基于 STM32F103C8T6 的 数字多用表

设计报告

队伍成员:廖钟涛、聂汝琦、胡广

2024-11-9

目录

目录	₹	
—,	方案论证	
1.1	1 芯片选型	2
1.2	2 检测方式	3
1.3	3 滤波方式	4
1.4	4 供电设计	6
<i>=</i> 、	理论分析与计算	7
2.1	1 直流电压	7
2.2	2 交流电压真有效值	7
2.3	3 电阻	7
2.4	4 待机功耗······	8
三、	电路与程序设计	9
3.1	1 电路设计	9
3.2	2 程序设计	12
四、	测试方案与测试结果	
4.1	l 直流电压测试·······	19
4.2	2 交流电压测试	19
4.3	3 电阻测试	19
附件	生一:实际各项参数测定	20
附件	上二 : 原理图	21
附仕	t=・PCR	

一、方案论证

1.1 芯片选型

1.1.1 ADC 芯片选择

方案: 直接采用 STM32F103C8T6 内置的 ADC, 因其使用广泛,程序设计简单,且当其处于停止模式时,电流消耗仅为 24μA,完全能够满足题目的功耗要求。

1.1.2 运算放大器选择

方案一: LMV358

LMV358 是一款具有轨到轨输入,工作电压为 2.7V 至 5.5V 的运放,但由于输入失调电压典型值为 0.3mV,极其勉强能够满足直流电压检测的精度要求。

方案二: OP07

OP07 是一款经典的精密运放,输入失调电压典型值为 75μV,能够满足要求,但由于其无法工作在 5V 单电源下,需要额外设计电源输入,略显繁琐。

方案三: TL072

TL072 是一款精密的运放元件,适用性广。有较高的输入阻抗 满足要求。其可在 5v 和-5v 电压下工作,保证信号不会出现饱和失 真。其集成多通道设计可简化工作电源设计,是电路图更简单。

方案四: AD8571

AD8571 是一款超高精度、零漂移的单运算放大器,具有轨到轨输入,失调电压极低,但其只有单通道且价格昂贵。

方案五 : AD8630

AD8630 同样具有超高精度, 轨到轨输入, 且具有四通道, 失调电压极低, 价格适中, 能够满足要求。

综上,最终选择 TL072 与 AD8630 两款运放作为交流电与直流 电放大芯片。

1.2 检测方式

1.2.1 挡位与量程切换方式

方案一: 使用三个两挡拨动开关进行各自的量程电路切换, 三种挡位分别用三对导线检测。

方案二: 使用一个 7 挡旋钮开关,各挡位各自接一个引脚,旋动旋钮进行挡位和量程的切换。

对比两种方案,方案二更加方便且节省空间,因此选择**方案二**进行挡位与量程的切换。

1.2.2 直流电压检测方式

方案: 输入电压经过电压跟随器(2V量程)和运放放大(0.2V量程)后输入到 ADC。

1.2.3 交流电压检测方式

方案一: 利用直流偏执调节负电压,频率为 10~100hz。利用 500hz 的检测速度取样保证不失真。在电路中用一个反向求和电路

搭配一个反向比例电路的多级放大,利用运放电路使其抬升至 STM32 的 ADC 可以检测的电压(以正弦交流电峰值为有效值 1.414 确定元件数据,并预留了部分量程),再通过计算式反推。 采样数据取均值可得有效数。

方案二: 利用二极管单向导通区分正负极, 单独测量两向电压。

方案二误差较大且电路更为复杂. 选取方案一更好。

1.2.4 电阻检测方式

方案一: 分别采用两个 200Ω、200kΩ电阻串联在 3.3V 下,待测电阻并联到一个电阻上的方案,ADC 读取中间电压并算出待测电阻值。

方案二: 分别采用一个 100Ω、100kΩ电阻接在 3.3V 下, 待测电阻串联至地, 经过电压跟随器缓冲, ADC 读取中间电压并算出待测电阻值。

经计算,方案一从 0Ω到最大值能够使电压变化范围为 0~1.1V, 方案二为 0~2.2V, 方案二的测量方式能够检测的精度更高, 因此选择**方案二**。

1.3 滤波方式

1.3.1 硬件滤波方式

方案: 电源输入的 5V 经过滤波电容滤波后接入运放, 直流电压

和电阻检测的输入 ADC 前均进行 RC 低通滤波,其中直流电压输入 前先经过一次滤波电容滤波。

1.3.2 软件滤波方式

方案一: 算术平均滤波

优点:适用于对一般具有随机干扰的信号进行滤波,这种信号的特点 是有个平均值,信号在某数值范围附近上下波动

缺点:对于测量速度较慢或要求数据计算速度较快的实时控制不适用,比较浪费 RAM。

方案二:中位值平均滤波

优点:融合了"中位值滤波法"+"算术平均滤波法"两种滤波法的优点。对于偶然出现的脉冲性干扰,可消除由其所引起的采样值偏差,对周期干扰有良好的抑制作用。平滑度高,适干高频振荡的系统。

缺点: 对于测量速度较慢或要求数据计算速度较快的实时控制不适用, 比较浪费 RAM。

方案三: 递推平均滤波

优点:对周期性干扰有良好的抑制作用,平滑度高,适用于高频振荡的系统。

缺点: 灵敏度低, 对偶然出现的脉冲性干扰的抑制作用较差.不易消除由于脉冲干扰所引起的采样值偏差.不适用于脉冲干扰比较严重的场合.比较浪费 RAM。

方案四: 一阶卡尔曼滤波

优点:实时性高,可以给出最准确的状态估计,能很好地滤除噪声

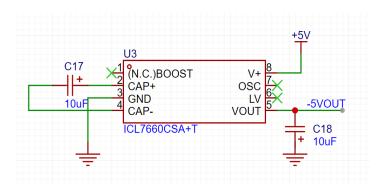
缺点: 初始值难以确定, 运算复杂。

综合优缺点考虑、题目需求与实际测试,目前各挡位均选用**中位值 平均滤波**,已经能够满足精度要求。

1.4 供电设计

本作品采用 3.7v18650 锂电池外部供电。两节 18650 锂电池并联, 经过电源模块降压到 3.3v 为单片机供电。电源模块也可提供 5v 电压, 经过 ICL7660CSA+T (MAX1044)开关电容电压变换器芯片,将 5v 电压变为-5v,为 TL072CP 运算放大器提供工作电压。

供电电路如图所示:



图表 1

C17、C18 采用漏电小、介质损耗率低的钽电容,以提高电流转换效率。

二、理论分析与计算

2.1 直流电压

2V 量程: 输入电压 U_{in}经过电压跟随器缓冲后(输入阻抗大于 $10M\Omega$)输入到 ADC,得到数值 DC_{2V},则 $U_{in} = \frac{DC_{2V}}{4095} \times 3.3V$,其中 $0\sim4095$ 的一点表示 0.0008V 。在此量程下,精度要求变化范围为 $\pm0.0012V(20000\times0.05\%=10+2$ 个字),满足要求。

0.2V 量程: 输入电压 U_{in} 经过运算放大器放大 16 倍($1 + \frac{15K}{1K} = 16$)后(输入阻抗大于 $10M\Omega$)输入到 ADC,得到数值 $DC_{0.2V}$,则 $U_{in} = \frac{DC_{0.2V}}{4095 \times 16} \times 3.3V$,其中 $0 \sim 4095$ 的一点表示 0.00005V。在此量程下,精度要求变化范围为 $\pm 0.00012V$,满足要求。

2.2 交流电压真有效值

2v 量程: 由一个反向求和运放电路一个反向比例运放电路得到 $U_{(\hat{m} \lambda)} = \frac{1}{4} U_{(\hat{m} \lambda)} + \frac{5}{4}$,以符合 STM32 的 ADC 测量量程, $\frac{AC_{2V}}{4095} \times 3.3V$,误差在 0.00005v 以内。

0.2 量程: 改变反向求和电路的电阻为 $2k\Omega$ 抬升输入电压,使其在测量中仅最后计算式与 2v 量程不同,不用重新考虑减小误差。 $\frac{AC_{0.2V}}{4095} \times 3.3V$,误差在 0.00005v 以内。

2.3 电阻

200kΩ量程: 输入电阻 R_{in} 接在 100kΩ电阻下,ADC 读取中间电压值并转换数值为 R_{200k} ,则测得电阻值 $R_{in} = \frac{100 \times R_{200K}}{4095 - R_{200K}}$ kΩ.其中 $0 \sim 2730$ 一点表示 0.07326kΩ $(4095 \times \frac{2.2}{3.3} = 2730, \frac{200}{2730} \approx 0.07326)$ 。

在此量程下, 精度要求变化范围为±1.2kΩ(2000×0.5%=10+2 个字), 满足要求。

200Ω量程: 输入电阻 R_{in} 接在 100Ω电阻下,ADC 读取中间电压值并转换数值为 R_{200} ,则测得电阻值 $R_{in} = \frac{100 \times R_{200}}{4095 - R_{200}} \Omega$.其中 $0 \sim 2730$ 一点表示 0.07326Ω 。在此量程下,精度要求变化范围为 $\pm 1.2\Omega$,满足要求。

2.4 待机功耗

查阅《STM32F103x8B 数据手册 (中文)》5.3.5 供电电流特性表 16 表16 停机和待机模式下的典型和最大电流消耗

	参数	条件	典型值 ⁽¹⁾		最大值		
符号			V_{DD}/V_{BAT} = 2.4V	V_{DD}/V_{BAT} = 3.3V	T _A = 85°C	T _A = 105°C	单位
	停机模式下	调压器处于运行模式,低速和高速 内部RC振荡器和高速振荡器处于 关闭状态(没有独立看门狗)	23.5	24	200	370	
	的供应电流	调压器处于低功耗模式,低速和高速内部RC振荡器和高速振荡器处于关闭状态(没有独立看门狗)	13.5	14	180	340	

图表 2

可知, 3.3V 室温下主控芯片处于停机模式时典型消耗电流为 24μA,则功耗约为 0.0792mW,远低于 2.5mW。

三、电路与程序设计

3.1 电路设计

3.1.1 总体系统设计

本系统由 STM32F103C8T6、按键、对插线、旋钮开关、运算放大器、OLED 显示屏、电压转换芯片七部分组成。单片机通过外部供电 5V, 经过电压转换芯片产生-5V 接入 TL072, 旋钮开关旋转调节测量档位与量程, 待测量通过对插线输入, 经过各自电路后输入到单片机的 ADC 引脚, 单片机根据当前档位和量程进行待测量的计算, 计算结果通过 OLED 显示屏显示。

总体设计思路如下图:



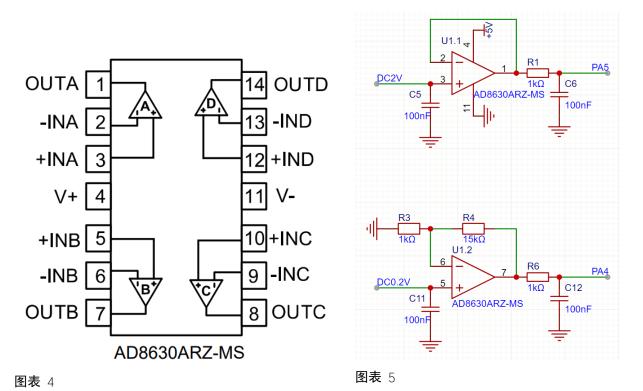
图表 3

3.1.2 直流电压检测电路

本部分电路以 AD8630 芯片为核心进行搭建.AD8630 是一款超低偏置电压的精密运算放大器,适用于要求高精度和低噪声的应用,输入失调电压典型值在 10 µV 以内,低温漂,能够满足精密测量需求。

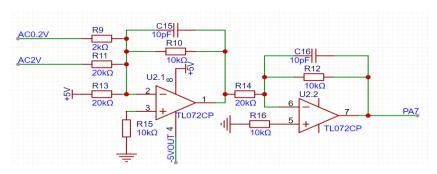
其芯片引脚及分布如图 4 所示。

AD8630 芯片的几个主要引脚介绍: 1、2、3 引脚, 5、6、7 引脚, 8、9、10 引脚, 12、13、14 引脚各构成四个运放单元.直流电压检测电路使用 A 和 B 两个单元, 原理图如图 5。



2V 量程接入电压跟随器使输入阻抗接近无穷大, 0.2V 量程放大 16 倍以提高精度。

3.1.3 交流电压检测电路

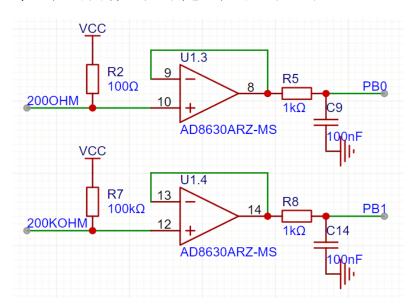


图表 6

以 TL072CP 构成的两个运放电路为核心,将输入电压调至合适测量范围

3.1.4 电阻检测电路

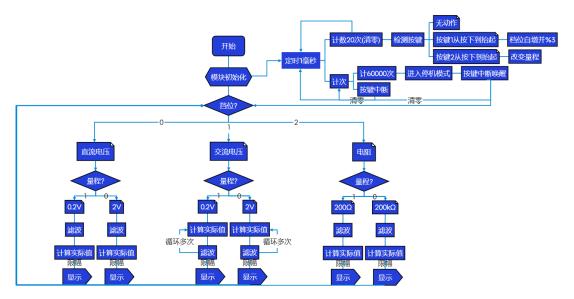
本部分电路同样以 AD8630 芯片为核心进行搭建,使用 C 和 D 两个单元,均用作电压跟随器,原理图如图 7。



图表 7

3.2 程序设计

3.2.1 程序设计框图



图表 8

3.2.2 ADC 设置

启用 GPIOA4、5、7、GPIOB0、1 作为 ADC 通道,并额外启用 ADC 内部参考电压 VREFINT(通道 17)作额外参考以提高精度.ADC 设置为连续转换,扫描模式并启用 DMA 循环模式以及时将数据移至数组中。

3.2.3 定时器、停止模式与按键唤醒

设置定时器为不分频, ARR=1000-1, PSC=72-1(计时 1ms)并开启中断.中断函数内进行计次:

在 Key_Tick()内每 20ms 检测一次按键状态以实现软件消抖, Key_GetState()中按键 1 按下返回 1,按键 2 按下返回 2:

```
//扫描按键
void Key_Tick(void){
     static uint8_t Count;
     static uint8_t CurrState, PrevState;
     Count++;
     if (Count >= 20){//消抖
           Count = 0;
           PrevState = CurrState;
           CurrState = Key_GetState();
          //判断按键变化状态
         if (CurrState == 0 && PrevState == 1 &&!Sleepflag){//按键 1 抬起且不处
于停机时
                Mode++;Mode %= 3;
          }
         else if (CurrState == 0 && PrevState == 2 &&!Sleepflag){//按键 2 抬起且
不处于停机时
                Range = !Range;
          }
     }
}
```

启用按键外部中断以实现唤醒:

```
void EXTI15_10_IRQHandler(void){
    Num = 0;//重新计时
    EXTI_ClearITPendingBit(EXTI_Line10 | EXTI_Line11);    //清除外部中断 10 号
    线和 11 号线的中断标志位
    //中断标志位必须清除
    //否则中断将连续不断地触发,导致主程序卡死
}
```

3.2.4 检测与计算

以直流电压 0.2V 量程为例(其他同理),先判断当前 Mode 与 Range 的值确定挡位与量程,然后进行原始值滤波与实际值计算,在限幅后显示到 OLED 显示屏上:

```
if (Mode == 0){
    OLED_ShowString(2, 1, "DC:");
    if (Range){//小量程
        OLED_ShowString(1, 7, "0.2V ");
        TrueValue = DC_Filter(&AD_Value[0]) / 4095.0 * 3.3 / 16;//计算真实值
        if (TrueValue >= 0.204){TrueValue = 0;}//空接时置零
        else if (TrueValue >= 0.2){TrueValue = 0.19999;}//超过最大值
        sprintf(OLEDString, "%.5fV", TrueValue);
        OLED_ShowString(3, 1, OLEDString);
    }
}
```

额外说明交流电压的计算代码:以 delay 函数控制采样频率。 两层 for 循环分别起到算周期内有效值,和滤波减小误差的作 用并把显示时间最终控制在约 0.5s 更新一次示数。

```
float AC Cal Filter(void) {
    Filt Value=0;
    if (Range)
1
        for(int i=0;i<10;i++)
        for(int j=0;j<15;j++)
             u1=(AD Value[2]*1.3156)/4095-0.509;
            u2+=u1*u1;
            Delay ms(2);
        ur=sqrt (u2/15);
        u2=0;
        Filt Value+=ur;
    }
}
    else
for(int i=0;i<10;i++)
        for(int j=0;j<15;j++)
             u1=(AD Value[2]*13.156)/4095-5.09;
            u2+=(u1*u1);
         Delay_ms(2);
    ur=sqrt (u2/15);
        u2=0;
        Filt Value+=ur;
    Filt_Value/=10;
    return Filt Value;
```

3.2.5 待机

当计次 Num 达到 60000(1min)时, STM32 进入停止模式:

```
if (Num >= 60000){
    Sleepflag = 1;//停机标志
    /*进入停止模式提示*/
     OLED_Clear();
     OLED_ShowString(2, 5, "Sleeping");
     Delay_ms(2000);
     OLED_ShowString(2, 5, "
                                     ");
     PWR_EnterSTOPMode(PWR_Regulator_ON, PWR_STOPEntry_WFI);
//STM32 进入停止模式,并等待中断唤醒
     SystemInit();//唤醒后,要重新配置时钟
     /*唤醒提示*/
     OLED_ShowString(2, 5, "Running");
     Delay_ms(2000);
     OLED_ShowString(2, 5, "
                                    ");
     Delay_ms(500);
     Sleepflag = 0;//清除标志
}
```

四、测试方案与测试结果

4.1 直流电压测试

使用 1.8V 稳压源测试, 结果在 1.81V 左右

4.2 交流电压测试

测试运放的输入输出电压 , 理论数值 1.25v 现为 1.27v, 更改计算参数后减小误差。ICL7660 芯片输出-4.86v, 但能正常保证运算放大器工作。

最终交流电输入 1.8v 有效值, 测得 1.810v 左右跳动。

4.3 电阻测试

测量 20k 电阻, 结果为 20.0k

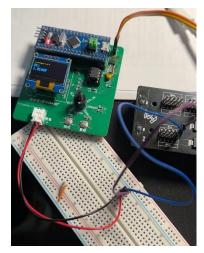
测量 100Ω电阻, 结果为 100.6Ω

测量 100k 电阻, 结果为 100.4 k

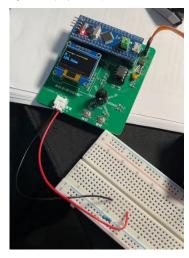
测试结果均基本符合要求

*测试图片见附件一

附件一: 实际各项参数测定



直流电压测试



100Ω电阻测试

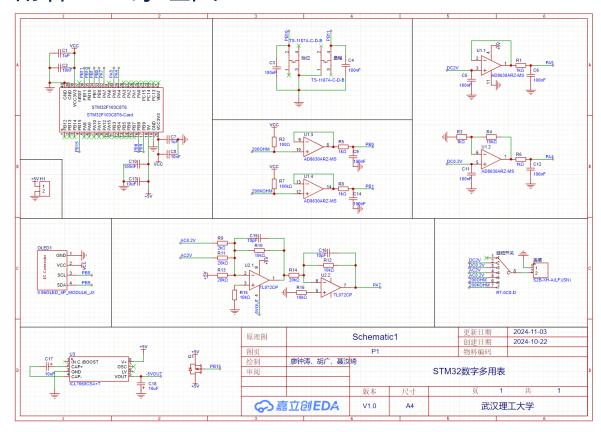


100k **电阻测试**



交流电压测试

附件二:原理图



附件三: PCB 图纸、 3D 打印模型

