

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ  
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ  
ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ  
ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО  
ОБРАЗОВАНИЯ «БЕЛГОРОДСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ  
ТЕХНОЛОГИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ им. В.Г.ШУХОВА»  
(БГТУ им. В.Г.Шухова)

(ТИТУЛЬНИК ВРЕМЕННЫЙ) Выпускная квалификационная  
работа  
дисциплина «.»  
«.»

Выполнил: студент группы ВТ-41

Макаров Д.С.

Проверил:

Шамраев А.А.

Белгород 2021

|  |           |
|--|-----------|
| <b>Содержание</b>  | <b>1</b>  |
| <b>1 ВВЕДЕНИЕ</b>  | <b>2</b>  |
| <b>2 ОПИСАНИЕ ПРЕДМЕТНОЙ ОБЛАСТИ, АНАЛИЗ И ВЫБОР МЕТОДОВ РЕШЕНИЯ ЗАДАЧ</b>               | <b>4</b>  |
| 2.1 Описание и анализ предметной области . . . . .                                       | 4         |
| 2.2 Анализ существующих аналогов . . . . .   | 7         |
| 2.3 Выбор методов решения задачи . . . . .   | 8         |
| <b>3 ПРОЕКТИРОВАНИЕ АППАРАТНОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ</b>  | <b>12</b> |
| 3.1 Разработка принципиальной схемы . . . . .  | 12        |
| 3.2 Разработка печатной платы . . . . .  | 12        |
| <b>4 ПРОЕКТИРОВАНИЕ ПРОГРАММНОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ</b>   | <b>13</b> |
| 4.1 Разработка методов решения задач . . . . .   | 13        |
| 4.2 Разработка структур данных . . . . .   | 13        |
| 4.3 Разработка и описание алгоритмов . . . . .   | 14        |
| <b>5 ПРОГРАММНАЯ РЕАЛИЗАЦИЯ</b>  | <b>18</b> |
| 5.1 Описание модульной структуры программы . . . . .                                     | 18        |
| 5.2 Спецификации подпрограмм (методов) . . . . .   | 18        |
| 5.3 Описание использованных внешних компонент и библиотек .                              | 21        |
| 5.4 Руководство пользователя . . . . .   | 24        |
| 5.5 Тестирование и экспериментальная проверка программно-аппаратного комплекса . . . . . | 24        |
| 5.6 Оценка качества разработанного комплекса . . . . .                                   | 24        |
| <b>6 ЗАКЛЮЧЕНИЕ</b>  | <b>25</b> |
| <b>7 Список литературы</b>   | <b>26</b> |

## ВВЕДЕНИЕ

С развитием вычислительной техники и сетей, все большее распространение получает концепция Internet of Things (Интернета вещей) - оснащение вычислительными функциями датчиков, промышленного оборудования или повседневных предметов, с последующим подключением его к всемирной сети, для сбора и обработки генерируемой устройствами информации. Современные системы домашней автоматизации являются частным случаем IoT, каждый датчик или актуатор содержит вычислительное устройство и в том или ином виде отдает информацию в вычислительную сеть. Однако данный подход несет за собой следующие проблемы.

Так как такие вычислительные сети имеют доступ во всемирную сеть Интернет, становится важным аспект безопасности. Несанкционированный доступ к системам видеонаблюдения, климат-контроля или другим важным узлам домашней автоматизации, могут привести к серьезным повреждениям инфраструктуры дома и угрозе жизни проживающих в нем людей, а так же возможности утечки конфиденциальной информации.

Еще одна проблема современных систем домашней автоматизации - проблема совместимости или интероперабельности устройств. На данный момент существует множество реализаций компонентов “умного дома”, как в виде коммерческих решений от крупных компаний, защищенных патентами, так и в виде свободно-распространяемого программного и аппаратного обеспечения разрабатываемых энтузиастами. Разнообразие реализаций с различными протоколами и стандартами подключения между устройствами, затрудняет построение и расширение систем домашней автоматизации.

В данной ВКР будет предложено одно из решений проблемы совместимости вычислительных устройств и реализован межпротокольный шлюз CAN-Ethernet для интеграции устройств использующих CAN, в системы домашней автоматизации, при помощи прикладного протокола MQTT.

Пояснительная записка к выпускной квалификационной работе включает в себя следующие разделы.

Раздел “Описание предметной области, анализ и выбор методов решения задач”, описывающий основные принципы и понятия, используемые в домашней автоматизации, производится анализ существующих решений на рынке систем. Описываются проблемы существующих решений, и предлагаются варианты решений этих проблем.

В разделе “Проектирование аппаратного обеспечения” описывается, процесс проектирования схемотехники и печатной платы межпротокольного шлюза MQTT-CAN, а также обосновывается выбор тех или иных аппаратных компонентов.

В разделе “Проектирование программного обеспечения” описан процесс проектирования и спецификации сетевых и прикладных протоколов CAN шины, форматы кадров, алгоритмы их работы, а также алгоритмы работы межпротокольного шлюза MQTT-CAN.

Раздел “Программная реализация” описывает структуру данных программного обеспечения межпротокольного шлюза, спецификации подпрограмм, блок-схемы алгоритмов работы подпрограмм и описание используемых в ПО, сторонних библиотек и зависимостей, руководство пользователя, и описание процесса тестирования готового ПАК.

## ОПИСАНИЕ ПРЕДМЕТНОЙ ОБЛАСТИ, АНАЛИЗ И ВЫБОР МЕТОДОВ РЕШЕНИЯ ЗАДАЧ

### 2.1 Описание и анализ предметной области

Программно-аппаратный комплекс - набор аппаратных и программных средств, работающих для выполнения одной или нескольких связанных задач.

Аппаратная часть комплекса представляет собой: компьютеры и микроконтроллеры объединенные в одну вычислительную сеть, посредством гетерогенных сетей, а так же различные датчики и исполнительные устройства.

Программной частью комплекса являются встроенное программное обеспечение, реализующее функционал исполнительных устройств и датчиков, сетевое взаимодействие, различные программные модули сетевых протоколов.

Система домашней автоматизации решает ряд задач таких как:

- ◡ сбор и обработка данных полученных с датчиков системы, а так же с внешних источников.
- ◡ регулирование внутренних параметров системы, в зависимости от обработанных данных и предпочтений пользователей.
- ◡ обеспечение безопасности дома (пожарная безопасность, предупреждение аварийных ситуаций).
- ◡ упрощение однотипных процессов пользователей при помощи программируемых сценариев.
- ◡ экономия ресурсов домовладения, при помощи эффективного их использования.
- ◡ предоставление различных отчетов, по использованным ресурсам домовладения.

Саму система может включать в себя различные подсистемы разделенные по функциональным возможностям:

- подсистема управления освещением:
  - элементы управления освещением
  - модули управления естественным освещением (шторы, рольставни, электрохромные стекла)
  - датчики присутствия, освещения
  - контроллеры сцен освещения (RGB контроллеры)
- подсистема управления климатом:
  - внутренние и внешние метеорологические датчики (термометр, барометр, гигрометр, датчик уровня  $CO_2$  и чистоты воздуха)
  - модули управления климатом
  - термостаты, рекуператоры, гигростаты, приточная и вытяжная вентиляция (с электрическим управлением)
- подсистема безопасности:
  - подсистема видеонаблюдения
  - модули детектирования утечек природного газа, утечек воды
  - умные замки
  - модули сигнализации и сирены
- управляющая подсистема



Рисунок 1 - Схема подсистем системы домашней автоматизации

Существует несколько механизмов коммуникации устройств системы между собой:

- ◡ устройство-устройство.
- ◡ устройство-облако.
- ◡ устройство-шлюз.

Подключение типа устройство-устройство, представляет собой прямое подключение по одному из стандартов связи (WiFi, Ethernet, Zigbee), без сторонних сервисов или устройств. Механизм прост в настройке и при использовании в сетях с малым количеством устройств, но используемые устройствами протоколы разнятся от устройства к устройству, тем самым создавая проблемы совместимости для конечного пользователя, ограничивая выбор устройств одним семейством. Так же устройства использующие одну и ту же среду передачи могут использовать различные протоколы и форматы сообщений, создавая проблемы совместимости.

Устройства использующие подключение вида устройство-облако, подключаются напрямую к серверам поставщика услуг, по стандартным протоколам всемирной сети, получить доступ к данным или функциям устройства, при этом можно только через интерфейсы предоставляемые облачными сервисами поставщика услуг. Таким образом данные передаваемые устройством могут обрабатываться на удаленных вычислительных мощностях, а потом выводиться в веб-интерфейс или мобильное приложение пользователю. Это позволяет, в некоторых случаях, расширять функционал устройств, а так же не иметь пользователю никакой дополнительной инфраструктуры для поддержания системы домашней автоматизации, кроме локальной сети с подключением в сеть Интернет. Проблемы интероперабельности, при использовании данного типа устройств возникают в некоторых случаях: производители устройств могут ограничивать выбор поставщиков облачных услуг.

При подключении типа устройство-шлюз, некоторый набор функциональных устройств системы автоматизации работающих по единому

сетевому и прикладному протоколу, подключены к шлюзу, который уже в свою очередь агрегирует всю входящую и исходящую информацию и отправляет ее поставщику услуг.

## 2.2 Анализ существующих аналогов

В данный момент на рынке систем домашних автоматизаций преобладают 2 типа реализаций: готовые наборы устройств от крупных производителей и открытые реализации систем поддерживаемые и разрабатываемые сообществами энтузиастов.

Среди готовых продуктов зарубежных производителей можно отметить Xiaomi Smart Home, Philips Hue, Samsung SmartThings и другие. Отечественные компании так же предлагают к покупке продукты такие как “Умный дом Sber” и “Умный дом (Rostelecom)”.

Достоинства готовых систем заключаются в простоте настройки и расширения системы, гарантированной тех. поддержки от производителя. Недостатки таких продуктов связаны с привязкой всех устройств одного производителя к его инфраструктуре, производитель сам является поставщиком облачных услуг для устройств домашней автоматизации, а поэтому они могут контролировать почти все аспекты использования устройств. Все данные генерируемые устройствами, будут собираться и храниться производителем для дальнейшего использования, в контекстной рекламе или машинном обучении. Использование проприетарных, не задокументированных или запатентованных протоколов и интерфейсов, затрудняет или вовсе исключает возможность разработки устройств, сторонними производителями или энтузиастами. А прекращение поддержки или отключение облачных сервисов, со стороны поставщика услуг, может привести к значительному уменьшению функциональности устройства, вплоть до полного выхода из строя.

В качестве альтернативы облачным поставщикам услуг, заложенными производителем устройства при проектировании, могут выступать решения разворачиваемые в локальной сети. Среди них можно выделить



системы домашней автоматизации HomeAssistant, Majordomo, OpenHUB. Данная система предоставляет возможности описания пользовательских сценариев, мониторинга данных, полученных с датчиков, имеет множество интеграций с устройствами крупных производителей или подключения устройств по открытым протоколам HTTP API, MQTT. В отличие от систем автоматизации, поставляемых производителями устройств, вышеперечисленные системы не передают данные собранные устройствами третьим лицам. Так же благодаря широкой поддержке устройств, решается проблема интероперабельности. Недостаток таких систем - необходимость арендовать вычислительные мощности или же иметь локальный сервер для развертывания экземпляра системы, а также для установки, конфигурации данных систем требуют некоторых компетенций, что затрудняет их использование рядовому пользователю.

## 2.3 Выбор методов решения задачи

Для описания системы взаимодействия устройств между собой, можно использовать модель OSI. Модель разделена на 7 уровней, каждый из которых коммуницирует только с соседними.

Уровни модели OSI, в порядке убывания:

- ◡ Прикладной - обеспечивает доступ и взаимодействие пользовательских приложений с сетью
- ◡ Представления - обеспечивает преобразования информации (например, кодирование или шифрование), между сеансовым/транспортным и прикладным протоколом
- ◡ Сеансовый - обеспечивает поддержание сеанса связи, может не использоваться в некоторых случаях.
- ◡ Транспортный - предназначен для обеспечения доставки сегментированных сообщений, гарантий доставки сообщений, а так же мультиплексировании соединений (в некоторых протоколах)
- ◡ Сетевой - обеспечивает маршрут передачи данных
- ◡ Канальный - на данном уровне происходит контроль ошибок и обеспечивается взаимодействие между сетями на физическом уровне

- Физический - регламентирует физическую среду передачи сообщения, типы сигналов, механизмы передачи информации.

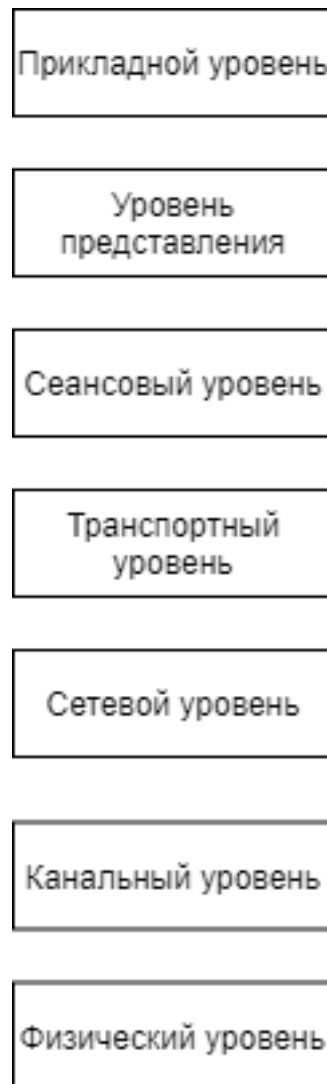


Рисунок 2 - Модель OSI

В современных вычислительных сетях используется стек TCP/IP, использующий различные физические среды передачи информации: медный кабель (802.3), оптическое волокно (802.3), радиоволны (802.11), и IP в качестве сетевого протокола, а TCP/UDP в качестве протоколов транспортного уровня.

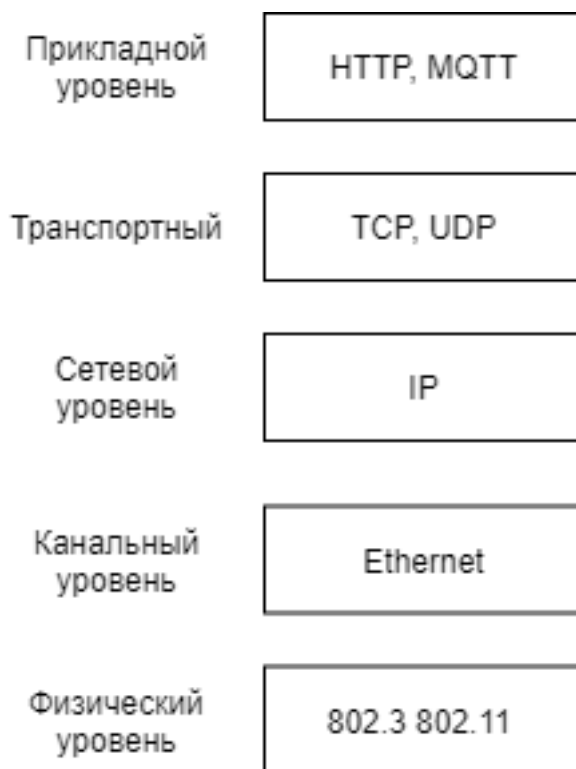


Рисунок 3 - Стек TCP/IP

Но использование стека TCP/IP во всех встраиваемых устройствах затруднено, из-за сложности протоколов физического и канального уровня, а следовательно относительно большой стоимости аппаратных компонентов и энергопотребления, реализующих это протоколы.

Для исправления данных недостатков можно использовать схему подключения “устройство-шлюз”, реализовав внутреннее подключение между устройствами “умного дома”, по каналам связи с более примитивным протоколом канального и сетевого уровня, а подключение к провайдеру реализовать через широкораспространенный стек TCP/IP.

В качестве протокола внутри сети шлюза, предлагается выбрать протокол с возможностью построения сетей по топологии “шина” для проводных соединений или полносвязную ячеистую сеть для беспроводных соединений. Топология “шина” позволит упростить и удешевить монтаж коммуникаций в доме. Среди подходящих протоколов канального уровня, для проводных соединений: можно отметить протокол CAN, широко используемый в промышленности и автомобильных коммуникациях, и протокол KNX, широко

распространенный в системах домашней автоматизации, европейских стран.

@todo (рассказываем про CAN)

@todo (предлагаем гетерогенные приколы)

@todo (рассказываем про MQTT)

@todo (рассказываем про Bluetooth LE Mesh)

@todo (рассказываем про шлюзы и что именно будет в реализовано в дипломе)

# ПРОЕКТИРОВАНИЕ АППАРАТНОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ

## 3.1 Разработка принципиальной схемы

@todo (нарисовать схему шлюза и рассказать про ее модули)

## 3.2 Разработка печатной платы

@todo (нарисовать плату и рассказать про нее)

Печатная плата спроектирована для изготовления по следующим техническим процессам.

- ˘ Материал изготовления: стеклотекстолит FR4
- ˘ Минимальный зазор между проводниками: 0.1 мм
- ˘ Количество слоев: 2
- ˘ Переходные отверстия: 0.2 мм
- ˘ Минимальный размер отверстия: 0.2 мм
- ˘ Толщина печатной платы: 1.5 мм
- ˘ Толщина слоя металлизации: 18 мкм

@todo добавить ссылку на литературу на ГОСТ. Класс точности печатной платы: 5 (ГОСТ 23751-86)

# ПРОЕКТИРОВАНИЕ ПРОГРАММНОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ

## 4.1 Разработка методов решения задач

@todo (схема модели OSI но с CAN)

Так как стандарт CAN не описывает протоколы прикладного и канального уровня, а существующие протоколы заточены на использования в автомобильной индустрии или крупных промышленных установок.

## 4.2 Разработка структур данных

Ниже описаны структуры используемые в протоколе канального уровня CAN шины.

@todo CAN\_ID, DHCP\_CAN\_IP: структуры данных

@todo Структуры данных, спецификации и блок схемы DHCP.

Следующие структуры используются в протоколе получения адреса DHCP\_LIKE.

**Адресная таблица, используемая для управления адресами на CAN шине**

Для хранения информации о выданных адресах мастер на CAN шине (в данном случае шлюз), создает у себя в памяти таблицу соответствия адреса устройства на CAN шине и уникального аппаратного идентификатора.

Таблица представляет из себя массив размером до 255 элементов, каждый элемент содержит структуру запись таблицы. Она состоит из 2 полей:

- can\_addr - 1 байтовое беззнаковое число, содержащее адрес устройства на шине.
- hwid - массив из 4-х 4 байтовых чисел, содержащее уникальный аппаратный идентификатор.

#### 4.3 Разработка и описание алгоритмов

##### Алгоритмы работы с адресная таблицей



Рисунок 4 - Блок схема алгоритма инициализации адресной таблицы

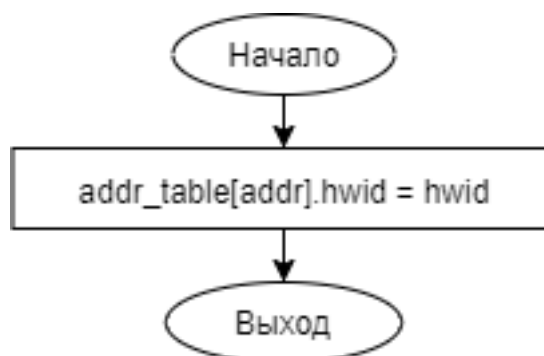


Рисунок 5 - Блок схема алгоритма добавления адреса в адресную таблицу

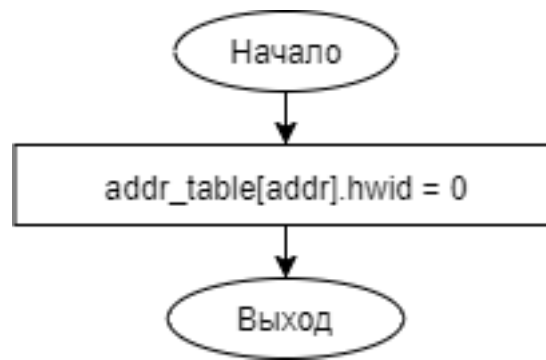


Рисунок 6 - Блок схема алгоритма удаление адреса из адресной таблицы



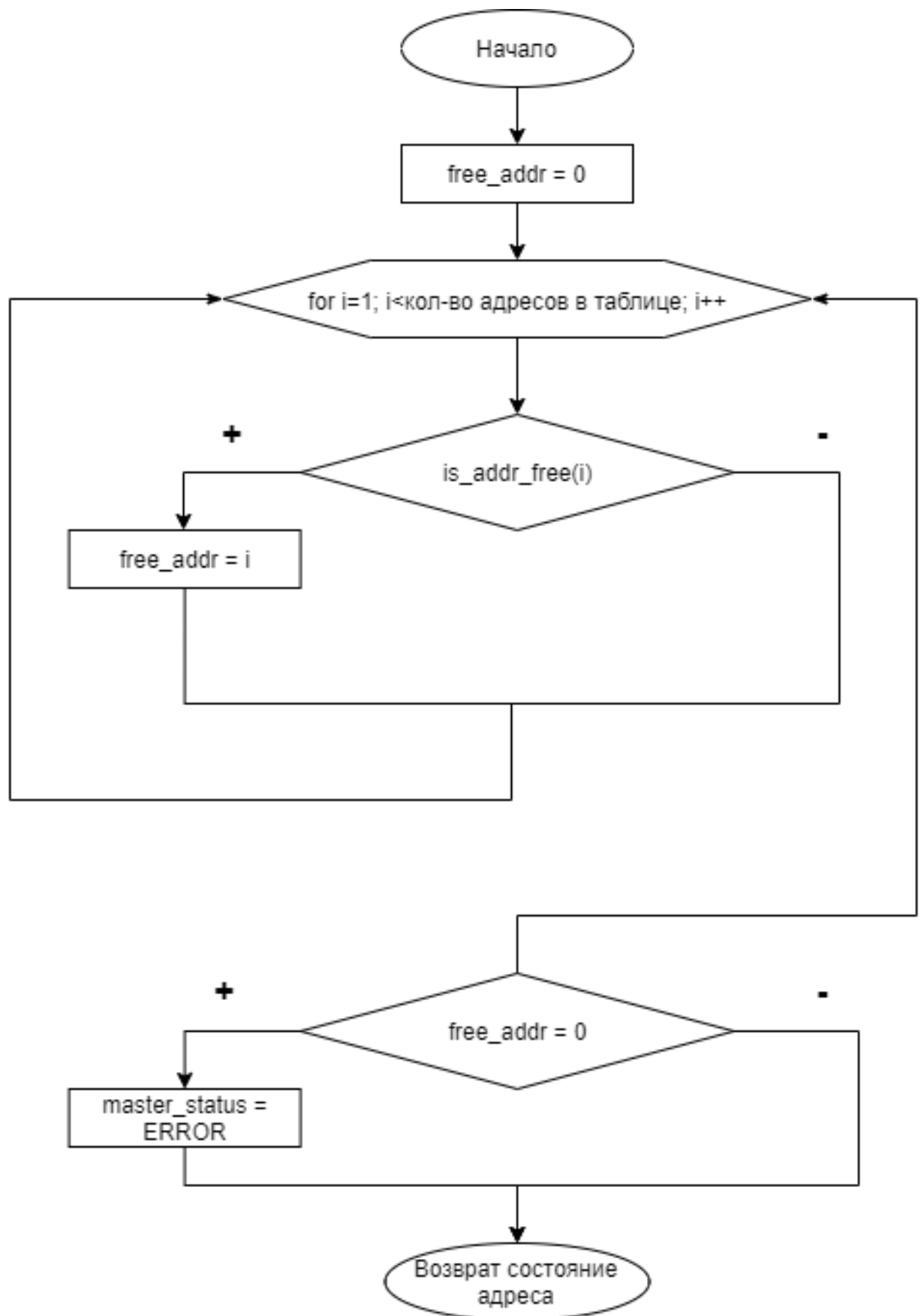


Рисунок 7 - Блок схема алгоритма поиска свободного адреса

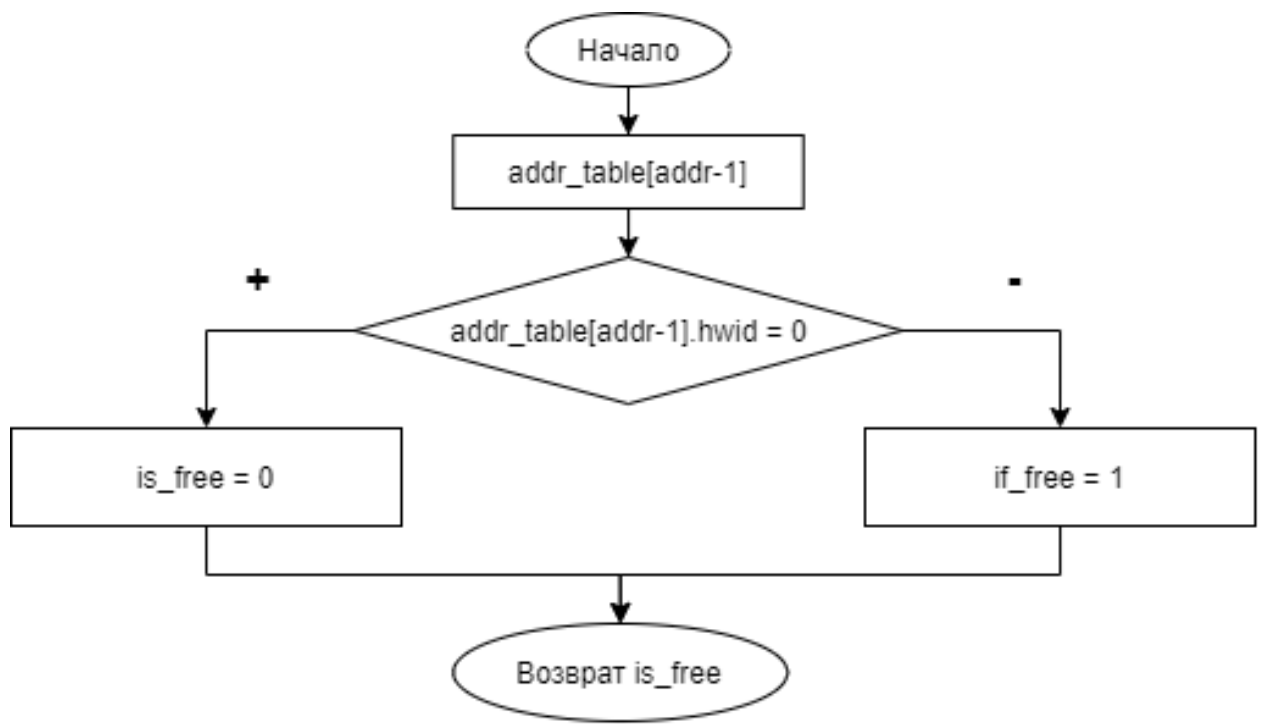


Рисунок 8 - Блок схема алгоритма проверка доступности адреса

## ПРОГРАММНАЯ РЕАЛИЗАЦИЯ

### 5.1 Описание модульной структуры программы

### 5.2 Спецификации подпрограмм (методов)

#### **Функции модуля `can_bus`**

##### Функция `can_bus_init`

*Назначение:* Функция инициализации периферийного модуля CAN, так же в этой функции инициализируется адрес устройства на шине.

*Входные параметры:* нет

*Возвращаемое значения:* нет

##### Функция `can_send_packet`

*Назначение:* Функция передачи пакета по CAN шине.

*Входные параметры:*

- ~ `uint8_t dest_addr` - Адрес назначения отправленного пакета
- ~ `uint8_t frame_data` - Поле данных зависящих от типа пакета
- ~ `uint8_t frame_type` - Тип пакета
- ~ `uint8_t prior` - Приоритет пакета
- ~ `uint8_t size` - Размер данных в основном теле пакета
- ~ `uint8_t* data_ptr` - Указатель на данные.

*Возвращаемое значения:* нет.

##### Функция `can_recv_packet`

*Назначение:* Функция настраивает программные фильтры входящих пакетов, и ожидает окончания приема первого подходящего под фильтр пакета.

*Входные параметры:*

- ~ int16\_t src\_addr - Адрес отправителя, (-1 если любой)
- ~ int16\_t frame\_type - Тип принимаемого пакета (-1 если любой)
- ~ can\_id\* id\_ptr - Указатель на структуру-идентификатор CAN пакета
- ~ uint8\_t\* data\_ptr - Указатель на основное поле данных CAN пакета.

*Возвращаемое значения:* размер полученных данных в байтах.

## **Функции модуля dhcpr\_like**

Функция dhcpr\_master\_init

*Назначение:* функция инициализация dhcpr\_like протокола.

*Входные параметры:* нет

*Возвращаемое значения:* нет

Функция dhcpr\_slave\_recv\_addr

*Назначение:* функция запроса и получения адреса с master узла по протоколу dhcpr\_like.

*Входные параметры:* нет

*Возвращаемое значения:* адрес полученный в результате запроса, при ошибке или отсутствии свободных адресов -1.

## **Функции работы с адресной таблицей (модуль dhcpr\_like\_master)**

Функция is\_addr\_free

*Назначение:* проверка на доступность к выдаче адреса addr

*Входные параметры:* uint8\_t addr - проверяемый адрес

*Возвращаемое значения:* 0 - адрес занят, иначе адрес свободен

### Функция `find_free_addr`

*Назначение:* поиск свободного адрес в таблице адресов

*Входные параметры:* нет

*Возвращаемое значения:* 0 - свободных адресов нет, иначе свободный готовый к выдаче адрес

### Функция `add_addr`

*Назначение:* выдача адреса `addr`, устройству с аппаратным идентификатором `hwid`

*Входные параметры:*

- ◡ `uint8_t addr` - выдаваемый адрес
- ◡ `uint8_t* hwid` - указатель на массив, содержащий аппаратный идентификатор получателя адреса

*Возвращаемое значения:* нет

### Функция `rm_addr`

*Назначение:* освобождение адреса `addr`

*Входные параметры:* `uint8_t addr` - освобождаемый адрес

*Возвращаемое значения:* нет

### Функция `init_addr_table`

*Назначение:* инициализация адресной таблицы

*Входные параметры:* нет

*Возвращаемое значения:* нет

### 5.3 Описание использованных внешних компонент и библиотек

@todo добавить ссылку [https://github.com/ARM-software/CMSIS\\_5](https://github.com/ARM-software/CMSIS_5)

#### **Библиотека CMSIS**

Так как разработка ПО ведется для процессоров архитектуры ARM, была использована библиотека абстрагирования аппаратного уровня CMSIS. CMSIS - Cortex Microcontroller Software Interface Standart (Стандарт программных интерфейсов микроконтроллеров архитектуры Cortex). Данная библиотека предоставляет независимые от аппаратной реализации программные абстракции для работы с процессором построенным на архитектуре ARM Cortex. Библиотека предназначена для уменьшения порога вхождения в разработку встраиваемых систем на основе процессоров ARM и уменьшении времени разработки новых устройств. В состав библиотеки входят:

- ◡ Core(M) - Стандартизированное API для процессоров и периферии семейства Cortex-M.
- ◡ Core(A) - Стандартизированное API для процессоров Cortex(A) и базовая среда выполнения для них.
- ◡ Driver - Интерфейсы для работы с базовой периферией и примеры работы с графическими интерфейсами, файловыми системами и тд.
- ◡ DSP - Модуль для работы с аппаратным ускорителем обработки чисел с фиксированной запятой (q7,q15,q31), и 32 битных чисел с плавающей запятой одинарной точности.
- ◡ NN - Модуль содержащий среды выполнения нейронных сетей различных архитектур, оптимизированные для работы с процессорами ARM.
- ◡ RTOSv1/v2 - Программный интерфейс с базовой реализацией компонентов операционной системы реального времени, независимых от самой реализации ОС.
- ◡ SVD - Модуль для работы с различными отладчиками
- ◡ Zone - Модуль описывающий методы разделения сред исполнения программного кода.

## **Библиотека STM32CUBE для работы с периферией микроконтроллера**

STM32Cube - набор инструментов для быстрой разработки встраиваемых систем, на базе процессоров STM32.

Он состоит из нескольких независимых друг от друга инструментов, документации к ним и примеров использования.

STM32CubeMX - генератор начального кода инициализации и пользовательского интерфейса позволяющий:

- ◡ Генерировать код инициализации процессора, тактовых генераторов, периферии и других сторонних библиотек, на языке программирования Си.
- ◡ Генерировать готовые проекты под разные системы сборки и IDE.
- ◡ Рассчитывать потребляемую устройством мощность, в зависимости от выбранных пользователем тактовых частот и включенной периферии.
- ◡ Встроенная утилита для поддержания библиотек в актуальном состоянии.

Существуют пакеты STM32Cube для каждого семейства микроконтроллеров STM32, каждый такой пакет включает в себя:

- ◡ HAL - абстракцию между различными микроконтроллерами STM32, предоставляющую единый стандартизированный программный интерфейс.
- ◡ LL - легковесный оптимизированный программный интерфейс, жестко привязанный к конкретному процессору, но разработанный с расчетом на энергоэффективность и быстродействие.
- ◡ Набор сторонних библиотек, таких как операционные системы реального времени (FreeRTOS, Azure RTOS), библиотеки работы с USB устройствами, TCP-IP стек, библиотеки работы с сенсорными устройствами, а так же инструменты для создания графических пользовательских интерфейсов.

## Библиотека ioLibrary для работы с чипами Wiznet и протоколами Internet

Библиотека ioLibrary (“Internet Offload Library”) предназначена для работы с контроллерами фирмы Wiznet. Данная библиотека предоставляет программный интерфейс для взаимодействия с чипами, совместимый с Berkley Socket.

Так же в поставке библиотеки присутствуют реализации таких протоколов прикладных как FTP, DHCP, DNS, MQTT, HTTP.

### Реализация семейства функции printf без зависимостей от stdlib.h

Для генерации символьных сообщений протокола MQTT удобно использовать функцию *sprintf*, из семейства функций *print formatted*, позволяющая выводить строки содержащие значения различных типов. В случае функции *sprintf*, она позволяет выводить в отформатированную функцию в переменную строки а не потоки ввода-вывода, в отличии от других функций семейства. Но функции входящие в стандартную библиотеку языка Си, не подходят для использования в встраиваемых система из-за ряда особенностей.

Во первых стандартная реализация функций *printf* имеет ряд зависимостей из стандартной библиотеки языка Си, которые после компиляции занимают значительный объем в флеш памяти микроконтроллера (около 32 Кб).

Во вторых стандартная реализация *printf* использует динамическое выделение памяти, что не рекомендовано стандартами и руководствами разработки программно-аппаратных комплексом высокой надежности и ответственности (IEC 61508, MISRA C).

Для решения этой проблемы была использована сторонняя реализация функций семейства printf (ссылка на репозиторий) для языка Си, разработанная специально для использования в встраиваемых системах.



Данная реализация имеет совместимость с реализацией из стандартной библиотеки, но занимает значительно меньший объем в флеш памяти микроконтроллера (14 Кб против 32 Кб).

Так же реализация не использует динамическое выделение памяти для работы функций, что соответствует мировым стандартам разработки встраиваемых систем, а так же исправляет некоторые особенности стандартной реализации функций семейств *printf*, связанных с потоко-безопасностью.

Библиотека со сторонней реализацией распространяется с открытой лицензией MIT, что позволяет использовать данную реализацию в любых коммерческих и не коммерческих разработках.

#### 5.4 Руководство пользователя

#### 5.5 Тестирование и экспериментальная проверка программно-аппаратного комплекса

#### 5.6 Оценка качества разработанного комплекса

## ЗАКЛЮЧЕНИЕ

## Список литературы

<https://www.internetsociety.org/wp-content/uploads/2015/10/report-InternetOfThings-20151221-ru.pdf>