

温度データロガー

概要

温度センサーからのデータを一定周期で読み取り、RS232C(TTLレベル)として出力します。周期は、1秒間隔、1分間隔、5分間隔、10分間隔の4モードから選ぶ事が出来ます。またPIC12F683内部に温度データを蓄積(EEPROMに記録)する機能も備えています。その記憶容量は、128データ(1データは10ビットなので2バイトを使用)となります。

温度センサーについて

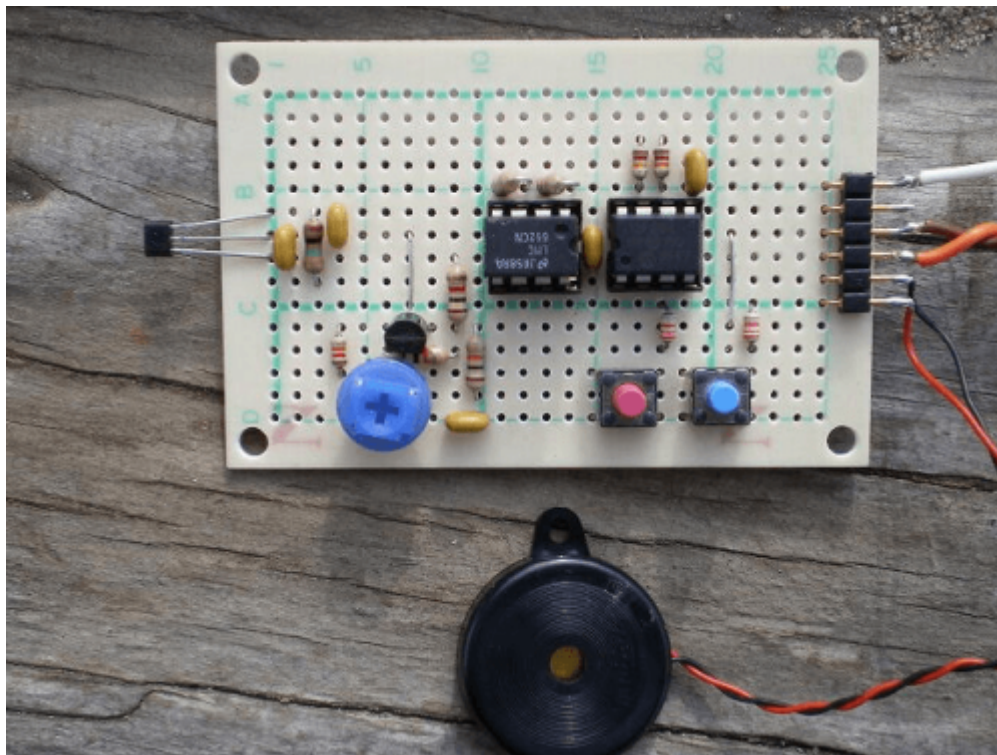
温度センサーには、高精度温度センサS8100B (SEIKO)を使用しました。このセンサーの主な特長は、

- センサ・定電流回路 オペアンプを内蔵
- 電源5V10μAtype(低消費)
- 測定温度範囲：-40 ~ +100
- リニア出力電圧-8.1mV/K(-8.1mV/°C)→今回は8mVで計算しています。
Ta=-20°C 1.900V
Ta=+30°C 1.497V
Ta=+80°C 1.085V
- リニアリティ(直接性)：1.0(-20 ~ +80)
- 再現性：±0.3%
- Vssを基準とした温度電圧出力
- 低消費電流：10μA(25°C)typ

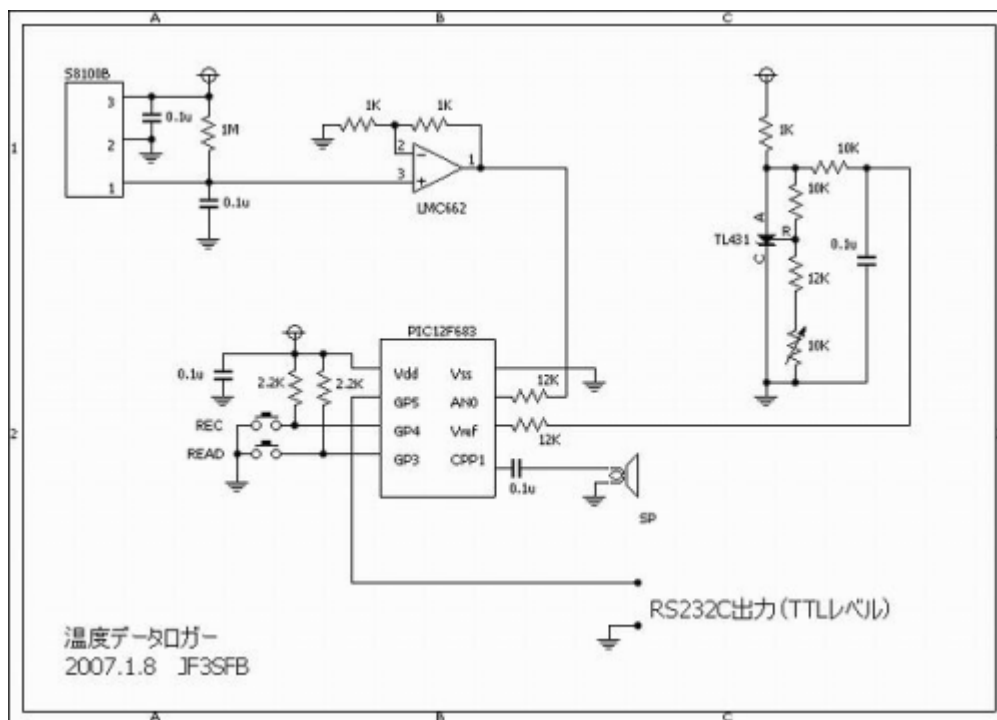
となっています。

ハードウェア構成

1. S8100Bによって温度を電圧に変換します。
2. この出力電圧をオペアンプLMC662CNを利用して2倍に増幅します。
3. PICではA/D変換機能を使ってデータを取り込みます。
PICのA/D変換(10ビット=1024)で使用する、基準電圧(TL431)を、
1024×4096→4.096V
にして、1ビットあたりの精度を、4mVとします。
4. PICで補正されたデータをRS232C(TTLレベル)として出力します。
5. 記録SW[REC]と読出SW[READ]を設けています。



回路図



処理説明

1. 周期的に、A/D変換して温度データを得ます
 - 周期設定 (立ち上げ時、GPIO.F4 GPIO.F3
4通りの設定ができる
1秒間隔 GPIO.F4 "1" GPIO.F3 "1" 128秒 (約2分))

- 1分間隔 GPIO.F4 "0" GPIO.F3 "1" 128分 (約2時間)
- 5分間隔 GPIO.F4 "1" GPIO.F3 "0" 640分 (約10時間)
- 10分間隔 GPIO.F4 "0" GPIO.F3 "0" 1280分 (約20時間)
2. 得られたデータに4mVを掛けます
3. 最も電圧が高くなる、-40 では4.120mVとなります。
 $(1.900\text{mV} \times 2) + (8\text{mV} \times 2 \times (40^\circ\text{C} - 20^\circ\text{C})) \rightarrow 4.120\text{mV}$
4. 補正します (小数点第1の位まで求めます)
 $((4120 - \text{temp}) \times 10) / 16 - 400$
5. 結果をRS232C出力します
6. 記録と読出
 - 記録モード GPIO.F4
 データをEEPROMに記録します
 記憶容量は128データ (1データは2バイト)
 - 読出モード GPIO.F3
 EEPROMより読出してUSARTに出力します

ソースコード

ThermoMeter.c

```
//*****
*
/*
    【温度計】
    高精度3端子CMOS温度センサS8100B
    : センサ・定電流回路 オペアンプを内蔵
    : 電源:5V10μAtype(低消費)
    : リニア電圧出力: -8.0mV/°C
    : 測定温度範囲:-40 ~ +100
    : リニア出力電圧 -8.1mV/K (-8.1mV/°C)
    Ta=-20°C 1.900V
    Ta=+30°C 1.497V
    Ta=+80°C 1.085V
    : リニアリティ (直接性) : 1.0(-20 ~ +80 °C)
    : 再現性 : ±0.3%
    Vssを基準とした温度電圧出力
    : 低消費電流 : 10μA (25°C) typ
    2倍に増幅する。使用オペアンプはLMC662CN
    補正した結果をUSART(RS232C)で出力する。
    記録モード GPIO.F4
    : データをEEPROMに書き込む
    : 記憶容量は128データ (1データは2バイト)
    再生モード GPIO.F3
    : EEPROMより読み込みUSARTに出力する。
    周期設定 (立ち上げ時) GPIO.F4 GPIO.F3
    : 4通りの設定ができる。
    : 1秒間隔 GPIO.F4 "1" GPIO.F3 "1" 128秒 (約2分)
    : 1分間隔 GPIO.F4 "0" GPIO.F3 "1" 128分 (約2時間)
    : 5分間隔 GPIO.F4 "1" GPIO.F3 "0" 640分 (約10時間)
    : 10分間隔 GPIO.F4 "0" GPIO.F3 "0" 1280分 (約20時間)
```

```

履歴
: 2007.1.2 初期バージョン作成

*/
//*****
*

static unsigned    int        timeCnt, cycleTime;
static unsigned    short     startFlag;

void    interrupt(){
    if (INTCON.T0IF == 1) {          // 約30Hz = (1 / 8000000) * 4 * 256 *
256
        INTCON.T0IF = 0;
    }
    if (PIR1.TMR1IF == 1) {          // 約4Hz = (1 / 8000000) * 4 * 8 * 256
* 256
        PIR1.TMR1IF = 0;
        //
        timeCnt++;
        if (timeCnt >= cycleTime) {  // 最大で約16000秒(約4.5時間)のカウントが
可能
            timeCnt = 0;
            startFlag = 1;
        }
    }
}

//*****
*

void    Pwm_Change_DutyEx(unsigned int duty_ratio)
{
    CCP1L = duty_ratio >> 2;
    CCP1CON.F6 = duty_ratio & 0b00000001;
    CCP1CON.F7 = (duty_ratio & 0b00000010) >> 1;
}

//*****
*

void    Soft_Uart_Write_String(char *buf)
{
    short    len, i;
    len = strlen(buf);
    for (i = 0; i < len; i++) {
        INTCON.GIE = 0;
        Soft_Uart_Write(buf[i]);
        INTCON.GIE = 1;
        Delay_ms(2);
    }
}

```

```
//*****
*

void buzzer(unsigned short cnt, unsigned short interval)
{
    short    i, j;
    for (i = 0; i < cnt; i++) {
        Pwm_Start();
        for (j = 0; j < interval; j++)
            Delay_ms(1);
        Pwm_Stop();
        for (j = 0; j < interval; j++)
            Delay_ms(1);
    }
}

//*****
*

void main()
{
    static    unsigned    char    buf[10];
    static    unsigned    short    recFlag, lowData, hiData;
    static    unsigned    int      ad0, temp, cnt, len, address;
    //
    OSCCON = 0b01110000;    // クロックは8Mhz
    CMCON0 = 0b00000111;    // コンパレータは使用しない。
    ANSEL = 0b00000011;    // AN0□AN1を使用する。
    TRISIO = 0b00011011;
    OPTION_REG = 0b10000111;
    PIE1.TMR1IE = 1;
    PIR1.TMR1IF = 0;
    T1CON = 0b00110001;
    INTCON = 0b01100000;
    ADCON0.VCFG = 1;
    //
    Pwm_Init(3000);    // 3Khz
    Pwm_Change_DutyEx(1024 / 2);
    //
    Soft_Uart_Init(GPIO, 3, 5, 9600, 0);
    //
    timeCnt = 0;
    startFlag = 0;
    address = 0;
    recFlag = 0;
    //
    if ((GPIO.F4 == 1) && (GPIO.F3 == 1)) {
        cycleTime = 2;    // 1秒
        buzzer(1, 200);
    }
}
```

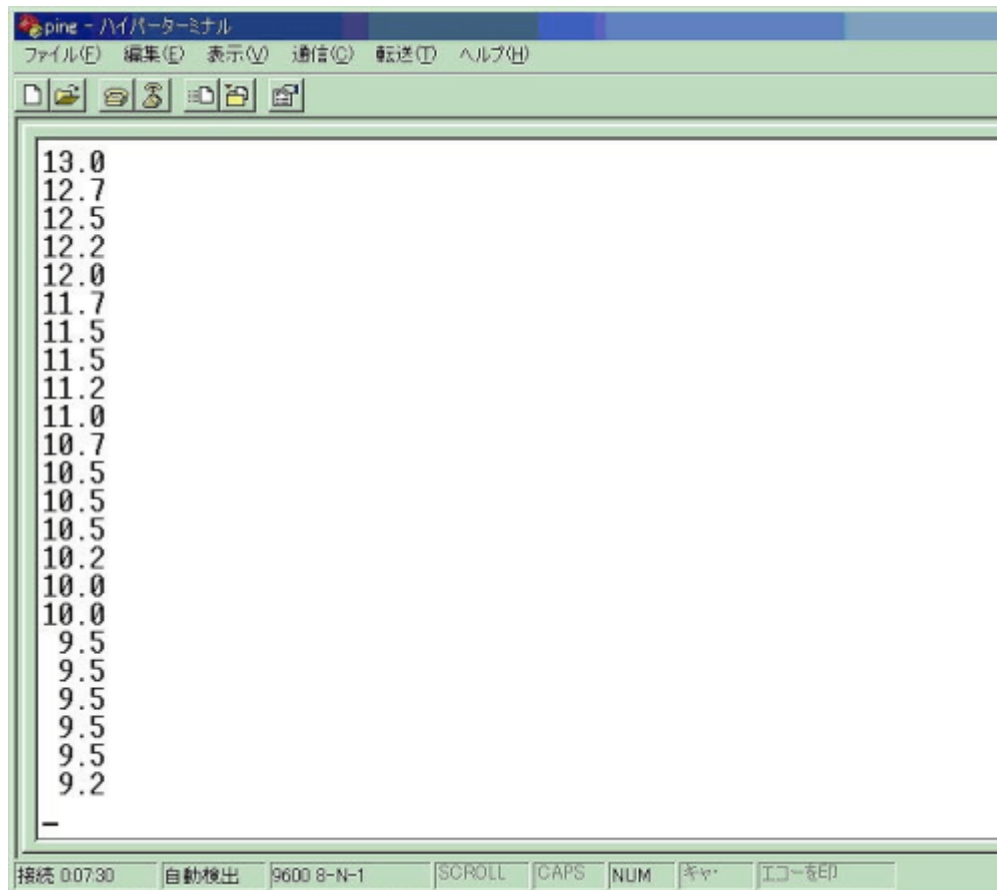
```
if ((GPIO.F4 == 0) && (GPIO.F3 == 1)) {
    cycleTime = 4 * 60;          // 1分
    buzzer(2, 200);
}
if ((GPIO.F4 == 1) && (GPIO.F3 == 0)) {
    cycleTime = 4 * 300;        // 5分
    buzzer(3, 200);
}
if ((GPIO.F4 == 0) && (GPIO.F3 == 0)) {
    cycleTime = 4 * 600;        // 10分
    buzzer(4, 200);
}
//
INTCON.GIE = 1;                // これ以降の処理で割り込みを許可する。
//
while (1) {
    if ((GPIO.F4 == 1) && (GPIO.F3 == 1))
        break;
}
Delay_ms(1000);
buzzer(5, 100);
//
while (1) {
    //
    if ((recFlag == 0) && (GPIO.F4 == 0)) {    // write mode
        recFlag = 1;
        address = 0;
        buzzer(2, 100);
    }
    if (GPIO.F3 == 0) {    // read mode
        buzzer(2, 100);
        address = 0;
        for (cnt = 0; cnt < 256; cnt += 2) {
            lowData = Eeprom_Read(address++);
            Delay_ms(20);
            hiData = Eeprom_Read(address++);
            Delay_ms(20);
            ad0 = lowData | ((hiData << 8) & 0x300);
            //
            temp = ad0 * 4;
            temp = (((4120 - temp) * 10) / 16) - 400;
            WordToStr(temp, buf);
            buf[0] = buf[1];
            buf[1] = buf[2];
            buf[2] = buf[3];
            buf[3] = '.';
            Soft_Uart_Write_String(&buf[1]);
            Soft_Uart_Write_String("\n\r");
            Delay_ms(100);
        }
        address = 0;
    }
}
```

```
        buzzer(3, 100);
    }
    if (startFlag == 0)
        continue;
    startFlag = 0;
    buzzer(1, 100);
    //
    ad0 = Adc_Read(0);
    //
    temp = ad0 * 4;
    temp = (((4120 - temp) * 10) / 16) - 400;
    WordToStr(temp, buf);
    buf[0] = buf[1];
    buf[1] = buf[2];
    buf[2] = buf[3];
    buf[3] = '.';
    Soft_Uart_Write_String(&buf[1]);
    Soft_Uart_Write_String("\n\r");
    //
    if (recFlag == 1) {
        Eeprom_Write(address++, (ad0 & 0xFF));
        Delay_ms(20);
        Eeprom_Write(address++, ((ad0 >> 8) & 0x03));
        Delay_ms(20);
        //
        if (address >= 256) {
            recFlag = 0;
            address = 0;
            buzzer(3, 100);
        }
    }
}

//*****
*
```

動作確認

PCのハイパーターミナルを使って動作確認をしました。＊PCとの接続は、レベル変換が必要となります。別途作成しましたRS232Cレベル変換ユニットを利用してPCと接続します。



著作権表示 copyright notice

このページは稲崎様の閉鎖したHPのコピーで、著作権は稲崎様にあります。[詳細](#) This page is a copy of Mr. Inasaki's closed website, and the copyright is held by him.[Details](#)

From:

<http://deepsky.jp/wiki/> - うごくといいな

Permanent link:

<http://deepsky.jp/wiki/doku.php?id=elechobby:picdic:pic12f683:1>

Last update: **2020/05/01 17:23**

