

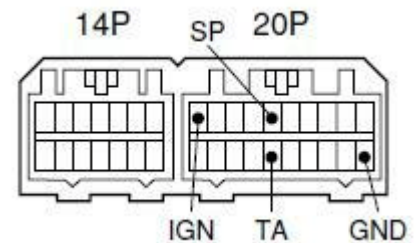
# タコメータV2(tachometer)

## 概要

以前にも、タコメータ(tachometer)を製作しました。この時には、シガーライターソケット(cigarette lighter socket)から、電源を取り、その電源に含まれるオルタネータの微小信号波形(三相交流)より、エンジンの回転数を求めました。

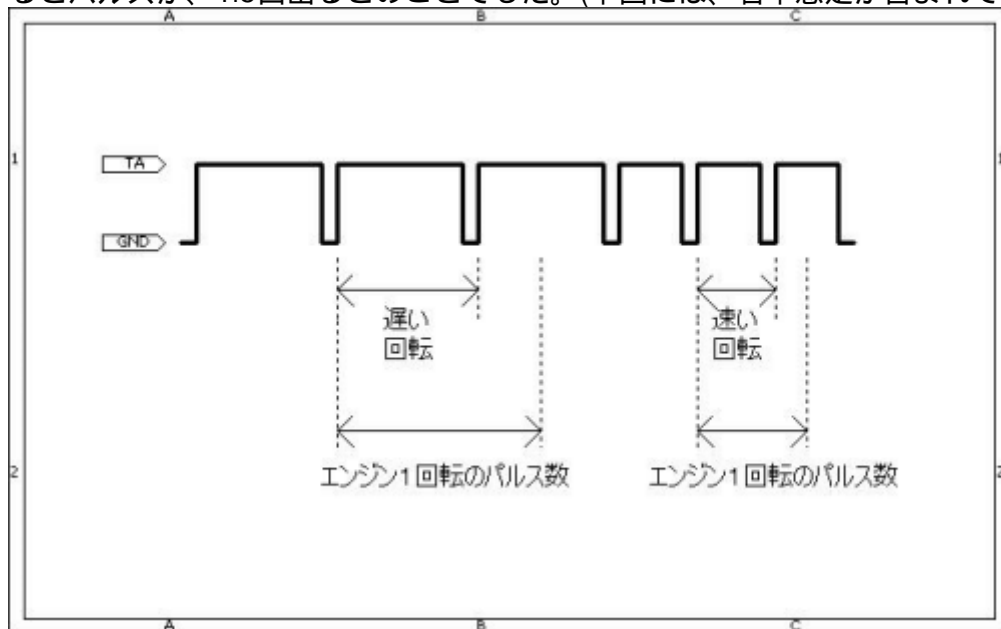
しかし、最近の車に搭載されている、エンジンコンピュータ(ECU)からはTA信号(エンジン回転数)が、標準で出力されているようなので、これを使ったタコメータを製作してみました。

## 動作原理



<ECUからの信号線の例> ホンダのトゥディ(排気量(660)、型式JA4)

<TA信号の波形の例> ホンダのトゥディ(排気量(660)、型式JA4)メーカーに問い合わせた限りでは、エンジンが1回転するとパルスが、1.5回出るとのことでした。(下図には、若干想定が含まれていますの



でご了承ください)

<処理の流れ>

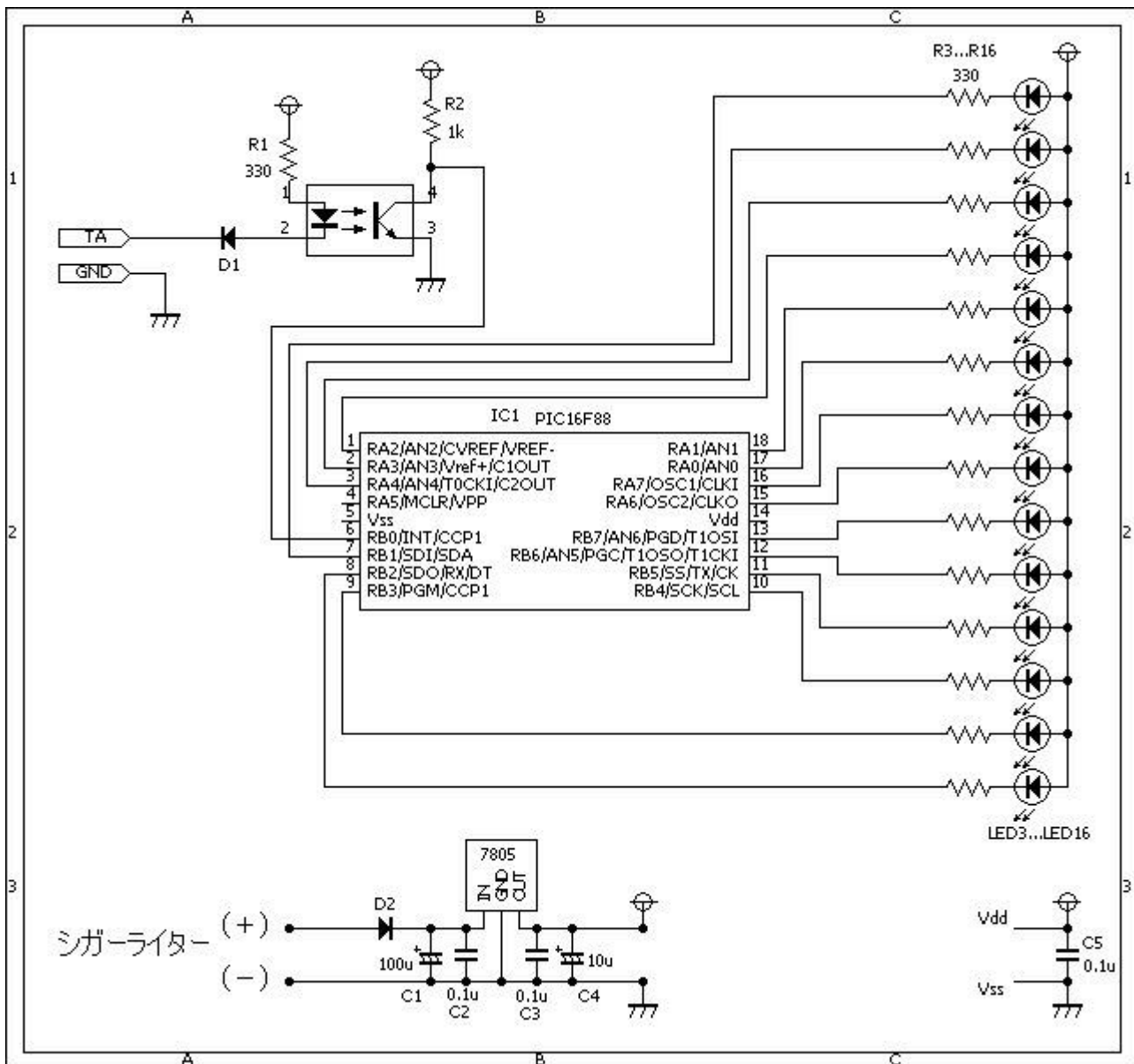
1. TA信号が、Lowになるまで待つ。
2. TA信号が、Highになるまで待つ。
3. TIMER1を開始させる。
4. TA信号が、Lowになるまで待つ。
5. TA信号が、Highになるまで待つ。

6. TIMER1を停止させる。
7. TIMER1のカウント値より、パルスの幅を求める。
8. パルスの幅より、1分間のエンジンの回転数を求める。  
(60秒 ÷ パルス幅) ÷ エンジン1回転あたりのパルス数
9. その結果を、1000回転単位に換算し、LEDにバー表示する。

エンジン1回転あたりのパルス数は車種によって異なる可能性がありますので、プログラムの次の箇所を適時変更してください。

```
#defineCYCLE_DATA1.5
```

## 回路図



## ソースコード

[GP\\_TachoMeter.c](#)

```
//*****
*
/*
   『汎用タコメータ』
*/
//*****
*

#define      LED01      PORTB.F2
#define      LED02      PORTB.F3
#define      LED03      PORTB.F4
#define      LED04      PORTB.F5
#define      LED05      PORTB.F6
#define      LED06      PORTB.F7
#define      LED07      PORTA.F6
#define      LED08      PORTA.F7
#define      LED09      PORTA.F0
#define      LED10      PORTA.F1
#define      LED11      PORTA.F2
#define      LED12      PORTA.F3
#define      LED13      PORTA.F4
#define      LED14      PORTB.F1

#define      ON          0
#define      OFF         1

#define      TA_SIG      PORTB.F0

#define      CYCLE_DATA  1.5          //エンジン1回転あたりのパルス数

//*****
*

double measurement()
{
    static  unsigned  int    cnt;
    // TIMER1の設定
    PIE1.TMR1IE = 0;
    PIR1.TMR1IF = 0;
    T1CON.T1RUN = 0;
    T1CON.T1CKPS0 = 1;
    T1CON.T1CKPS1 = 1;
    T1CON.T10SCEN = 0;
    T1CON.NOT_T1SYNC = 1;
    T1CON.TMR1CS = 0;
    T1CON.TMR1ON = 0;
    TMR1L = 0;
    TMR1H = 0;
    //信号の立ち上がりをチェックする。
    while (TA_SIG != OFF)
        ;
}
```

```
while (TA_SIG != ON)
;
//TIMER1を開始する。
T1CON.TMR1ON = 1;
//信号の立ち上がりをチェックする。
while (TA_SIG != OFF)
;
while (TA_SIG != ON)
;
//TIMER1を停止する。
T1CON.TMR1ON = 0;
//オーバーフローをチェックする。
if (PIR1.TMR1IF == 1)
return (-1.0);
//実時間に変換する。
cnt = TMR1H << 8;
cnt = cnt | TMR1L;
return ((double)cnt * 4.0); // 4.0usec=(1/8000000)*4*8*1000000
}

//*****
*

void BarDisp(int cnt)
{
static char i;
//
LED01 = LED02 = LED03 = LED04 = LED05 = LED06 = LED07 = LED08 =
LED09 = LED10 = LED11 = LED12 = LED13 = LED14 = OFF;
//
switch (cnt) {
case 14:
LED14 = ON;
case 13:
LED13 = ON;
case 12:
LED12 = ON;
case 11:
LED11 = ON;
case 10:
LED10 = ON;
case 9:
LED09 = ON;
case 8:
LED08 = ON;
case 7:
LED07 = ON;
case 6:
LED06 = ON;
case 5:
LED05 = ON;
```

```
case 4:
    LED04 = ON;
case 3:
    LED03 = ON;
case 2:
    LED02 = ON;
case 1:
    LED01 = ON;
case 0:
    break;
case -1:
    for (i = 0; i < 5; i++) {
        LED01 = LED02 = LED03 = LED04 = LED05 = LED06 = LED07 = ON;
        Delay_ms(100);
        LED01 = LED02 = LED03 = LED04 = LED05 = LED06 = LED07 =
OFF;
        Delay_ms(100);
    }
    break;
default:
    for (i = 0; i < 5; i++) {
        LED08 = LED09 = LED10 = LED11 = LED12 = LED13 = LED14 = ON;
        Delay_ms(100);
        LED08 = LED09 = LED10 = LED11 = LED12 = LED13 = LED14 =
OFF;
        Delay_ms(100);
    }
    break;
}
}

//*****
*

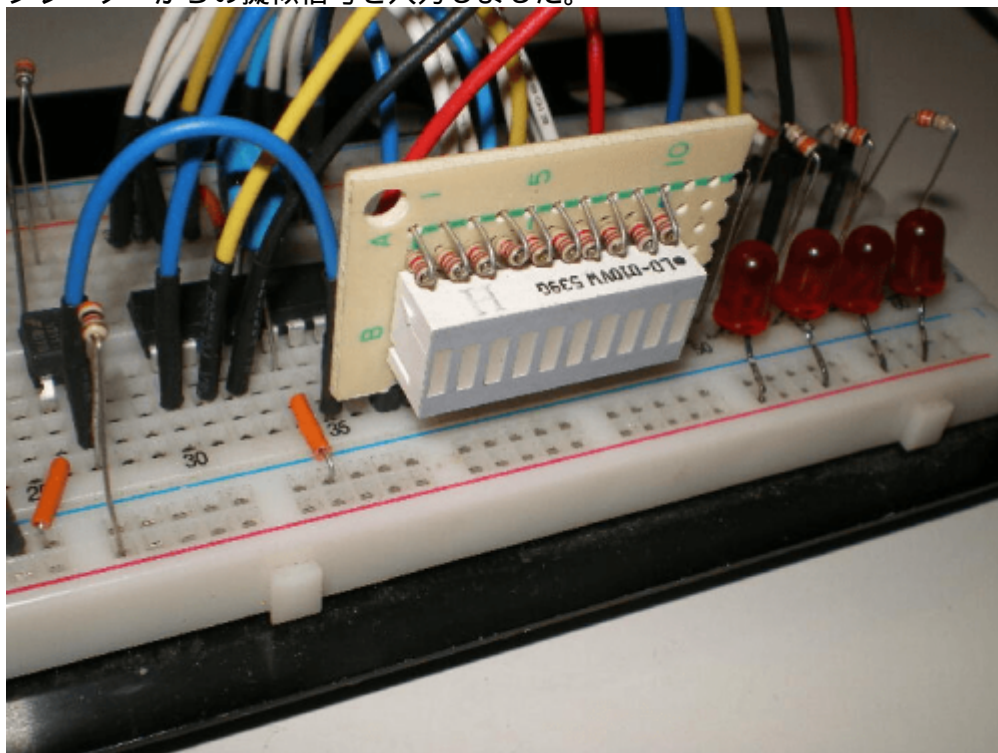
void main()
{
    static char buf[6];
    static double cycleTime, minRotationCnt;
    //
    OSCCON = 0b01110000; // クロックは8Mhz
    CMCON = 0b00000111; // コンパレータは使用しない。
    ANSEL = 0b00000000; // □□変換を使用しない。
    TRISA = 0b00100000;
    TRISB = 0b00000001;
    //
    while (1) {
        //パルス間隔の時間を測定する。
        cycleTime = measurement();
        //オーバーフローであればエラー表示する。
        if (cycleTime == -1.0) {
            BarDisp(-1);
        }
    }
}
```

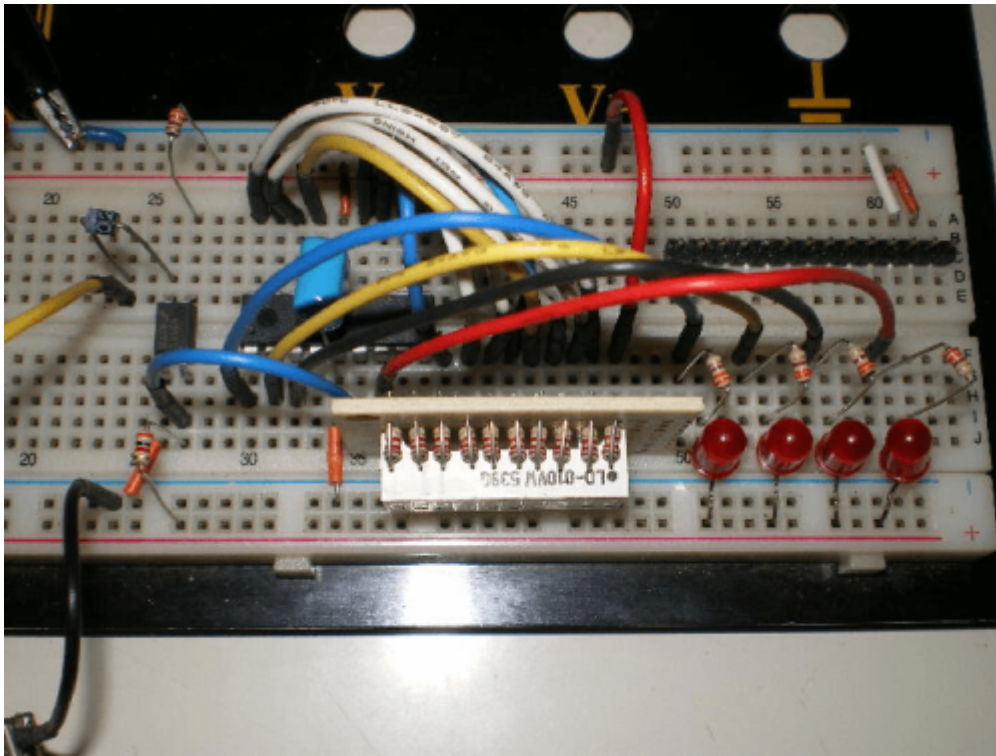
```
        continue;
    }
    //1分間の回転数を求める。
    minRotationCnt = (60000000.0 / cycleTime) / CYCLE_DATA;
    //1000回転に換算し、バー表示する。
    BarDisp((int)(minRotationCnt / 1000.0));
}
} //~!

//*****
*
```

## 動作確認

いつものブレッドボードで確認してみました。14個のLEDは、手持ちの関係で、10バーLEDアレイと普通の赤色LED4個としました。尚、確認に当たっては、実際の車のTA信号ではなく、手持ちのテストオシレーターからの擬似信号を入力しました。

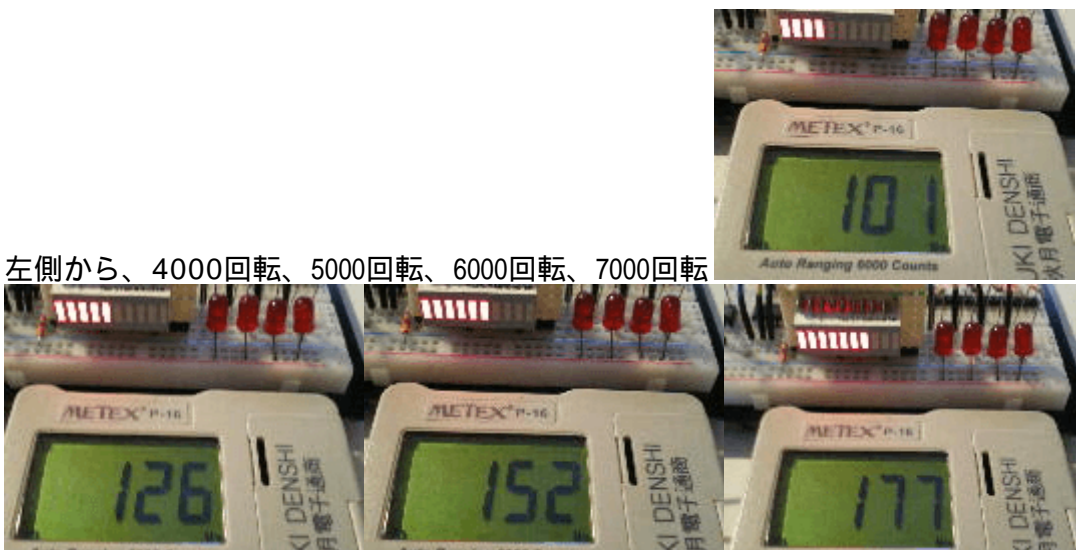


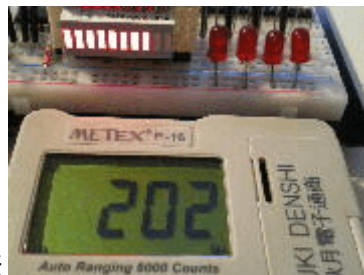


左側から、停止状態、1000回転、2000回転、3000回転(LEDの点灯と周波数の変化)

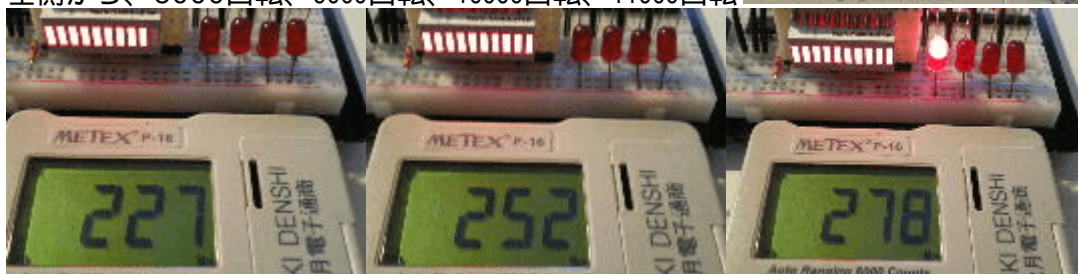


左側から、4000回転、5000回転、6000回転、7000回転

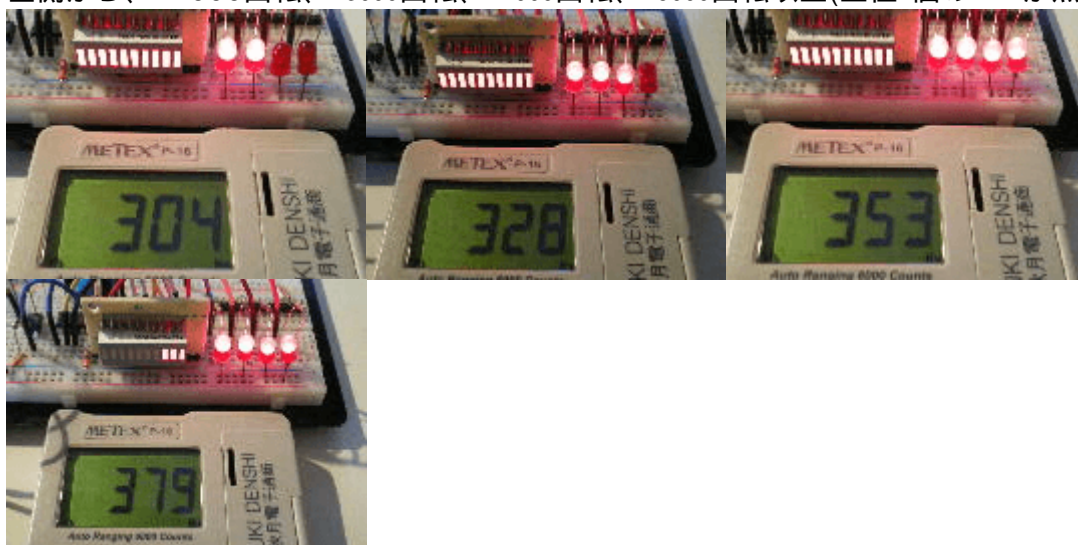




左側から、8000回転、9000回転、10000回転、11000回転



左側から、12000回転、13000回転、14000回転、15000回転以上(上位7個のLEDが点滅)



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:pic16f88:105>

Last update: 2025/10/17 14:29

