

SVEUČILIŠTE U ZAGREBU
FAKULTET ELEKTROTEHNIKE I RAČUNARSTVA

ZAVRŠNI RAD br. 439

**Programska potpora za
prikupljanje i obradu senzorskih
podataka na CubeSat nanosatelitu**

Petar Sušac

Zagreb, svibanj 2022.

*Umjesto ove stranice umetnite izvornik Vašeg rada.
Da bi ste uklonili ovu stranicu obrišite naredbu \izvornik.*

Hvala.

SADRŽAJ

1. Uvod	1
2. SPI sučelje mikrokontrolera STM32L4	2
2.1. SPI protokol	2
2.2. Struktura SPI periferije STM32L4	3
2.3. Postupak slanja i primanja podataka	4
3. Upravljački program za temperaturni senzor ADT7301	6
3.1. Opis rada sklopa ADT7301	6
3.2. SPI sučelje	7
4. Zaključak	8
Literatura	9

1. Uvod

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

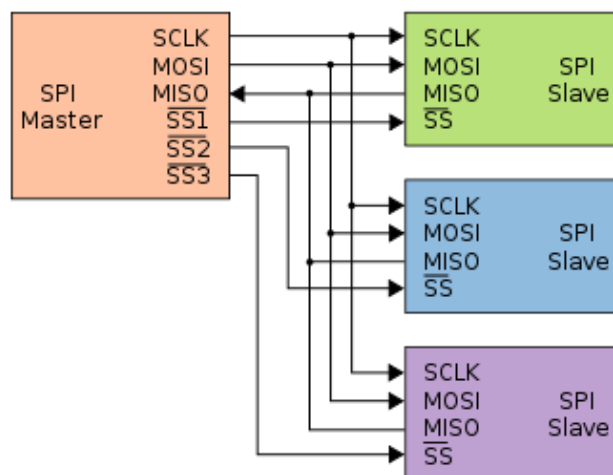
2. SPI sučelje mikrokontrolera STM32L4

Komponente senzorske pločice FERSAT-a, odnosno AD pretvornik ADS131M08 i temperaturni senzori ADT7301 komuniciraju s PDH računalom putem sučelja SPI. S obzirom da se pri razvoju programske potpore PDH računala koriste *Low-Level* biblioteke, za ispravnu implementaciju upravljačkih programa nužno je razumijevanje strukture i načina rada SPI periferije izabranog mikrokontrolera. U nastavku ovog poglavlja dan je općeniti opis SPI protokola i opis SPI periferije mikrokontrolera STM32L4.

2.1. SPI protokol

Serial Peripheral Interface (SPI) sinkrono je serijsko komunikacijsko sučelje, razvijeno u tvrtki Motorola [4]. Uobičajeno se koristi za povezivanje računala ili mikrokontrolera s brzom periferijom i sensorima na manjim udaljenostima, s obzirom da omogućava brzine do nekoliko desetaka Mbit/s. Podaci se prenose između jedne upravljačke jedinice (engl. *master*) i više upravljanih jedinica (engl. *slave*) korištenjem četiri prijenosne linije: SCLK (*Serial Clock*), MISO (*Master Input Slave Output*), MOSI (*Master Output Slave Input*) i CS (*Chip Select*, ponekad se naziva i *Slave Select*). Signal takta pogoni *master*, a pomoću linije CS *master* odabire koji *slave* smije komunicirati preko linija MISO i MOSI. Slika 2.1 prikazuje tipičan način spajanja uređaja SPI sučeljem, u konfiguraciji jednog *master* uređaja i tri *slave* uređaja.

Postoje 4 temeljna načina rada (engl. *modes*) SPI sučelja, a razlikuju se po polaritetu signala takta (engl. *Clock Polarity*, *CPOL*) i bridu takta tijekom kojeg *master* čita podatak (engl. *Clock Phase*, *CPHA*).



Slika 2.1: Povezivanje uređaja SPI sučeljem

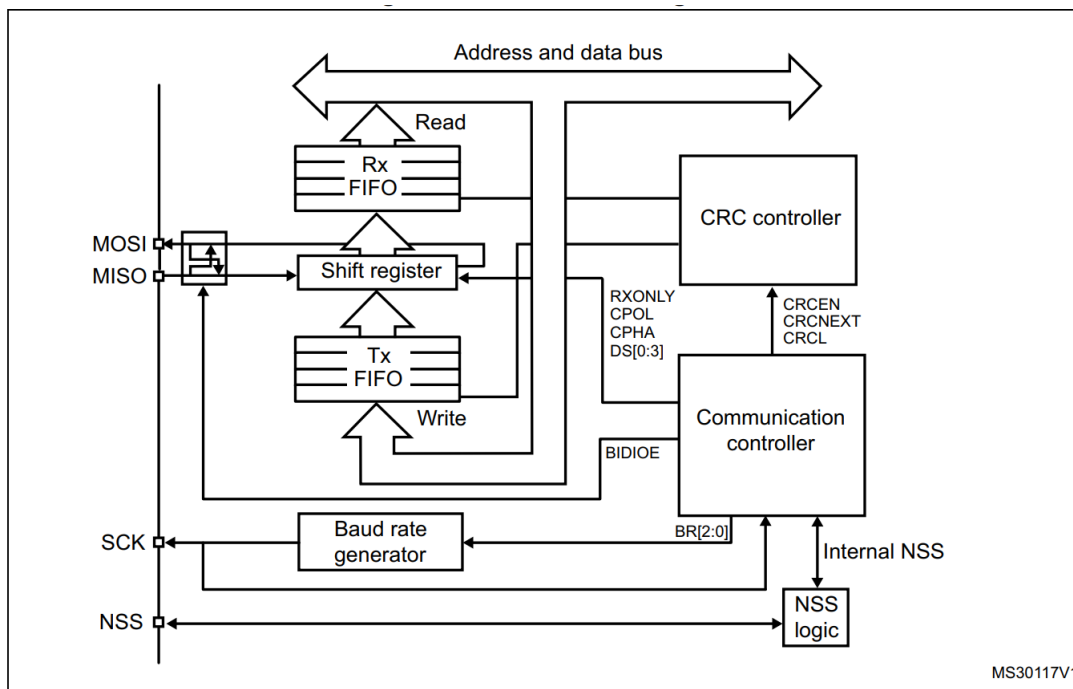
2.2. Struktura SPI periferije STM32L4

Slika 2.2 prikazuje blok dijagram SPI periferije porodice mikrokontrolera STM32L4 [3].

Primanje podatka odvija se na način da riječ koja se prima po MISO liniji prvo ulazi u posmačni registar (engl. *shift register*), pri čemu se posmiče za jedno mjesto svaki period SPI takta. Kada je primljena cijela riječ, ona se na sljedeći brid takta prebacuje na kraj reda Rx FIFO, pri čemu se postavlja zastavica RXNE (*Receiver Not Empty*) u SPI registru stanja (SPIx_SR). Prvom podatku u redu programski se može pristupiti preko SPI podatkovnog registra (SPIx_DR). Čitanje ovog registra automatski čisti zastavicu RXNE ukoliko je red popunjen manje od četvrtine maksimalnog kapaciteta.

Slanje podatka odvija se na sličan način. Riječ upisana u SPIx_DR sprema se na kraj reda Tx FIFO. Prva riječ u redu prebacuje se u posmačni registar, te se izlazni bit pri svakom posmaku šalje po liniji MOSI. Ako Tx FIFO sadrži manje podataka od pola svog kapaciteta, postavlja se zastavica TXE (*Transmitter Empty*). Postavljanje te zastavice signalizira programu da se sljedeća riječ može upisati u red.

Važno je naglasiti da SPIx_DR nije fizički registar, već se radi o virtualnom registru koji služi za pristup redovima Rx FIFO i Tx FIFO. Pisanje u ovaj registar umeće podatak na kraj reda Tx FIFO, a čitanje sadržaja registra vraća prvi podatak u redu Rx FIFO. Oba reda su veličine 32 bita, odnosno mogu primiti 4 8-bitne riječi. Nivo popunjenosti, tj. broj 8-bitnih riječi u redu može se dobiti čitanjem bitova FTLVL[1:0] za Tx FIFO, odnosno FRLVL[1:0] za Rx FIFO u SPIx_SR.



Slika 2.2: Blok dijagram SPI periferije STM32L4

SPI kontroler može raditi s duljinama riječi od 4 do 16 bita. U izradi ovog rada korištena je duljina riječi 8 bita.

Kontroler omogućuje hardversko izračunavanje CRC zaštitnog koda. Ova je mogućnost nakon resetiranja isključena, no može se omogućiti postavljanjem bita CRCEN u registru SPIx_CR1. Tada će pogreška u prijenosu koju otkrije CRC biti signalizirana postavljanjem zastavice CRCERR u SPIx_SR.

2.3. Postupak slanja i primanja podataka

SPI sučelje može funkcionirati u nekoliko načina rada s obzirom na smjer komunikacije. Ti načini rada su: *Full Duplex Master*, *Full Duplex Slave*, *Half Duplex Master*, *Half Duplex Slave*, *Simplex Receive Only* i *Simplex Transmit Only*. U upravljačkim programima izrađenim u sklopu ovog rada korišten je način rada *Full Duplex Master*, pa će zato u nastavku ovog potpoglavlja biti opisan postupak kojeg upravljački program mora izvršiti za ispravnu komunikaciju u tom načinu rada.

Važno je znati da je u *Full Duplex Master* načinu rada signal SPI takta određen slanjem podataka. SPI kontroler počinje generirati signal takta upisom prve riječi podatka u podatkovni registar, te generira takt dok sve riječi nisu poslone. Ako je zadnja riječ poslana i nema novih riječi u redu Tx FIFO, kontroler prestaje s generiranjem takta do

sljedećeg upisa u podatkovni registar.

Upravljački program mora slijediti sljedeću proceduru¹:

1. Omogućiti SPI postavljanjem bita SPE u registru SPIx_CR1.
2. Upisati prvu riječ za slanje u podatkovni registar.
3. Čekati dok se ne postavi zastavica TXE i zatim upisati sljedeću riječ u podatkovni registar. Čekati dok se ne postavi zastavica RXNE i zatim pročitati riječ iz podatkovnog registra. Ponavljati ovaj korak do (uključivo) predzadnje pročitane riječi.
4. Čekati dok se ne postavi zastavica RXNE i pročitati zadnju riječ iz podatkovnog registra.

Čekanje zastavice TXE prilikom upisa druge riječi nije obavezno jer će ona sigurno biti postavljena, odnosno Tx FIFO sigurno može primiti dvije 8-bitne riječi. Međutim, čekanje je potrebno za svaki sljedeći upis.

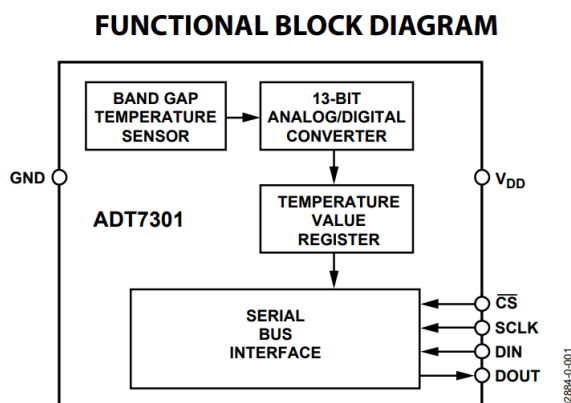
Tijekom uhadavanja SPI sučelja mikrokontrolera STM32F4 i sklopa ADT7301, uočena je greška u implementaciji HAL biblioteke za rad s SPI periferijom kada je SPI u *Receive Only* načinu rada. Naime, u navedenom načinu rada potrebno je očistiti SPE bit točno jedan ciklus SPI takta nakon primitka predzadnje riječi, kako bi se spriječilo da uređaj koji šalje podatak inicira prijenos nove riječi [2, str. 894]. HAL funkcija HAL_SPI_TransmitReceive() čisti SPE bit tek nakon primitka zadnje riječi, zbog čega senzor šalje još jednu riječ, pa ukupna duljina prijensa iznosi 24 bita umjesto 16. Također, funkcija čeka da se sklopovski očisti zastavica RXNE prije nego što završi s izvođenjem, a s obzirom da se zadnja riječ nikad ne pročita, zastavica uvijek ostaje postavljena. Zbog toga funkcija uvijek čeka do isteka *timeouta*, što nije poželjno ponašanje. No, to nije predstavljalo problem u daljnjem tijeku izrade ovog rada, jer su za razvoj korištene LL biblioteke i *Full Duplex* način rada.

¹Ova procedura je prilagođena verzija procedure opisane u priručniku mikrokontrolerske porodice STM32F4 [2, str. 887].

3. Upravljački program za temperaturni senzor ADT7301

3.1. Opis rada sklopa ADT7301

Sklop ADT7301 proizvođača Analog Devices je temperaturni senzor s integriranim 13-bitnim analogno-digitalnim pretvornikom i serijskim sučeljem SPI. Omogućuje mjerenje temperature u rasponu od -40°C do 150°C , s rezolucijom 0.03125°C i tipičnom preciznošću $\pm 0.5^{\circ}\text{C}$ [1]. Blok dijagram sklopa prikazan je na slici 3.1.



Slika 3.1: Blok dijagram sklopa ADT7301

Senzor uzima mjerenja temperature svakih 1.5 sekundi, što je regulirano internim sklopom za mjerenje vremena (engl. *timer*). Između dva mjerenja, napajanje analognog sklopovlja senzora je ugašeno te ono postaje neaktivno. Digitalno sklopovlje uvijek je aktivno, ali ako se pokuša pročitati vrijednost temperature više puta unutar jednog intervala mjerenja senzor će uvijek vraćati istu vrijednost (onu koju je izmjerio na početku intervala).

Dodatna mogućnost sklopa je takozvani *shutdown* način rada. U ovom načinu rada sklop troši vrlo malo struje (oko $1\ \mu\text{A}$), što je korisno ako postoji dulje vremensko razdoblje u kojem se neće uzimati uzorci temperature. *Shutdown* način rada omogućuje

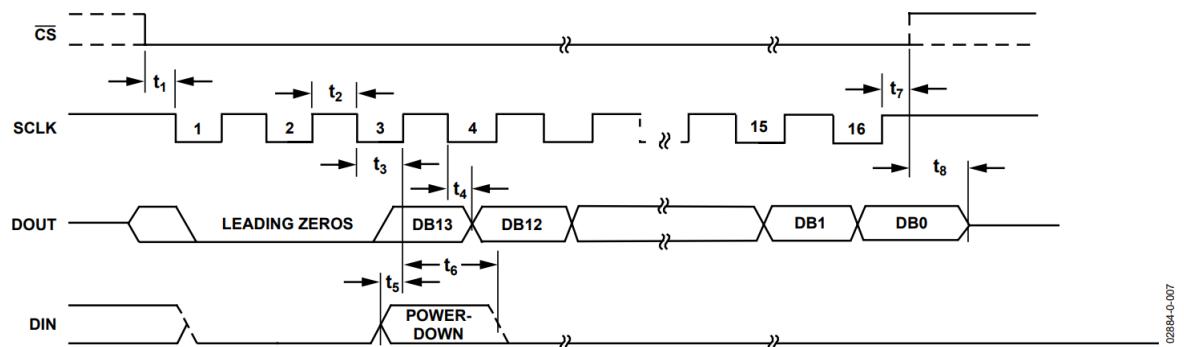
se upisom odgovarajućeg bita u kontrolni registar putem serijskog sučelja.

Prilikom ispitivanja senzora u uvjetima sobne temperature, primijećeno je kako nakon nekoliko minuta kontinuiranog rada očitana temperatura počinje rasti, te može pokazivati vrijednosti čak i do 55°C. Zaključeno je da je navedeno posljedica zagrijavanja samog senzora. Zato je odlučeno da će se senzor između mjerenja stavljati u *shutdown* način rada, kako bi se smanjila potrošnja struje, i samim time disipacija toplinske energije.

3.2. SPI sučelje

Temperaturni senzor ADT7301 koristi SPI postavke $CPOL = 1$ i $CPHA = 1$, što znači da je takt visoke logičke razine u neaktivnom stanju i da se podatak čita na drugi brid takta (rastući).

ADT7301 u stanju je istovremeno slati i primati podatke (engl. *Full Duplex*). Na svojem priključku DOUT, koji je spojen na SPI liniju MOSI, sklop daje 16-bitni izlazni podatak na način da najznačajniji bit podatka izlazi prvi. Bitovi 15 i 14 su nule, bit 13 je bit predznaka, a ostali bitovi predstavljaju apsolutnu vrijednost očitane temperature. Na priključku DIN, koji je spojen na SPI liniju MISO, sklop prima 16-bitni podatak, gdje svi bitovi osim trećeg najznačajnijeg bita moraju biti nule. Treći najznačajniji bit je 1 u slučaju da se sklop želi staviti u *shutdown* način rada nakon završetka ciklusa slanja, a 0 inače. Slika 3.2 prikazuje jedan SPI ciklus čitanja/pisanja.



Slika 3.2: Vremenski dijagram SPI komunikacije sklopa ADT7301

4. Zaključak

Zaključak.

LITERATURA

- [1] *ADT7301 Temperature Sensor Datasheet*. Analog Devices, 2011. Rev. B.
- [2] *RM0090 Reference manual: STM32F405/415, STM32F407/417, STM32F427/437 and STM32F429/439 advanced Arm®-based 32-bit MCUs*. ST Microelectronics, 2021. Rev. 19.
- [3] *RM0351 Reference manual STM32L47xxx, STM32L48xxx, STM32L49xxx and STM32L4Axxx advanced Arm®-based 32-bit MCUs*. ST Microelectronics, 2021. Rev. 9.
- [4] Wikipedia contributors. Serial peripheral interface — Wikipedia, the free encyclopedia, 2022. URL https://en.wikipedia.org/wiki/Serial_Peripheral_Interface. [Preuzeto 16. 4. 2022.].

**Programska potpora za prikupljanje i obradu senzorskih podataka na CubeSat
nanosatelitu**

Sažetak

Sažetak na hrvatskom jeziku.

Ključne riječi: Ključne riječi, odvojene zarezima.

Software for CubeSat Nanosatellite Sensor Data Acquisition and Processing

Abstract

Abstract.

Keywords: Keywords.