

# Hygro#3

Carina Primas, Dominik Schmidt, Patrick Stillrich, Alexander Resnik

16. September 2020

# Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung					
2	Technische Rahmenbedingungen	hmenbedingungen 3				
3	Hardware	3				
	3.1 Satelit	3				
	3.2 Basis	3				
4	Software	4				
	4.1 Into	4				
	4.2 char bare protocol (cbp)	4				
	4.3 Satelit	5				
	4.3.1 Versorgungsspannung	5				
	4.4 Basis	5				
5	Anhang	6				
	5.1 basis	6				

3 HARDWARE Seite 3 von 7

### 1 Einleitung

Mit diesem Produkt soll die Luftfeuchtigkeit innerhalb und außerhalb eines Gewächshauses kontinuierlich gemessen werden, um dadurch zu gewährleisten, dass die Pflanzen optimale Feuchtigkeitsbedingungen haben. Es soll beispielsweise eine Pumpe bei zu niedriger Luftfeuchtigkeit bedienen können und eine Belüftung bei zu hoher Luftfeuchtigkeit aktivieren. Der Funktionsbereich liegt zwischen -10°C und 45°C.

### 2 Technische Rahmenbedingungen

Das Produkt wird aus 3 Einheiten bestehen. Eine davon wird eine Basisstation sein, die anderen 2 werden Satelliten sein.

Jede Einheit wird über einen Sender und einen Empfänger verfügen. Mit diesen wird eine 2- Richtungskommunikation realisiert. An jedem Satelliten wird ein Feuchtigkeitssensor verbaut. Diese Feuchtigkeitssensoren werden mit einem Mikrocontroller verbunden. Ziel ist es zuerst eine Grundfunktion herzustellen, im Nachhinein soll es eine Möglichkeit geben weitere Sensoren hinzuzufügen, Beispielsweise einen Lichtsensor, einen Luftdrucksensor, Bodenfeuchte oder einen CO2- Sensor. Die Satelliten werden mit Hilfe eines Akkus versorgt, dabei wird die Spannung überwacht. Außerdem werden wir Schutzfunktionen für Überlast und Kurzschlüsse hinzugefügt. Die Basis wird über Relais verfügen. Hiermit kann dann eine Abluft / Zuluft geschaltet werden. Mittels 2 Tastern kann man die minimale und maximale Luftfeuchtigkeit anpassen. Dies passiert in einer Vorgegebenen Schrittweite. Des Weiteren soll es möglich sein die aktuellen Daten an einem Display auszulesen.

### 3 Hardware

#### 3.1 Satelit

blindtext

#### 3.2 Basis

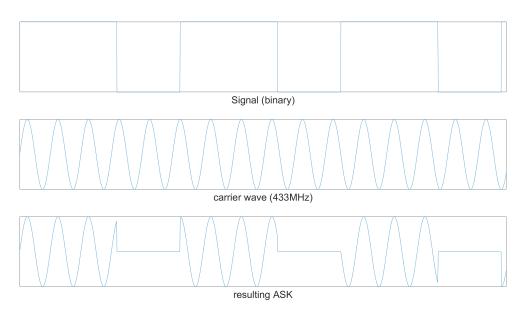
blindtext

4 SOFTWARE Seite 4 von 7

### 4 Software

#### **4.1** Into

Bei der Funkverbindung wurde auf das Radiohead-Paket[1] zurückgegriffen. Dieses Paket unterstützt viele gängige Sender/Empfänger-Kombinationen. Des weiteren ist anzumerken das hier die "einfache"ASK¹ Modulationsart verwendet wird. Dies wird durch das sogenannte On-Off Keying realisiert.



Nachrichten des Radiohead-Pakets bestehen in unserer Anwendung aus unterschidlichen Teilen. Daraus ergibt sich eine stabile Funkverbindung.

36 Bits	12 Bits	8 Bits	16 Bits	n Bits	16 Bits
Training	Start Sym-	Nachrichtlänge	Frame	Nachrichten	FCS 0x0F
Preamble	bol 0xb38		Check	payload	
for timing			Sequence		

Alle Daten welche nach dem Start Symbol versendet werden codiert übertragen. Somit ist ein Byte 2x6 bit lang.

### 4.2 char bare protocol (cbp)

Im zuge dieser Arbeit wurde ein eigenes Protokoll entwickelt, welches auf eine Paket basierte Übertragung, mit einem Master und n Slaves, aufbaut. In diesem Fall wird das

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup>Amplitude Shift Keying/Amplitudenumtastung

4 SOFTWARE Seite 5 von 7

Radiohead-ASK. Das Protokoll wurde cbp<sup>2</sup> genannt. Um in diesem Protokoll Daten zu Übertragen werden die Daten zu einem Char-array / einem String zusammengefügt. Verschiedene Daten werden durch einen Buchstaben gekennzeichnet. Anschließend werden die zu übertragenden Daten angehängt. Das format der Daten ist float oder int. Datensätze werden durch ein Komma getrennt. Ein Beispiel für einen solchen Datensatz könnte sein:

```
v3.8,t26.5,h33.2
```

Wie die Verschidenen Zeichen interpretiert werden wird Ebenfalls festgelegt:

Char	Einheit	Funktion
V	V	Batteriespannung
t	$^{\circ}C$	Sensor Temperatur
h	%	Relative Luftfeuchtigkeit
а	_	Anzahl der verfügbaren Aktoren

#### 4.3 Satelit

### 4.3.1 Versorgungsspannung

```
float fReadVcc() {
   ADMUX = _BV(REFS0) | _BV(MUX3) | _BV(MUX2) | _BV(MUX1);
   delay(5); //delay for 3 milliseconds
   ADCSRA |= _BV(ADSC); // Start ADC conversion
   while (bit_is_set(ADCSRA, ADSC)); //wait until conversion is complete
   int result = ADCL; //get first half of result
   result |= ADCH << 8; //get rest of the result
   float batVolt = (iREF / result) * 1024; //Use the known iRef to calculate battery
   return batVolt;
}</pre>
```

#### 4.4 Basis

#### blindtext

<sup>&</sup>lt;sup>2</sup>Carmens-beef-protocol

5 ANHANG Seite 6 von 7

# 5 Anhang

## 5.1 basis

1 dummy

LITERATUR Seite 7 von 7

## Literatur

[1] AirSpayce Pty Ltd, RadioHead Packet Radio library for embedded microprocessors. [Online]. Available: http://www.airspayce.com/mikem/arduino/RadioHead/