

# Ustring Dokumentation

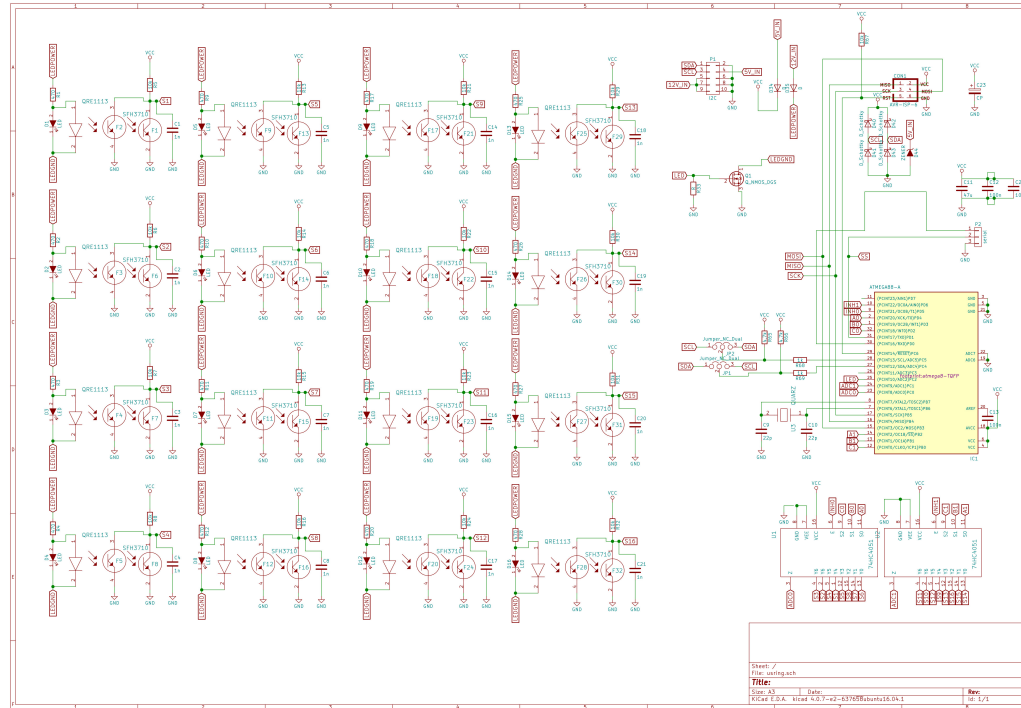
Alexander Ulbrich

7. März 2018

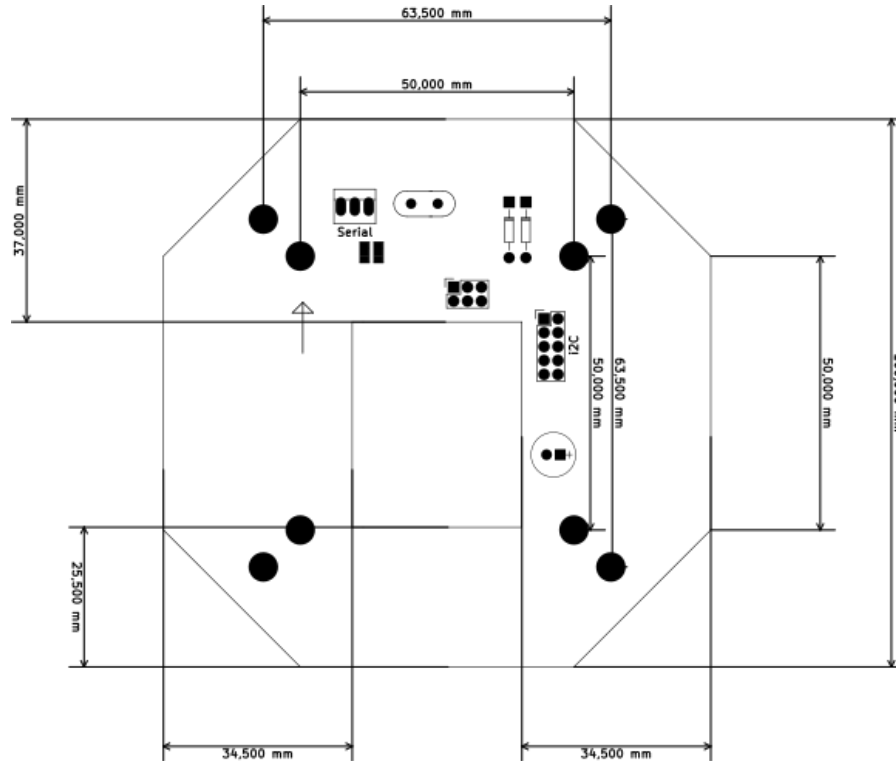
# Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Hardware</b>	<b>2</b>
1.1	Schaltplan . . . . .	2
1.2	Bemaßung . . . . .	3
<b>2</b>	<b>Software</b>	<b>3</b>
2.1	using Klasse . . . . .	3
2.2	Verwendung der using Klasse . . . . .	4
2.2.1	Konstruktor . . . . .	4
2.2.2	Sensor getDifferenceValue . . . . .	4
2.2.3	Sensor getAnalogValue . . . . .	4
2.2.4	Sensor setLed . . . . .	4
2.2.5	I2C setI2C . . . . .	4
2.2.6	I2C setI2CData . . . . .	4
2.2.7	I2C getI2C . . . . .	5
2.2.8	UART print . . . . .	5
2.3	Beispielcode . . . . .	5
<b>3</b>	<b>Bestellliste</b>	<b>7</b>
<b>4</b>	<b>Bestückungsplan</b>	<b>7</b>
4.1	Oberseite . . . . .	8
4.2	Unterseite . . . . .	14

## 1.1 Schaltplan



## 1.2 Bemaßung



## 2 Software

### 2.1 using Klasse

```
class Using{
    Using();
    void getDifferenceValue(int* valueBuffer);
    uint8_t getAnalogValue(uint8_t id);
    void setLed(uint8_t state);
    void setI2C(uint8_t id, uint8_t value);
    void setI2CData(uint8_t id, uint8_t size, uint8_t* data);
    uint8_t getI2C(uint8_t id);
    void print(const char* string);
    void print(int value);
};
```

## 2.2 Verwendung der using Klasse

### 2.2.1 Konstruktor

Initialisiert die gesamte Hardware.

```
Using ring; // wie Goldboard gb;
```

### 2.2.2 Sensor getDifferenceValue

getDifferenceValue misst alle Sensoren einmal mit und einmal ohne LED Beleuchtung. Die Differenz der Messung wird im int Array valueBuffer gespeichert. valueBuffer muss die Laenge 16 haben.

```
ring.getDifferenceValue(int* valueBuffer);
```

### 2.2.3 Sensor getAnalogValue

getAnalogValue gibt den Analogwert des Sensors mit der Nummer id zurueck. Achtung! Es wird keine Differenz gemessen.

```
ring.getAnalogValue(uint8_t id);
```

### 2.2.4 Sensor setLed

setLed schaltet die LED an, wenn state != 0 und aus wenn state = 0 ist.

```
ring.setLed(uint8_t state);
```

### 2.2.5 I2C setI2C

setI2C setzt den Wert value in das register mit der Nummer id. Der Wert einer bestimmten id kann direkt ueber i2c vom Master ausgelesen werden.

```
ring.setI2C(uint8_t id, uint8_t value);
```

### 2.2.6 I2C setI2CData

setI2CData setzt den Wert der Register mit der Nummer id bis zur Nummer id+size auf Werte in dem Array data mit der länge size.

```
ring.setI2CData(uint8_t id, uint8_t size, uint8_t* data);
```

Beispiel:

```
int x = 10;  
ring.setI2CData(0, 2, (uint8_t*)&x);
```

### 2.2.7 I2C getI2C

getI2C gibt den Wert des Eingangs Registers mit der Nummer id zurueck. der I2C Master hat die Moeglichkeit diese Register zu setzen.

```
ring.getI2C( uint8_t id );
```

### 2.2.8 UART print

gibt die Zeichenkette string ueber Uart aus.

```
ring.print( const char* string );
```

gibt den Wert des Integeres value als ASCII ueber Uart aus.

```
ring.print( int value );
```

## 2.3 Beispielcode

```
#include "usring.h"

Ustring ring;

int mittelwert[16];
int werte[16];
uint16_t ausgabe;

void kalibrieren()
{
    //mittelwerte auf 0 setzen
    for (int x = 0; x < 16; x++)
        mittelwert[x] = 0;

    //10 Messwerte Aufnehmen und den mittelwert Berechnen
    for (int x = 0; x < 10; x++)
    {
        ring.getDifferenceValue(werte);
        for (int i = 0; i < 16; i++)
            mittelwert[i] += werte[i];
        delay(10);
    }
    for (int x = 0; x < 16; x++)
        mittelwert[x] /= 10;
}

void messen()
{
    ring.getDifferenceValue(werte);
}
```

```

void berechnen()
{
    //Schwellwerte auswerten und
    //    Ergebnisse in 16 bit Typ Speichern
    ausgabe = 0;
    for (int x = 0; x < 16; x++)
    {
        // offset auf den mittelwert addieren
        if (werte[x] > mittelwert[x] + 10)
        {
            // setze das bit auf 1 wenn der sensor was sieht
            ausgabe |= (1<<x);
        }
    }
}

//daten in i2c Puffer Schreiben
void ausgeben()
{
    //16 bit Variable schreiben
    ring.setI2CData(0,2,(uint8_t*)&ausgabe);
    for (int x = 0; x < 16; x++)
        //analog werte schreiben
        ring.setI2C(x+2, werte[x]);
}

int main (void) {
    kalibrieren();
    while (1) {
        messen();
        berechnen();
        ausgeben();
    }
}

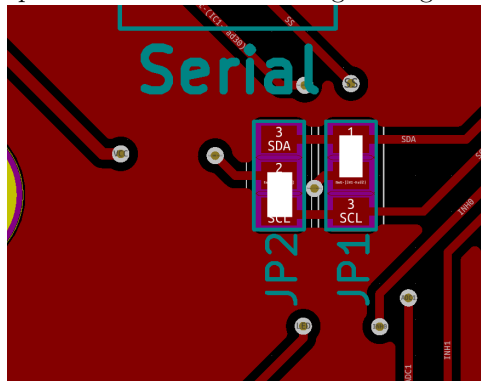
```

### 3 Bestellliste

Package	Anzahl	Wert
R_0805	16	470R
R_0805	3	1k
R_0805	17	10k
R_0805	2	4,7k
C_0805	4	100n
C_0805	2	22p
CP_Radial_D8.0mm_P2.50mm	1	100u
SFH3710	16	SFH3710
1206_LED	16	LED
Diode_throughhole	2	D
SMD-shotkey	1	ZENER 5,1V
SOT23	1	Q_NMOS_DGS
QUARZ-HC49	1	QUARZ
Wannenstecker_2x05	1	I2C
Shotkey-SOD-123	4	D_Schottky
atmega8-TQFP	1	ATMEGA88-A
74HC4051-SO16	2	74HC4051

### 4 Bestückungsplan

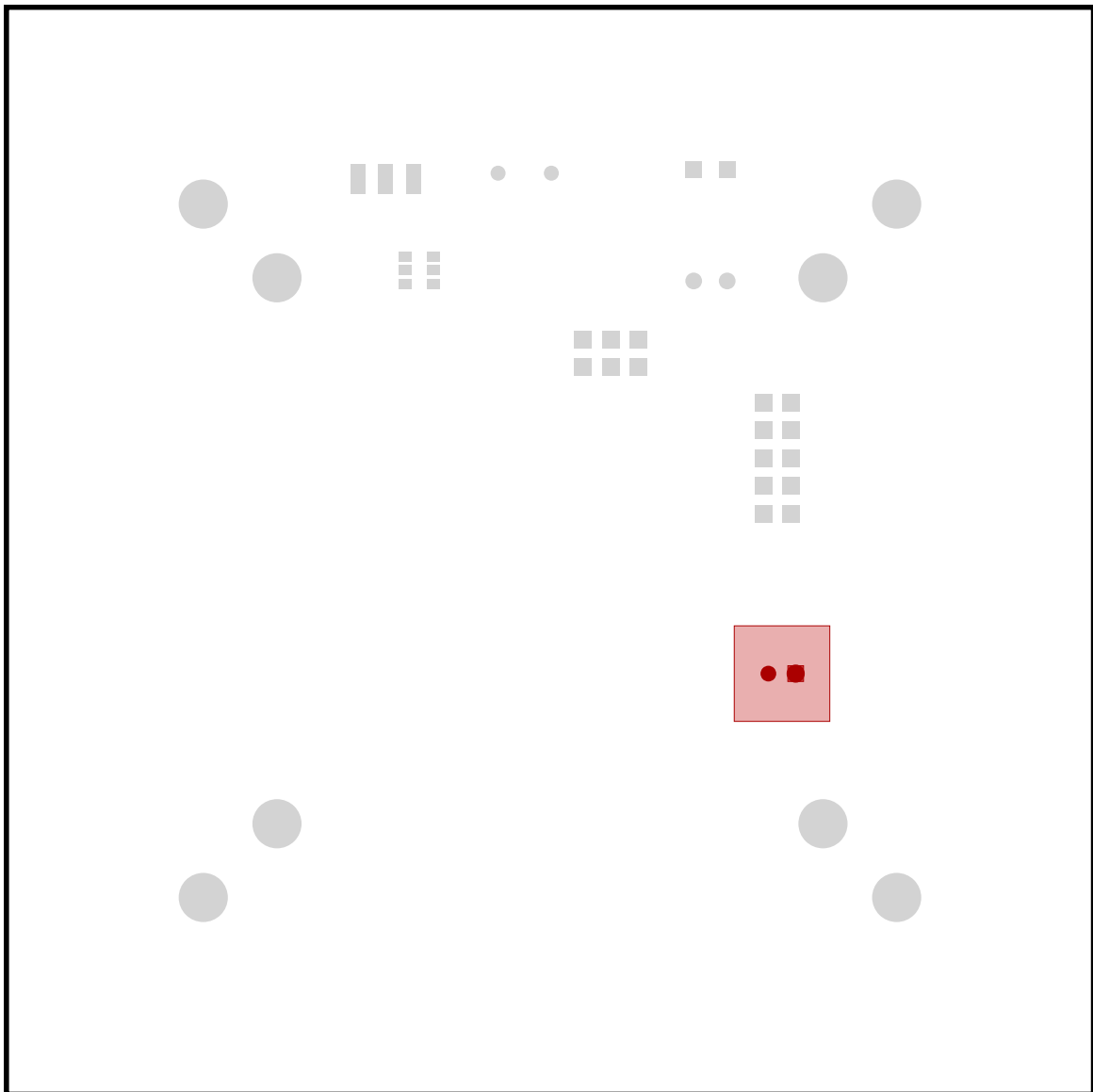
Bei der Bestückung ist zu beachten, dass der Pin VEE mit GND verbunden werden muss (neben dran) die Verbindung mit VCC muss gekappt werden! Die Jumper 1 und 2 müssen wie folgt konfiguriert werden



#### 4.1 Oberseite

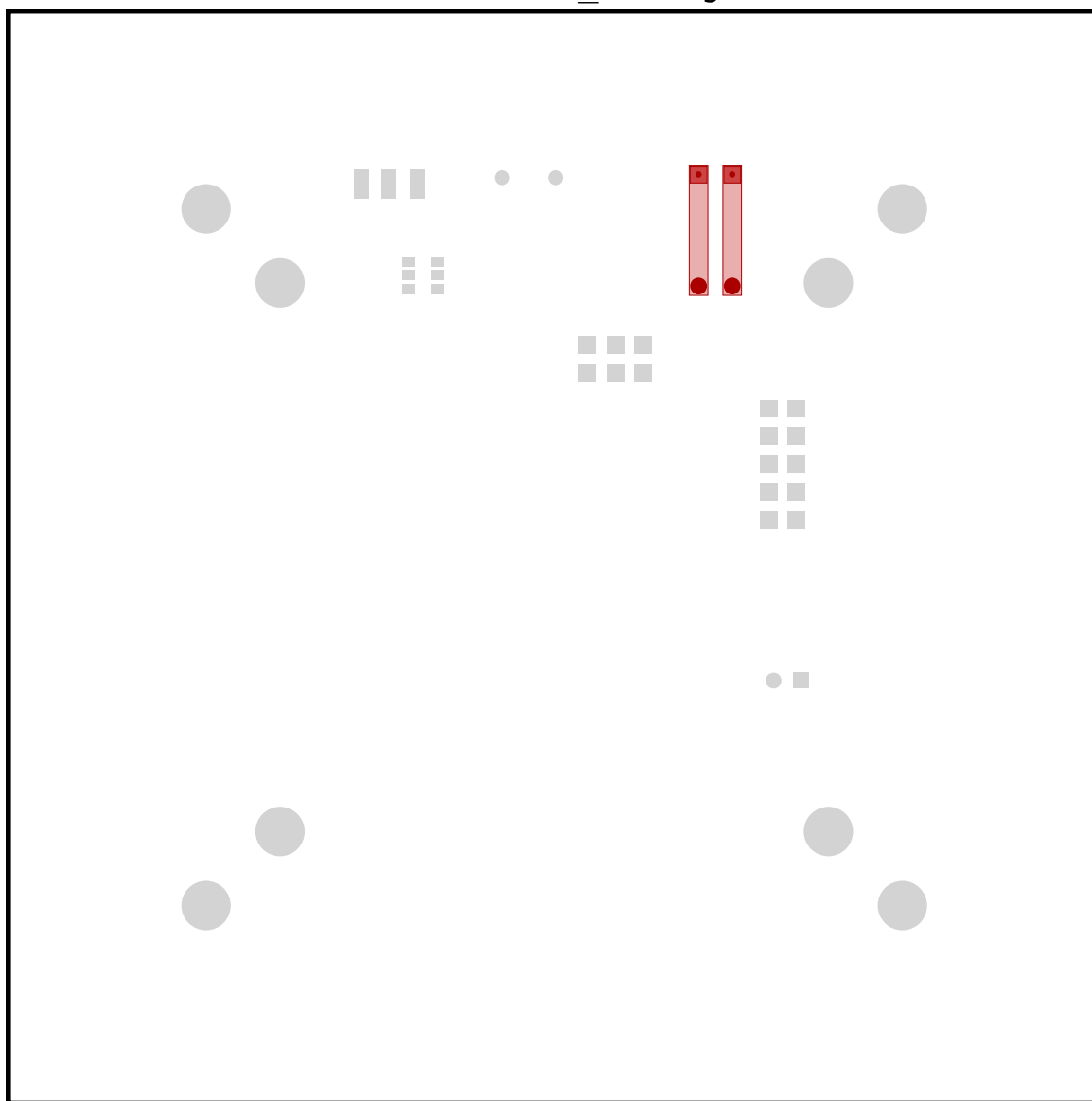


1x 10 - 100 uF, CP\_Radial\_Tantal\_D8.0mm\_P2.50mm



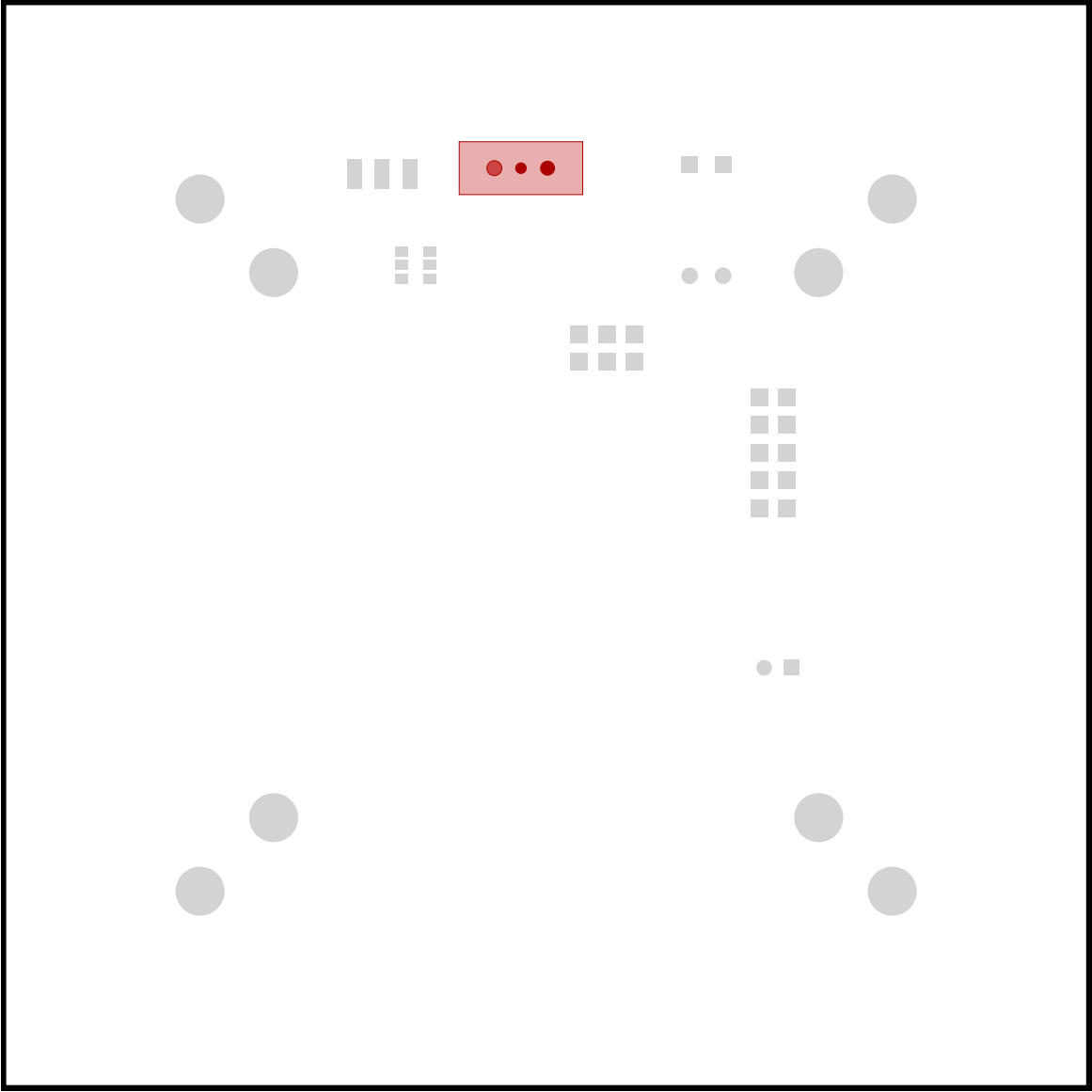
C23

2x D, Diode\_throughhole

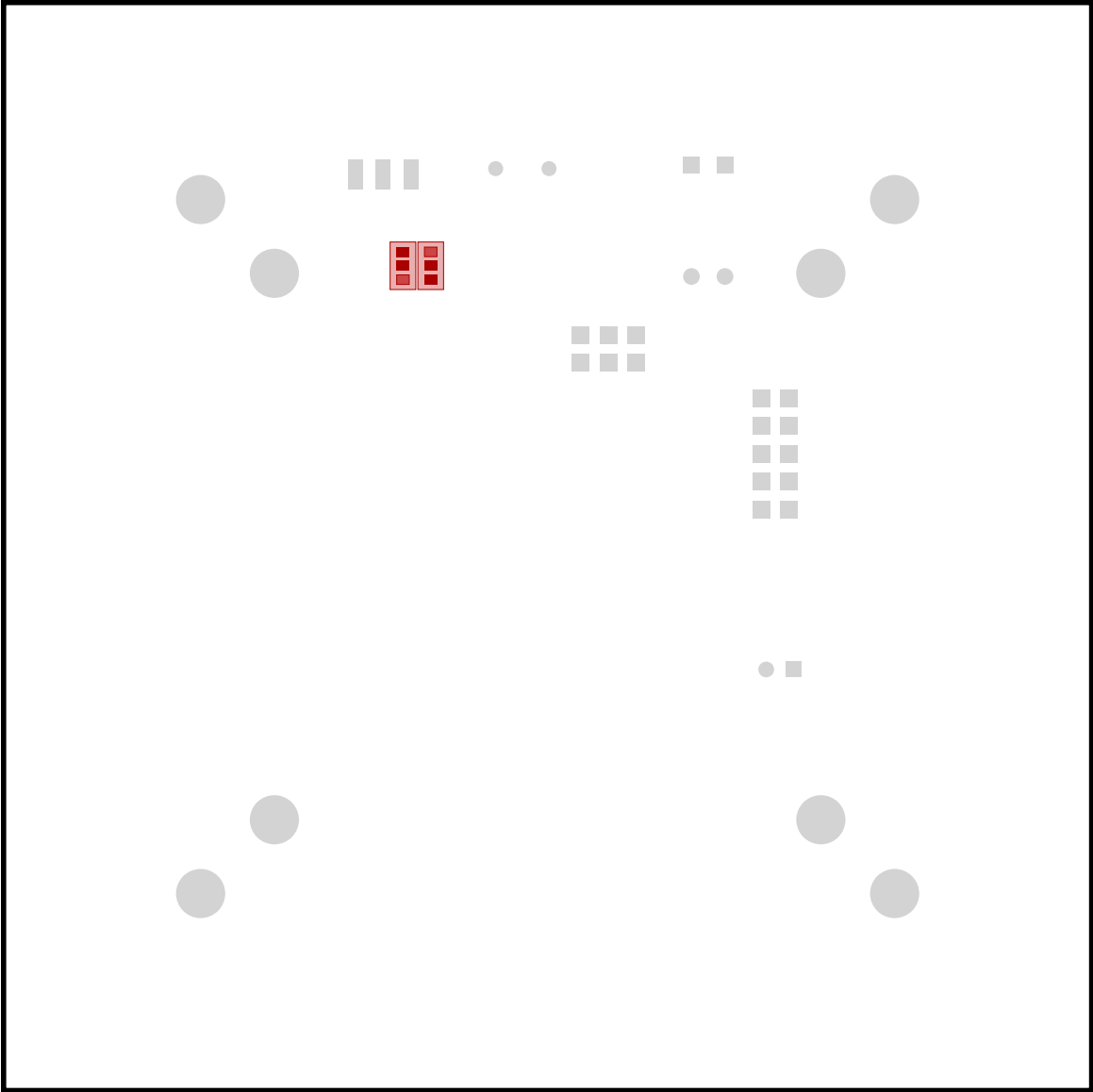


D34, D35

1x 16Mhz, QUARZ-HC49

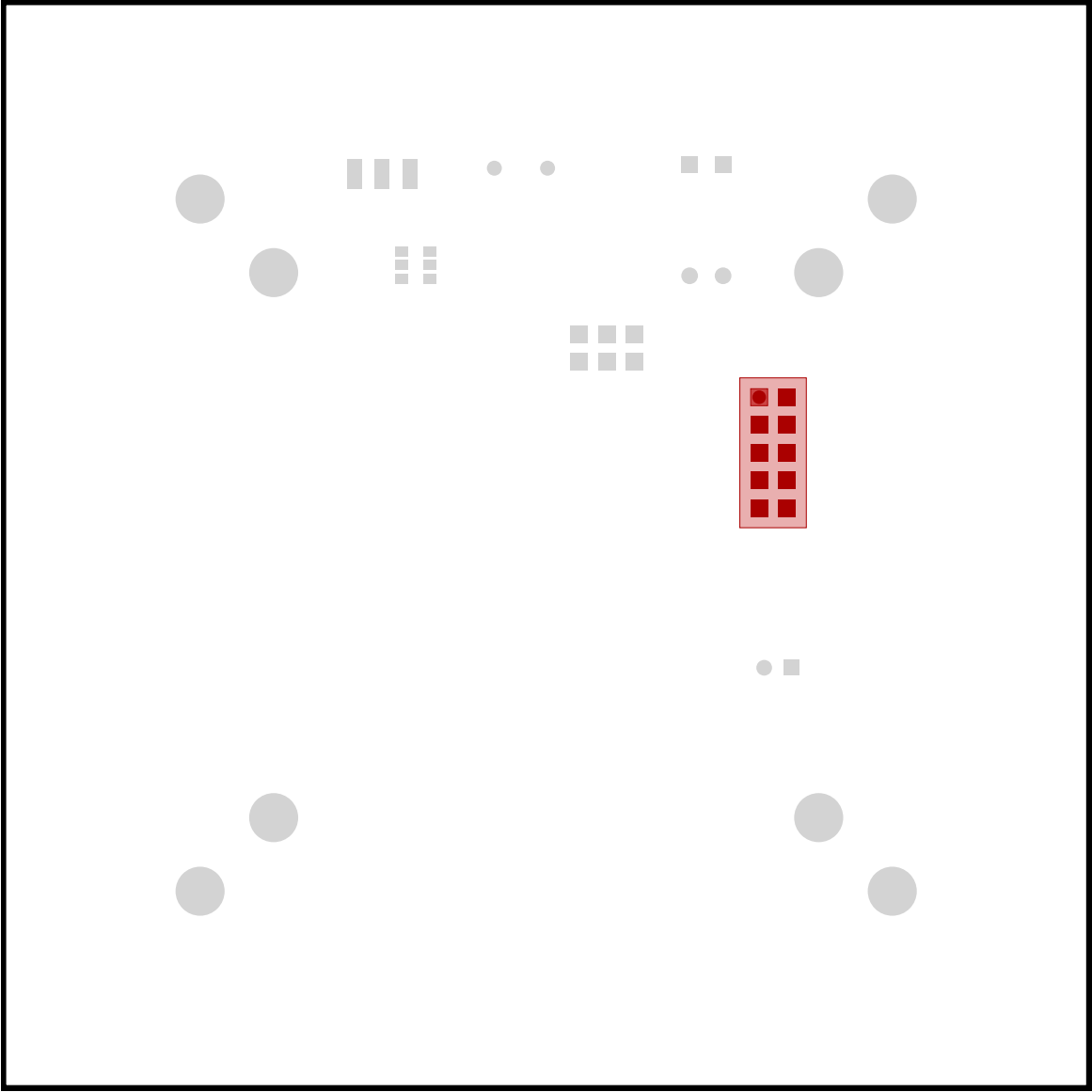


2x Jumper\_NC\_Dual, GS3



JP1, JP2

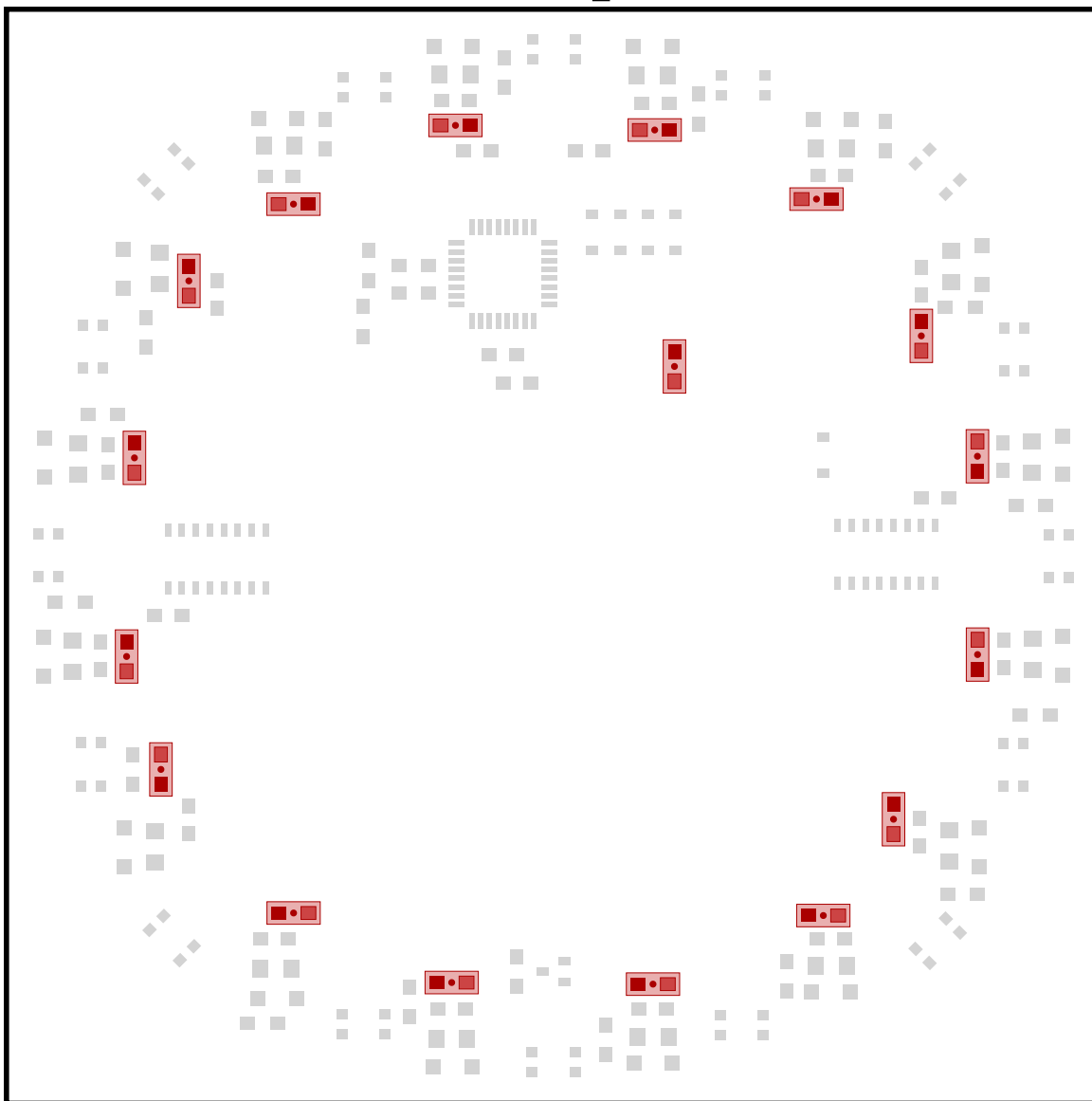
1x I2C, Wannenstecker\_2x05



P1

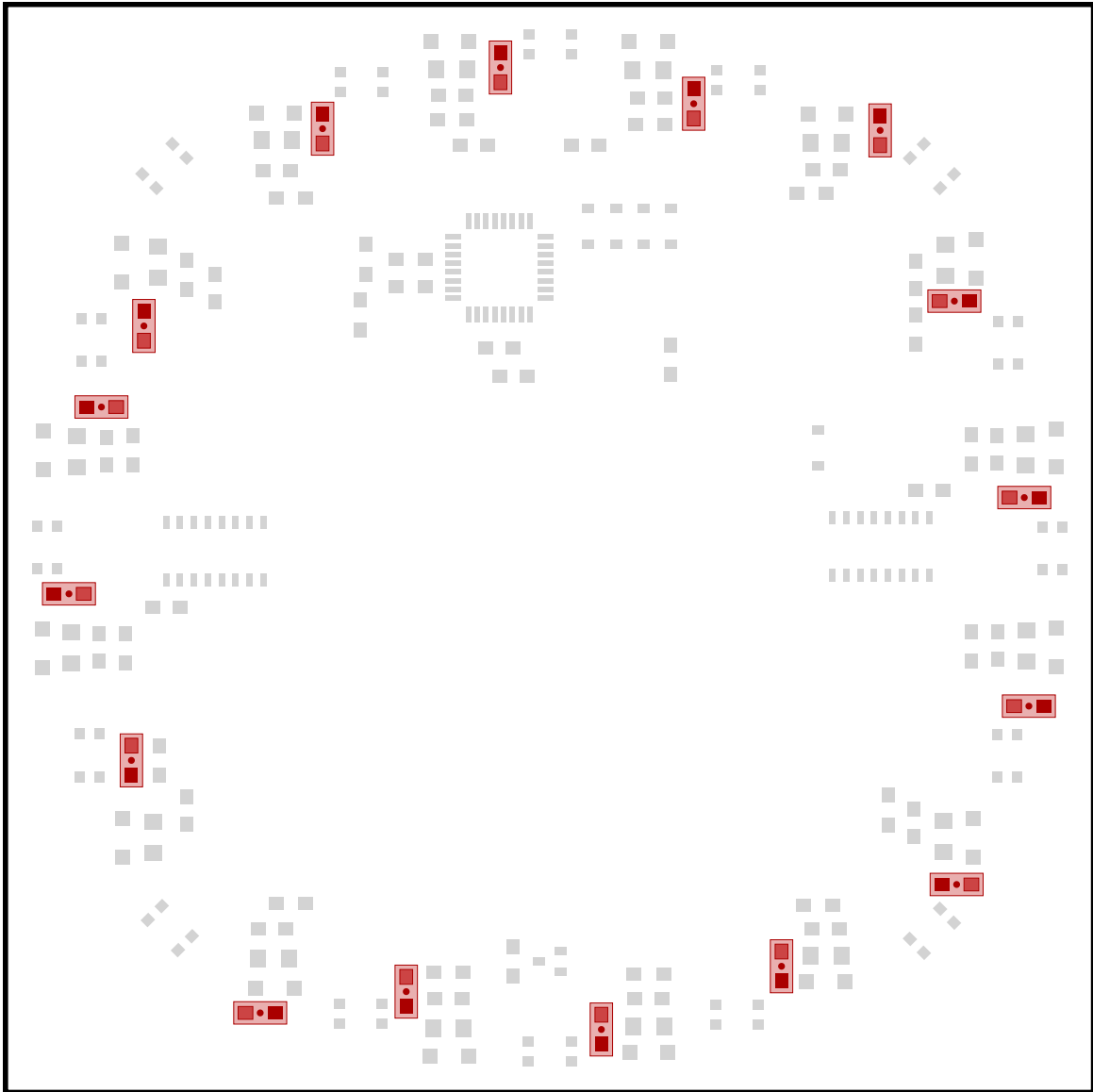
## 4.2 Unterseite

17x 10k, R\_0805



R5, R6, R7, R8, R13, R14, R15, R16, R21, R22, R23, R24, R29, R30, R31, R32,  
R67

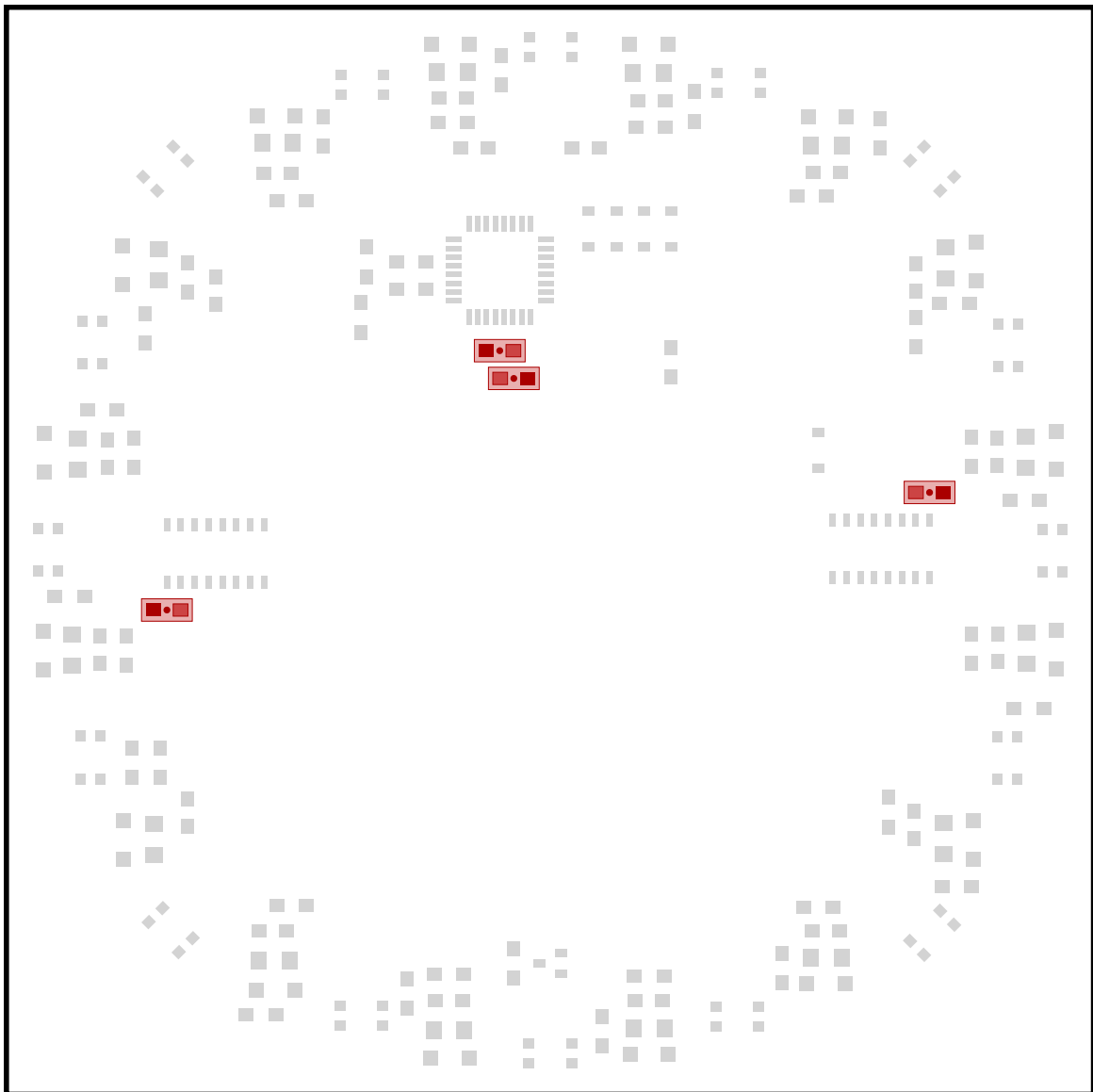
16x 470, R\_0805



R1, R2, R3, R4, R9, R10, R11, R12, R17, R18, R19, R20, R25, R26, R27, R28

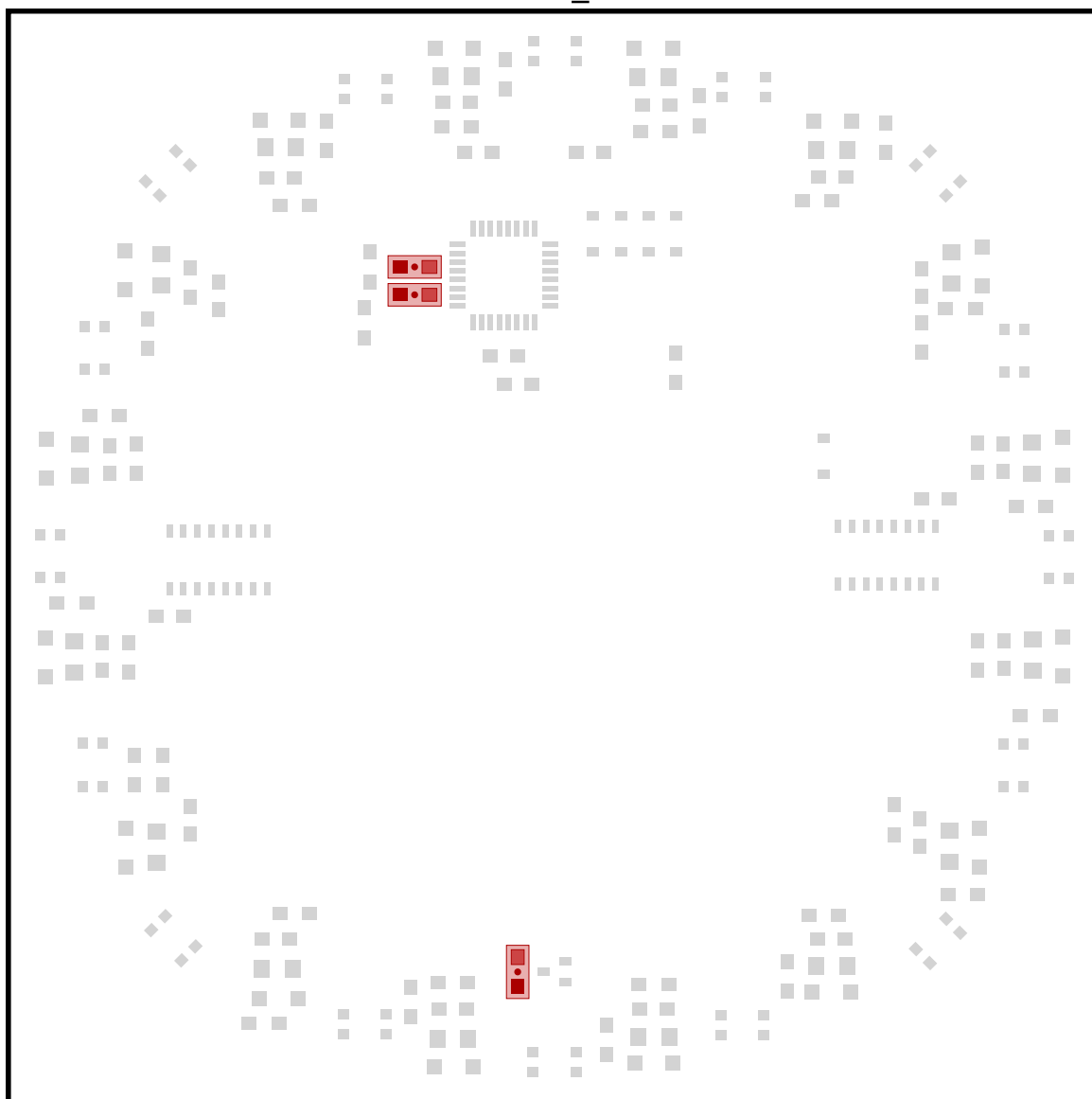


4x 100n, C\_0805



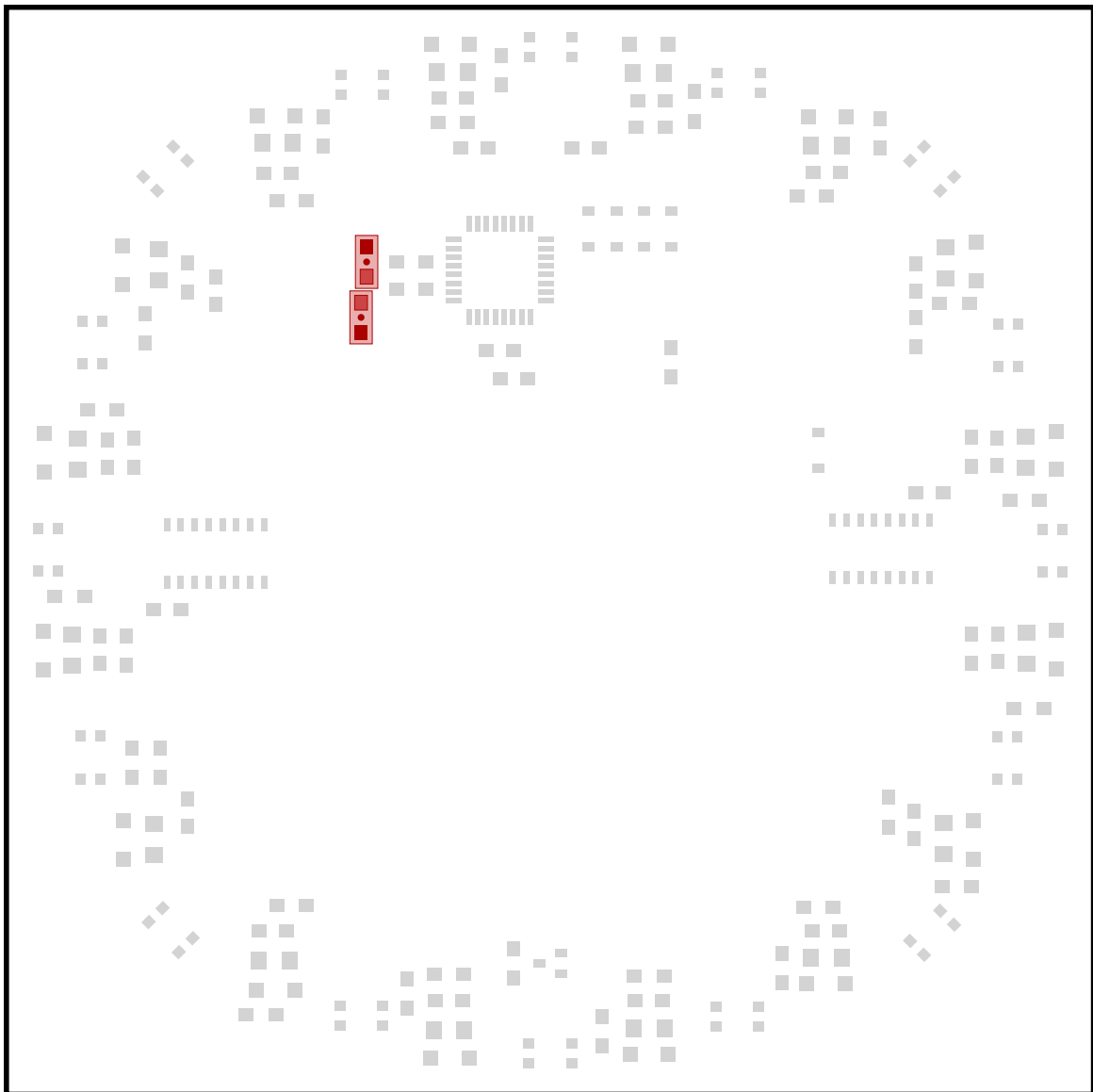
C11, C12, C13, C22

3x 1k, R\_0805



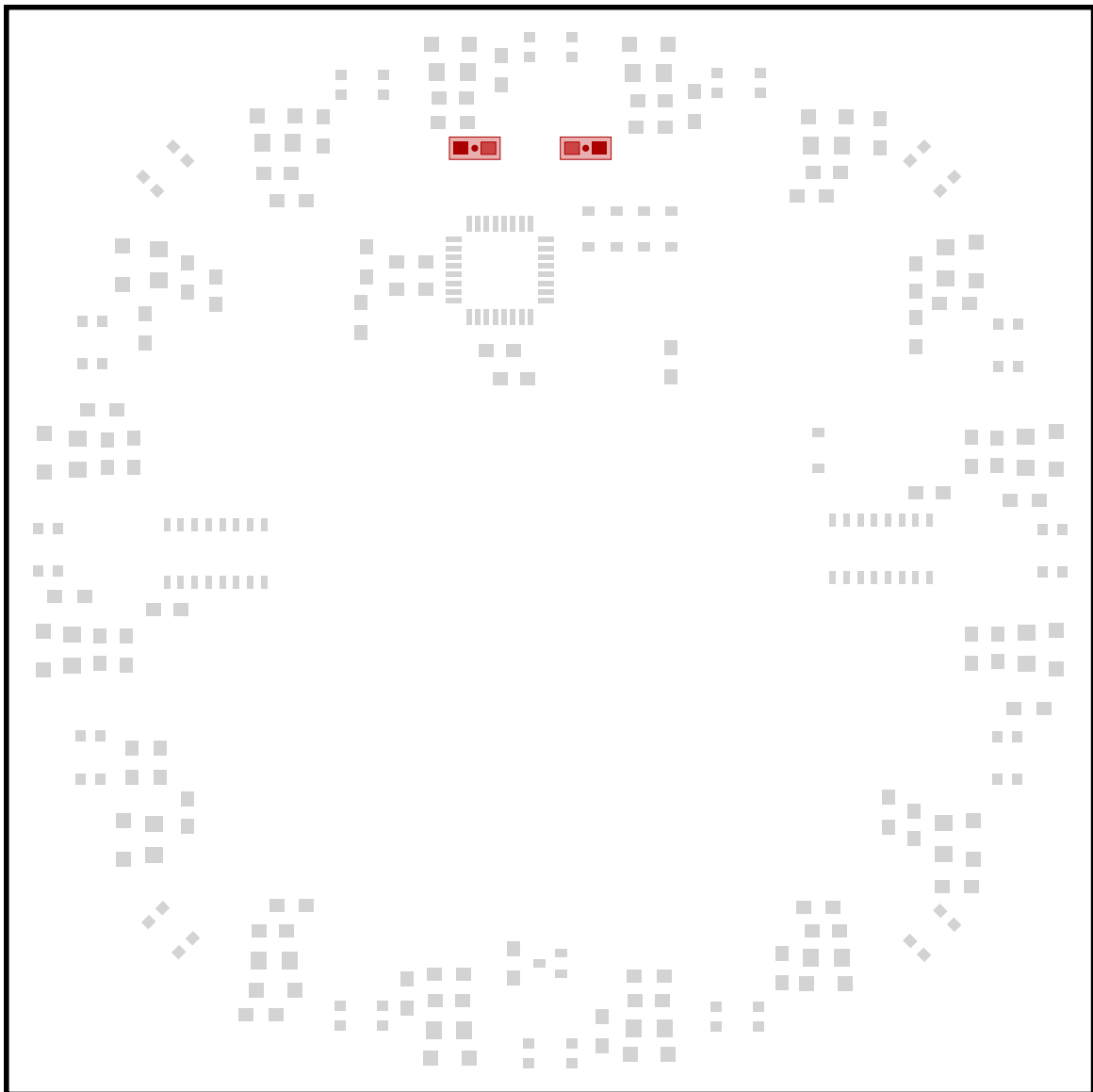
R33, R68, R69

2x 4,7k, R\_0805



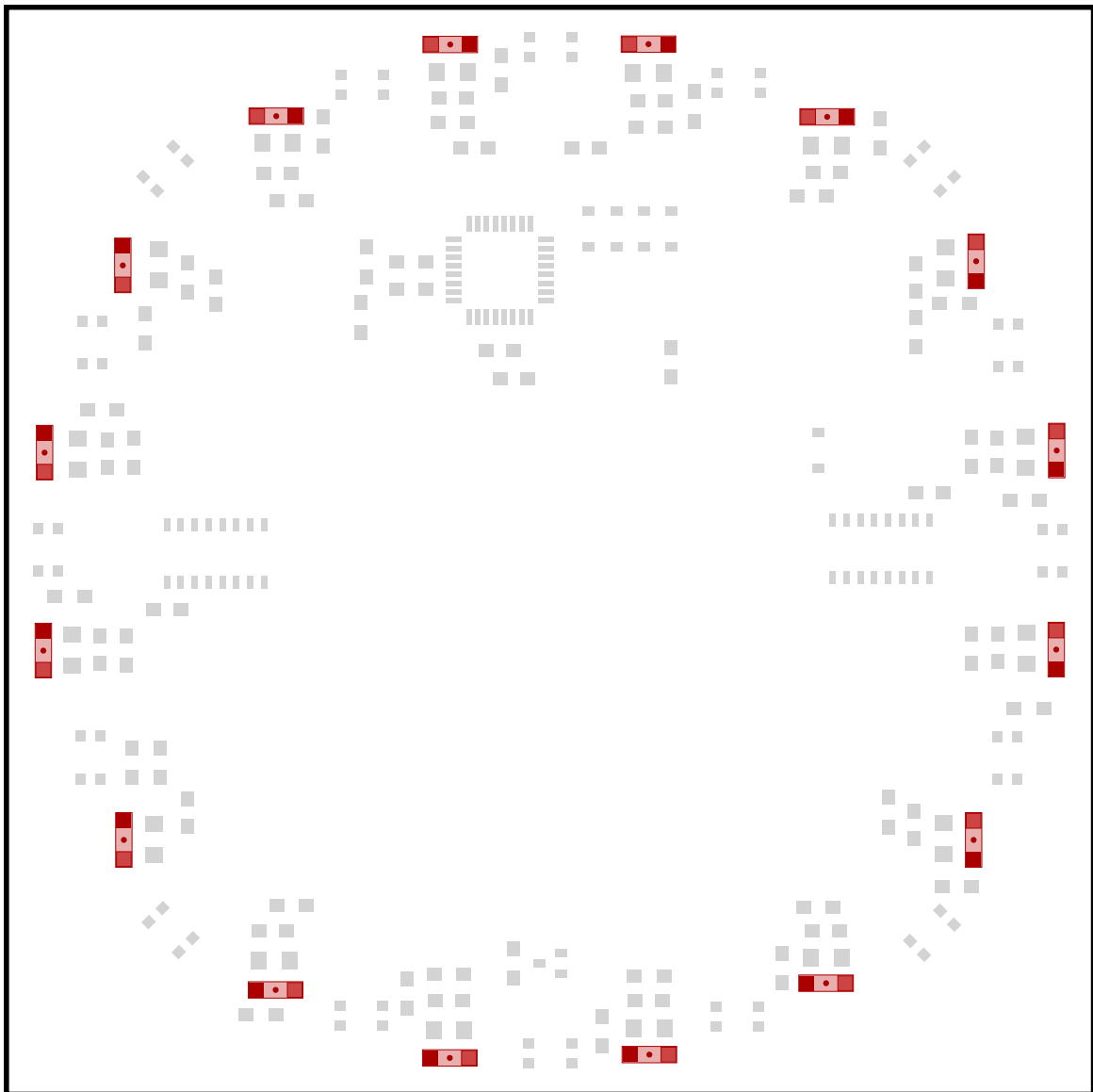
R65, R66

2x 22p, C\_0805



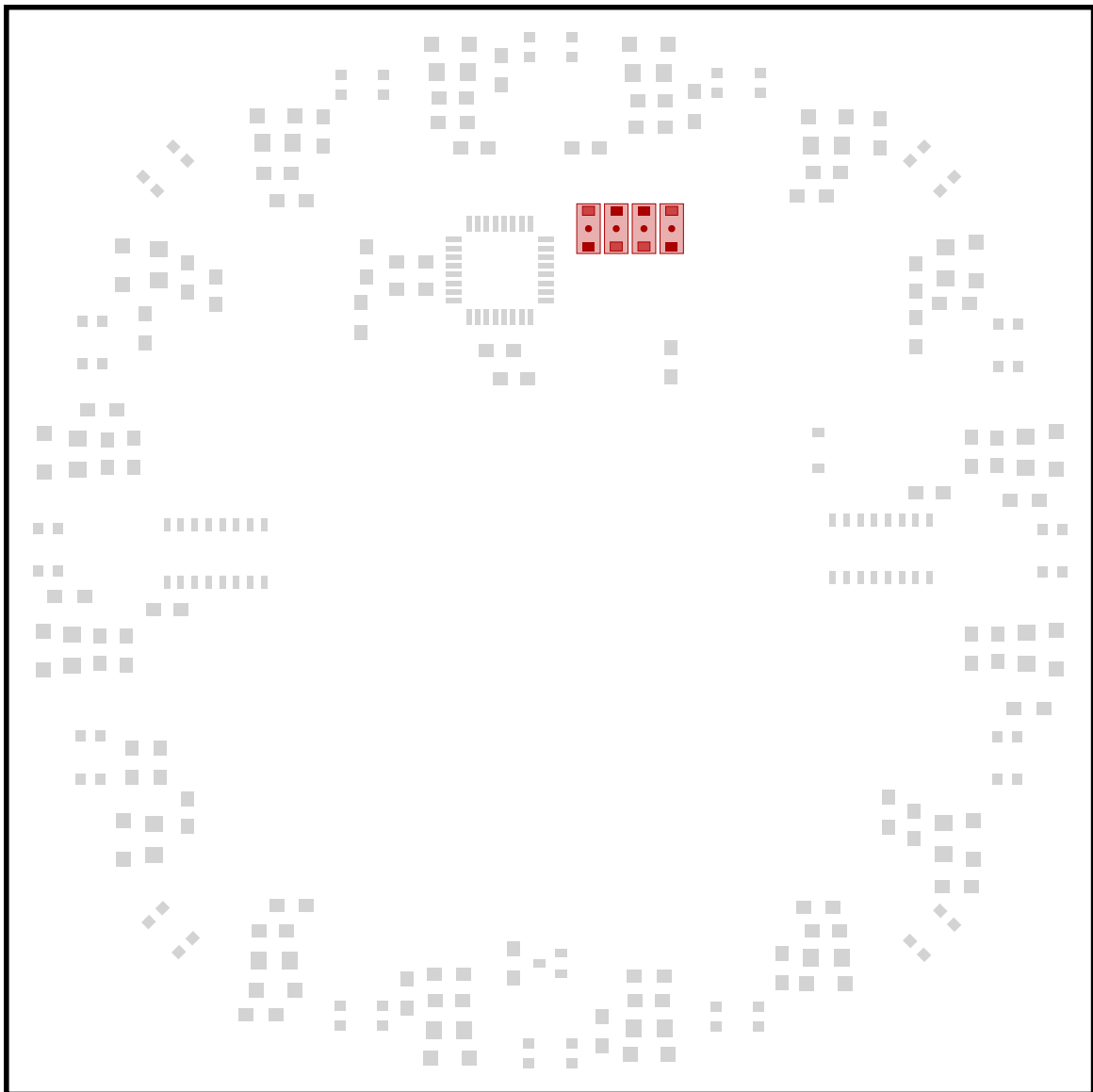
C9, C10

16x LED, 1206\_LED



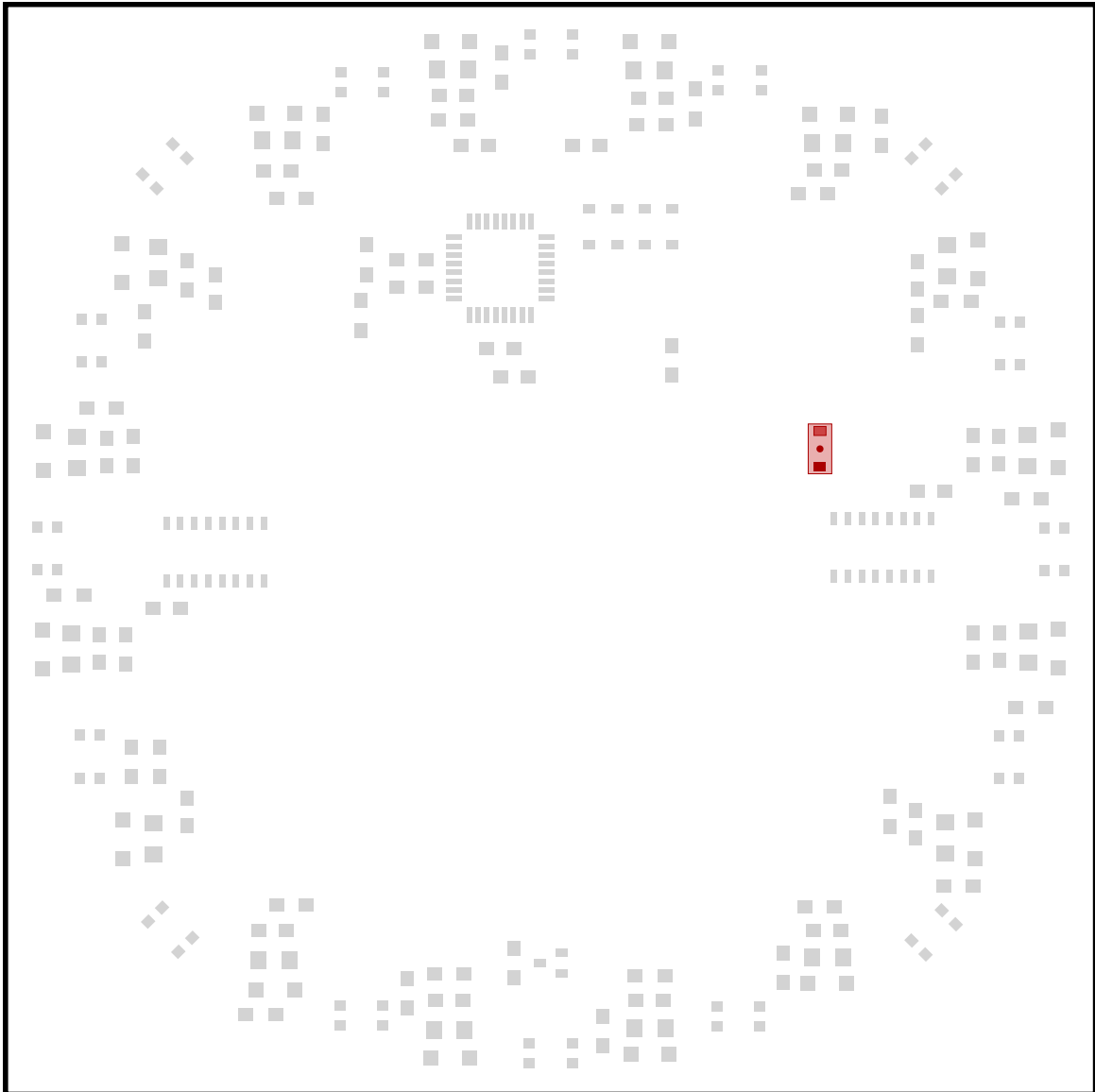
D1, D2, D3, D4, D5, D6, D7, D8, D9, D10, D11, D12, D13, D14, D15, D16

4x D\_Schottky, Shotkey-SOD-123



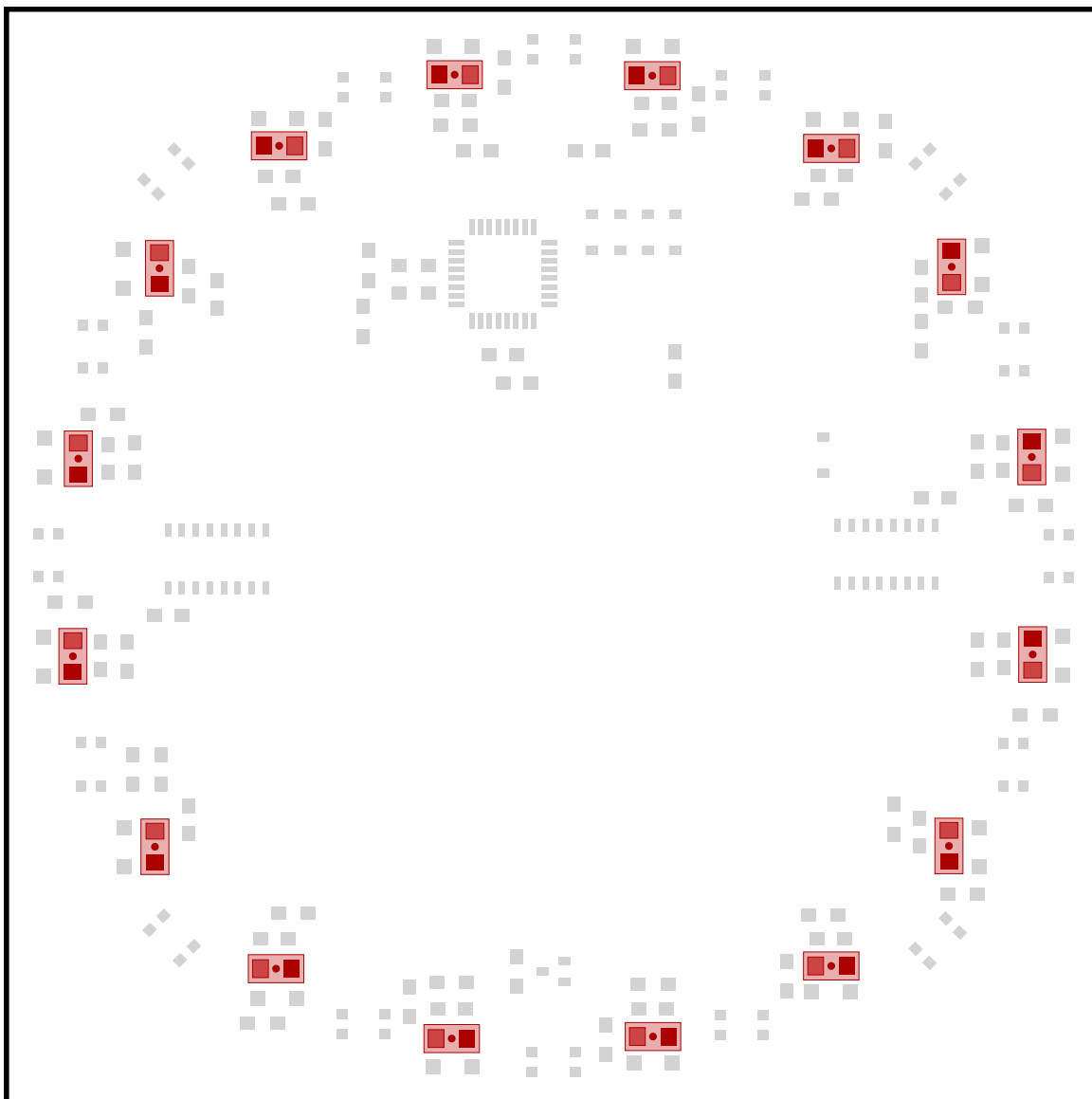
D40, D41, D42, D43

1x ZENER, SMD-shotkey



D44

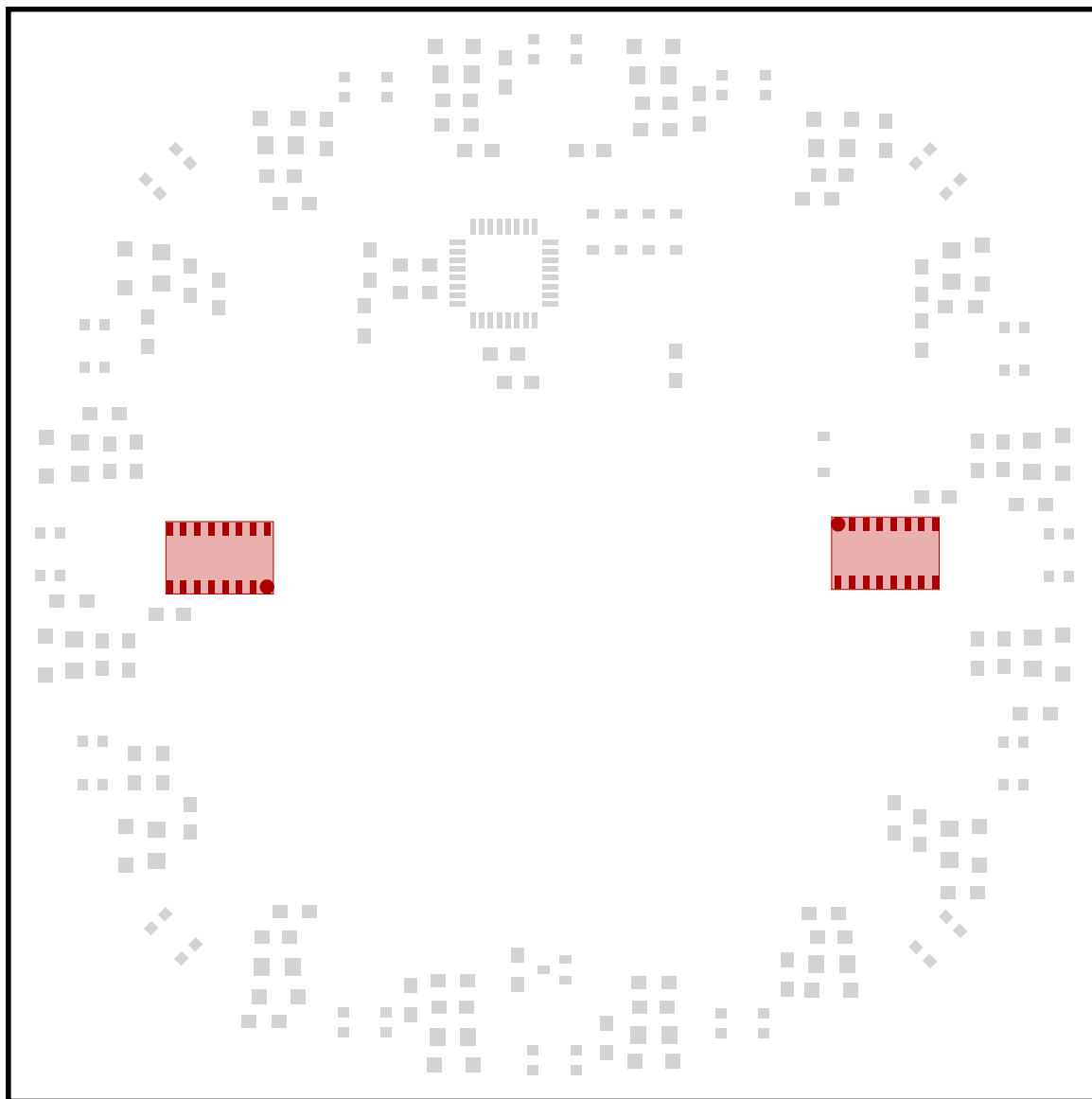
16x SFH3710, SFH3710



F1, F6, F7, F8, F13, F14, F15, F16, F21, F22, F23, F24, F29, F30, F31, F32

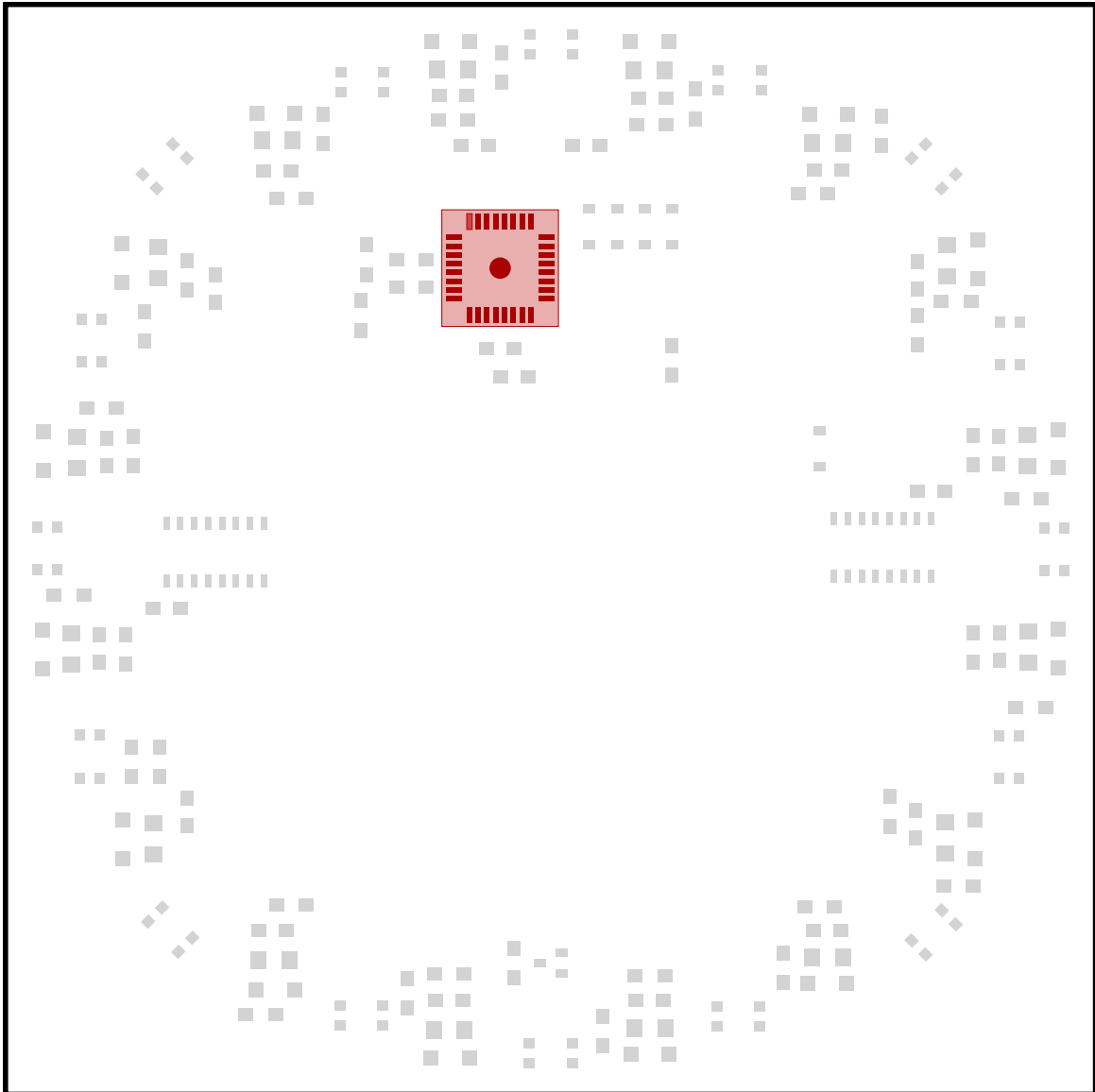


2x 74HC4051, 74HC4051-SO16



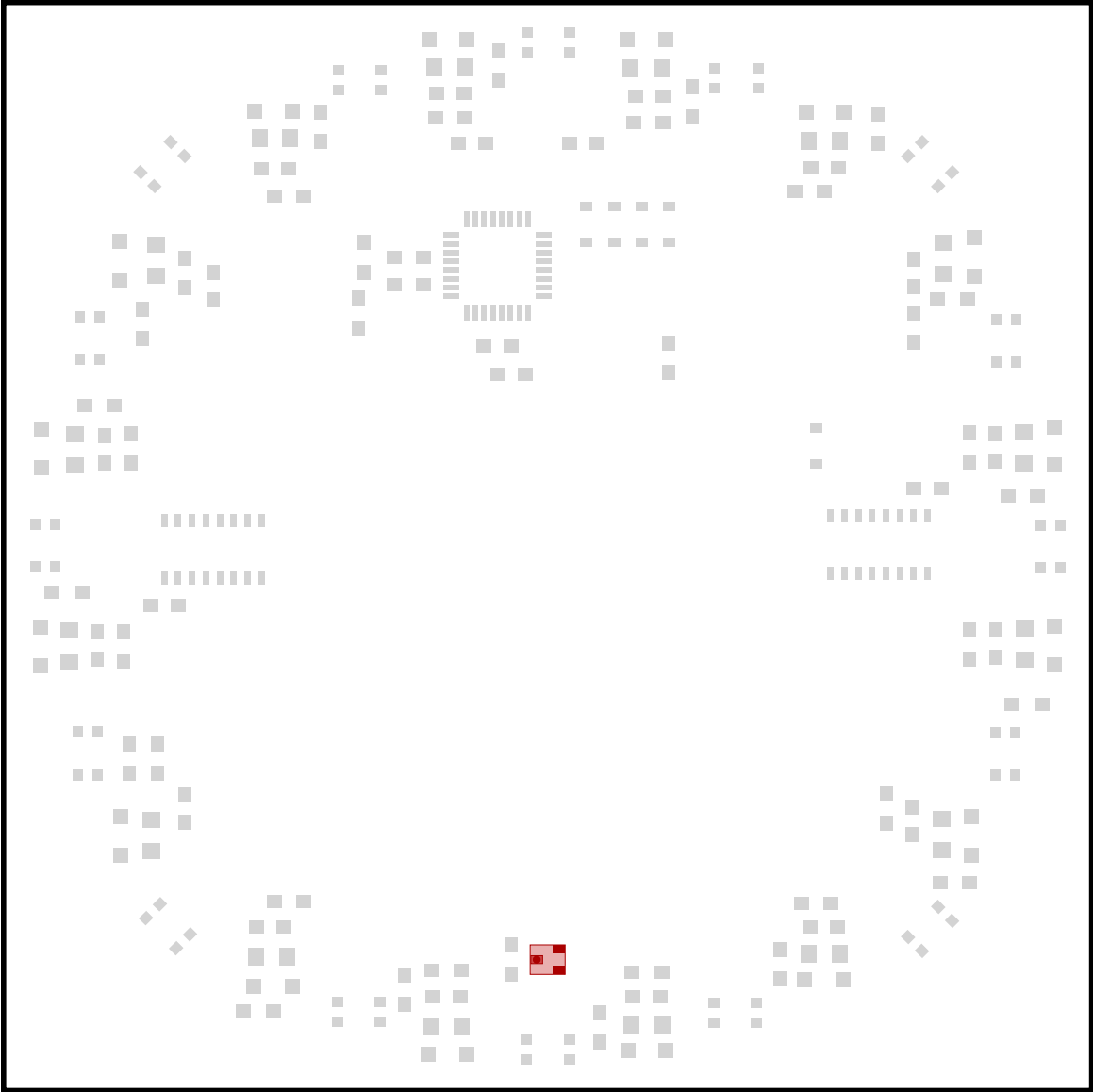
U1, U2

1x ATMEGA88-A, atmega8-TQFP



IC1

1x Q\_NMOS\_DGS, SOT23



Q1