

جهت خرید فایل word به سایت www.kandoo.cn.com مراجعه کنید
یا با شماره های ۰۹۳۶۶۰۲۷۴۱۷ و ۰۹۳۶۶۴۰۶۸۵۷ و ۰۶۶۴۱۲۶۰-۰۵۱۱ تماس حاصل نمایید

عنوان :

عملکرد قدرت الکتریکی در

توزیع و انتقال برق

مخابرات و انتقال اطلاعات با بهره گیری از خطوط برق اعم از خطوط انتقال یا توزیع و نیز سیم کشی برق داخلی منازل را تحت عنوان مخابرات با حامل خط برق^۱ قدرت الکتریکی می شناسیم.

امروزه با گسترش و تنوع محصولات الکتریکی و الکترونیکی و استفاده از شبکه های مخابراتی در ادارات همچنین در منازل، نیاز روز افزونی به ایجاد شبکه های مبتنی بر تکنیک های قابل اطمینان و همراه با پیاده سازی آسان و کم هزینه احساس می شود.

تکنیک مخابرات از طریق خطوط قدرت الکتریکی بنابر امکان پیاده سازی بر خطوط و کانالهای آماده و به ویژه در ساختمان های پیش ساخته یکی از گزینه های موثر و اقتصادی در ایجاد شبکه های مخابراتی به نظر می رسد.

بر این اساس قصد داریم که به بررسی پیاده سازی بر خطوط و کانالهای آماده و به ویژه در ساختمانهای پیش ساخته یکی از گزینه های موثر و اقتصادی در ایجاد شبکه های مخابراتی به نظر می رسد.

بر این اساس قصد داریم به بررسی پیاده سازی این روش جهت ایجاد اتوماسیون داخلی منازل بپردازیم . و در این راستا چالشهای پیش رو روشهای مورد استفاده در پیشگیری و رفع این موانع را مورد مطالعه قرار دهیم .

این پروژه به طور ویژه قصد دارد به همراه ساخت ابزار فرستنده و گیرنده با بهره گیری از میکروکنترلرهای خانواده PIC به ارزیابی پروتکل مخابراتی X10 که به منظور استفاده در شبکه های داخلی منازل طراحی شده است بپردازد.

بر اساس این هدف، تحقق موارد زیر انتظار است:

- ۱- مطالعه خطوط قدرت الکتریکی به عنوان یک کانال انتقال و روشهای اتصال و انتقال از طریق آن
- ۲- ارزیابی پروتکل مخابراتی X10 و رصد نمودن چالشها و کاستی های احتمالی این شیوه در جهت دستیابی به شبکه قابل اطمینان، همچنین مطالعه روش های قابل ارائه جهت رفع این نواقص
- ۳- طراحی و ساخت ماژول های فرستنده و گیرنده مبتنی بر روش فوق.

۱-۲- سیستم های PLC داخلی منازل

برقراری ارتباط از طریق خطوط برق شیوه مفید و معمولی برای استفاده داخل منازل می باشد.

از این رو برخی از شیوه های ارتباطی اعم از پروتکل های ارسال و دریافت داده که به نسبت ساده تر هستند برای استفاده در داخل خانه ها به کار برده می شود.

برخی از این سیستم های مورد استفاده در ذیل تشریح می شود.

1-Power Line Carrier Communication (PLCC).

این سیستم بر مبنای استفاده در شبکه های محلی و در منازل طراحی شده است و استانداردهایی را جهت RF و PLC و تعدادی دیگر از شیوه های شبکه های خانگی ارائه می کند. که در مورد PLC، میزان و نحوه اعمال سیگنال با فرکانس معین بر شبکه توسط این استاندارد، تعیین می شود.

به عنوان مثال، مقدار دودوئی (۱) توسط، سیگنال اعمال شده در $100S\mu$ مشخص می شود در حالی که (۰) دودوئی با اعمال سیگنال به مدت $200S\mu$ حاصل می شود. بنابراین در نهایت با توجه به تعداد کاراکترهای صفر و یک ارسال شده، وسیله مورد نظر و نحوه کنترل آن مشخص می شود.

X-۱۰-۲-۲-۱

X-۱۰، نوعی از استاندارد عملی و قابل اجرا در منازل است این استاندارد شامل شیوه آدرس دهی به تک تک وسایل قابل کنترل داخل است در این روش با استفاده از نقاط عبور از صفر حامل (شبکه برق داخل خانه) به عنوان هم زمان کننده (synchronizer) عملیات ارسال و دریافت انجام می شود چنانکه حضور سیگنال پیوسته 120 KHz به عنوان (۱) و عدم حضور این سیگنال به منزله (۰) تلقی می شود در روش X10 ادوات مورد کنترل شامل دو آدرس هستند که عبارتند از آدرس خانه و آدرس ابزار مورد نظر. و در نهایت یک آدرس کامل برای ارسال به روش X10 شامل کد شروع، آدرس خانه، آدرس ابزار و آدرس (کد) کارکرد می باشد.

سیستم X10 به گونه ای طراحی شده است که جهت ارتباط دو طرفه دچار محدودیت است. و نیز به نسبت استانداردهای دیگر، از سرعت کمتری برخوردار است. با این وجود این سیستم جهت استفاده در اتوماسیون منازل، مناسب به نظر میرسد. (در فصل دوم به توصیف بیشتر این سیستم خواهیم پرداخت).

۳-۱- بررسی رفتار سیستمهای مبتنی بر PLC در حضور تداخل، نویز و اعوجاج؛

از آنجایی که سیستمهای توزیع و انتقال انرژی الکتریکی در بر دارنده نویز و تداخل ناشی از سیستمهای الکتریکی متصل یا مجاور به آنها می باشند، طبیعتاً محیط مناسبی برای کاربری در سیستم های مخابراتی نمی باشند.

در زیر به برخی از موارد آسیب زا در سیستمهای مبتنی بر PLC اشاره می کنیم؛

نویز و اعوجاج: از جمله منابع مولد نویز در شبکه برق می توان به پدیده کرنا، جرقه، بانکهای تصحیح ضریب توان و برق شکن ها اشاره کرد. البته در شبکه های فشار ضعیف بسیاری از این گونه نویزها توسط ترانسفورماتورهای مبدل MV/LV (فشار متوسط به فشار ضعیف) حذف خواهند شد. در نتیجه بیشترین

ساختمانهاست.

در مورد اعوجاجهای مؤثر در شکل موج باید گفت که اینگونه اعوجاجها معمولاً تأثیر کمتری بر سیستم‌های مبتنی بر PLC دارند از جمله این اعوجاجها، بیشولتاژ یا زیرولتاژ شدن لحظه ای و نیز هارمونیک های موجود در شبکه است. هارمونیکهای موجود در شبکه از آن جهت قابل چشمپوشی هستند که در فرکانسهایی بسیار کمتر از فرکانس کار سیستم PLC اتفاق می افتد. آسیب عمده اعوجاج، رخداد تغییر در فرکانس می باشد. چنانچه بسیاری از سیستمهای ساده PLC با استفاده از فرکانس برق شهر اقدام به همزمان سازی میان فرستنده و گیرنده می کنند. بنابراین در سیستمهای مدرن از اتکا به این روش پرهیز شده است.

۱-۴- بررسی امپدانس و تضعیف در کانال خط قدرت

مشخصه امپرناس یک کابل برق بدون بار با استفاده از مدل توزیع پارامتر استاندارد چنین به دست می آید:

$$Z = \sqrt{\frac{R + j\omega L}{G + j\omega C}}$$

که این مقدار در خصوص فرکانس های مورد استفاده در PLC، تقریباً برابر است با $Z = \sqrt{\frac{L}{C}}$ به

طوریکه L و C به ترتیب اندوکتانس و کاپاسیتانس خط بر واحد طول هستند.

بنابر وجود ادوات و تجهیزات برقی متصل به شبکه برق نمی توان شبکه متعادلی را انتظار داشت بنابراین به دست آوردن امپرناس با دو خطوط و یا حتی پیشگویی آنها دشوار خواهد بود. اما با توجه به مشاهدات حاصل شده از امپدانس خطوط در فشار ضعیف ($0.1^{\Omega} \sim 150^{\Omega} Lowvot$) مقدار این امپدانس کم می باشد.

از طرف دیگر با توجه به نظریه انتقال توان ماکزیمم لازمست که امپدانس کانال و فرستنده مطابق این نظریه تنظیم شود که این با توجه به مشخص نبودن مقدار امپدانس خطوط میسر نیست. از این رو طراحی فرستنده و گیرنده به گونه ای انجام می گیرد که کمترین میزان امپدانس خروجی و ورودی را به ترتیب دارا باشند.

همچنین افت ولتاژ در سیستم قدرت به همراه عدم حصول شرایط انتقال توان ماکزیمم سبب افت و تضعیف شدید در سیگنال مخابراتی خواهد شد.

۱-۵- ملاحظات شبکه کوپلاژ

متداولترین شیوه کوپلاژ فرستنده و گیرنده به شبکه برق، شیوه کوپلاژ دیفرانسیلی است در این روش سیم فاز به عنوان ترمینال ورودی، و سیم نول به عنوان ترمینال خروجی در نظر گرفته می شود. در مواردی

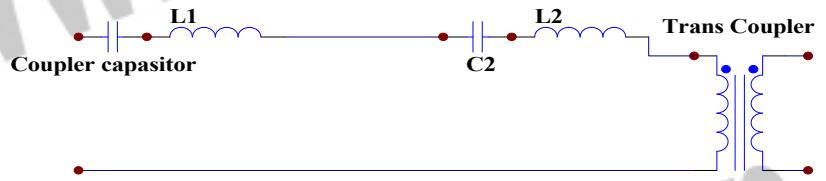
- سیم نول - سیم زمین - سیم نول - سیم زمین - سیم نول - سیم زمین - سیم نول - سیم زمین - سیم نول - سیم زمین
گرفته می شود .

روش دیگر با عنوان کوپلاژ حالت مشرک هر دو خط فاز و نول ترمینال اول استفاده می شود و خط زمین در طرف ترمینال دوم قرار می گیرد. البته این امر در ظاهر در نظر ما ناممکن جلوه می کند . زیرا خطوط نول و زمین مستقیماً به ترانسفورماتور متصل شده اند. اما در عمل اندوکتانس ما بین نقطه کوپلاژ و نقطه اتصال کوتاه به اندازه ای است که امکان انتقال سیگنال را به وجود خواهد آورد. چنین روشی به دلیل ایجاد برخی مشکلات و خطرات کمتر مورد استفاده قرار می گیرد. در عمل جهت ایجاد کوپلاژ از دو روش استفاده می شود:

۱- روش کوپلاژ خازنی، در این شیوه خازن نقش اصلی ایجاد کوپلاژ را بر عهده دارد.
۲- روش کوپلاژ سلفی، در این شیوه با استفاده از یک سلف، سیگنال مخابراتی بر روی شبکه برق قرار می گیرد. بنابراین با قرار دادن سلف، دو شبکه برق و مخابرات از هم جدا می شود. توجه به پاسخ فرکانس از نکات اساسی در طراحی و انتخاب شبکه کوپلاژ است چنانچه در قسمت گیرنده، داشتن مشخصه پاسخ فرکانسی بالا گذر (و در نهایت میان گذر) جهت حذف حامل 50 Hz و گذراندن سیگنال مخابراتی شده بدون تضعیف مورد نظر است.

همچنین باید توجه داشت که چنین سیستمی نیاز به تطبیق امپدانس با امپدانس شبکه برق جهت انتقال بیشینه توان دارد.
بنابراین در طراحی شبکه کوپلاژ لازم است که ملاحظات بالا در نظر گرفته شود .
اکنون اگر به نحوه طراحی شیوه کوپلاژ سلفی (بدلیل ایمنی بیشتر) نظری بیفکنیم دو اصل زیر حائز اهمیت خواهد بود:

- ۱- مقدار مناسب برای خازن C_{eq} جهت ایجاد امپدانس کافی و در نتیجه حذف فرکانس 50 Hz .
- ۲- رخ داد تشدید در مدار سری $L_1 C_{eq}$ جهت انتقال سیگنال با کمترین مشخصه امپدانس



شکل ۱: توپولوژی I

شکل ۱، ساده ترین توپولوژی کوپلاژ را نشان می دهد نکته ای که در اینجا نباید از نظر دور داشت آن است که استفاده از ترانسفورماتورهای هسته آهنی به سبب داشتن اندوکتانس نامشخص و متغیر، باعث ایجاد تغییر در مشخصات شبکه کوپلاژ خواهد شد. و جهت اصلاح این عیب می توان از ترانسفورماتور با دو سیم

۲-۱- استفاده از پروتکل X-10:

اشاره،

پیشتر اشاره شد که پروتکل X-10 برای ایجاد ارتباط و مخابره داده ها از طریق خطوط الکتریکی داخل منازل طراحی شده است سیگنال مخابره شونده در این شیوه یک سیگنال پیوسته با فرکانس 120KHz است که پس از عبور حامل (ولتاژ برق) از صفر ارسال می شود. وقوع این سیگنال به مدت 1ms به منزله ارسال (1) منطقی و عدم ارسال سیگنال به منزله صفر منطقی خواهد بود دامنه سیگنال ارسالی نیز در وسعت 10V_{pp}-5 در نظر گرفته شده است البته این میزان در مسیر انتقال بدلیل انتشار و مواجهه با موانع به کاهش می یابد.

لازم است به منظور بررسی موانع استفاده از این روش، نحوه رفتار کانال انتقال خطوط حامل الکتریکی را خصوصاً در فرکانسهای بالا تر مورد ارزیابی قرار دهیم .

خط انتقال و توزیع برق، در فرکانس 120kHz پیچیدگی قابل توجهی از خود نشان خواهد داد از جمله می توان به وقوع تشدید در قله و گره های برق به دلیل تأثیر خازن ها و القاگرهای موجود در خطوط توزیع اشاره کرد.

اضافه برآن، موانعی بر سر راه ارسال سیگنال وجود خواهد داشت که از طریق مکنده های سیگنال و یا مولد های نویز ایجاد خواهد شد از این رو باید با بهره گیری از روش هایی عملی به رفع این مشکلات کمک شود.

در زیر به برخی از روشهای قابل اجرا اشاره شده است که هر کدام به طور جداگانه در بخشهای بعد شرح خواهد شد.

۱- چنانچه تضعیف زیادی در سیگنال دریافت شده مشاهده شود لازم است که شبکه کوپلاژ استفاده شود همچنین اگر دریافتی توسط یکی از گیرنده ها ابزارهای مورد کنترل در منزل تضعیف بیشتری نسبت به دیگر ابزارها داشته باشد لازم است آن مدار مورد بازبینی قرار گیرد و احتمال وجود مکنده سیگنال در آن بررسی شود .

۲- ساده ترین روش برای انجام این کار جداسازی قسمت های مختلف ادوات الکتریکی از آن مدار و متصل نمودن تک تک آنها به شبکه برق بنابراین هر گاه افت ولتاژ حاصل شد همان قسمت به عنوان مکنده سیگنال عمل نموده و لازم است از مدار فیلتر شود.

مولد های نویز، مانع دیگری در انتشار سیگنال در X-10 می باشد بروز نویز به ویژه در باند عبوری مورد نظر ممکن است سبب شود تا صفر منطقی ارسال شده در گیرنده به صورت 1 منطقی آشکار سازی شود ادوات مولد نویز نیز به مانند مکنده سیگنال عمدتاً منابع تغذیه سوئیچینگ، لامپ های فلورسنت ادوات

افزایش یافت برخی از ابزارهای مونیتورینگ سیگنال سطح نویزهای زمینه را نشان می دهد باید آن ابزار را به عنوان مولد نویز شناخته مشابه مکنده های سیگنال از سیستم ایزوله نمود.

انتظار می رود پس ایجاد ایزولاسیون و کوپلاژ مناسب، توان سیگنال ارسالی و صحت آشکار سازی آن قابل قبول باشد اگر چنانچه در مورد بعضی از ابزارهای مورد کنترل همچنان ایرادهایی وجود داشته باشد می باید آن وسیله را تا حد امکان به جعبه تقسیم برق نزدیک تر کرد. این کار، به منظور کاهش اثر القائی خطوط الکتریکی صورت می گیرد همچنین استفاده از تقویت کننده سیگنال در خروجی فرستنده و یا در تابلوی جعبه تقسیم برق وجود دارد.

۲-۲- بروز نویز و مکش سیگنال در سیستم های مبتنی بر XIO:

۲-۲-۱- مکنده های سیگنال :

منابع تغذیه ای سوئیچینگ، بنابر امکان و دستیابی به سطوح مختلف تغذیه و حجم کم و قیمت مناسب، یکی از گزینه های پر کار برد در وسایل الکترونیکی می باشد. اینگونه منابع با یکسو سازی ولتاژها 220، ایجاد یک ولتاژ DC ابتدایی نموده و از طریق اعمال این ولتاژ به مدار برشگری با فرکانس بالا^۲ و عبور ولتاژ خارجی مدار برشگر از یک ترانسفورماتور با فرکانس بالا، سطوح مختلف تغذیه مورد نیاز را فراهم می نماید. همچنانکه به نظر می رسد، برشگرها تولید کننده نویزهای الکتریکی، قابل انتشار بر روی خطوط الکتریکی توزیع کننده برق می باشند از این رو سازندگان این گونه منابع سعی در کاهش این اثرات دارند. از جمله رایجترین روشهای فیلتر کردن این منابع، به کار گیری خازن در ورودی جهت شنت کردن سیگنالهای تداخل به زمین است.

همین امر سبب ایجاد مشکلاتی برای ابزارهای دارای خط الکتریکی مشترک با این منابع می شود. زیرا سیگنالهای فرکانس بالای موجود در این خطوط، توسط چنین منابعی وارد زمین خواهند شد. اینگونه منابع و ادوات مشابه آنها را با عنوان «مکنده های سیگنال»^۳ می شناسیم.

بهترین راه رفع این مشکل، جدا سازی منابع تغذیه سوئیچینگ و سیستم های مشابه از طریق فیلتر کردن می باشد. (فیلتری با نام XPPF، به منظور استفاده از سیستم های مبتنی بر X10 طراحی شده و در بازار موجود می باشد) روش های مختلفی برای یافتن مکنده های سیگنال در خطوط الکتریکی وجود دارد از جمله می توان ابتدا مسیرهای انشعابات خطوط برق داخل ساختمان را مشخص کرد(به کمک نقشه و یا با آزمون هر پریز برق که نیاز به مهارت دارد) سپس با اتصال مدار فرستنده سیگنال در نزدیکترین محل به جعبه تقسیم برق و نیز در دست داشتن اسکوپ جهت مشاهده قدرت سیگنال ارسالی، قوت سیگنال را در

² - High frequency chopper .

³ - Signal Sucks

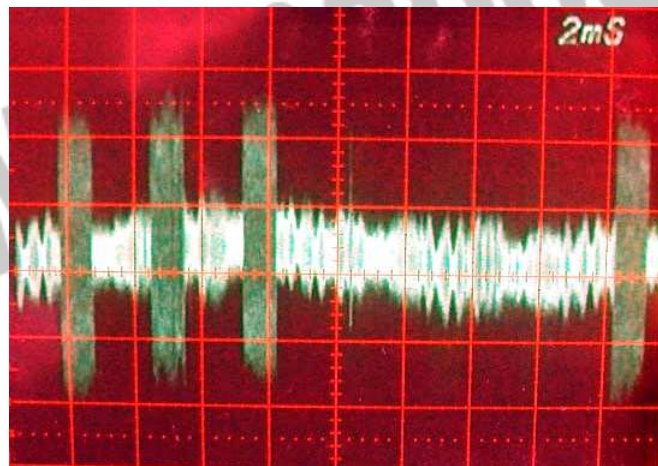
مشاهده نمائیم. در این صورت با مشاهده تغییرات چشمگیر سیگنال می توان مدار مکنده سیگنال را مشخص و آنرا جدا سازی نمود.

ذکر دو نکته در این قسمت ضروری به نظر می رسد:

- ۱- از آنجا که از تأثیر قابل ملاحظه مدارات تغذیه سوئیچینگ مطلع هستیم بهتر است ابتدا این منابع و سیستم ها را استفاده کننده از آنها نظیر کامپیوترهای شخصی را از اتصال به خطوط برق خارج نمائیم.
- ۲- به منظور جدا سازی مکنده های سیگنال و نیز مولدهای نویز، فیلترهای خاصی طراحی شده است که توصیه می شود در صورت دسترسی داشته حتماً از آنها استفاده شود.

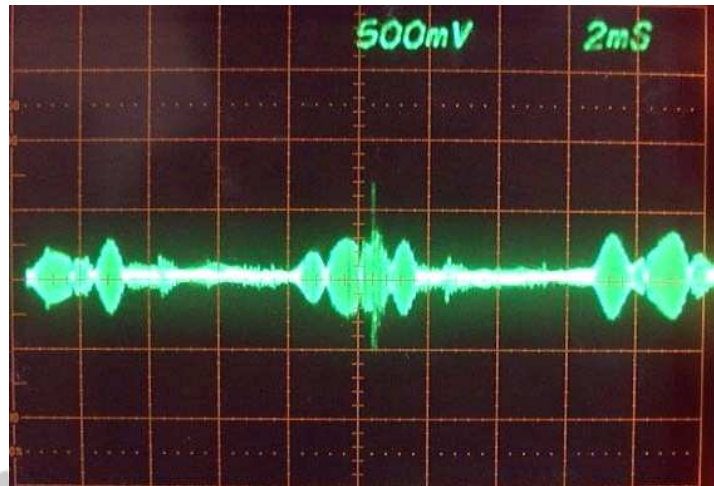
۲-۲-۲- مولدهای نویز

همانطور که پیشتر اشاره شد، مانع دیگر در ایجاد قابلیت اطمینان در سیستم X10 مولدهای نویز هستند. مولدهای نویز از آنجا که ذاتاً دارای نویز بوده و بدون هیچ فیلتر از پیش طراحی شده ای مستقیماً به برق متصل می شوند، سبب بروز اشکال در گیرنده X10 می شود و دلیل این مطلب آنست که فرکانس نویز ایجاد شده درست در محدوده باند عبور سیگنال ارسالی X10 قرار دارد. متهمان عمده در این بخش لامپ های فلورسنت فشرده هستند. چه آنکه برخی از انواع این دسته از لامپها درست با مرکزیت نقاط عبور از صفر ایجاد نویز می کنند. یعنی دقیقاً در زمان ارسال سیگنال در استاندارد X10.



شکل (۲-۱)، ارسال سیگنال X10 در حضور نویز انتشار یافته از لامپ فلورسنت

همچنین ممکن است در موارد پیچیده تر که چندین لامپ فلورسنت موجودند. با نویزهای به وجود آمده به صورت ضربان های دوره ای مواجه شویم (شکل ۲-۲). این موضوع به دلیل تغییر فرکانس اندکی



شکل (۲-۲)، نویز تولید شده از چند لامپ فلورسنت به صورت ضربانهای متناوب

روشهای خطایابی (یافتن مولد نویز) و جدا سازی توسط فیلتر در این بخش نیز مشابه روش به کار رفته در مکنده های سیگنال است تنها به نوع فیلتر قابل استفاده باید توجه شود که جهت استفاده در این سیستم و حذف این دسته از نویزها طراحی شده باشد. از جمله این نمونه ها، XPPF و Leviton 6287 پیشنهاد می شود.

شاید اینگونه به نظر برسد که استفاده از پروتکل X10 به همراه صرف وقت و هزینه برای دستیابی به سیستم مطمئن چندان مقرون به طرفه نیست. باید توجه داشت که ارائه پروتکل X10 به دهه ۷۰ میلادی باز می گردد. زمانی که منازل و ساختمانها به هیچ وجه مانند امروز مملو از ابزارها و ادوات مصرف کننده برق نبوده است از این جهت ایجاد صرف وقت و هزینه بیشتر متوجه تولید کنندگان ابزارهای مولد نویز و یا مکنده های سیگنال خواهد بود. با وجود این اصلاحاتی در این پروتکل مخابراتی صورت پذیرفته است. و با عنوان پروتکل XTB مورد استفاده قرار خواهد گرفت.

بسیاری از فرستنده های مبتنی بر X10 بنابر استفاده از منابع تغذیه بدون ترانسفورماتور - که بدلیل ارزان و ساده بودن مورد استفاده اند- قادر به توزیع میزان انرژی قابل توجهی نیستند. همچنین از جهت دامنه سیگنال ارسالی (5Vpp)، محو شدگی سیگنال در فواصل دور بسیار متحمل می باشد. نیز جدا سازی از طریق فیلتر مطابق آنچه مورد بحث قرار گرفت از جهت وجود بارهای دینامیک و استفاده از فیلترهای خاص، بعضاً غیر عملی است. طراحی XTB بر مبنای تقویت انرژی سیگنال ارسالی X10 به منظور غلبه بر ناهموازی های موجود در سیستم توزیع الکتریکی صورت گرفته است. چنانکه با استفاده از منابع تغذیه ترانسفورمیری و ارتقای انرژی سیگنال به ۱۰ برابر میزان ارسالی در شیوه قبل، دامنه سیگنال فرستنده به میزان 207pp خواهد رسید.

در این فصل طراحی مدارات فرستنده و گیرنده مبتنی بر استاندارد X10 و با بکارگیری میکروکنترلرهای خانواده PIC18F مورد بررسی قرار خواهد گرفت و در هر مور به تفکیک، ابتدا طراحی مدارات سخت افزاری مورد ارزیابی قرار خواهد گرفت و سپس الگوریتم و برنامه ایجاد شده جهت برنامه ریزی میکروکنترلر ارائه خواهد شد. نکته ای که در این میان حائز اهمیت است توجه به روش های بکار رفته جهت اتصال به خطوط برق (اعم از کوپلاژ و فیلتریزاسیون) و همچنین دریافت و جداسازی سیگنال و پرش و رفع نویز و تقویت سیگنال می باشد. دقت در الگوریتم برنامه، نحوه بکارگیری وقفه های داخلی و خارجی و همچنین تولید، ارسال و دریافت پالس توسط میکروکنترلر نیز نحوه باپاس میکروکنترلرهای خانواده PIC18F برای علاقمندان به آشنایی با نحوه کار با میکروکنترلرها مفید خواهد بود. از این رو در ابتدای این فصل به توصیف مختصر معماری میکروکنترلرهای PIC می پردازیم.

۳-۱-۳ توصیف ساختار میکروکنترلرهای PIC

۳-۱-۱-۳ انواع میکروکنترلرهای PIC

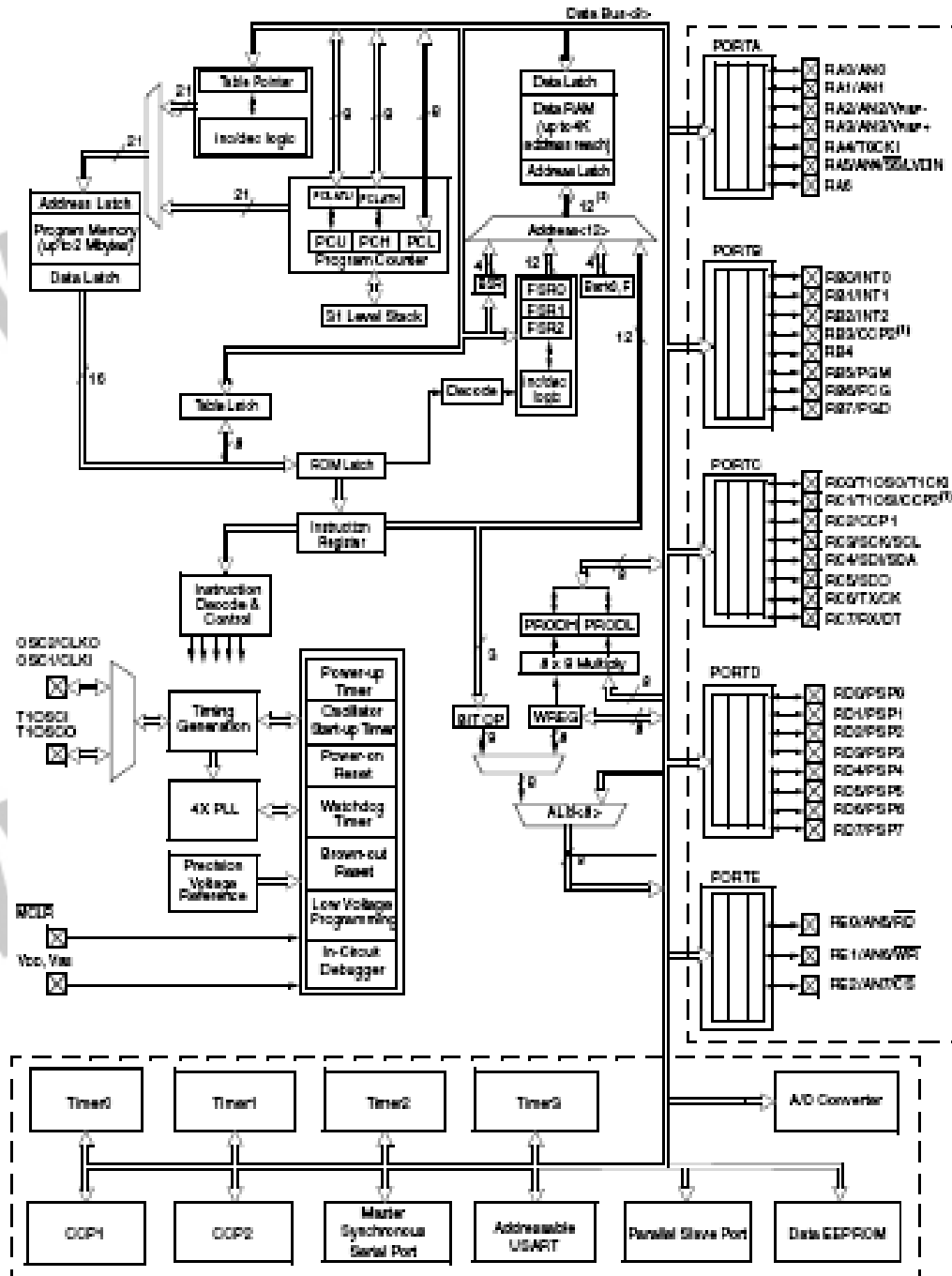
میکروکنترلرهای PIC را در حالت کلی می توان به پنج دسته تقسیم نمود. دسته اول میکروکنترلرهای هشت پایه PIC12CXXX هستند که دارای دستور عملهای دوازده یا چهارده بیتی هستند. منظور از دستور العمل دوازده یا چهارده بیتی این است که Opcode دستور عملهای این میکروکنترلرها به صورت دوازده یا چهارده بیت در حافظه ذخیره می شود. از مشخصات این میکروکنترلرها می توان به ولتاژ تغذیه کم آنها (در حدود 2.5V-5.5V)، کوچکی و پایه های کم آنها، دارا بودن قابلیت وقفه، دارا بودن فضای پشته جداگانه و حافظه EEPROM اشاره نمود. دسته دوم میکروکنترلرهای PIC16C5X هستند که دارای دستور عملهای دوازده بیتی بوده، در ابعاد ۱۴، ۱۸، ۲۰ و ۲۸ پایه ساخته شده اند. ولتاژ کاری این دسته 2V بوده، نوع PIC16HV5XX قابلیت کار کردن تا ولتاژ 15V را نیز داراست. نوع سوم میکروکنترلرهای خانواده PIC16CXXX هستند که دارای دستور عملهای چهارده بیتی بوده، در ابعاد ۱۸ تا ۶۸ پایه ساخته شده اند. این دسته از میکروکنترلرها علاوه بر قابلیت پشتیبانی از وقفه های متعدد، دارای ماژولهای جانبی متعددی هستند که اکثر نیازهای صنعتی را برآورده می کنند. میکروکنترلرهای PIC17CXXX و PIC18X دسته چهارم و پنجم از میکروکنترلرهای PIC هستند که از مشخصات آنها می توان به دارا بودن دستورالعملهای شانزده بیتی، قابلیت پشتیبانی از وقفه ها، دارا بودن ماژولهای جانبی متعدد و تعداد هفتاد و پنج دستور العمل اشاره نمود.

پیروسربرسی - پیروسربرسی سراسری - پیروسربرسی سراسری - پیروسربرسی سراسری - پیروسربرسی سراسری

جانبی و قابلیت های متعددی هستند. از جمله ویژگی این میکروکنترلرها می توان به مدهای کاری مختلف، دارا بودن حافظه Flash با ظرفیت بین 48KByte تا 128 KByte، دارا بودن 4Kbyte حافظه RAM و 1KByte حافظه EEPROM اشاره نمود. حافظه Flash و EEPROM این میکروکنترلرها به ترتیب قابلیت خواندن و نوشتن تا صد هزار و یک میلیون مرتبه را دارا بوده، مدت حفظ اطلاعات آنها بدون Refresh کردن، تا چهل سال تخمین زده می شود. از دیگر ویژگیهای این میکروکنترلرها دارا بودن ده نوع منبع پالس ساعت مختلف است که به کاربرد قابلیت انعطاف خاصی در انتخاب اسیلاتور مورد نیاز می دهد. چهار مد اسیلاتور کریستالی، مد اسیلاتور خارجی، مد اسیلاتورهای RC داخلی و حلقه قفل فاز داخلی برای ضرب فرکانس اسیلاتور خارجی در عدد چهار از جمله مدهای کاری اسیلاتور در این میکروکنترلرهاست.

مدهای مختلف مدیریت توان از دیگر ویژگی این میکروکنترلرهاست که استفاده از پالس ساعت داخلی و پالس ساعت Timer 1 را در مد Run فراهم کرده و تلفات توان را کاهش می دهند. همچنین با فعال شدن مد Idle، ماژولهای خارجی به کار خود ادامه می دهند ولی CPU در این مد متوقف شده، تلفات توان را کاهش می دهد. تغییر مدها با استفاده از نرم افزار صورت گرفته و به کاربر اجازه می دهد تا توان تلفات را کنترل نماید.

میکروکنترلرهای PIC دارای سه نوع حافظه RAM، EEPROM و حافظه Flash هستند. حافظه RAM برای ذخیره موقت اطلاعات به کار رفته و CPU برای اجرای برنامه و انجام محاسبات خود از آن استفاده می کند. به عبارت دیگر این نوع حافظه به عنوان یک چکنویس در اختیار CPU قرار گرفته، با قطع جریان برق اطلاعات آنها از بین نمی رود. حافظه Flash برای ذخیره کدهای برنامه به کار برده شده و با توجه به این که حافظه EEPROM دارای قابلیت خواندن و نوشتن به تعداد دفعات بسیار زیاد است. از این نوع حافظه برای ذخیره دیتاهایی استفاده می شود که ممکن است دارای تغییرات بسیار زیادی باشند. در زیر به توصیف نحوه استفاده از حافظه Flash می پردازیم.



شکل (۱-۱) نمایش بلوکی معماری میکروکنترلر PIC18F452

۳-۱-۲- بیتهای پیکر بندی (Configuration Bits)

قسمتی از حافظه Flash میکروکنترلرهای PIC18 که در محدوده آدرس 300000h-3FFFFFFh قرار دارد، تحت عنوان فضای حافظه پیکربندی شناخته شده و محلی است که مقدار رجیسترهای پیکربندی، ID میکروکنترلر و ID برنامه نویس در آنجا ذخیره می شود. چنانچه مشاهده می شود، این رجیسترها دارای آدرسی بسیار بالاتر از آدرس قابل دسترسی حافظه Flash بوده، برای کاربردهای خاص که در ادامه بررسی خواهد شد، به کار گرفته می شوند.

رجیسترهای پیکربندی همان طور که از نام آنها پیداست، برای پیکربندی و انتخاب قابلیت‌های خاص میکروکنترلر به کار برده می شوند. به عنوان مثال انتخاب مد کاری حافظه، فعال یا غیر فعال کردن شمارنده Watchdog، انتخاب اسیلاتور تأمین کننده پالس ساعت میکروکنترلر و قابلیت‌های دیگری که در طول پروژه بررسی خواهد شد، با استفاده از رجیسترهای پیکر بندی مختلف، تنظیم می شوند.

بیت‌های این رجیسترها در صورت ریزی صفر و در غیر این صورت یک خواهند بود برنامه ریزی این بیتها مشابه خواندن و نوشتن حافظه Flash بوده، مورد بررسی قرار خواهد گرفت. به عنوان مثال مد کاری حافظه میکروکنترلر با برنامه ریزی دو بیت کم ارزش رجیستر پیکر بندی CONFIG3L تنظیم می شود.

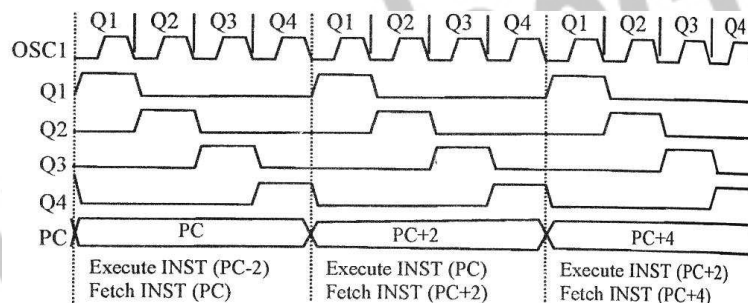
۳-۱-۳- نحوه ذخیره و اجرای دستورالعملها در حافظه Flash

با توجه به آدرس دهی شدن حافظه Flash به صورت بایتی و شانزده یا سی و دو بیتی بودن دستورالعملها، هر دستورالعمل در دو یا چهار بایت از حافظه ذخیره می شود. بایت کم ارزش دستورالعمل همیشه در یک آدرس زوج از حافظه ذخیره می شود. به عبارت دیگر آدرس ذخیره بایت کم ارزش صفر است. در نتیجه با توجه به شانزده بیتی بودن حافظه Flash، PC به صورت دو واحدی افزایش یافته و بیت کم ارزش آن همیشه صفر خواهد بود.

میکروکنترلرهای خانواده PIC18 دارای هشت دستورالعمل چهار بایتی CALL، MOVFF، GOTO، LSRF، ADDLNK، CALLW، MOVSS، SUBLNK هستند. در تمام این دستورالعملها، چهار بیت پر ارزش Word دوم یک بوده، مشابه دستورالعمل NOP عمل کرده و دوازده بیت دیگر دیتایی است که برای آدرس دهی بایتی از حافظه به کار می رود. در نتیجه در هنگام اجرای دستورالعملها، پس از واکنشی دو بایت اول، دو بایت دوم واکنشی و دستورالعمل اجرا می شود ولی اگر به دلایلی دو بایت اول واکنشی نشد و دو بایت دوم واکنشی و اجرا شد، در این صورت فقط با یک دستورالعمل NOP اجرا خواهد شد.

۳-۱-۴- سیکل دستورالعمل میکروکنترلرهای PIC

پالس ساعت اعمالی به میکروکنترلر (داخلی یا خارجی)، در داخل میکروکنترلر بر چهار تقسیم شده و چهار پالس ساعت غیر همپوشان ایجاد می کند. در زمانهای خاص هر کدام از این پالسها، اتفاق تعیین شده ای رخ می دهد. به عنوان مثال فقط در لبه بالارونده پالس ساعت Q1 مقدار PC تغییر و واکنشی دستورالعملها انجام می شود. دستورالعمل واکنشی شده در رجیستر دستورالعمل^۴ ذخیره و در مدت زمان Q1 تا Q4 بعدی تشخیص داده شده و اجرا می شود. پالسهای ساعت ایجاد شده و نحوه اجرای یک دستورالعمل در شکل ۳-۲ نشان داده شده است. به چهار سیکل Q1 تا Q4 که مدت زمان اجرای یک دستورالعمل می باشد. اصطلاحاً یک سیکل دستورالعمل گفته شده، با TCY نمایش داده می شود. هنگام اجرای یک دستورالعمل که در سیکل قبلی واکنشی شده است، دستورالعمل بعدی واکنشی می شود. در نتیجه بر اساس معماری Pipeline، هر دستورالعمل در یک سیکل دستورالعمل اجرا می شود. روند واکنشی و اجرای دستورالعملهای یک مثال ساده در شکل ۳-۳ نشان داده شده است. همان طور که در شکل نشان داده شده است، دستورالعملهای پرش که باعث تغییر PC می شوند، در دو سیکل دستورالعمل اجرا می شوند.



شکل ۲-۳، نشاندهنده پالس ساعت و سیکل اجرای یک دستورالعمل

	TCY0	TCY1	TCY2	TCY3	TCY4
1. MOVLW 55h	Fetch1	Excute1			
2. MOVWF PORTB		Fetch2	Excute2		
3. BRA SUB_1			Fetch3	Excute3	
4. BSF PORTA, BIT3 (Forced NOP)				Fetch4	Flush(NOP)

شکل ۳-۳، نشاندهنده روند واکنشی و اجرای دستورالعملها

⁴ - Instruction Register (IR)

۳-۱-۵- منابع وقفه در میکروکنترلرهای PIC

میکروکنترلرهای خانواده PIC18F8722 دارای منابع وقفه متعددی هستند. منظور از منابع وقفه، منابعی هستند که می توانند در روند اجرای برنامه اصلی وقفه ایجاد کنند. این منابع به دو دسته منابع وقفه داخلی و خارجی تقسیم می شوند. منابع وقفه داخلی، وقفه های ایجاد شده توسط ماژولهای داخلی میکروکنترلر هستند. به عنوان وقفه نوشتن در حافظه که قبلاً بررسی شد، یک نمونه از منابع وقفه داخلی است. منابع وقفه خارجی نیز توسط پایه های خاصی از میکروکنترلر که برای این کار در نظر گرفته شده است، می توانند در روند اجرای برنامه وقفه ایجاد کنند. به عنوان مثال با افزایش درجه حرارت در یک پروسه، سنسور مربوط با ارسال یک سیگنال مشخص به پایه وقفه خارجی میکروکنترلر، شرایط را به آن اطلاع می دهد.

علاوه بر این منابع وقفه را می توان به دو دسته وقفه های با اولویت بالا و پایین تقسیم نمود. اولویت وقفه ها به این مفهوم است که اگر همزمان دو وقفه یکی با اولویت بالا و دیگری با اولویت پایین رخ دهد، ابتدا برنامه سرویس وقفه با اولویت بالا اجرا خواهد شد. همچنین اگر برنامه سرویس وقفه با اولویت پایین در حال انجام باشد و وقفه با اولویت بالا فعال شود. برنامه سرویس وقفه بالا با اولویت بالا اجرا شده و سپس برنامه سرویس وقفه با اولویت پایین دنبال می شود. اولویت منابع وقفه را می توان با استفاده از نرم افزار تغییر داد.

برای درک نحوه عملکرد وقفه فرض می شود، دستور العمل `movlw 0x14` در آدرس `0x200` حافظه Flash ذخیره شده باشد و هنگام اجرای این دستورالعمل در برنامه اصلی از طریق رابط میکروکنترلر اطلاعاتی دریافت شود. با توجه به این که وقفه دریافت اطلاعات رابط، فعال شده است، در نتیجه در این مرحله مقدار `0x202` یا آدرس دستورالعمل بعدی در پشتت ذخیره می شود. سپس مقدار PC برابر `0008h` شده و پرش به بردار وقفه انجام می شود. با توجه به اینکه ممکن است وقفه دریافت یا ارسال باعث پرش به این نقطه شده باشد، در نتیجه در آدرس `0008h` با بررسی پرچمهای وقفه، منبع تشخیص داده شده و با توجه به این که در این حالت فرض شده است. وقفه دریافت اطلاعات باعث پرش به بردار وقفه شده است، در نتیجه پرش به برنامه سرویس وقفه دریافت باید اجرا شود. برای این کار آدرس این برنامه در PC نوشته شده و پرش به این برنامه انجام می شود. در ابتدای این برنامه مطابق آنچه قبلاً گفته شد، ابتدا مقدار رجیستر `WREG, STATUS` و `BSR` در محل مشخص شده در ابتدای برنامه ذخیره و در انتهای برنامه سرویس وقفه بازایی شده است.

۳-۱-۵-۱-وقفه های خارجی

همان طور که ابتدای بحث گفته شد، وقفه ها به دو دسته داخلی و خارجی تقسیم می شوند. وقفه های داخلی توسط ماژولهای جانبی ایجاد می شوند در حالی که وقفه های خارجی وقفه هایی هستند که از دنیای خارج و توسط پایه های RB0/INT0، RB1/INT1، RB2/INT2 و RB3/INT3 در روند اجرای برنامه اصلی وقفه ایجاد کرده و باعث اجرای برنامه سرویس وقفه خود می شوند. وقفه های خارجی حساس به لبه بوده و لبه تحریک کننده آنها توسط بیتهای رجیستر INTCON2 تعیین می شود. وقفه های خارجی با استفاده از بیتهای INTxIE فعال می شوند. در صورتی که بیت INTxIE قبل از ورود میکروکنترلر به یکی از مدهای مدیریت توان یک شده باشد، وقفه های خارجی می توانند میکروکنترلر را به حالت Wake-Up منتقل نمایند و در صورتی که بیت فعال ساز وقفه عمومی GIE یک باشد، برنامه پس از Wake-Up، به بردار وقفه پرش می کند. برای تعیین اولویت وقفه های خارجی نیز از بیتهای INT1IP، INT2IP و INP31P استفاده می شود. برای وقفه خارجی INT0 بیت اولویت وقفه وجود نداشته و این وقفه همیشه دارای بالاترین اولویت است.

۳-۱-۶-کلیاتی درباره عملکرد ماژول CCP در تولید پالس PWM

هر کدام از ماژولهای CCP/ECCP دارای یک رجیستر شانزده بیتی هستند که بسته به مد کاری ماژول، می تواند به عنوان رجیستر دریافت یا رجیستر مقایسه یا رجیستر Duty Cycle به کار برده شود (Duty Cycle قسمتی از شکل موج پالس است که در منطق Active High دارای سطح منطقی یک و در منطق Active Low دارای سطح منطقی Low است). ماژولهای CCP به همراه شمارنده های گفته شده به کار برده شده، بسته به پیکربندی آنها می توانند در یکی از سه مد عنوان شده در بالا کار کنند. در مد دریافت، هنگامی که سیگنال پایه CCPx مطابق تنظیمات آن تغییر کند، مقدار شمارنده مورد استفاده در رجیستر CCPRx نوشته می شود. به عبارت دیگر با استفاده از این قابلیت می توان زمان وقوع یک رویداد خارجی را ثبت نمود. در مد مقایسه مقدار رجیستر CCPRx با مقدار شمارنده مورد استفاده مقایسه شده و در صورت تساوی پایه CCPx بسته به نحوه انجام تنظیمات آن تغییر خواهد کرد. مد PWM نیز چنانچه از نام آن مشخص است برای تولید شکل موج PWM به کار برده می شود. در ادامه، به تشریح عملکرد مد PWM می پردازیم.

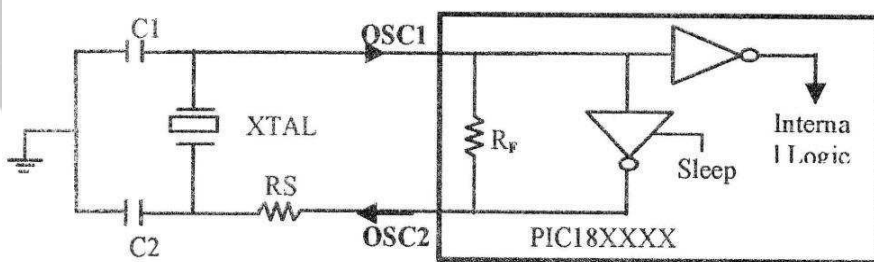
در مد PWM خروجی قرار گرفته بر روی پایه CCPx یک شکل موج PWM با دقت حداکثر ده بیت می باشد از آنجایی که پایه های ماژولهای CCP4 و CCP5 از طریق PORTG انتخاب می شوند، باید پایه CCP4 یا CCP5 با صفر کردن بیت TRISG متناظر به صورت خروجی پیکر بندی شوند.

دارای دو قسمت شمارنده و ماژول CCP است. رجیستر PR2 در این مد برای تعیین پریود شکل موج PWM و رجیستر CCPRxL برای تعیین Duty Cycle آن به کار برده می شوند.

برای تغییر پریود یا Duty Cycle شکل موج PWM باید به ترتیب و در زمانهای مناسب مقدار رجیسترهای PR2 (PR4) و رجیستر CCPRxL و بیتهای <4:5> CCPxCON را تغییر داد. مقدار رجیستر CCPRxL و بیتهای <4:5> CCPxCON را در هر زمانی می توان تغییر داد ولی این مقادیر پس از مساوی شدن شمارنده و مقدار رجیستر PR2 (PR4) در رجیستر CCPRxH نوشته می شود. در مد PWM رجیستر CCPRxH فقط قابل خواندن بوده و نمی توان مقدار آن را به طور مستقیم تغییر داد. رجیستر CCPRxH و دو بیت <4:5> CCPxCON در مد PWM دارای بافر دو گانه هستند. این بافر دو گانه باعث ایجاد خروجی PWM مناسب و حذف تداخلها می شود

۳-۱-۷- مدهای مختلف پالس ساعت

مد کریستال خارجی: مطابق شکل ۳-۴ در مدهای XT، LP، HSPLL یک کریستال یا رزوناتور موازی به پایه های OSC1 و OSC2 متصل می شود. استفاده از کریستال سری ممکن است منجر به تولید فرکانس خارج از محدوده تعیین شده توسط کارخانه شود. مقاوت سری RS در شکل ۳-۴ برای کریستالهای AT Strip Cut به کار برده شده و مقاومت RF دارای مقداری در حدود $2 \Omega - 10 M \Omega$ است. توجه به این نکته الزامی است که رزوناتور و کریستال دارای ساختار داخلی یکسانی هستند. با این تفاوت که ضریب کیفیت کریستال پایین تر بوده و در مواقعی که نیاز به دقت بالا نباشد، به کار برده می شود. در مد HS یک پالس ساعت خارجی نیز می تواند پالس ساعت میکروکنترلر را تأمین کند ولی در این حالت پایه به OSC2 به صورت I/O عمل خواهد کرد.



شکل (۳-۴)، اتصال کریستال به میکروکنترلر

۳-۲- طراحی مدارات فرستنده

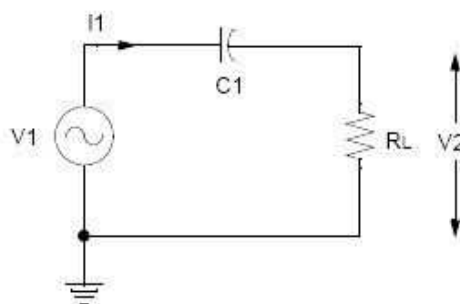
این پالس، سپس مدارات منبع تغذیه، پیریت و پرپر، مدار سر سر سر سر سر سر سر سر سر سر سر

و مشخص شدن زمان ارسال پالس، مولد پالس مربعی جهت تولید سیگنال X10، تقویت کننده سیگنال و همینطور میکروکنترلر و مدارات جانبی است. در زیر به تشریح اجزاء مدارات فوق می پردازیم.

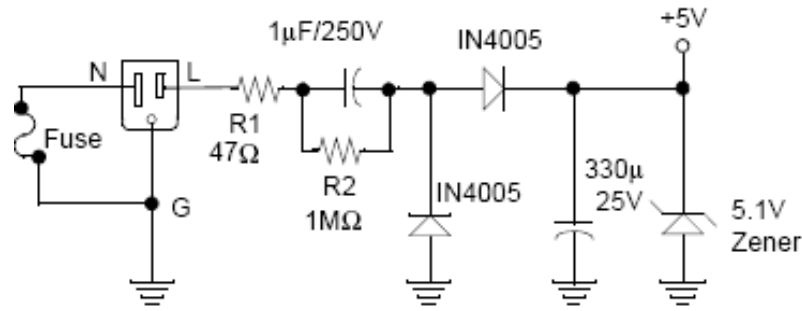
۳-۲-۱- منبع تغذیه

در اینگونه مدارات متصل به خطوط برق، تأمین تغذیه میکروکنترلر و دیگر بخشهای مدار از طریق یکسره سازی و رگوله نمودن برق ورودی دستگاه انجام می شود. از این جهت دو کاربرد منبع تغذیه ترانسفورماتوری و بدون ترانسفورماتور پیش رو است. کاربرد ترانسفورماتور از نظر هزینه بر بودن و نیز حجم قابل ملاحظه در این گونه مدارات فرستنده و گیرنده، کمتر مورد توجه قرار گرفته است. هرچند منابع تغذیه بدون ترانسفورماتور از نقطه نظر هزینه و حجم و وزن مورد استفاده اند اما معایب آنها اعم از جریان کم دهی و عدم قرنطینگی از خطوط برق را نباید از خاطر دور داشت. در طراحی مدار فرستنده و گیرنده نیز به مانند مدارات مشابه، از منبع تغذیه بدون ترانسفورماتور بهره برده ایم.

شکل ۳-۱ را در نظر بگیرید. در این مدار در صورتی که راکتانس خازن بسیار بزرگتر از امپدانس مقاومت بار باشد، جریان ثابتی از مقاومت بار خواهد گذشت. این ایده اولیه منجر به ساخت منبع تغذیه خواهد شد چنانکه برای دستیابی به ولتاژ تغذیه DC نیاز به مدار یکسو ساز دیودی و فیلتر خازنی و رگولاسیون توسط دیود زنر می باشد که قابل اضافه نمودن به مدار شکل ۳-۱ خواهند بود.



شکل (۳-۱)، مدار اولیه ساخت منبع تغذیه



شکل (۳-۲)، مدار نهائی منبع تغذیه بدون ترانسفورماتور

در مورد منابع تغذیه بدون ترانسفورماتور ملاحظات زیر در نظر گرفته می شود.

- ۱-سیم نول برق شهر، با استفاده از فیوز به زمین متصل خواهد شد. این امر به حفاظت از مدار هنگام بروز اشکال در سیم کشی کمک خواهد کرد.
- ۲- قطعات مورد استفاده از مدار منبع تغذیه باید با در نظر گرفتن مقدار قله ولتاژ عبور کننده از آنها اختیار شوند.
- ۳- هنگام استفاده و اتصال منابع به برق نهایت دقت و احتیاط جهت حفاظت از آسیب برق گرفتگی به عمل آید.

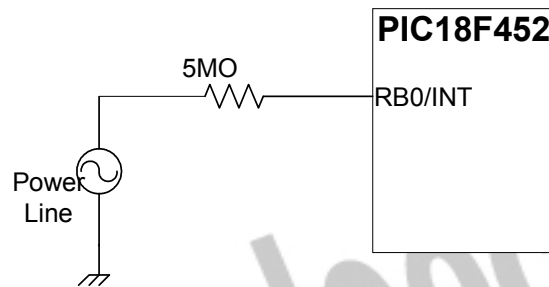
۳-۲-۲- کوپلاژ و فیلترینگ و همزمان سازی؛

استفاده از کوپلاژ ترانسفورمری بدلیل ارسال سیگنال فرکانس بالا سادگی مسیر نبوده، بلکه نیاز به استفاده از هسته فریت و یا تزویج ثانویه ترانسفورماتور که در فصل اول مطالعه شد می باشد از این رو در مدارات فرستنده و گیرنده، از کوپلاژ مستقیم خازنی استفاده شده است. بکارگیری خازن به نسبت بزرگ در کوپلاژ خازنی سبب ایجاد فیلتر بالا گذاری خواهد شد که از ورود سیگنال 50 Hz برق جلوگیری کرده، سیگنال ۱۲۰khz را به سادگی عبور می دهد.

همانطور که اشاره شد، سیگنال X10 در زمان وقوع عبور از صفر برق شهر ارسال و دریافت می شود بنابراین باید ولتاژ برق به مدار آشکار ساز عبور از صفر اعمال شده و خروجی آن جهت همزمان سازی در فرستنده و گیرنده به کار گرفته شد. این مدار با استفاده از وقفه خارجی میکروکنترلر و بدون نیاز به ساخت مدار جانبی به دست آمده است.

همانطور که در شکل ۳-۳ مشاهده می شود ولتاژ ورودی از برق شهر توسط مقاومت 5M Ω به پایه وقفه خارجی، RBO، اعمال شده است. مدار واسطه (بافر) در ورودی پایه های وقفه خارجی از نوع اشمیت تریگر می باشد. بدین ترتیب مقدار ورودی به ازاء ولتاژ ورودی $0/8V_{DD} = 4^V$ در لبه بالا رونده و

خواهیم بود در لحظات نزدیک به عبور از صفر سیگنال وقفه خارجی، اعمال وقفه نمایم.



شکل (۳-۳)، اتصال خطوط الکتریکی به پایه وقفه خارجی

برای محاسبه زمان دقیق اعمال وقفه عبور از صفر به ترتیب زیر عمل خواهیم کرد:

$$v = v_{pk} \sin(2\pi ft) \quad , \quad v_{pk} = 311, f = 50\text{Hz}$$

$$0.8v_{DD} = 4^v = 311 \sin(2\pi \times 50 t_r)$$

$$\Rightarrow t_r = 4 \mu\text{s}$$

$$0.2v_{DD} = 1^v = 311 \sin(100\pi t_f)$$

$$\Rightarrow t_f = 10 \mu\text{s}$$

بنابراین وقفه عبور از صفر، در لبه بالا رونده 40 Hz بعد از وقوع صفر سیگنال و در لبه پایین رونده، 10 μs قبل از وقوع صفر، رخ خواهد داد که این میزان تقدم و تأخر در عمل قابل صرف نظر است.

۳-۲-۳- تولید و ارسال سیگنال پیوسته X10

ایجاد سیگنال پیوسته 120KHz، با استفاده از میکروکنترلر و بدون نیاز به مدار خارجی میسر است.

برای انجام اینکار از ماژول ccp در میکروکنترلر که مولد PWM می باشد بهره برده ایم.

در لحظه ارسال سیگنال توسط میکروکنترلر پالس مربعی 120KHz و با D.C.=50% تولید می گردد

تنظیم فرکانس پالس PWM، با استفاده از تابع Init PWM صورت می گیرد.

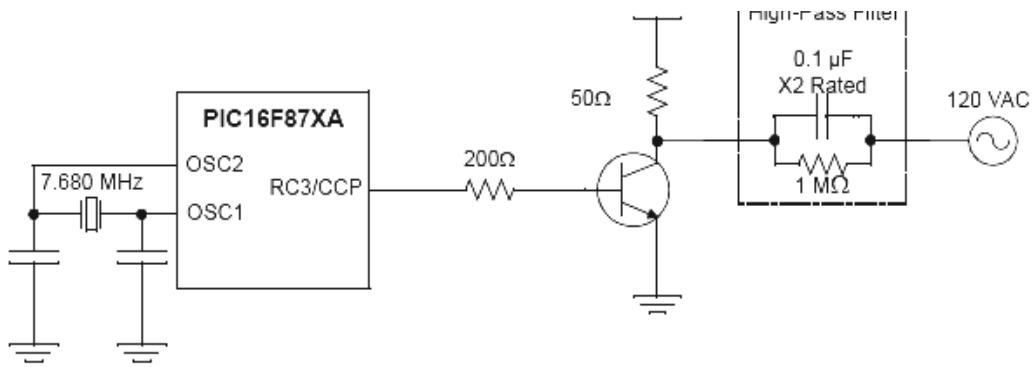
پیکربندی پایه های میکروکنترلر باید به نحوی باشد تا پالس PWM ارسال شود. از این رو رجیستر

TRISC که وظیفه پیکربندی درگاه C را بر عهده دارد باید پایه مربوط به ccp را به صورت خروجی

تنظیم نماید.

مطابق شکل ۳-۴، پالس خروجی از طریق یک طبقه تقویت کننده و فیلتر بالا گذر، بر روی خط برق

متناوب کوپل می گردد.



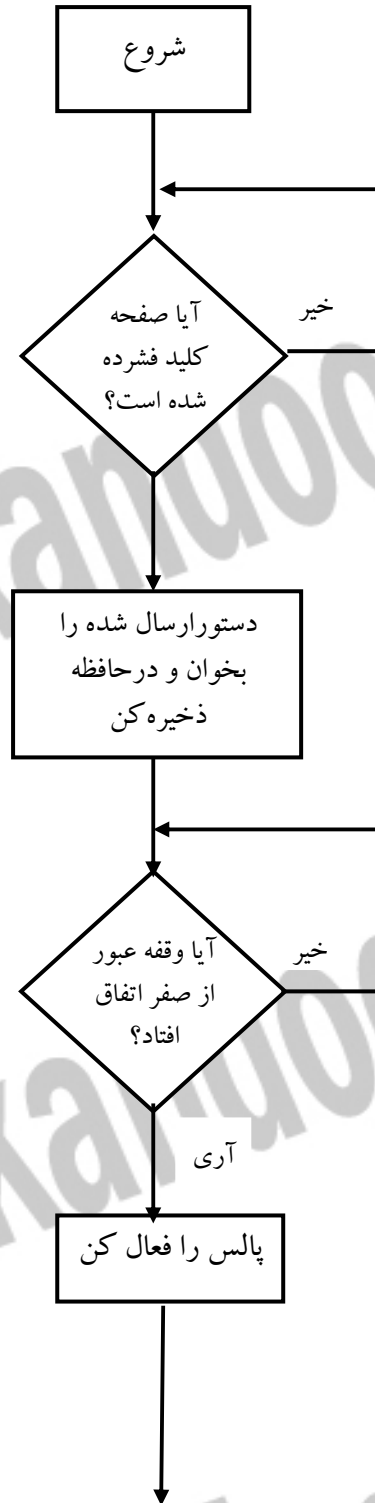
شکل (۳-۴)، مدار شماتیک ارسال سیگنال

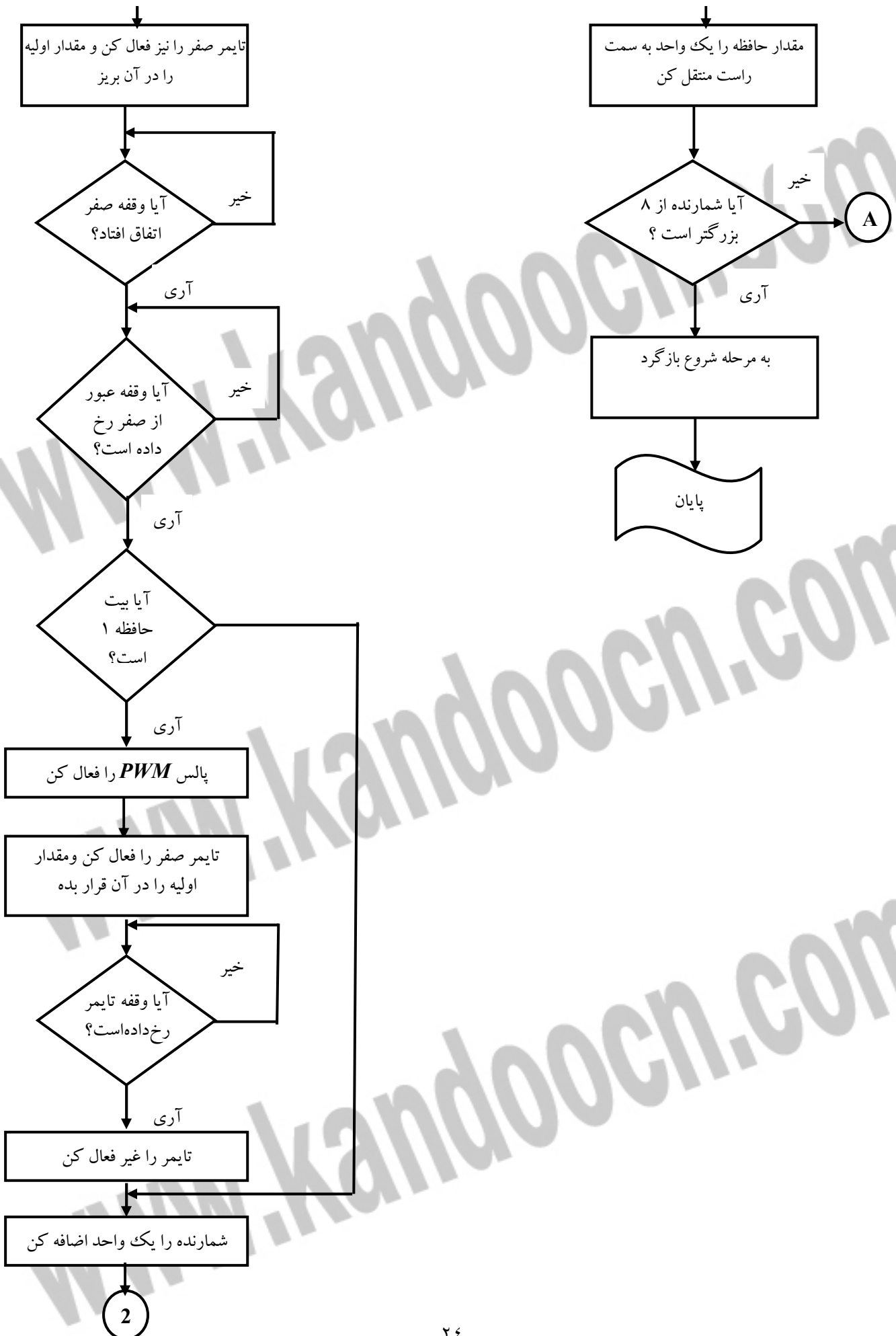
۳-۳- الگوریتم برنامه

در برنامه فرستنده، ابتدا دستور ارسالی از صفحه کلید خوانده شده و در حافظه ذخیره می شود. پس از آن با رخ داد اولین عبور از صفر ولتاژ خط، سیگنال خروجی *PWM*، به عنوان بیت شروع ارسال، فرستاده می شود. و سپس در هر عبور از صفر ولتاژ الکتریکی خطوط، یکی از بیت های ذخیره شده در حافظه ارسال می گردد. و در نهایت برنامه به خط اول بازگشته و منتظر دریافت دستور بعدی صفحه کلید می باشد.

نرم افزار *MicroC* جهت برنامه ریزی میکروکنترلرهای *PIC* به زبان برنامه طراحی شده است و قابلیت اشکال یابی و کامپایل و تولید معادل برنامه به زبان *Assembly* و همچنین معادل *Hex*، *Binary* کدهای تولید شده در برنامه را دارد.

این نرم افزار دارای توابع کتابخانه ای مختلف برای به کارگیری ماژولهای متنوع میکروکنترلرهای *PIC* و همچنین شیوه های ارتباط دهی با خارج می باشد. ترتیب اجزای مراحل فوق، در نمودار زیر نمایش داده شده است. همچنین متن برنامه نوشته شده به زبان *C*، در پیوست « الف » قابل دسترسی است.





مهمترین و اساسی ترین بخش در طراحی گیرنده ، طراحی طبقات تقویت کننده و فیلترینگ است چنانکه در فصلهای قبل اشاره شد ، منابع مختلف نویز موجود در شبکه برق و همچنین افت دامنه سیگنال ارسالی مانع از آشکار سازی صحیح سیگنال در گیرنده می گردد. ازاین رو طراحی دقیق و بهینه در این قسمت از اهمیت بسیار زیادی برخوردار است .

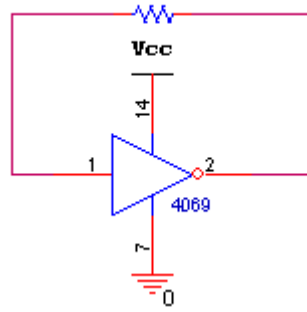
طراحی تقویت کننده ها و فیلترها با بکارگیری دروازه منطقی NOT صورت گرفته است .

مشخصه انتقالی دروازه NOT در شکل () نشان داده شده است مطابق شکل اگر دامنه سیگنال ورودی در محدوده اولیه مشخصه قرار داشته باشد ، سیگنال خروجی با دامنه 5V ، تقویت می شود ، همچنین با قرار گرفتن سیگنال در محدوده آخر مشخصه ، خروجی دروازه صفر خواهد بود .

چنانچه در شکل مشخص است ، محدوده میانی مشخصه انتقالی دارای شیب منفی بسیار زیاد می باشد .

بنابراین با قراردادن سیگنال ورودی در محدوده میانی مشخصه انتقالی می توان تقویت مطلوب را بدست آورد .

اکنون برای اطمینان از بایاس سیگنال در محدوده میانی و تقویت آن ، از فیدبک مقاومتی استفاده می نمایم (شکل ۳-۶)



شکل (۳-۶)

با تلاقی مشخصه انتقالی شبکه فیدبک و مشخصه انتقالی دروازه NOT، نقطه کار تقویت کننده در محدوده میانی حاصل می شود

۳-۴-۱- فیلترینگ:

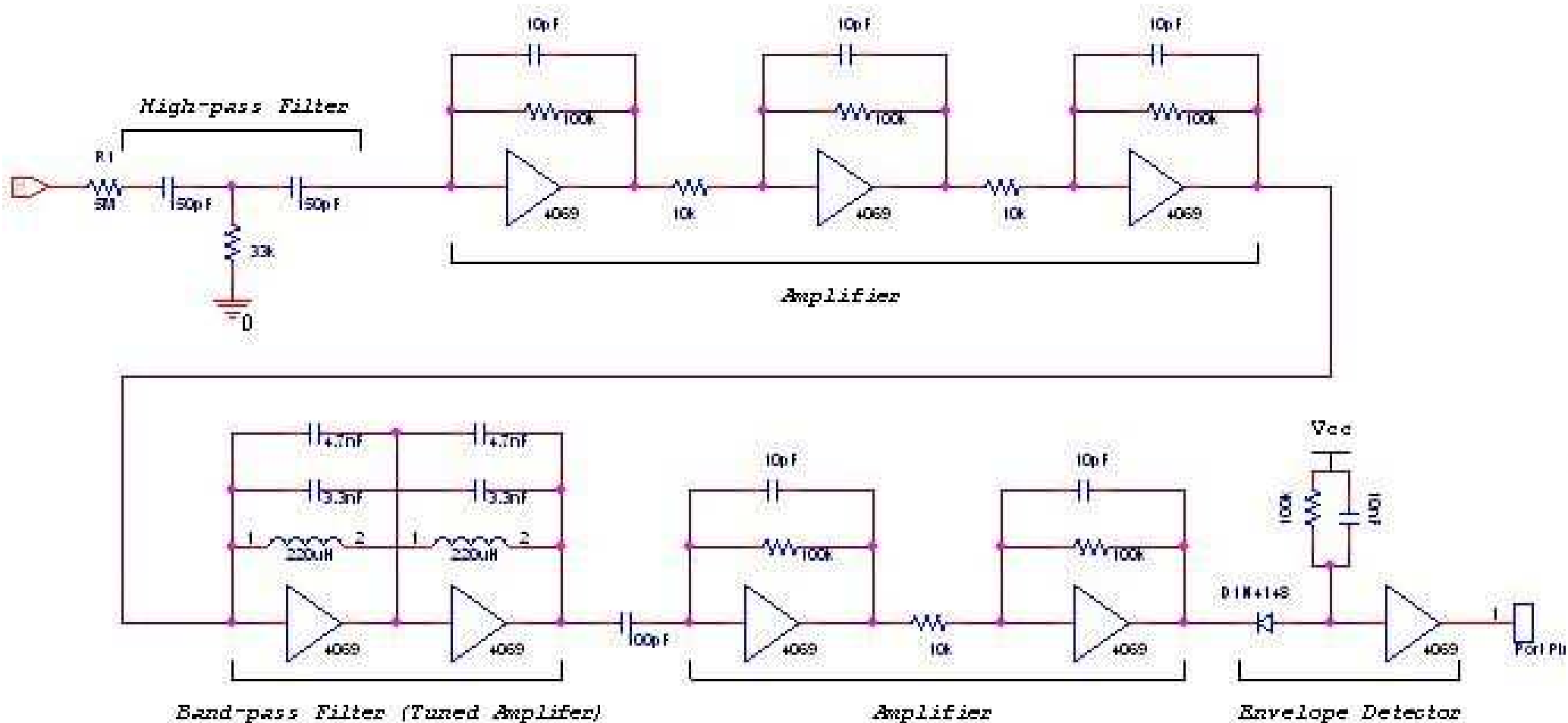
مشابه آنچه در بخش طراحی تقویت کننده ها گفته شد، چنانچه بجای استفاده از شبکه فیدبک مقاومتی از مدار تشدید LC موازی در شبکه فیدبک استفاده کنیم با تغییر امپدانس مدار فیدبک نقطه کار تقویت کننده تغییر می کند.

با در دست داشتن این ایده و تنظیم فرکانس تشدید مدار فیدبک حداکثر تقویت سیگنال ورودی در فرکانس مورد نظر صورت خواهد گرفت. در نتیجه به فیلتر میان گذر دست خواهیم یافت.

دو طبقه تقویت کننده نهایی می باشد و در آخر پوش سیگنال دریافتی آشکار شده ، و به پایه درگاه ورودی میکروکنترلر اعمال می شود .

در طراحی سخت افزار جانبی مدار گیرنده نیز به مانند مدار فرستنده از منبع تغذیه بدون ترانسفورماتور و همچنین کوپلاژ مستقیم خازنی استفاده شده است نمایش داده های دریافتی با استفاده از **LCD** با اتصال ۴ یا ۸ بیتی به درگاه میکروکنترلر و یا با بکارگیری **LCD** سریال امکان پذیر خواهد بود .
در این پروژه نمایش داده ها از طریق برقراری اتصال ۴ بیتی **LCD** به درگاه **D** از میکروکنترلر صورت پذیرفته است .

جهت خرید فایل word به سایت www.kandoo.cn.com مراجعه کنید
 یا با شماره های ۰۹۳۶۶۰۲۷۴۱۷ و ۰۹۳۶۶۴۰۶۸۵۷ و ۰۵۱۱-۶۶۴۱۲۶۰ تماس حاصل نمایید



شکل (۷-۳) ، طبقه تقویت کننده ورودی مدار گیرنده

وظیفه بخش کنترل قابل برنامه ریزی ، تشخیص و ذخیره داده دریافتی و نمایش اطلاعات متناظر با

داده‌ها بر روی نمایشگر می باشد . همزمان سازی بین عملیات ارسال و دریافت از طریق وقفه عبور از صفر

ولتاژ خطوط صورت می گیرد ، همچنین میزان تأخیر زمانی میان عملیات ارسال و دریافت باید محاسبه و در

نظر گرفته شود . در این صورت پس از وقوع وقفه عبور از صفر ، تایمر در میکروکنترلر فعال شده و بعد از

تأخیر از پیش تعیین شده تایمر غیر فعال شده و میکروکنترلر شروع به دریافت می کند. عمل دریافت با

آشکار شدن سیگنال شروع (سیگنال پیوسته 1 ms) آغاز می شود . سپس دریافت به صورت ۲ بایتی ، از

پایین رتبه ترین بیت آغاز می شود و هر بیت داده دریافتی در کلمه مورد نظر از حافظه ذخیره می شود . بعد

از پایان یافتن عملیات دریافت باید رشته های کاراکتری قابل نمایش متناظر با هر داده از جدول انتخاب

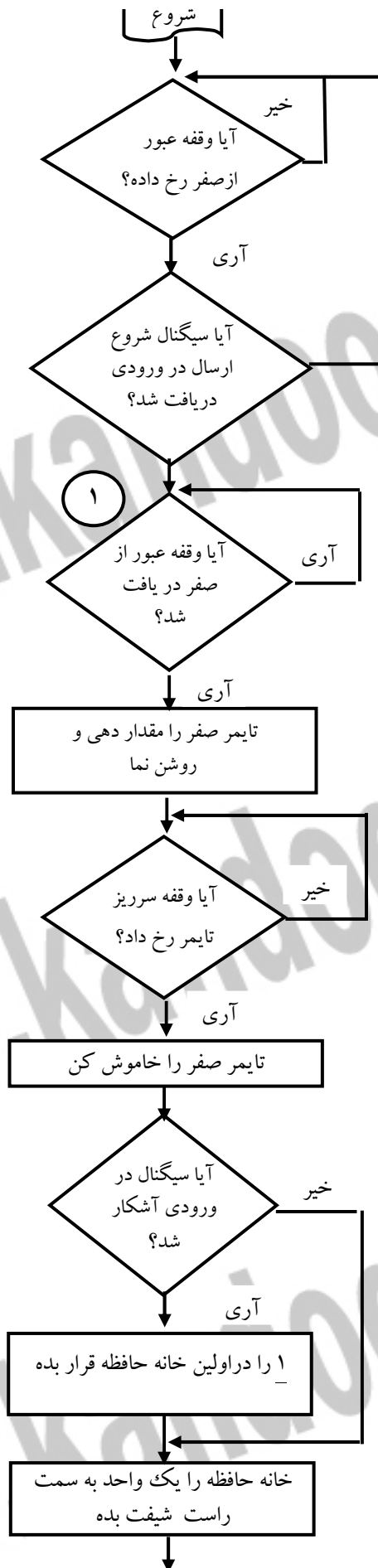
شود و در پایان دستور نمایش رشته انتخاب شده بر روی **LCD** داده می شود .

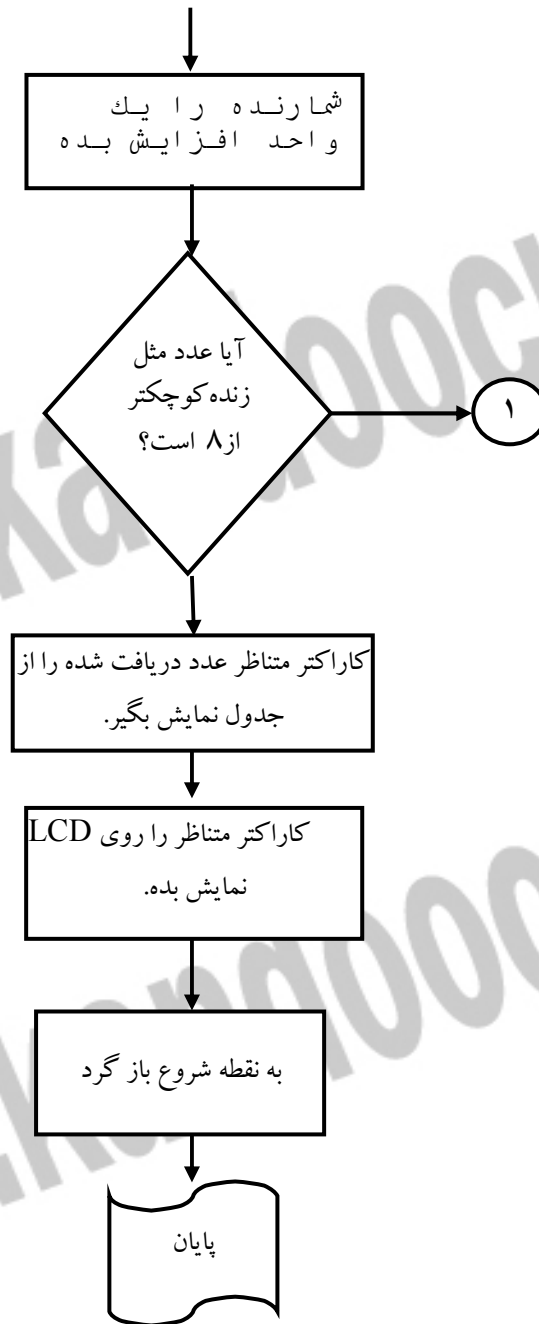
لازم به یادآوری است که دستورات نمایش و کنترل **LCD** و نیز بکارگیری ماژول های جانبی

میکروکنترلر مانند تایمرها و .. بسهولت و از طریق توابع کتابخانه ای موجود در کامپایلرها قابل انجام است

متن برنامه اجرا شده به زبان **C** در پیوست « ب » آورده شده است .

ترتیب کلی اجرای الگوریتم دریافت در نمودار زیر قابل مشاهده است .





```
unit BSProj;
```

```
#define LED1 portc.f7
#define LED2 portc.f6
#define LED3 portc.f5
#define LED4 portc.f4
#define key_port portd
```

```
unsigned short trans , t_sub,timer_over_flow=0,zero_crossing=0;
unsigned int pcnt , cnt,kp,keyreg;
```

```
void interrupt()
```

```
{
  if(INTCON.INT0IF)
  {
    INTCON2.INTEDG0 = ~INTCON2.INTEDG0;
    INTCON.INT0IF=0;
    zero_crossing=1;
  }
  if(INTCON.TMR0IF)
  {
    INTCON.TMR0IF = 0;
    timer_over_flow=1;
  }
}
```

```
unsigned char keyboard_read(void)
```

```
{
  unsigned char k,key;
  key_port=0xE0;
  k=key_port;
  switch(k)
  {
  case 0xEE:
    key=1;
    break;
  case 0xED:
```



```
break;
case 0xEB:
    key=3;
    break;
case 0xE7:
    key=10;
    break;
default :
key_port=0xD0;
k=key_port;
switch(k)
{
case 0xDE:
    key=4;
    break;
case 0xDD:
    key=5;
    break;
case 0xDB:
    key=6;
    break;
case 0xD7:
    key=11;
    break;
default :
key_port=0xB0;
k=key_port;
switch(k)
{
case 0xBE:
    key=7;
    break;
case 0xBD:
    key=8;
    break;
case 0xBB:
    key=9;
    break;
case 0xB7:
    key=12;
    break;
default :
```

```
k=key_port;
switch(k)
{
case 0x7E:
    key=13;
    break;
case 0x7D:
    key=0;
    break;
case 0x7B:
    key=14;
    break;
case 0x77:
    key=15;
    break;
default :
    key=16;
    break;
}
break;
}
break;
}
break;
}
return key;
}
```

```
void burst(void)
{
```

```
    LED1=1;
    Pwm_Start();
    TMR0H= 0xF8;
    TMR0L= 0x30;
    T0CON= 0x88; //enables the timer
    while(timer_over_flow==0);
    timer_over_flow=0;
    Pwm_Stop();
    T0CON= 0x08; //disables the timer
    LED1=0;
```

```
void transmit(unsigned char data)
{
    unsigned char i;
    zero_crossing=0;
    while(zero_crossing==0);
    zero_crossing=0;
    burst();
    for(i=0;i<8;i++)
    {
        while(zero_crossing==0);
        zero_crossing=0;
        if((data & 0x01)==1)
        {
            burst();
        }
        data=data >> 1;
    }
}
```

```
void main()
{
    unsigned char kp,i,transmit_code;

    INTCON=0xF0;
    INTCON2=0x84;
    TRISC=0;
    PORTC.f2=0;
    TRISD=0x0F;

    Pwm_Init(120000);
    Pwm_Change_Duty(127);

    LED4=1;
```

جهت خرید فایل word به سایت www.kandoo.cn.com مراجعه کنید

یا با شماره های ۰۹۳۶۶۰۲۷۴۱۷ و ۰۹۳۶۶۴۰۶۸۵۷ و ۰۶۶۴۱۲۶۰-۵۱۱ تماس حاصل نمایید

```
LED4=0;
```

```
while(1)
{
    delay_ms(100);
    LED4=0;
    kp = Keyboard_Read();
    if(kp!=16)
    {
        LED4=1;
        transmit_code=kp;
        transmit(transmit_code);
    }
}
```

```
# define RS PORTD.F2
# define EN PORTD.F3
# define P PORTD
# define signal PORTB.f1
# define tp PORTA.f0
# define out PORTA.f1
```

```
unsigned short trans , t_sub,timer_over_flow=0,zero_crossing=0;
unsigned int pcnt , cnt,kp,keyreg;
```

```
void interrupt()
{
if(INTCON.INT0IF)
{
INTCON2.INTEDG0 = ~INTCON2.INTEDG0;
INTCON.INT0IF=0;
zero_crossing=1;
}
if(INTCON.TMR0IF)
{
INTCON.TMR0IF = 0;
timer_over_flow=1;
}
}
}
```

```
unsigned char read(void)
{
while(zero_crossing == 0); //wait for zero crossing
tp=1;
zero_crossing = 0;
T0CON= 0x88; //enables the timer
while(timer_over_flow == 0);
timer_over_flow = 0;
T0CON= 0x08; //disables the timer
TMR0H= 0xFA;
```

```
tp=0;
if(signal == 0)
    return 1;
else
    return 0;
}
```

```
void display(unsigned char data,unsigned char line)
```

```
{
    char s[6];
    strcpy(s," ");
    lcd_out(line,11,&s[0]);
    switch(data)
    {
        case(0):
            strcpy(s,"0");
            break;
        case(1):
            strcpy(s,"1");
            break;
        case(2):
            strcpy(s,"2");
            break;
        case(3):
            strcpy(s,"3");
            break;
        case(4):
            strcpy(s,"4");
            break;
        case(5):
            strcpy(s,"5");
            break;
        case(6):
            strcpy(s,"6");
            break;
        case(7):
            strcpy(s,"7");
            break;
        case(8):
            strcpy(s,"8");
    }
```

```
case(9):
    strcpy(s,"9");
    break;
case(10):
    strcpy(s,"F1");
    break;
case(11):
    strcpy(s,"F2");
    break;
case(12):
    strcpy(s,"F3");
    break;
case(13):
    strcpy(s,"Start");
    break;
case(14):
    strcpy(s,"Stop");
    break;
case(15):
    strcpy(s,"Enter");
    break;
}
lcd_out(line,11,&s[0]);

}
```

```
void main()
{
    unsigned char kp,i,data;
```

```
TMR0H= 0xFA;
TMR0L= 0x24;
INTCON=0xF0;
INTCON2=0x84;
TRISA=0xF0;
TRISD=0;
TRISC=0;
PORTD=0;
```

```
Lcd_Init(&PORTD);  
Lcd_Cmd(LCD_CURSOR_OFF); // Turn off cursor  
Lcd_Out(1, 1, "Receive = "); // Print text at LCD
```

```
while(1)  
{  
    data=0;  
    for(i=0;i<8;i++)  
    {  
        data=data >> 1;  
        if(read()==1)  
        {  
            Data |= 0x80;  
        }  
    }  
  
    data &= 0x0F;  
    display(data,1);  
  
    for(i=0;i<data;i++)  
    {  
        out=1;  
        delay_ms(1);  
        out=0;  
        delay_ms(1);  
    }  
  
    zero_crossing = 0;  
}
```


جهت خرید فایل word به سایت www.kandoocn.com مراجعه کنید
یا با شماره های ۰۹۳۶۶۰۲۷۴۱۷ و ۰۹۳۶۶۴۰۶۸۵۷ و ۰۶۶۴۱۲۶۰-۵۱۱ تماس حاصل نمایید

Filename: Document1
Directory:
Template: C:\Documents and Settings\hadi tahaghoghi\Application
Data\Microsoft\Templates\Normal.dotm
Title: فصل اول
Subject:
Author: Dear User!
Keywords:
Comments:
Creation Date: 3/28/2012 5:35:00 PM
Change Number: 1
Last Saved On:
Last Saved By: hadi tahaghoghi
Total Editing Time: 0 Minutes
Last Printed On: 3/28/2012 5:35:00 PM
As of Last Complete Printing
Number of Pages: 40
Number of Words: 6,580 (approx.)
Number of Characters: 37,506 (approx.)