

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

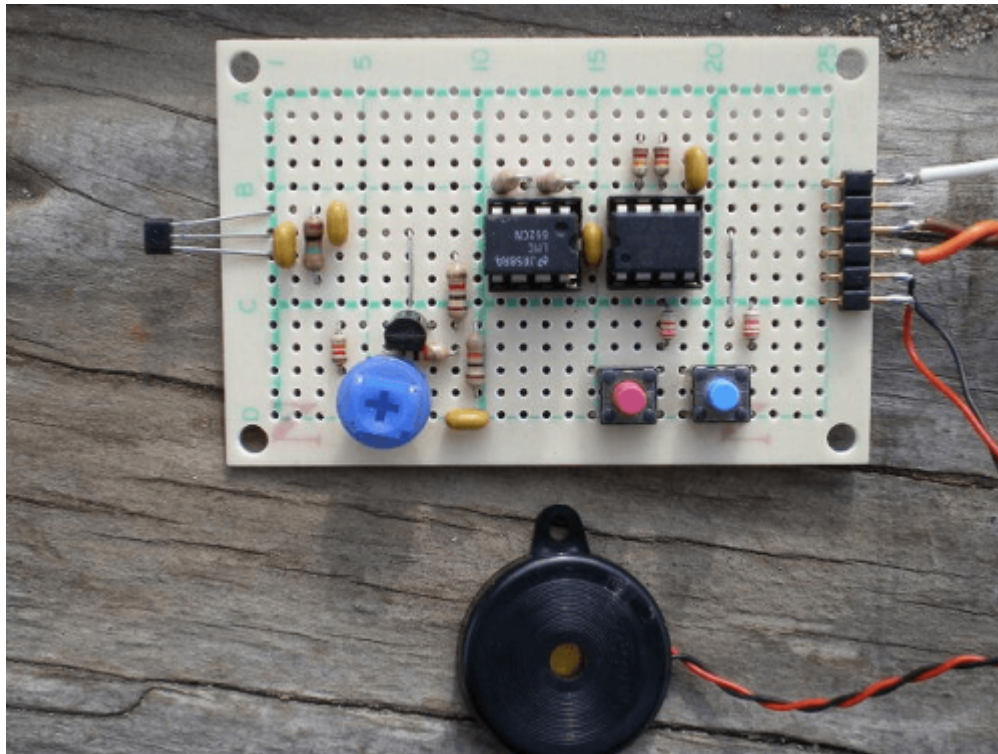
温度センサーには、高精度温度センサーS8100B (SEIKO)を使用しました。このセンサーの主な特長は、

- センサ・定電流回路 オペアンプを内蔵
- 電源5V10 μ Atype(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°C1.900V
Ta=+30°C1.497V
Ta=+80°C1.085V
- 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：10 μ A(25°C)typ

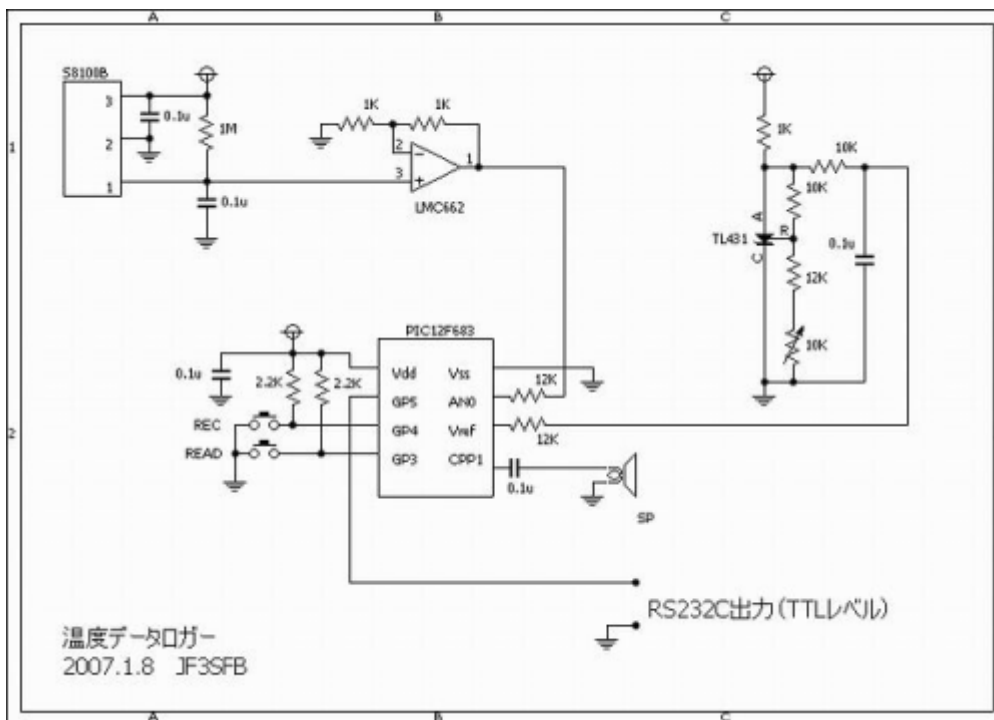
となっています。

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 \times 44096 \rightarrow 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。
(1.900mV×2倍) (8mV×2倍 × (40°C-20°C))→4.120mV
- 4. 補正します (小数点第1の位まで求めます)
(((4120 - temp) * 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: 5V 10μA type (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트가
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);  
    }  
}
```

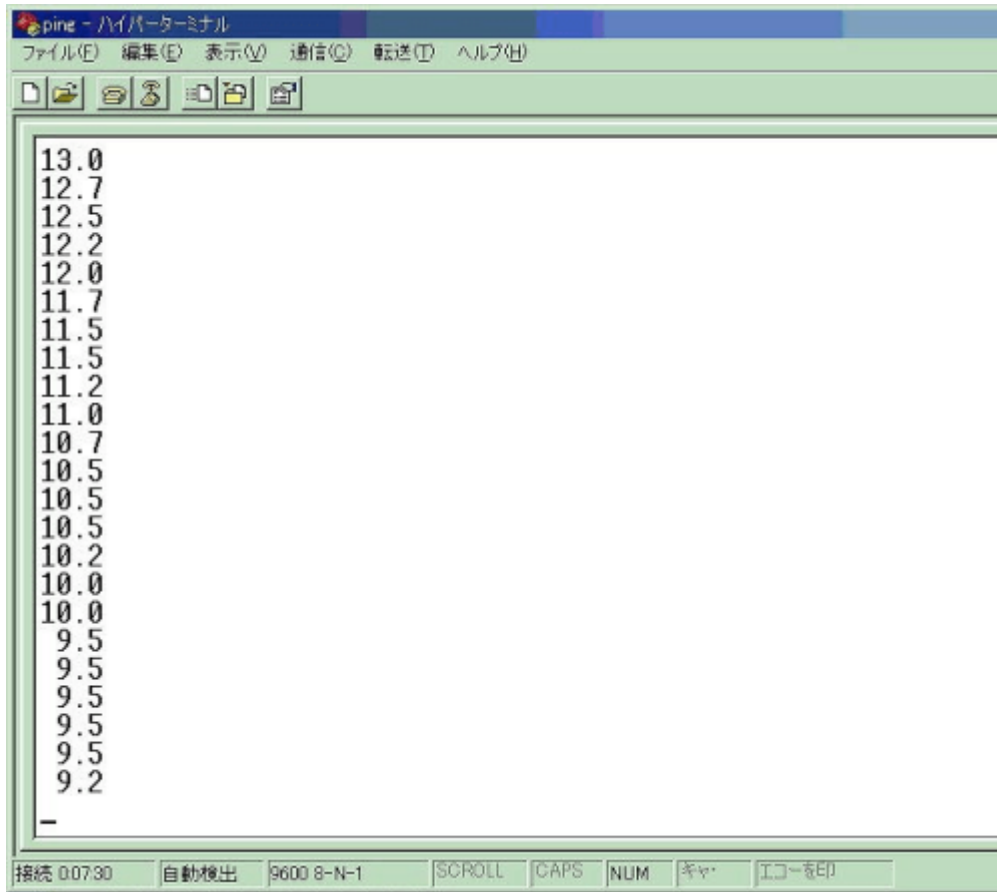
```
if ((GPIO.F4 == 0) && (GPIO.F3 == 1)) {
    cycleTime = 4 * 60;          //1分
    buzzer(2, 200);
}
if ((GPIO.F4 == 1) && (GPIO.F3 == 0)) {
    cycleTime = 4 * 300;       //5分
    buzzer(3, 200);
}
if ((GPIO.F4 == 0) && (GPIO.F3 == 0)) {
    cycleTime = 4 * 600;       //10分
    buzzer(4, 200);
}
//
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://www.deepsky.jp/wiki/> - うごくといいな

Permanent link:
<http://www.deepsky.jp/wiki/doku.php?id=elechobby:picdic:pic12f683:1&rev=1588321388>

Last update: 2025/10/17 14:27

