

通过 JTAG-UART 在 PC 机上调试 Nios CPU 所需要的程序,并通过监控程序对整个系统的运行进行控制。

(2) UART:带 Avalon 接口^[3]的通用异步接收器/发送器。UART 内核执行 RS-232 协议,它为 FPGA 上的嵌入式系统和外部设备提供了串行字符流的通信方式。

(3) GPIO:并行输入/输出内核。它提供 Avalon 从控制器端口到通用 I/O 口间的映射接口。该 IP 核是常规的外设控制接口。通过 GPIO,对内控制 SOPC 系统中的其他部分,对外充当并行 I/O 接口。该设计中 GPIO 控制模拟选择开关、数据放大器、高速模数转换器等数据采集模块,也用它来读取开关量,对 LED, LCD 等外设进行控制。

(4) SDRAM:该 IP 核是外部存储器 SDRAM 的控制接口,通过它完成 SDRAM 的时序控制,用来对采集过来的数据进行存储。软件设计中 SDRAM 的时序控制对用户是完全透明的。

(5) EPCS:带 Avalon 接口的 EPCS 设备控制器内核^[4]。该 IP 核允许 Nios II 系统访问 EPCS 串行配置芯片,该芯片主要用于存储程序代码或一些非易失性数据。

1.2 数据采集模块

数据采集模块由多路输入模拟量、模拟选择开关 ADG526A、数据放大器 AD522、高速模数转换器 AD976 四大部分组成。多路输入模拟量(0~5V)先经过模拟选择开关 ADG526A,然后经过数据放大器 AD522 放大、滤波后进入模数转换器 AD976 采样输入端。系统中 ADG526A 的通道选择,直接由 EPIC6 的 GPIO 端口控制。AD976 的模数启动转换引脚使用 FPGA 的一个 I/O 端口 A/DStart,读取 AD976 数模转换结果的高、低字节控制引脚 SelByte 及 AD976 的 8 位数据输出端口,分别由 FPGA 单独的 I/O 口控制。

数字因为从信号 A/D 采集到传输过程中,往往混有一定的高频噪声干扰信号。因此必须使用数字滤波器先对采样信号进行滤波,待滤除无用的信号频率分量后,存储并送上位机。

1.3 传输接口模块

该系统有三种数据传输方式:串口、USB 接口和以太网接口^[5]。串口、USB 接口通过 UART 接 Avalon 总线。以太网接口芯片选用了 SMSC 公司推出的 LAN91C111 芯片,该芯片内部集成了以太网介质访问(MAC)及物理层收发器(PHY),支持 10/100M 全双工传输模式、自动协商等功能。LAN91C111 芯片通过 FPGA 内的适配器模块连接到 EPIC6 内部的 Avalon 总线上,从而实现系统接入 Internet。

2 数据采集系统的软件架构

软件系统体系结构主要包括嵌入式操作系统的移植、网络协议栈的实现、应用级代码编写等部分,如图 2 所示。

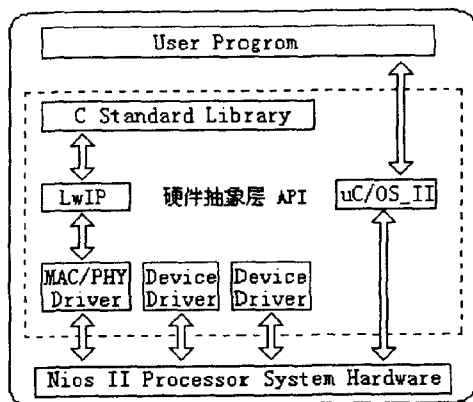


图 2 系统软件结构图

2.1 操作系统和协议的嵌入

考虑到使用互联网进行远程数据传输的复杂性,在设计中使用嵌入式操作系统和 TCP/IP 协议栈是必然选择。 $\mu\text{C}/\text{OS}-\text{II}$ 是一种可移植、可固化、占先式多任务实时操作系统内核^[6]。其规模较小、实时性和可靠性较高,Nios II 集成开发环境(IDE)对 $\mu\text{C}/\text{OS}-\text{II}$ 具有良好的支持,故 $\mu\text{C}/\text{OS}-\text{II}$ 是嵌入式操作系统的首选。它通过为每个任务分配单独的任务堆栈来保存任务工作环境,提供任务管理和调度服务。

轻量级网络协议(Lightweight IP, LWIP)是 TCP/IP 协议栈^[7]的一个实现。LWIP 是一种专门针对嵌入式系统应用而设计的网络通信协议,由于 LWIP 实现的关键在于削减代码大小和内存消耗,因此可以完成传统的 TCP/IP 协议的大部分功能,通常只需要大约 40k 的 ROM 和几十 k 的 RAM 即可运行,在网络协议栈初始化后,使用标准套接字 API 创建新任务访问网络协议栈。

2.2 通信服务器

该任务通过 `sys_thread_new()` 函数创建,作为服务器监听约定的端口,等待远程主机的连接,提取远程主机的命令,通过消息队列将所获得的命令发送到测控任务。LWIP 提供了标准的 Berkeley 套接字编程界面,这个界面提供了三种类型。这里使用了流式套接字,这是一个面向连接、可靠的数据传输服务,数据无差错、无重复地发送,按发送顺序接收。通常服务器接收到并发服务请求后,要激活一个新进程来处理这个客户请求。

3 远程数据采集系统的实现

为了方便用户编程,Nios II IDE 提供了设备驱动

程序,即硬件抽象层(HAL)系统库^[8]。HAL 应用程序接口(API)与 ANSI C 标准库综合在一起,可以使用类似 C 语言的库函数来访问硬件设备或文件,如 printf()、fopen()等,而无须关心底层硬件实现细节。

3.1 系统初始化

系统初始化是指系统上电复位后到运行 main() 函数前,初始化硬件,构建应用程序运行环境的过程。如图 3 所示,Nios II 的 HAL 程序库为用户提供了这段代码,代码的入口标号是“_reset”。

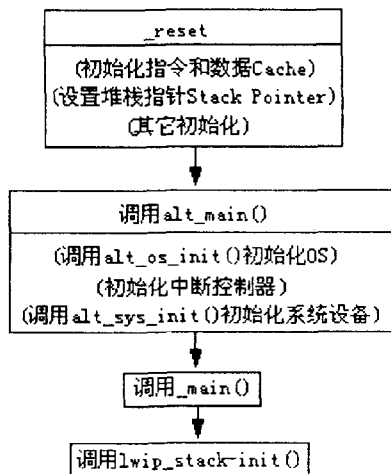


图3 软件启动流程图

程序先对 CPU 进行初始化,其功能包括初始化指令和数据 Cache,设置堆栈指针(Stack Pointer)等,然后调用“alt_main()”函数。

alt_main()函数对 CPU 及外设初始化,其功能包括调用 alt_os_init() 函数初始化 OS,默认情况下完成对 $\mu\text{C}/\text{OS-II}$ 初始化,调用 alt_sys_init() 函数初始化系统设备及软件模块等,然后调用“main()”函数。

3.2 主函数 main()

主函数“main()”负责进行网络监听,响应终端的 TCP 连接请求。若同时要求能与多个终端建立 TCP 连接和传输数据,需要为每个终端的网络数据处理都开辟一个新的线程^[9],主函数的流程如图 4 所示。

服务器为每个客户端都开一个线程专门与之进行 socket 通信。Socket 数据处理线程主要包括三个方面工作:从套接字上接收数据包;解析并存储数据包;打包并发送数据包。

3.3 远程数据采集实验

为验证设计方案,选用瑞士 SENSIRION 公司生产的传感器 SHT75,采集温湿度数据,该一体化数字式传感器将敏感元件、信号放大器、模数转换器、数字接口电路集成在同一芯片上,使用 GPIO 核可以方便地和 Avalon 总线连接^[10]。实验结果表明,该设计切实

可行。

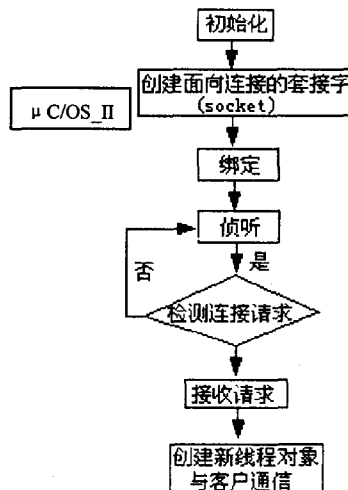


图4 主函数 main()流程图

4 结束语

该设计是基于 SOPC 和嵌入式系统技术,实现了远程数据采集的要求。该设计可应用于各种恶劣环境,稍加改进,也可适用于网络信息家电、家庭安全等方面。随着芯片技术和总线技术的发展,嵌入式远程数据采集系统在工业中的应用一定会更加广泛。

参考文献:

- [1] Altera Corporation. Cyclone Device Handbook (All Sections) [M]. [s.l.]: Altera, 2005.
- [2] 周立功. SOPC 嵌入式系统基础教程 [M]. 北京: 北京航空航天大学出版社, 2006.
- [3] Altera Corporation. Avalon Interface Specification [M]. [s.l.]: Altera, 2005.
- [4] 杨浩, 林争辉, 鞠海, 等. 基于嵌入式处理器软核的 DVB-S 基带处理系统 [J]. 计算机工程, 2005(5): 203-205.
- [5] 王冬华, 吴壮志. 边防视频监控系统的设计与实现 [J]. 计算机技术与发展, 2008, 18(5): 208-211.
- [6] Labrosse J J. 嵌入式实时操作系统 $\mu\text{C}/\text{OS-II}$ [M]. 邵贝贝译. 北京: 北京航空航天大学出版社, 2003.
- [7] 吴婷, 方方, 曾治杰. 基于互联网的温湿度远程监控系统 [J]. 核电子学与探测技术, 2005(3): 234-236.
- [8] Altera Corporation. Accelerating Nios II Systems with the C2H Compiler Tutorial [M]. Version 6.0. [s.l.]: Altera, 2006.
- [9] 康军, 戴冠中, 何鹏举, 等. 基于 SOPC 的分布式测控网络智能节点设计 [J]. 计算机应用研究, 2007(4): 282-285.
- [10] 王建校, 危建国. SOPC 设计基础与实践 [M]. 西安: 西安电子科技大学出版社, 2006.