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.

Содержание

Содержание				1
1				$\frac{2}{3}$
2				
	2.1	Описание предметной области, анализ и выбор методов решения		
		задач		3
		2.1.1	Описание и анализ предметной области	3
		2.1.2	Выбор методов решения задачи	5
	2.2	Проек	тирование аппаратного обеспечения	6
		2.2.1	Разработка принципиальной схемы	6
		2.2.2	Разработка печатной платы	6
	2.3	Проектирование программного обеспечения		6
		2.3.1	Разработка методов решения задач	6
		2.3.2	Разработка структур данных	6
		2.3.3	Разработка и описание алгоритмов	7
	2.4	Программная реализация		9
		2.4.1	Описание модульной структуры программы	9
		2.4.2	Спецификации подпрограмм (методов)	9
		2.4.3	Описание использованных внешних компонент и библиотек	9
		2.4.4	Руководство пользователя	10
		2.4.5	Тестирование и экспериментальная проверка программного-	
			аппаратного комплекса	10
		2.4.6	Оценка качества разработанного комплекса	10
3	Заключение		11	
4	Спі	исок лі	итературы	12

Введение

В данной выпускной квалификационной работе описано создание межпротокольного шлюза MQTT - CAN, в рамках программно-аппаратного комплекса умный дом.

Основная часть

2.1 Описание предметной области, анализ и выбор методов решения задач

2.1.1 Описание и анализ предметной области

©todo нормально структурировать информацию и переписать раздел "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

В данные момент на рынке систем домашних автоматизаций преобладают 2 типа реализаций: готовые экосистемы 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 экосистемные продукты такие как "Умный дом Sber" и "Умный дом (Rostelecom)".

Достоинства таких готовых систем заключаются в простоте настройки и расширения системы, гарантированной тех. поддержки от производителя. Зачастую инфраструктура таких систем находится в облачных вычислительных мощностях, что позволяет использовать домашние устройства из любой точки мира. Из этого следует один из основных недостатков готовых систем домашней автоматизации - привязка к инфраструктуре производителя. При отсутствии подключения к ней, устройства могут терять функционал, вплоть до полного отключения, в случае отсутствия автономных режимов работы. Так же у готовых систем есть проблемы с расширяемостью и совместимостью. Линейка устройств производимая одной компанией может не включать в себя необходимые пользователю устройства, и не иметь возможности расширить систему компонентами сторонних производителей. Использование ПО с закрытым исходным кодом или лицензиями, а так же отсутствие документации, затрудняет разработку компонентов для сторонних производителей или интеграцию компонентов таких систем в другие.

Открытые реализации систем домашней автоматизации, предлагают использование открытых протоколов обмена информации между компонентами системы, для согласования различных протоколов используются специальные агрегирующие сервисы,

2.1.2 Выбор методов решения задачи

@todo (предлагаем гетерогенные приколы)

@todo (рассказываем про CAN)

@todo (рассказываем про MQTT)

@todo (рассказываем про Bluetooth LE Mesh)

@todo (рассказываем про все вместе)

@todo (схема концепции умного дома)

2.2 Проектирование аппаратного обеспечения

2.2.1 Разработка принципиальной схемы

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

2.2.2 Разработка печатной платы

@todo (нарисовать плату и рассказать про нее)

2.3 Проектирование программного обеспечения

2.3.1 Разработка методов решения задач

@todo (схема модели OSI но с CAN)

2.3.2 Разработка структур данных

@todo CAN_ID, DHCP_CAN_IP: структуры данных

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.

@todo Адресная таблица: структуры данных

2.3.3 Разработка и описание алгоритмов

Алгоритмы работы с адресная таблицей

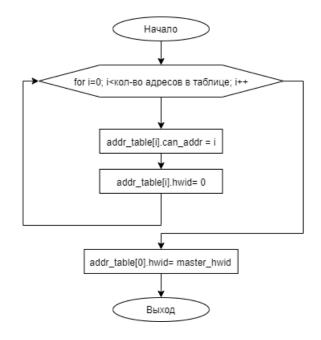


Рисунок 2 - Блок схема алгоритма инициализации адресной таблицы

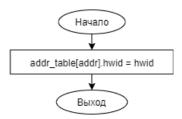


Рисунок 3 - Блок схема алгоритма добавления адреса в адресную таблицу



Рисунок 4 - Блок схема алгоритма удаление адреса ищ адресной таблицы

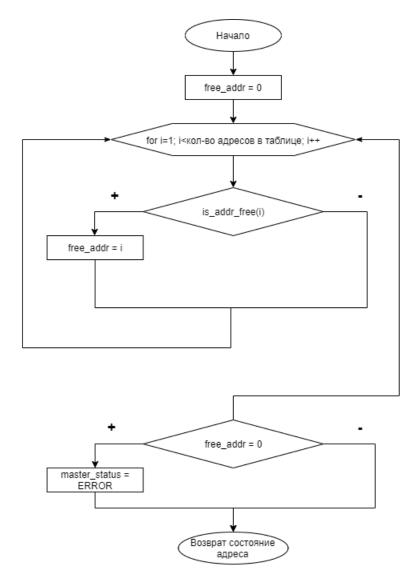


Рисунок 5 - Блок схема алгоритма поиска свободного адреса

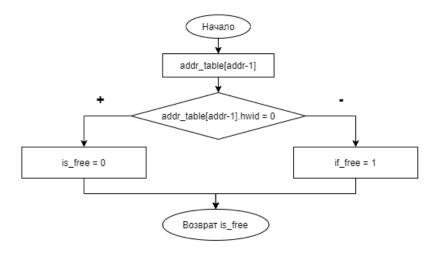


Рисунок 6 - Блок схема алгоритма проверка доступности адреса

2.4 Программная реализация

2.4.1 Описание модульной структуры программы

2.4.2 Спецификации подпрограмм (методов)

@todo Адресная таблица: спецификации

2.4.3 Описание использованных внешних компонент и библиотек

Библиотека для работы с переферией микроконтроллера STM32CUB

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

- 2.4.4 Руководство пользователя
- 2.4.5 Тестирование и экспериментальная проверка программного-аппаратного комплекса
- 2.4.6 Оценка качества разработанного комплекса

Заключение

Список литературы