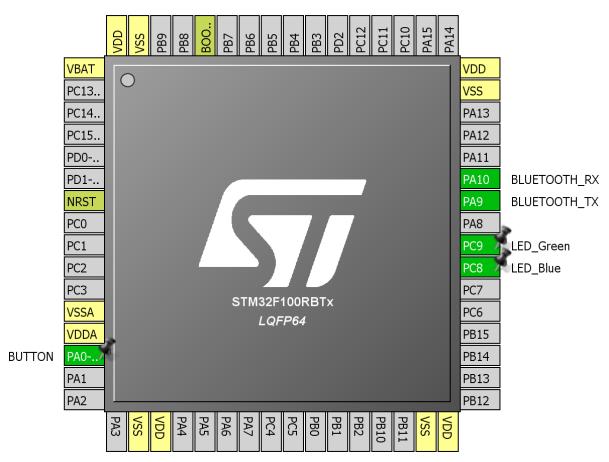
4. Dokumentacja

4.1. STM32

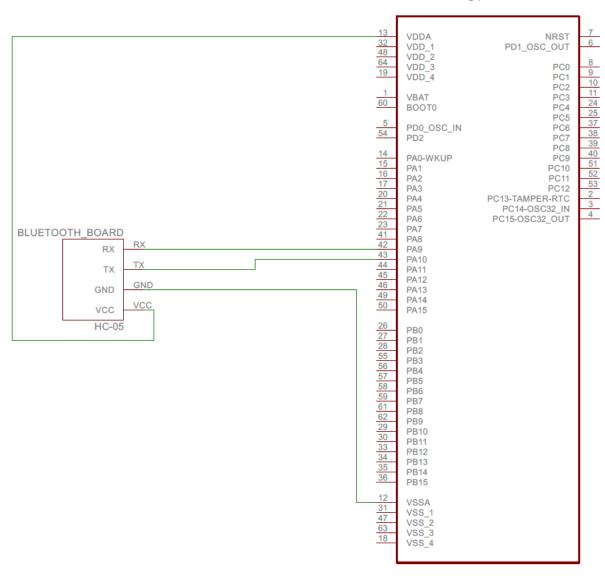
Program na płytkę STM32 F100RBT6B napisano przy użyciu oprogramowania STM32CubeMX. Na rysunku 4.1 przedstawiono zastosowane ustawienia płytki w tym właśnie programie.



Rys. 4.1. Schemat użytych wyprowadzeń procesora na płytce STM32

Wyprowadzenie PA9 oraz PA10 służy do obsługi interfejsu UART, co zostało wykorzystane do połączenia płytki z modułem Bluetooth HC-05v2. Dodatkowo w celu umożliwienia wizualizacji działania aplikacji desktopowej wraz z płytką wykorzystano wyprowadzenia PC8 (dioda niebieska), PC9 (dioda zielona) oraz PA0 (przycisk USER Button).

Schemat podłączenia płytki STM32 z modułem Bluetooth pokazano na rysunku 4.2.



STM32F100RBT6B

Rys. 4.2. Schemat połączeniowy płytki STM32 z modułem HC-05v2

Na rysunkach 4.3 – 4.7 przedstawiono ustawienia z programu STM32CubeMX dotyczące portów GPIO, interfejsu UART, kontrolera DMA oraz kontrolera przerwań NVIC.

☐ Basic Parameters	
Baud Rate	9600 Bits/s
Word Length	8 Bits (including Parity)
Parity	None
Stop Bits	1
□ Advanced Parameters	
Data Direction	Receive and Transmit
Over Sampling	16 Samples

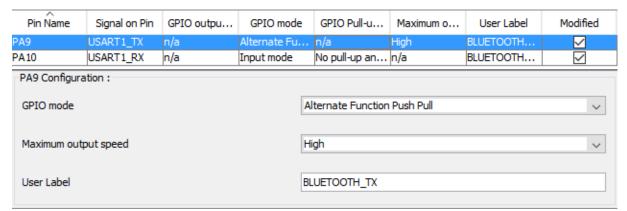
Rys. 4.3. Ustawienia parametrów interfejsu UART

Interrupt Table	Enabled	Preemption Priority	Sub Priority
DMA1 channel4 global interrupt	~	0	0
DMA1 channel5 global interrupt	~	0	0
USART1 global interrupt	~	0	0

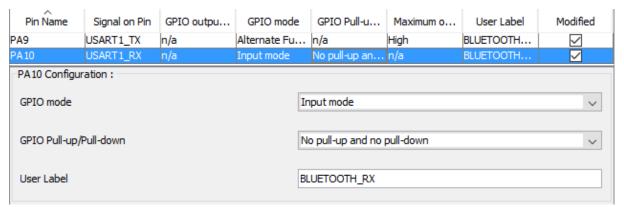
Rys. 4.4. Ustawienia kontrolera przerwań NVIC

DMA Request	Channel	Direction	Priority
USART1_TX	DMA1 Channel 4	Memory To Peripheral	Low
USART1_RX	DMA1 Channel 5	Peripheral To Memory	Low

Rys. 4.5. Ustawienia kontrolera DMA



Rys. 4.6. Ustawienia portu PA9 interfejsu UART



Rys. 4.7. Ustawienia portu PA10 interfejsu UART

4.1.1. Kod programu

Poniżej przedstawiono ważne fragmenty kodu źródłowego, który napisano z wykorzystaniem biblioteki HAL.

Listing 4.1. Definicja bibliotek

```
// - - - - - - - - - - - - - //
// - - - - - - - - - - - | V A R I A B L E S | - - - - - - - //
//odebrany ciag
uint8_t receivedValue[5];
// wysylany ciag
uint8_t sentValue[2];
// oszukane wartosci akcelerometru (zakres od -1024 do 1024)
int16 t x, y, z;
// aktywnosc scian
uint8 t planeActive1, planeActive2, planeActive3, planeActive4,
planeActive5;
// poprzednia sciana na gorze (domyslnie sciana 0 [x = 0, y = 0, z = (-
1024-1024)])
uint8 t previousPlane;
// obecna sciana na gorze
uint8 t presentPlane;
// stan przycisku cofania
uint8_t buttonClicked;
// - - - - - - - - - - - - - //
// - - - - - - - - - - - | V A R I A B L E S | - - - - - - - //
                     Listing 4.2. Definicja zmiennych
int main(void)
 /* USER CODE BEGIN 1 */
// - - - - - - - - - - - - - //
// - - - - - - - - - - - | V A R I A B L E S | - - - - - - - //
     x = 0;
     y = 0;
     z = 0;
     planeActive1 = 0;
     planeActive2 = 0;
     planeActive3 = 0;
     planeActive4 = 0;
     planeActive5 = 0;
     previousPlane = 0;
     buttonClicked = 0;
// - - - - - - - - - - - - - - //
// - - - - - - - - - - - | V A R I A B L E S | - - - - - - - //
 /* USER CODE END 1 */
```

Listing 4.3. Inicjalizacja zmiennych w funkcji głównej programu

```
//- - - - - - - - - - - - - - - //
//- - - - - - - - - - - - - - - - //
while (1)
   //nasłuchuj transmisji Bluetooth
   if (HAL UART Receive DMA(&huart1, receivedValue, 5)) {
// jesli pierwszy znak to "1" to zapal pierwsza sciane (ustaw jako aktywna)
      if (receivedValue[0] == 49) {
          HAL_GPIO_WritePin(LED_Blue_GPIO_Port, LED_Blue_Pin, SET);
          planeActive1 = 1;
       } else {
          HAL_GPIO_WritePin(LED Blue GPIO Port, LED Blue Pin, RESET);
          planeActive1 = 0;
// jesli drugi znak to "1" to zapal druga sciane (ustaw jako aktywna)
      if (receivedValue[1] == 49) {
          HAL GPIO WritePin (LED Green GPIO Port, LED Green Pin, SET);
          planeActive2 = 1;
       } else {
          HAL GPIO WritePin (LED Green GPIO Port, LED Green Pin, RESET);
          planeActive2 = 0;
// gdyby bylo wiecej diod mozna wtedy zaprogramowac zapalanie wszystkich
scian
   }
```

Listing 4.4. Początek pętli głównej programu, obsługa transmisji Bluetooth wraz z aktywowaniem ścian (diod)

```
// wyznaczenie sciany znajdujacej sie na gorze na podstawie wartosci z
oszukanego akcelerometru
        // Sciana gorna
        if (x > -256 \&\& x < 256) {
              if (y > -256 \&\& y < 256) {
                    presentPlane = 0;
              }
        }
        // Sciana dolna
        if ((x \ge -1024 \&\& x < -768) || (x \ge 768 \&\& x <= 1024)) {}
              if (y > -256 \&\& y < 256) {
                    if (planeActive1 == 1) {
                           presentPlane = 1;
              }
        if (x > -256 && x < 256) {
              if ((y \ge -1024 \&\& y < -768) | | (y \ge 768 \&\& y <= 1024)) {
                     if (planeActive1 == 1) {
                           presentPlane = 1;
              }
        }
        // Sciana lewa
        if (x > 256 && x < 768) {
              if (z > -256 && z < 256) {
                     if (planeActive2 == 1) {
                           presentPlane = 2;
                     }
```

```
}
if (x > -256 \&\& x < 256) {
      if ((y > -768 \&\& y < -256) || (y > 256 \&\& y < 768)) {}
            if (z > 256 && z < 768) {
                   if (planeActive2 == 1) {
                         presentPlane = 2;
            }
      }
// Sciana prawa
if (x > -768 \&\& x < -256) {
      if (z > -256 \&\& z < 256) {
            if (planeActive3 == 1) {
                  presentPlane = 3;
      }
if (x > -256 \&\& x < 256) {
      if ((y > -768 \&\& y < -256) || (y > 256 \&\& y < 768)) {}
            if (z > -768 \&\& z < -256) {
                  if (planeActive3 == 1) {
                         presentPlane = 3;
                   }
            }
      }
}
// Sciana przednia
if (y > 256 && y < 768) {
      if (z > -256 \&\& z < 256) {
            if (planeActive4 == 1) {
                  presentPlane = 4;
      }
}
// Sciana tylna
if (y > -768 \&\& y < -256) {
      if (z > -256 \&\& z < 256) {
            if (planeActive5 == 1) {
                  presentPlane = 5;
            }
      }
```

Listing 4.5. Fragment kodu realizujący wyznaczanie ściany będącej na górze kostki

```
// sprawdzenie stanu przycisku cofania
   if (HAL_GPIO_ReadPin(BUTTON_GPIO_Port, BUTTON_Pin) == GPIO_PIN_SET) {
      buttonClicked = 1;
} else {
      buttonClicked = 0;
}

if (buttonClicked == 1) {
      // aktualizacja wysylanych danych
      sprintf(sentValue, "%d%d", presentPlane, buttonClicked);
      // wyslanie komunikatu do aplikacji
```

// wyslanie komunikatu do aplikacji

HAL UART Transmit DMA(&huart1, sentValue, 2);

Listing 4.7. Wysłanie danych do PC w przypadku zmiany położenia kostki w przestrzeni i koniec pętli głównej

4.2. Aplikacja desktopowa

Po uruchomieniu programu na ekranie wyświetlają się kafelki przedstawiające poszczególne ściany kostki. Aktywną ścianę na urządzeniu symbolizują zapalające się diody. Po wybraniu interesującej nas ściany (zmiana położenia kostki w przestrzeni) uruchamiane jest odliczanie 3 sekundowe, które ogranicza możliwość przypadkowego wybrania określonej ściany. Jeżeli nie zmieniono ściany w ciągu tego czasu, następuje przejście do kolejnego poziomu menu aplikacji. Użytkownik ma możliwość powrotu do wcześniejszego ekranu za pomocą przycisku (przyciśnięcie dowolnej ściany). Aby komunikacja z urządzeniem była możliwa należy przed uruchomieniem aplikacji włączyć obsługę stosu Bluetooth na komputerze oraz uruchomić płytkę STM32. Wybranie ściany wiąże się ze zmianą ekranu aplikacji, a co za tym idzie zmianą programu głównego kostki (zmiana aktywnych ścian).

Poniżej przedstawiono najważniejsze fragmenty źródłowe kodu programu wraz z komentarzami.

```
public class Bluetooth {
    //region Variables

private static StreamConnection streamConnection;
private static OutputStream os;
private static InputStream is;

//endregion

public static void connect() {
    // connect to device

    // device bluetooth address
    String deviceURL =

"btspp://98D33130854A:1;authenticate=false;encrypt=false;master=false";
```

```
os = streamConnection.openOutputStream();
      e.printStackTrace();
       os.write(activePlanes.getBytes());
public static void getData() {
```

Listing 4.8. Klasa Bluetooth realizująca połączenie aplikacji z modułem HC-05v2 dołączonym do płytki STM32

```
Platform.runLater(() ->
MainScene.panel 1 tile) {
                        Configuration.activePanel = MainScene.panel 1 tile;
                        TimerCounter.stopCounting();
                        TimerCounter.startCounting(MainScene.panel 1 tile);
                    Tile.deselectPanel(Scenes.mainScene,
                    Tile.selectPanel(MainScene.panel 2 tile,
                    TimerCounter.stopCounting();
                    TimerCounter.startCounting(MainScene.panel 2 tile);
                    TimerCounter.stopCounting();
                    TimerCounter.startCounting(MainScene.panel 3 tile);
                if (Configuration.window.getScene() == Scenes.mainScene) {
                    Tile.deselectPanel(Scenes.mainScene,
Configuration.activePanel);
                    Tile.selectPanel(MainScene.panel 4 tile,
                    TimerCounter.stopCounting();
                    TimerCounter.startCounting(MainScene.panel 4 tile);
```

Listing 4.9. Klasa UI realizująca zmiany scen ze względu na odebrane dane z urządzenia

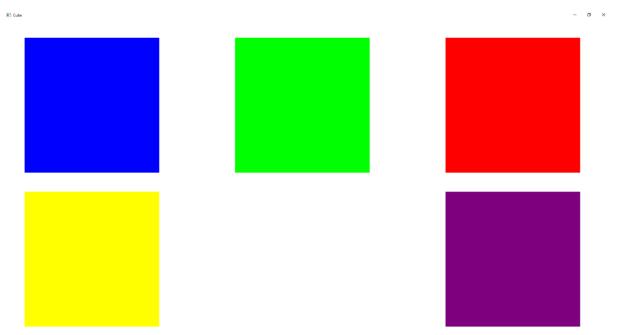
Listing 4.10. Klasa TimerCounter realizująca odliczanie po wybraniu ściany

```
public class Main extends Application {
    public static void main(String[] args) {
        // initialize configuration data
        new Configuration();
        // initialize all scenes data
```

```
new MainScene();
new Scene2();
Configuration.bluetoothThread.start();
Scenes.scene2 = new Scene(Scene2.layout,
Scenes.scene3 = new Scene(Scene3.layout,
Scenes.scene4 = new Scene(Scene4.layout,
Configuration.window.setScene(Scenes.mainScene);
```

Listing 4.11. Klasa Main realizująca metodę główna aplikacji

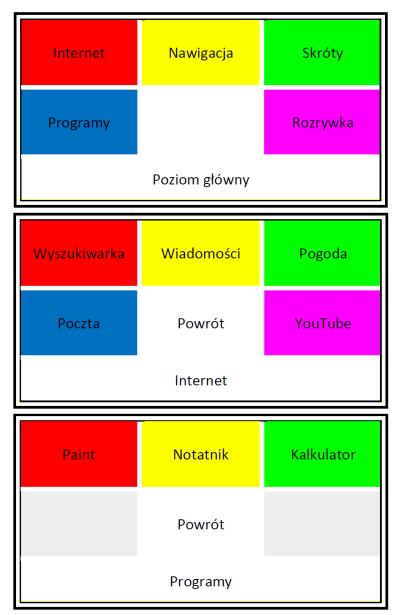
Na rysunku 4.8 przedstawiono wygląd aplikacji, a na rysunkach 4.9 i tabeli 4.1 możliwe funkcje aplikacji wykonywane po wybraniu odpowiednich ścian.



Rys. 4.8. Wygląd aplikacji

Tab. 4.1. Przykładowa możliwość realizacji funkcji po wybraniu odpowiedniej ściany

Poziom 1		Internet	Nawigacja w przeglądarce	Skróty	Programy	Rozrywka
	Wyszukiwarka	Page UP	Znajdź [Ctrl+F]	Paint	Zdjęcia	
Poziom2	Wiadomości	Page Down	Drukuj [Ctrl+P]	Notatnik	Filmy	
	Pogoda	Cofnij	Kopiuj [Ctrl+C]	Kalkulator	Muzyka	
		Poczta	Dalej	Wklej [Ctrl+V]		Ipla
	YouTube	Odśwież	Zamknij [Alt+F4]		Gry	



Rys. 4.9. Przykładowe możliwości realizacji funkcji po wybraniu odpowiedniej ściany

Tak wykonana aplikacja może posłużyć osobom z niedowładami kończyn górnych do obsługi komputera lub innego urządzenia elektronicznego (np. smartphone). Ma ona na względzie spowolnioną i ograniczoną ruchliwość docelowego użytkownika oraz posiada przejrzysty i czytelny interfejs graficzny odpowiedni dla osób w każdym wieku.

Ciekawą możliwością rozwoju mogłoby być rozszerzenie możliwości kostki do sterowania mieszkaniem (rozwiązania Smart Home). Poprzez sterowanie inteligentnym domem można rozumieć sterowanie oświetleniem, roletami okiennymi czy też ogrzewaniem.