## SVEUČILIŠTE U ZAGREBU FAKULTET ELEKTROTEHNIKE I RAČUNARSTVA

ZAVRŠNI RAD br. 2021-72

# Programska potpora za upravljanje kamerom na CubeSat nanosatelitu

Nikola Gudan

Umjesto ove stranice umetnite izvornik Vašeg rada.

Da bi ste uklonili ovu stranicu obrišite naredbu \izvornik.

HVALA TI KARLA

#### SADRŽAJ

| 3. | Zaključak  | 4 |
|----|--|---|
| 2. | I <sup>2</sup> C sučelje mikrokontrolera STM32L471VGT6  2.1. I <sup>2</sup> C protokol | 2 |
| 1. | Uvod   | 1 |

#### 1. Uvod

Uvod rada. Nakon uvoda dolaze poglavlja u kojima se obrađuje tema.

### 2. I<sup>2</sup>C sučelje mikrokontrolera STM32L471VGT6

Za konfiguraciju kamere Arducam 5MP Mini Plus PDH računalo koristi I<sup>2</sup>C komunikaciju. S obzirom na to da se za razvoj programske potpore PDH računala koriste *Low-Layer* biblioteke, potrebno je razumijevanje načina rada I<sup>2</sup>C periferije odabranog mikrokontrolera kako bi se ispravno implementirali upravljački programi. U nastavku slijedi općenit opis I<sup>2</sup>C komunikacije kao i njena implementacija na STM32L471VGT6 mikrokontroleru.

#### 2.1. I<sup>2</sup>C protokol

I<sup>2</sup>C (*Inter-Integrated Circuit*) je jednostavna dvosmjerna sinkrona serijska sabirnica razvijena od strane *Philips Semiconductors* (sada *NXP Semiconductors*) 1982. godine. Koristi dvije linije:

- serijska podatkovna linija (SDA, Serial Data Line),
- serijska taktna linija (SCL, Serial Clock Line),

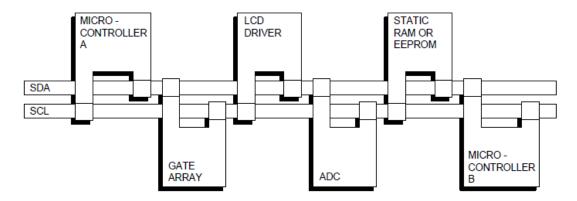
obje linije su pritegnute na visoku logičku razinu preko *pull-up* otpornika. Moguće brzine prijenosa su:

- do 100 kbit/s u Standard-mode načinu rada,
- do 400 kbit/s u Fast-mode načinu rada,
- do 1 Mbit/s u Fast-mode Plus načinu rada,
- do 3.4 Mbit/s u *High-speed* načinu rada.

Navedene brzine se koriste kod dvosmjernog prijenosa, a moguća je i brzina do 5 Mbit/s u jednosmjernom prijenosu. Više uređaja se može spojiti na jednu sabirnicu, a svaki uređaje je prepoznatljiv po svojoj jedinstvenoj adresi i može se ponašati kao prijamnik ili odašiljač, ovisno o funkciji uređaja. Protokol najčešće, a tako i u ovom

slučaju, koristi 7-bitno adresiranje, a moguće je i korištenje 10-bitnog adresiranja. Uz prijamnike i odašiljače uređaj također može biti upravljač ili meta tijekom prijenosa podataka. Upravljač je uređaj koji inicijalizira prijenos podataka na sabirnici i generira signal takta kako bi omogućio prijenos. U tom trenutku, bilo koji uređaj koji je adresiran smatra se metom.

Na I<sup>2</sup>C sabirnicu se također može spojiti više upravljača, a primjer jednog takvog spoja sa dva mikrokontrolera je dan na sljedećoj slici. Prijenos podataka bi možda



Slika 2.1: Primjer I<sup>2</sup>C sabirnice sa spojena dva mikrokontrolera

#### mogao izgledati ovako:

- 1. Mikrokontroler A želi poslati podatke mikrokontroleru B:
  - mikrokontroler A (upravljač) adresira mikrokontroler B (meta)
  - mikrokontroler A (upravljač-odašiljač) šalje podatke mikrokontroleru B (meta-prijamnik)
  - mikrokontroler A prekida prijenos
- 2. Mikrokontroler A želi primiti podatke sa mikrokontrolera B:
  - mikrokontroler A (upravljač) adresira mikrokontroler B (meta)
  - mikrokontroler A (upravljač-prijamnik) prima podtke sa mikrokontrolera
     B (meta-odašiljač)
  - mikroknotroler A prekida prijenos.

U svakom od navedenih slučajeva mikrokontroler A je generirao takt i prekidao prijenos. Upravljač uvijek generira takt na I<sup>2</sup>C sabirnici kod prijenosa podataka. U ovom radu korišten je samo jedan mikrokontroler, odnosno upravljač, pa ćemo se dalje usredotočiti samo na taj slučaj.

### 3. Zaključak

Zaključak.

| Programska potpora za upravljanje kamerom na CubeSat nanosatelitu |
|---|
| Sažetak   |
| Sažetak na hrvatskom jeziku.                                      |
| Ključne riječi: Ključne riječi, odvojene zarezima.                |
|   |
|   |
|   |
|   |
|   |
|   |
|   |
| Software for Camera Control on CubeSat Nanosatellite              |
| Abstract  |
| Abstract.   |
|   |
| <b>Keywords:</b> Keywords.  |
|   |
|   |