

温度計(温度制御機能付き)

概要

温度センサ^①(LM35DZ)を利用した温度計を製作しました。温度表示だけでは面白くありませんので、以下のような機能を実装しました。

- 現在温度、最小温度、最大温度、平均温度を表示する。
- 温度制御機能を実装する。(設定した閾値を上回ると制御出力が出る)

動作原理

- 温度センサーにはLM35DZを使用します。
- その出力を増幅せずにPIC入力とします。(10倍程度に増幅するのが一般的のようですが...)
- PICのA/D変換のVref+を+2.5Vとします。
- これで精度が2.44mV($2.5V \div 1024$)になります。
- LM35DZの出力は、温度係数が10.0mV/°C なので約0.25 単位の測定が出来ます。(充分ですね)
- 温度表示画面では、現在温度、最小温度、最大温度、平均温度を計算し1秒周期で表示します。
- 温度制御画面では、閾値(threshold)の変更や、温度制御(上限制御のみ実装)をするか否かの設定が出来

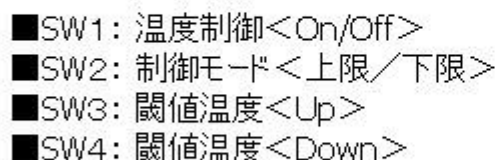
ます。

- 閾値を上回ると、ブザー音(0.1秒)^②LED(点滅周期が短くなる)、リレ^③ONを出力します。
- 閾値を下回ると、ブザー音(0.1秒)^②LED(点滅周期が遅くなる)、リレ^③OFFを出力します。
ヒステリシス制御します。例えば、閾値が22 である場合、
リレーがONとなるのは、現在温度が23 以上になったときです。
リレーがOFFとなるのは、現在温度が21 以下になったときです。
- 閾値は、PICのEEPROMに記憶しますので電源をOFFにしても、次回ON時には閾値を再設定する必要はあり

ません。

温度制御には、制御の安定化のために、ヒステリシス制御を採用したかったのですが^④mikro-Cのフリー制限(2Kワード)を超えてしまい諦めました。何とか実装できました。同様に、温度制御(下限制御)も実装を諦めました。

回路図



スイッチ入力、平均温度等の見直しをした最終版

```
//*****
*

#define          RELAY          PORTB.F4

#define          SW1             PORTA.F5
#define          SW2             PORTB.F0
#define          SW3             PORTB.F1
#define          SW4             PORTB.F2

//*****
*

static unsigned   int           nowData, maxData, minData, aveData,
```

```

thresholdData;
static unsigned char buf[8], sw3, sw4;

//*****

void interrupt(){
    if (PIR1.TMR1IF == 1) {
        PIR1.TMR1IF = 0;
        PORTA.F4 = ~PORTA.F4;
        if (sw3 == 0)
            sw3 = (SW3 == 0) ? 1 : 0;
        if (sw4 == 0)
            sw4 = (SW4 == 0) ? 1 : 0;
    }
}

//*****

void IntToStrEx(int number, char *buf)
{
    IntToStr(number, buf);
    buf[7] = 0x00;
    buf[6] = buf[5];
    buf[5] = '.';
}

//*****

void buzzer()
{
    Pwm_Start();
    Delay_ms(100);
    Pwm_Stop();
}

//*****

void ThermoCntl()
{
    // 温度制御をするかしないかを判断する。
    if (SW2 == 1) {
        Lcd_Custom_Out(1, 9, "<----->"); // 温度制御しない。
        RELAY = 0;
        T1CON.T1CKPS1 = 1;
    } else {
        Lcd_Custom_Out(1, 9, "<Upper>"); // 温度制御する。
        // 制御出力をONにするかを判断する。
    }
}

```

```
    if ((nowData > thresholdData) && (RELAY == 0)) {
        buzzer();
        RELAY = 1;
        T1CON.T1CKPS1 = 0;
        T1CON.T1CKPS0 = 1;
    }
    // 制御出力をOFFにするかを判断する。ヒステリシス制御！
    if ((nowData < (thresholdData - 10)) && (RELAY == 1)) {
        buzzer();
        RELAY = 0;
        T1CON.T1CKPS1 = 1;
        T1CON.T1CKPS0 = 0;
    }
}
//
if (sw3 == 1) {    // 閾値を + 1 する。
    sw3 = 0;
    if (thresholdData < 990)
        thresholdData = ((thresholdData / 10) + 1) * 10;
    Eeprom_Write(0, thresholdData & 0xFF);
    Eeprom_Write(1, ((thresholdData >> 8) & 0xFF));
}
//
if (sw4 == 1) {    // 閾値を - 1 する。
    sw4 = 0;
    if (thresholdData > 0)
        thresholdData = ((thresholdData / 10) - 1) * 10;
    Eeprom_Write(0, thresholdData & 0xFF);
    Eeprom_Write(1, ((thresholdData >> 8) & 0xFF));
}
// 閾値温度を表示する。
IntToStrEx(thresholdData, buf);
Lcd_Custom_Out(2, 1, "threshold->");
Lcd_Custom_Out(2, 12, &buf[3]);
}

//*****
*

void main()
{
    unsigned    int        ad2, tmp;
    unsigned    char        cnt, flg;
    //
    OSCCON = 0b01110000;    // 内臓クロックを8Mhzに設定する。
    CMCON = 0b00000111;    // コンパレータは使用しない。
    ANSEL = 0b00000100;    // A/D変換はAN2を使用する。
    TRISA = 0b00101100;
    TRISB = 0b00000111;
    // タイマー 1 を設定する。
```

```
PIE1.TMR1IE = 1;
PIR1.TMR1IF = 0;
T1CON.T1CKPS1 = 1;
T1CON.T1CKPS0 = 0;
T1CON.TMR1ON = 1;
//
ADCON1.VCFG1 = 1;
ADCON1.VCFG0 = 0;
//
Lcd_Custom_Config(&PORTA, 6, 7, 0, 1, &PORTB, 5, 6, 7);
Lcd_Custom_Cmd(LCD_CURSOR_OFF);
Lcd_Custom_Cmd(Lcd_Clear);
//
Pwm_Init(5000);          // 5Khz
tmp = (PR2 << 2) / 2;
CCPR1L = tmp >> 2;
CCP1CON.F6 = tmp & 0b00000001;
CCP1CON.F7 = (tmp & 0b00000010) >> 1;
buzzer();
//
RELAY = 0;
nowData = 0;
maxData = 0;          // 0°
minData = 1000;       // 100°
aveData = 0;          // 0°
thresholdData = Eeprom_Read(1);
thresholdData = thresholdData << 8;
thresholdData = thresholdData | Eeprom_Read(0);
if ((thresholdData < 0) || (thresholdData > 990))
    thresholdData = 0;
cnt = 0;
sw3 = sw4 = 0;
flg = 0;
//
INTCON.PEIE = 1;      // これ以降の処理で割り込みを許可する。
INTCON.GIE = 1;       // これ以降の処理で割り込みを許可する。
//
while (1) {
    for (cnt = 0; cnt < 60; cnt++) {
        ad2 = Adc_Read(2);
        nowData = (int)((double)ad2 * 2.44);
        maxData = maxData < nowData ? nowData : maxData;
        minData = minData > nowData ? nowData : minData;
        aveData += nowData;
        // 画面をクリアする。
//        Lcd_Custom_Cmd(Lcd_Clear);
        // 現在温度を表示する。
        IntToStrEx(nowData, buf);
        Lcd_Custom_Out(1, 1, "now");
        Lcd_Custom_Out(1, 4, &buf[3]);
        // 温度制御画面に切り替えるかをチェックする。
```

```
        if (SW1 == 0) {
            ThermoCntl();
            //
            Delay_ms(1000);
            continue;
        }
        // 最大温度を表示する。
        IntToStrEx(maxData, buf);
        Lcd_Custom_Out(2, 8, " max");
        Lcd_Custom_Out(2, 12, &buf[3]);
        // 最小温度を表示する。
        IntToStrEx(minData, buf);
        Lcd_Custom_Out(2, 1, "min");
        Lcd_Custom_Out(2, 4, &buf[3]);
        // 平均温度を表示する。
        if (flg == 0)
            tmp = aveData / (cnt + 1);
        else
            tmp = aveData / (cnt + 2);           // 前回の平均温度を考慮する。
        IntToStrEx(tmp, buf);
        Lcd_Custom_Out(1, 9, "ave");
        Lcd_Custom_Out(1, 12, &buf[3]);
        //
        Delay_ms(1000);
    }
    aveData = aveData / 60;           // 前回の平均温度を考慮する。(引き継ぐ)
    flg = 1;
}

//*****
*
```

(旧版) ヒステリシス制御に対応した版です。

ThermoMeter2old2.c

```
//*****
*

#define RELAY PORTB.F4

#define SW1 PORTA.F5
#define SW2 PORTB.F0
#define SW3 PORTB.F1
#define SW4 PORTB.F2

//*****
*
```

```
unsigned int      nowData, maxData, minData, aveData,
thresholdData;
unsigned char     buf[10];

//*****
*

void interrupt(){
    if (PIR1.TMR1IF == 1) {
        PIR1.TMR1IF = 0;
        PORTA.F4 = ~PORTA.F4;
    }
}

//*****
*
/*
void Pwm_Change_DutyEx(unsigned int duty_ratio)
{
    CCPR1L = duty_ratio >> 2;
    CCP1CON.F6 = duty_ratio & 0b00000001;
    CCP1CON.F7 = (duty_ratio & 0b00000010) >> 1;
}
*/
//*****
*

void IntToStrEx(int number, char *buf)
{
    IntToStr(number, buf);
    buf[7] = 0x00;
    buf[6] = buf[5];
    buf[5] = '.';
}

//*****
*

void buzzer()
{
    Pwm_Start();
    Delay_ms(100);
    Pwm_Stop();
}

//*****
*

void ThermoCntl()
{

```

```
// 温度制御をするかしないかを判断する。
if (SW2 == 1) {
    Lcd_Custom_Out(1, 9, "<----->");    // 温度制御しない。
    RELAY = 0;
    T1CON.T1CKPS1 = 1;
} else {
    Lcd_Custom_Out(1, 9, "<Upper>");    // 温度制御する。
    // 制御出力をONにするかを判断する。
    if ((nowData > thresholdData) && (RELAY == 0)) {
        buzzer();
        RELAY = 1;
        T1CON.T1CKPS1 = 0;
    }
    // 制御出力をOFFにするかを判断する。ヒステリシス制御！
    if ((nowData < (thresholdData - 10)) && (RELAY == 1)) {
        buzzer();
        RELAY = 0;
        T1CON.T1CKPS1 = 1;
    }
}
//
if (SW3 == 0) {    // 閾値を+ 1 する。
    if (thresholdData < 990)
        thresholdData = ((thresholdData / 10) + 1) * 10;
    Eeprom_Write(0, thresholdData & 0xFF);
    Eeprom_Write(1, ((thresholdData >> 8) & 0xFF));
}
//
if (SW4 == 0) {    // 閾値を- 1 する。
    if (thresholdData > 0)
        thresholdData = ((thresholdData / 10) - 1) * 10;
    Eeprom_Write(0, thresholdData & 0xFF);
    Eeprom_Write(1, ((thresholdData >> 8) & 0xFF));
}
// 閾値温度を表示する。
IntToStrEx(thresholdData, buf);
Lcd_Custom_Out(2, 1, "threshold->");
Lcd_Custom_Out(2, 12, &buf[3]);
}

//*****
*

void main()
{
    unsigned    int        ad2, tmp;
    unsigned    char        cnt;
    //
    OSCCON = 0b01110000;    // 内臓クロックを8Mhzに設定する。
    CMCON = 0b00000111;    // コンパレータは使用しない。
}
```

```
ANSEL = 0b00000100;          // A/D変換はAN2を使用する。
TRISA = 0b00101100;
TRISB = 0b00000111;
// タイマー 1 を設定する。
PIE1.TMR1IE = 1;
PIR1.TMR1IF = 0;
T1CON.T1CKPS0 = 1;
T1CON.T1CKPS1 = 1;
T1CON.TMR1ON = 1;
//
ADCON1.VCFG1 = 1;
ADCON1.VCFG0 = 0;
//
Lcd_Custom_Config(&PORTA, 6, 7, 0, 1, &PORTB, 5, 6, 7);
Lcd_Custom_Cmd(LCD_CURSOR_OFF);
//   Lcd_Custom_Cmd(Lcd_Clear);
//
Pwm_Init(5000);      // 5Khz
tmp = (PR2 << 2) / 2;
CCPR1L = tmp >> 2;
CCP1CON.F6 = tmp & 0b00000001;
CCP1CON.F7 = (tmp & 0b00000010) >> 1;
buzzer();
//
RELAY = 0;
nowData = 0;
maxData = 0;
minData = 1000;
thresholdData = Eeprom_Read(1);
thresholdData = thresholdData << 8;
thresholdData = thresholdData | Eeprom_Read(0);
if ((thresholdData < 0) || (thresholdData > 990))
    thresholdData = 0;
cnt = 0;
//
INTCON.PEIE = 1;      // これ以降の処理で割り込みを許可する。
INTCON.GIE = 1;      // これ以降の処理で割り込みを許可する。
//
while (1) {
    aveData = 0;
    for (cnt = 0; cnt < 60; cnt++) {
        Lcd_Custom_Cmd(Lcd_Clear);
        ad2 = Adc_Read(2);
        nowData = (int)((double)ad2 * 2.44);
        maxData = maxData < nowData ? nowData : maxData;
        minData = minData > nowData ? nowData : minData;
        aveData += nowData;
        // 現在温度を表示する。
        IntToStrEx(nowData, buf);
        Lcd_Custom_Out(1, 1, "now");
        Lcd_Custom_Out(1, 4, &buf[3]);
    }
```

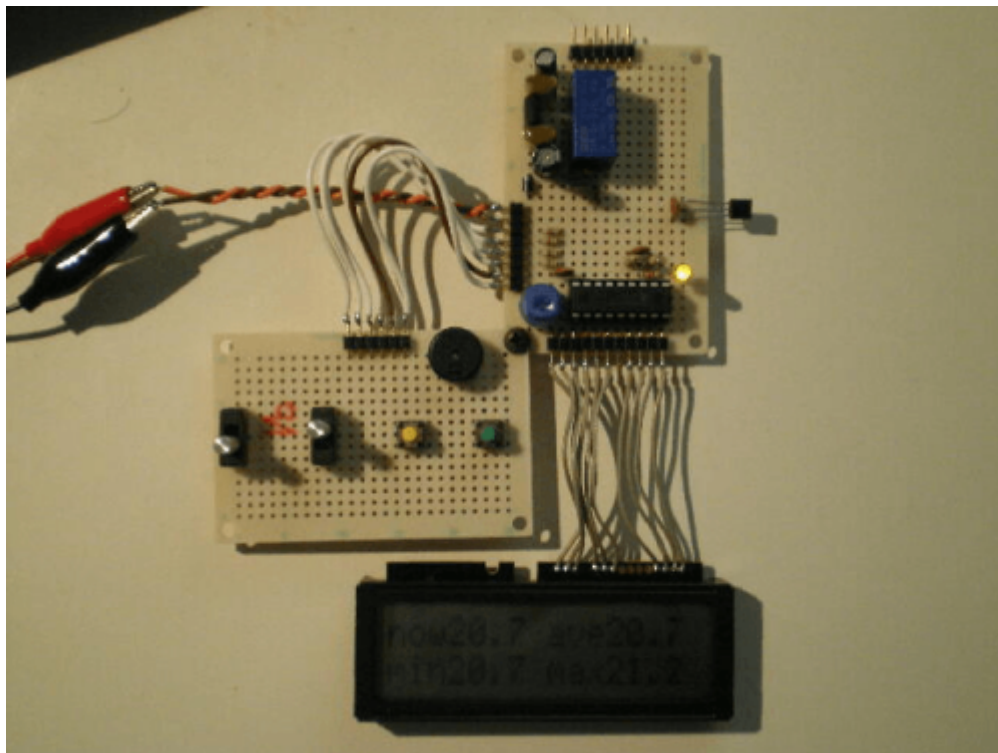
```
// 温度制御をするかをチェックする。
if (SW1 == 0) {
    ThermoCntl();
    //
    Delay_ms(500);
    continue;
}
// 最大温度を表示する。
IntToStrEx(maxData, buf);
Lcd_Custom_Out(2, 9, "max");
Lcd_Custom_Out(2, 12, &buf[3]);
// 最小温度を表示する。
IntToStrEx(minData, buf);
Lcd_Custom_Out(2, 1, "min");
Lcd_Custom_Out(2, 4, &buf[3]);
// 平均温度を表示する。
IntToStrEx(aveData / (cnt + 1), buf);
Lcd_Custom_Out(1, 9, "ave");
Lcd_Custom_Out(1, 12, &buf[3]);
//
Delay_ms(500);
}
}
}

//*****
*
```

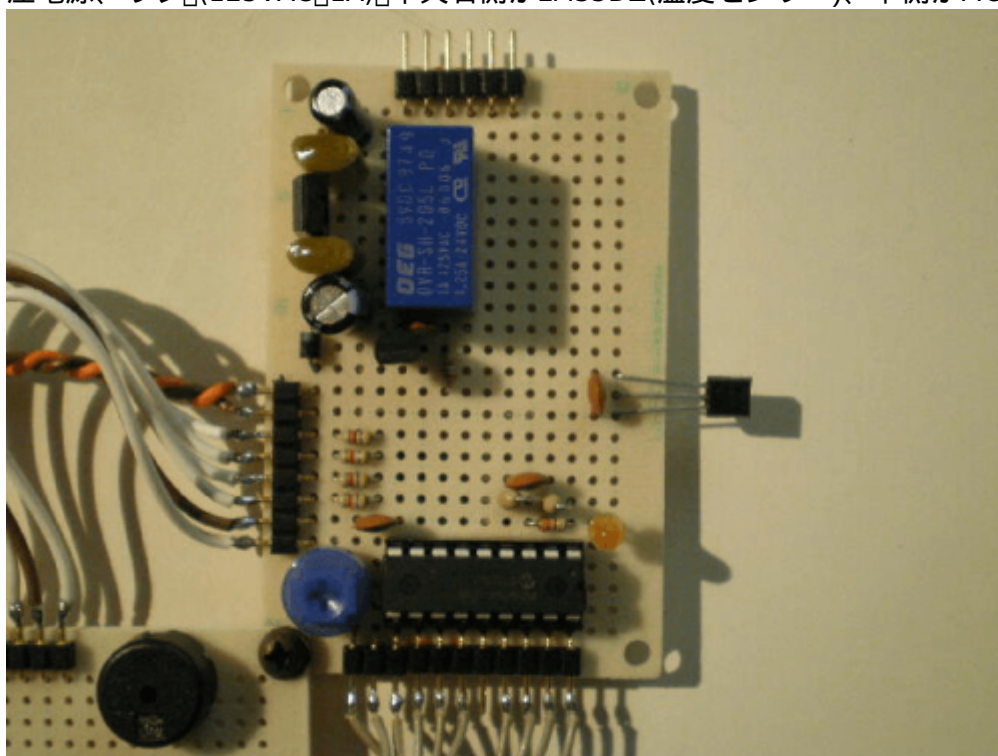
ヒステリシス制御に対応する前の版です。(編者注：保管されておらず、復元不可でした)

動作確認

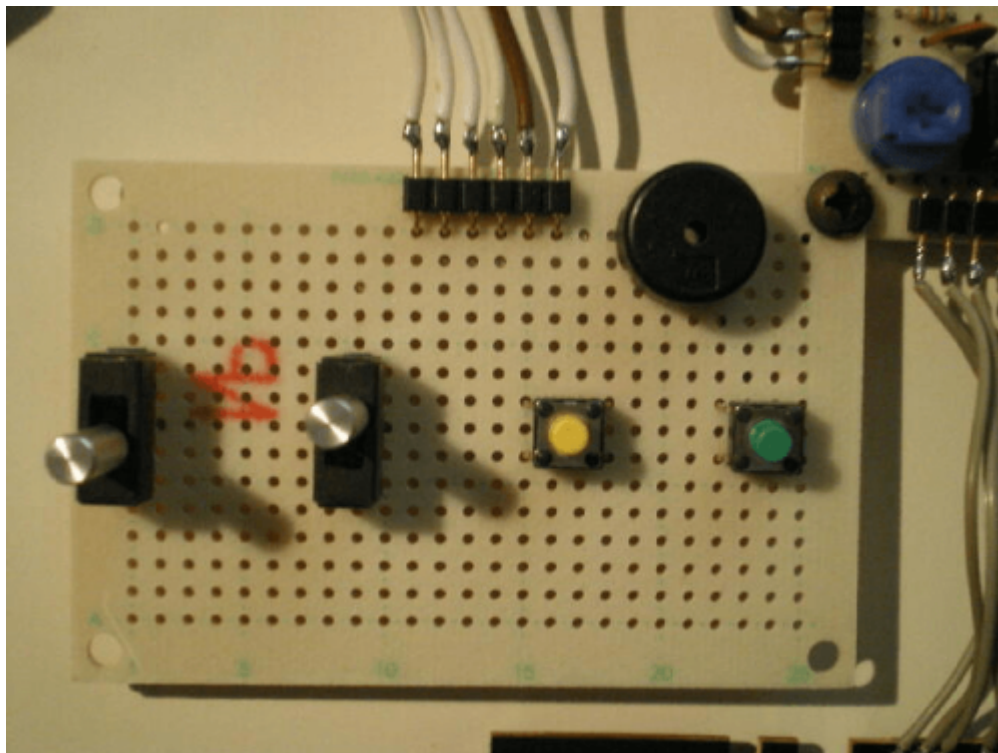
全体構成です。制御部、スイッチ部、表示部より構成されます。



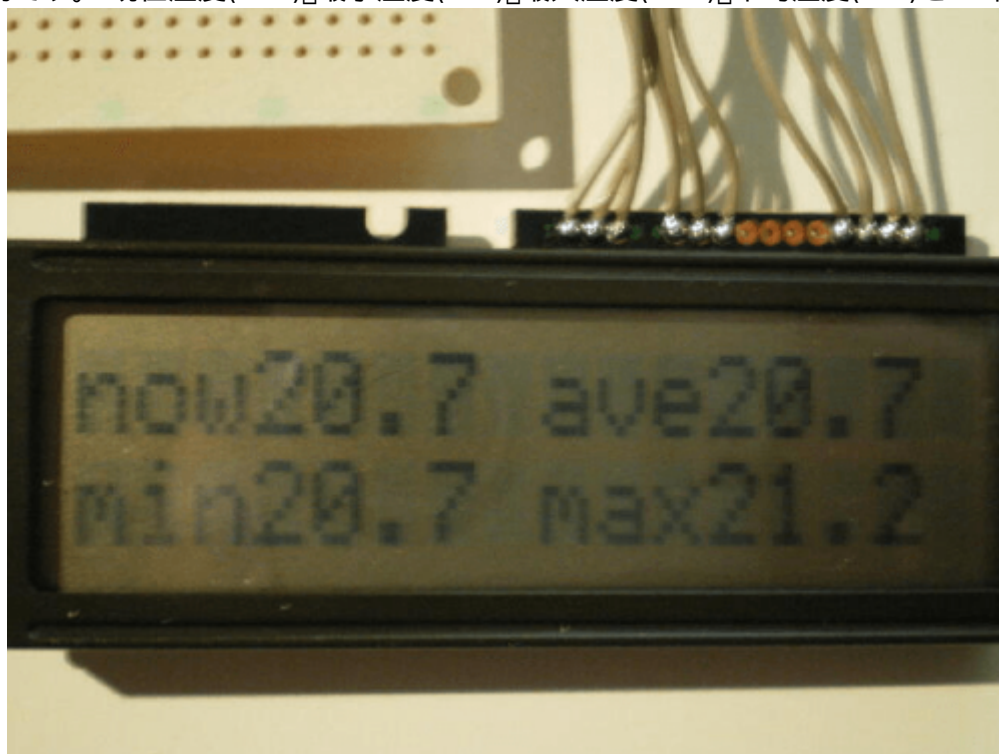
制御部です。上側が低電圧電源、リレー(125VAC 1A)中央右側がLM35DZ(温度センサー)、下側がPIC16F88です。



スイッチ部です。左側から、画面切り替え、温度制御ON/OFF、閾値UP、閾値DOWN、黒い丸い物が圧電スピーカです。右上の青いボリュームは、LCD(液晶)の輝度調整用の物です。

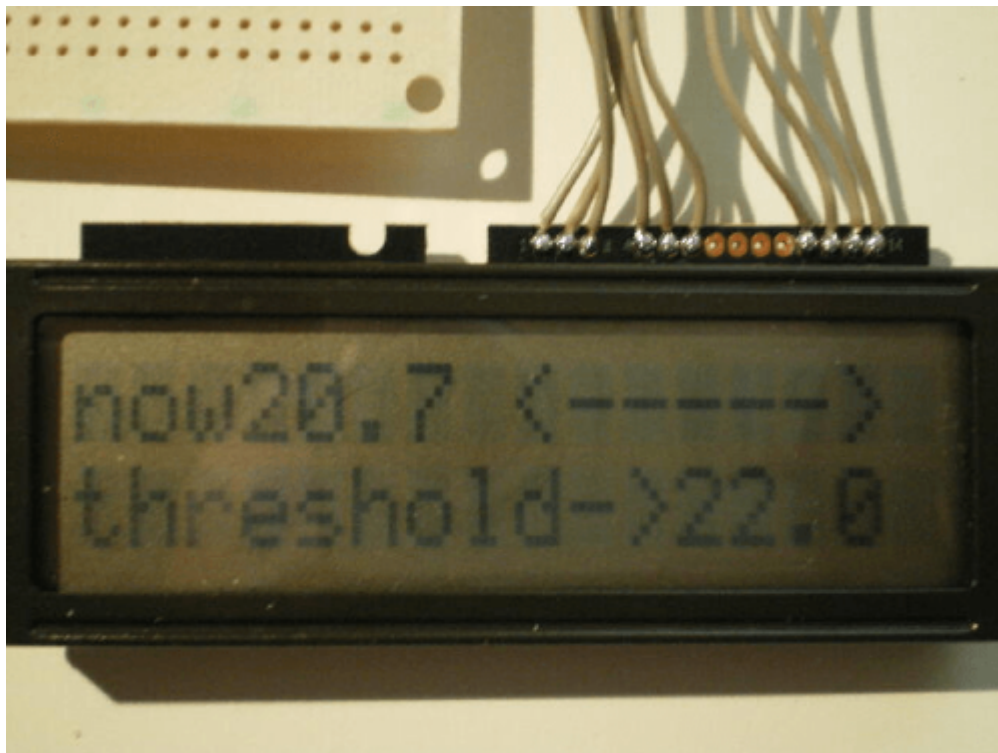


LCD(液晶表示)です。16文字2列の物です。現在温度(now)□最小温度(min)□最大温度(max)□平均温度(ave)を0.5秒周期で表示して



います。
す。現在温度が、20.7 、閾値(threshold)が22.0度、温度制御OFFの状態です。

温度制御画面で



温度制御画面です。現在温度が、20.7、閾値(threshold)が22.0度、温度制御ONの状態です。



画像では紹介できませんが、現在温度が閾値を上回ると、ブザー音(0.1秒)LED(点滅周期が短くなる)、リレONとなります。

From:

<http://deepsky.jp/wiki/> - うごくといいな

Permanent link:

<http://deepsky.jp/wiki/doku.php?id=elechobby:picdic:pic16f88:57&rev=1588147585>

Last update: 2025/10/17 14:28

