oraz sposobem komunikacji na najniższym poziomie. W związku z tym, należy na komputerze zainstalować narzędzie umożliwiające nam generowanie pliku binarnego na inną platformę sprzętową, proces ten jest nazywany cross-kompilacją.

BeagleBone Black jest wyposażony w procesor o architekturze ARM hard float, dlatego też potrzebujemy do niego kompilatora, nazywa się on arm-linux-gnueabi-hf-gcc. Aby go zainstalować, należy w konsoli użytkownika wpisać następującą komendę:

```
sudo apt-get install arm-linux-gnueabi-hf-gcc
```

Potwierdzając chęć zainstalowania oraz pomyślnym przebiegu instalacji, jesteśmy w stanie teraz skompilować program na architekturę ARM.

W Eclipse klikając teraz prawym przyciskiem myszy na nowo stworzony projekcie, następnie wciśnięciu Properties, ukazują nam się właściwości projektu. Należy teraz zakomunikować środowisku, że program będzie kompilowany przy użyciu zainstalowanego przed chwilą kompilatora. W tym celu należy uruchomić zakładkę C/C++ Build, a potem opcję Settings i Cross GCC Compiler, w polu Command należy wpisać nazwę cross-kompilatora. Poniżej zostaje zamieszczony zrzut ekranu przedstawiający zaistniałą sytuację:



Rysunek 2.3: Ustawienia projektu

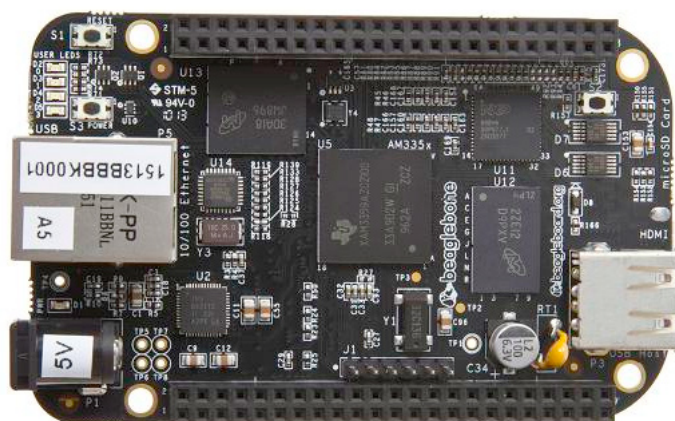
W podobny sposób należy wypełnić również pola Command w zakładkach Cross GCC Linker oraz Cross GCC Assembler, ten ostatni należy wypełnić wpisując: arm-linux-gnueabi-hf-as.

2.3. Kompilator

3. Mikrokomputer BeagleBone Black

Projekt inżynierski został zrealizowany, w głównej części, na mikrokomputerze BeagleBone Black. Został on stworzony specjalnie z myślą o programistach OpenSource oraz tych, dla których liczy się niskie zużycie energii. Jest to oparta na procesorze AM335x ARM Cortex-A8, taktowany częstotliwością 1 GHz, płytka developerska, która została wyposażona w 512 MB pamięci RAM, 2 GB pamięci FLASH, akcelerator grafiki 3D. Posiada szereg różnych interfejsów, takich jak: HDMI, USB, Ethernet, czytnik kart microSD. BeagleBone można zasilać na dwa sposoby, pierwszy - poprzez kabel USB podłączony do USB (5V) albo przy użyciu zewnętrznego zasilacza, również 5V. Dla użytkownika zostały również wyprowadzone 96 pinów typu wejście/wyjście.

Na mikrokomputerze można zainstalować i ze swobodą korzystać z najpopularniejszych dystrybucji Linuxa, np. Ubuntu, Debian, Fedora, Arch. Istnieje również możliwość uruchomienia na BeagleBone systemu Android.

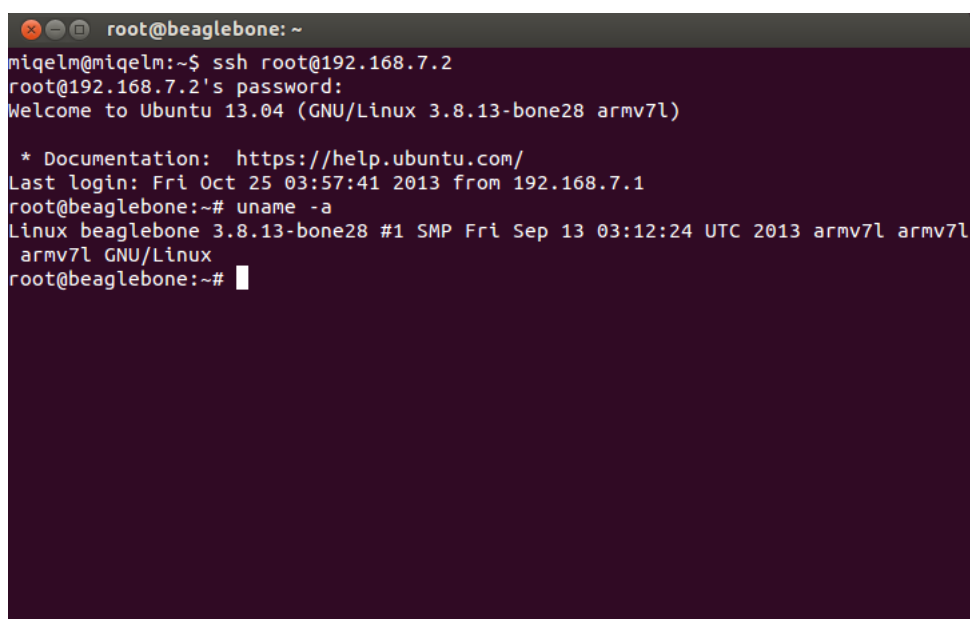


Rysunek 3.1: BeagleBone Black z góry

Po zakupie, domyślnie BeagleBone posiada zainstalowaną dystrybucję Linuxa - Ångström. Z uwagi na większą znajomość innego systemu operacyjnego - Ubuntu, na mikrokontrolerze została zainstalowana właśnie ta dystrybucja w wersji 13.04, dedykowana na platformę ARM Hard Float. Platforma ta posiada zaimplementowaną sprzętową obsługę liczb zmiennoprze-

cinkowych. Obraz systemu operacyjnego oraz instrukcję jego zainstalowania za pomocą karty pamięci microSD można znaleźć na głównej stronie projektu ARM hf: www.armhf.com.

BeagleBone został podłączony do komputera z zainstalowanym środowiskiem programistycznym przy użyciu portu USB. Po zainstalowaniu odpowiednich sterowników, które znajdują się na oficjalnej stronie producenta tej płytki oraz pamięci FLASH, port ten jest wykrywany jako interfejs sieciowy i tworzona jest sieć łącząca komputer z mikrokontrolerem. Domyślne ustawienia sprawiają, że do BeagleBone'a można podłączyć się przy użyciu protokołu SSH, łącząc się z adresem: 192.168.7.2. Po poprawnym zalogowaniu się do płytki poprzez program ssh, dostępny na Ubuntu, otrzymamy ekran podobny do tego poniżej:

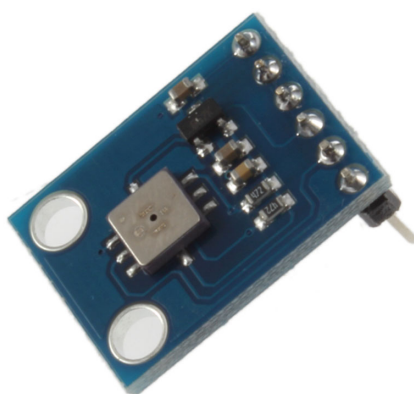


```
root@beaglebone: ~
miqelm@miqelm:~$ ssh root@192.168.7.2
root@192.168.7.2's password:
Welcome to Ubuntu 13.04 (GNU/Linux 3.8.13-bone28 armv7l)

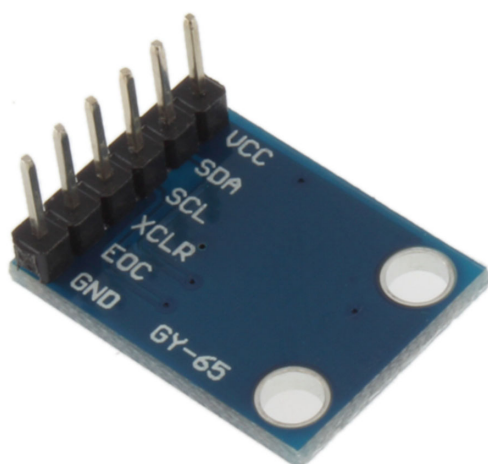
 * Documentation:  https://help.ubuntu.com/
Last login: Fri Oct 25 03:57:41 2013 from 192.168.7.1
root@beaglebone:~# uname -a
Linux beaglebone 3.8.13-bone28 #1 SMP Fri Sep 13 03:12:24 UTC 2013 armv7l armv7l
armv7l GNU/Linux
root@beaglebone:~#
```

Rysunek 3.2: Zrzut ekranu z konsoli

4. Czujnik ciśnienia atmosferycznego BMP085



Rysunek 4.1: Czujnik ciśnienia BMP085 - widok z dołu



Rysunek 4.2: Czujnik ciśnienia BMP085 - widok z góry

5. Czujnik wilgotności DHT-22



Rysunek 5.1: Czujnik wilgotności DHT-22

6. System pomiarów

7. Tworzenie aplikacji

8. Konfiguracja narzędzi

8.1. Serwer HTTP

8.2. Baza danych MySQL

9. Prezentacja wyników

9.1. Interfejs użytkownika

9.2. Dostosowywanie danych

10. Podsumowanie

Bibliografia

- [1] Jacek Bogusz *Lokalne interfejsy szeregowo w systemach cyfrowych*. Wydawnictwo BTC, Warszawa, 2004.
- [2] Wojciech Mielczarek *Szeregowo interfejsy cyfrowe*. Wydawnictwo HELION, Gliwice, 1993.
- [3] Michael Leonard <http://www.michaelhleonard.com/cross-compile-for-beaglebone-black/>. [Dostęp: 11.12.2013].
- [4] BeagleBone Black Wiki <http://circuitco.com/support/index.php?title=BeagleBoneBlack>. [Dostęp: 11.12.2013].
- [5] Specyfikacja czujnika ciśnienia BMP085 <https://www.sparkfun.com/datasheets/Components/General/BMP085-DS000-05.pdf>. [Dostęp: 11.12.2013].
- [6] Specyfikacja czujnika ciśnienia DHT-22 <http://www.adafruit.com/datasheets/DHT22.pdf>. [Dostęp: 11.12.2013].

A. Kod programu