



## BASIC STAMP

---

Par  
Pascal PRADIER, Responsable Programme 4D S.A.  
Note technique 4D-200108-27-FR  
Version 1  
Date 1 Août 2001

### Résumé

---

Exemple de réalisation d'un montage permettant le dialogue entre 4D et un micro-contrôleur.  
(Programmation de 4D et du micro-contrôleur)

### 4D Notes techniques

---

Copyright © 1985-2003 4D SA - Tous droits réservés

Tous les efforts ont été faits pour que le contenu de cette note technique présente le maximum de fiabilité possible. Néanmoins, les différents éléments composant cette note technique, et le cas échéant, le code, sont fournis sans garantie d'aucune sorte. L'auteur et 4D S.A. déclinent donc toute responsabilité quant à l'utilisation qui pourrait être faite de ces éléments, tant à l'égard de leurs utilisateurs que des tiers.

Les informations contenues dans ce document peuvent faire l'objet de modifications sans préavis et ne sauraient en aucune manière engager 4D SA. La fourniture du logiciel décrit dans ce document est régie par un octroi de licence dont les termes sont précisés par ailleurs dans la licence électronique figurant sur le support du Logiciel et de la Documentation afférente. Le logiciel et sa documentation ne peuvent être utilisés, copiés ou reproduits sur quelque support que ce soit et de quelque manière que ce soit, que conformément aux termes de cette licence.

Aucune partie de ce document ne peut être reproduite ou recopiée de quelque manière que ce soit, électronique ou mécanique, y compris par photocopie, enregistrement, archivage ou tout autre procédé de stockage, de traitement et de récupération d'informations, pour d'autres buts que l'usage personnel de l'acheteur, et ce exclusivement aux conditions contractuelles, sans la permission explicite de 4D SA.

4D, 4D Calc, 4D Draw, 4D Write, 4D Insider, 4ème Dimension ®, 4D Server, 4D Compiler ainsi que les logos 4e Dimension, sont des marques enregistrées de 4D SA.

Windows, Windows NT, Win 32s et Microsoft sont des marques enregistrées de Microsoft Corporation.

Apple, Macintosh, Power Macintosh, LaserWriter, ImageWriter, QuickTime sont des marques enregistrées ou des noms commerciaux de Apple Computer, Inc.

Mac2Win Software Copyright © 1990-2002 est un produit de Altura Software, Inc.

4D Write contient des éléments de "MacLink Plus file translation", un produit de DataViz, Inc, 55 Corporate drive, Trumbull, CT, USA.

XTND Copyright 1992-2002 © 4D SA. Tous droits réservés.

XTND Technology Copyright 1989-2002 © Claris Corporation.. Tous droits réservés ACROBAT © Copyright 1987-2002, Secret Commercial Adobe Systems Inc. Tous droits réservés. ACROBAT est une marque enregistrée d'Adobe Systems Inc.

Tous les autres noms de produits ou appellations sont des marques déposées ou des noms commerciaux appartenant à leurs propriétaires respectifs.

---

# Introduction

---

Nous allons voir au cours de cette note technique une utilisation moins courante de 4D puisque nous allons établir un dialogue avec un microcontrôleur afin de faire de l'acquisition de données. En l'occurrence, il s'agira de la lecture d'un capteur de température.

Dans cette optique, 4D se chargera d'interroger le microcontrôleur et de récupérer les données pour les stocker et de les traiter pour en extraire des statistiques ou des graphiques et le cas échéant donner des ordres en retour au microcontrôleur.

## Le choix du microcontrôleur

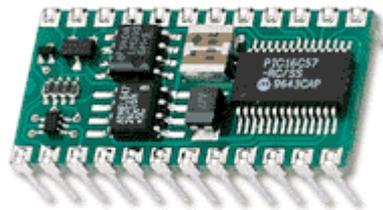
Afin de rester dans l'esprit 4D, le choix s'est porté sur un microcontrôleur dont l'utilisation et la mise en œuvre est d'une simplicité extrême puisqu'il se programme en Basic, qu'il ne nécessite quasiment aucun composant électronique externe et que sa taille est proche d'un timbre poste. Son nom est d'ailleurs le Basic Stamp II.

Voici brièvement quelques unes de ses caractéristiques principales :

- Programmable en Basic
- 16 entrées sorties (configurables par programmation)
- 1 eeprom de 2 Ko
- 1 interface RS232

De plus, un environnement de développement permettant le chargement des programmes ainsi que la visualisation de la mémoire est fourni en standard.

Par ailleurs, et ce n'est pas le moindre de ses avantages, son prix est des plus attractif puisqu'il est à ce jour d'environ 50\$



L'objectif de cette note n'étant pas d'expliquer en détail le fonctionnement de ce microcontrôleur, nous vous invitons à vous rendre sur le site du fournisseurs où vous pourrez trouver toutes les informations détaillées concernant ce produit : <http://www.parallaxinc.com/>

## Le capteur de température

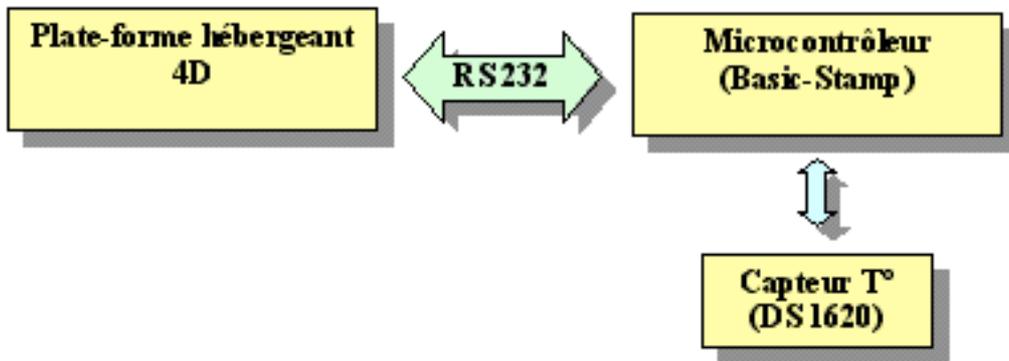
Le capteur de température utilisé ici n'est bien entendu qu'un exemple car il est possible de connecter n'importe quel capteur sur le microcontrôleur mais là encore, le choix a été dicté par la simplicité de mise en

œuvre. Nous utiliserons ici un produit ne nécessitant aucun autre composant externe pour son fonctionnement puisqu'il peut se connecter directement sur le Basic Stamp (BS II). Le composant utilisé est le DS 1620 de chez Dallas Semiconductor.

L'avantage de ce capteur est qu'il est paramétrable et interrogeable directement sans interface particulière. C'est d'ailleurs presque un microcontrôleur à lui tout seul puisqu'il possède son propre jeu d'instructions permettant de l'utiliser en capteur ou thermostat, d'effectuer des conversions à la volée, etc. Pour plus de détails, là aussi nous vous invitons à visiter le site du constructeur où vous trouverez la documentation technique de ce composant : <http://www.dalsemi.com/>.

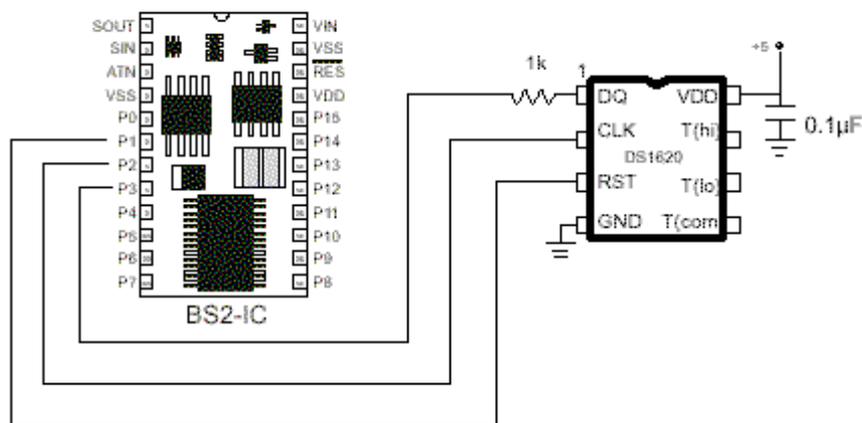
### Synoptique de la configuration

Cette section va décrire l'interconnexion des différentes briques de cette solution. Pour mémoire, nous avons trois briques principales : le PC hébergeant la base 4D, le Basic Stamp (notre microcontrôleur) et le capteur de température.



### Le schéma de principe électronique

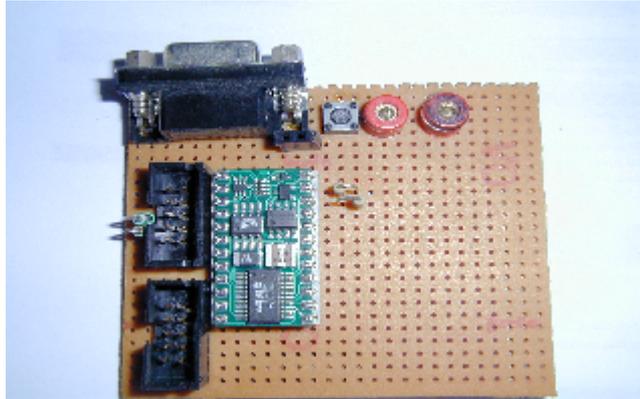
Il se résumera à la connexion du capteur au microcontrôleur. En voici le détail :



### Le hardware

La partie matérielle de ce montage sera réduite à sa plus simple expression. Il faudra seulement câbler le microcontrôleur et le capteur sur une platine. Deux possibilités s'offrent à vous : acheter la platine chez

Parallax à l'url citée plus haut ou bien câbler vous même une platine ce qui dans le cas du Basic Stamp n'est qu'une formalité.



### **L'organisation logicielle**

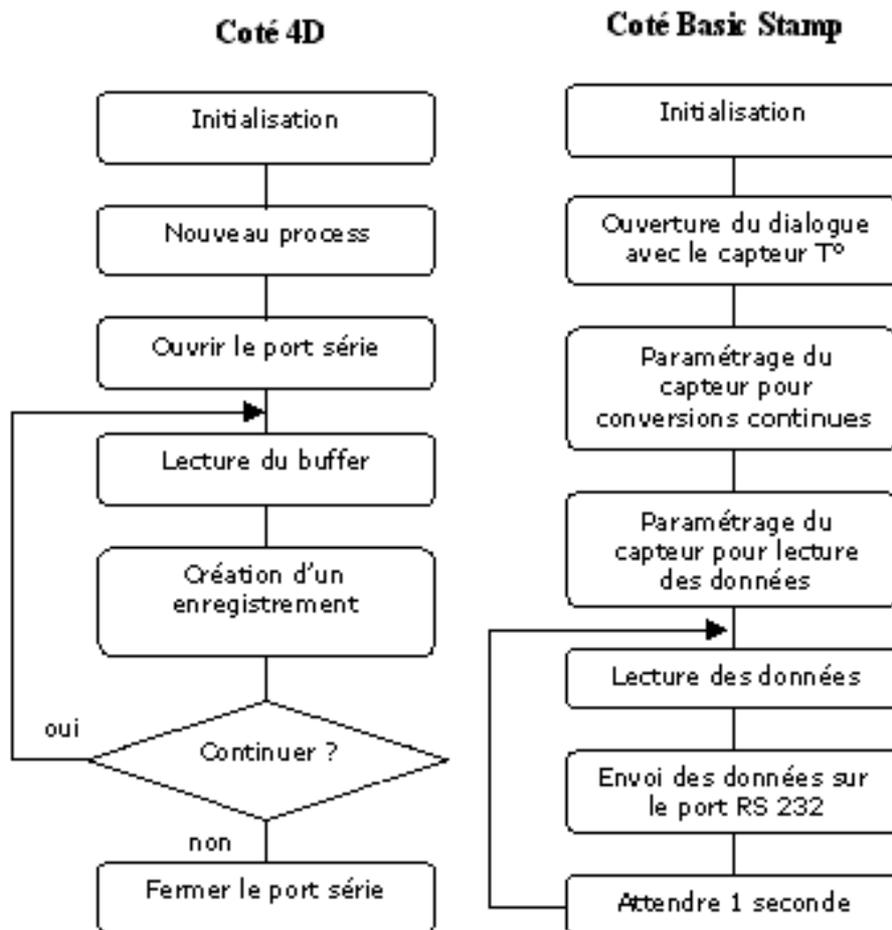
Il y a deux façons de gérer l'acquisition des données avec un microcontrôleur : récupérer les données en temps réel ou bien stocker les données dans la mémoire du microcontrôleur et faire un relevé périodique (1 fois par mois par exemple). Le choix sera fait en fonction de l'utilisation que l'on souhaite faire de ces données. Cette note décrira les deux aspects puisque notre microcontrôleur est équipé d'une eeprom capable de stocker durablement les données.

### **Gestion des données en temps réel**

Dans ce cas de figure, il s'agit d'effectuer les mesures toutes les secondes et de les envoyer à la base de données pour un traitement immédiat.

Les organigrammes sont les suivants :





Coté 4D, la programmation est des plus standard. Nous commençons par ouvrir un process dans lequel sera exécuté le dialogue avec le microcontrôleur.

Le Basic Stamp communique avec le protocole suivant : 9600 bauds, 8 bits de données, 1 bit de stop et pas de parité. La commande REGLER SERIE permettra d'effectuer le réglage correspondant au niveau de 4D.

### Voici le détail de la méthode 4D :

```

Si (Nombre de parametres=0)
  <>ProcessRecept:=Nouveau process("recept";32000;"Recept";"vide")
Sinon
  C_TEXTE($vtBuffer)
  $vtBuffer:=""

  REGLER SERIE(1;Vitesse 9600 +Bits de données 8 +Bit de stop un +Pas de parité )
  <>IP_Ecouter_Port_Serie:=Vrai

  Tant que (<>IP_Ecouter_Port_Serie)
    RECEVOIR BUFFER($vtBuffer)

  Si ($vtBuffer#"")
    CREER ENREGISTREMENT([Table 1])
    [Table 1]Temp:=Num($vtBuffer)
    STOCKER ENREGISTREMENT([Table 1])
    $vtBuffer:=""
  
```

Fin de si

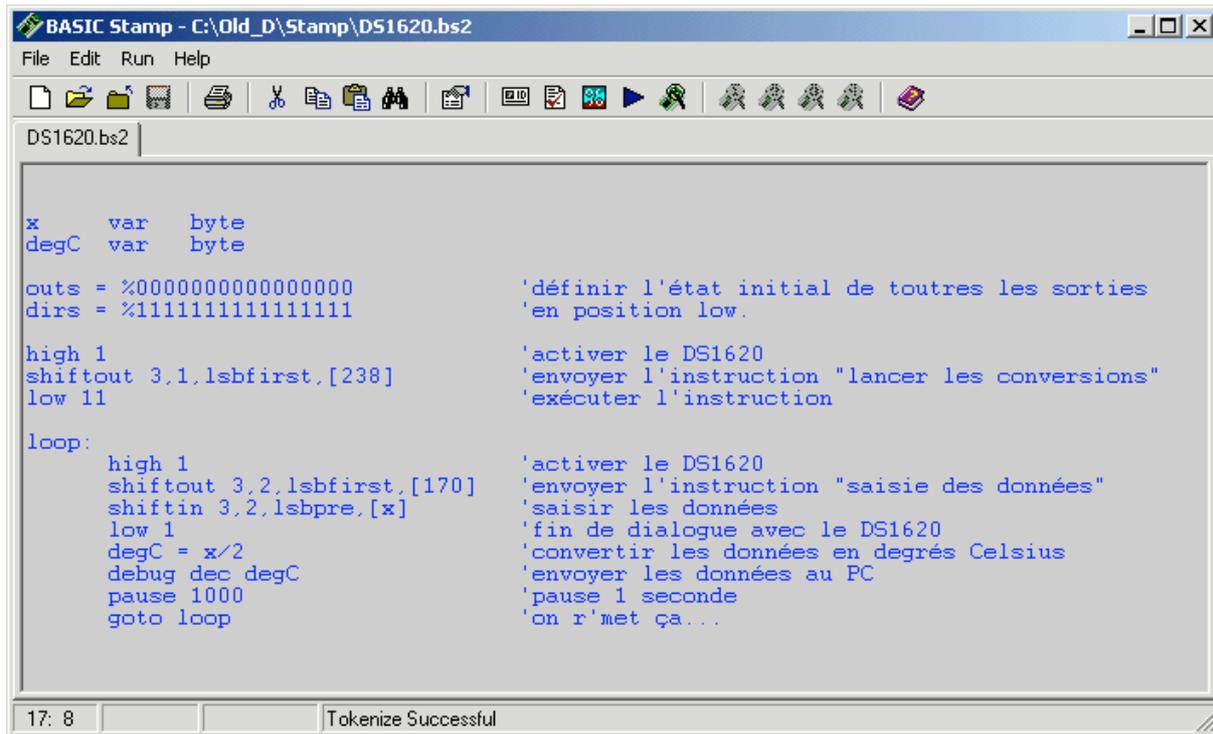
Fin tant que

REGLER SERIE(11)

Fin de si

Lors de la réception des données, 4D crée un enregistrement contenant la température mesurée. Voilà, il ne faut rien d'autre à 4D pour dialoguer avec un microcontrôleur.

Coté Basic Stamp, le programme n'est guère plus gros :



```
BASIC Stamp - C:\Old_D\Stamp\DS1620.bs2
File Edit Run Help
DS1620.bs2

x      var   byte
degC   var   byte

outs = %0000000000000000      'définir l'état initial de toutes les sorties
dirs = %1111111111111111      'en position low.

high 1                          'activer le DS1620
shiftout 3,1,lsbfirst,[238]     'envoyer l'instruction "lancer les conversions"
low 1                            'exécuter l'instruction

loop:
  high 1                          'activer le DS1620
  shiftout 3,2,lsbfirst,[170]    'envoyer l'instruction "saisie des données"
  shiftin 3,2,lsbpre,[x]         'saisir les données
  low 1                          'fin de dialogue avec le DS1620
  degC = x/2                     'convertir les données en degrés Celsius
  debug dec degC                 'envoyer les données au PC
  pause 1000                     'pause 1 seconde
  goto loop                       'on r'met ça...
```

17: 8      Tokenize Successful

### Détaillons un peu le contenu de la fenêtre :

Les variables 'outs' et 'dirs' sont des mots réservés du BS (comme 'document' ou 'ok' en 4D) et permettent de fixer l'état initial des 16 ports du BS. Dans notre exemple, la variable dir fixe les 16 ports en sortie et la variable outs fixe les 16 ports à l'état bas.

Par la suite, l'instruction High 1 passe le port spécifié (1 dans notre exemple) à l'état haut ce qui a pour effet d'activer la broche 'rst' (reset) du DS1620.

La commande Shiftout permet en une seule passe de configurer certaines broches en port RS232 et d'envoyer la valeur spécifiée. Dans notre cas, le port 3 sera le port de données et le port 1 correspondra au signal d'horloge (clock). Lsbfirst permet de spécifier l'ordre d'envoi des données (byte swapping). [238] est la valeur à envoyer. Cette valeur correspond à un ordre reconnu du DS1620 lui donnant l'ordre d'effectuer des conversions à la volée.

En résumé, le programme fait appel principalement aux commandes Shiftin et Shiftout qui permettent de recevoir et d'envoyer des données sur telle ou telle sortie (de 1 à 16) du microcontrôleur. Les instructions Low et High permettent d'activer ou non telle ou telle sortie du microcontrôleur.

L'instruction Debug permet d'envoyer des données sur le port RS 232 par défaut du Basic Stamp. C'est par cette commande que les données seront renvoyées à 4D.

Les données seront renvoyées en flux continu toutes les secondes. Il importe donc, au niveau de 4D, d'être suffisamment rapide pour traiter ces données sous peine d'en perdre...

Dans le cas présent, il ne devrait pas y avoir de problème puisqu'il n'y a qu'un envoi par seconde.

Bien entendu, une telle configuration révèle un certain nombre de faiblesses. On notera par exemple, le fait que 4D crée un enregistrement toutes les secondes. Il sera sans doute plus judicieux de stocker les différents

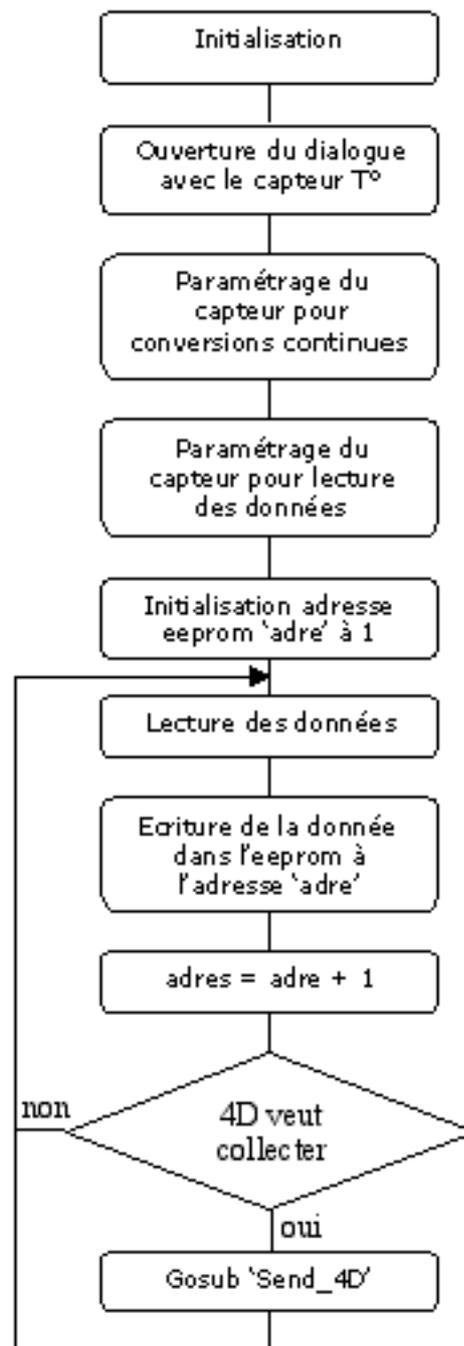
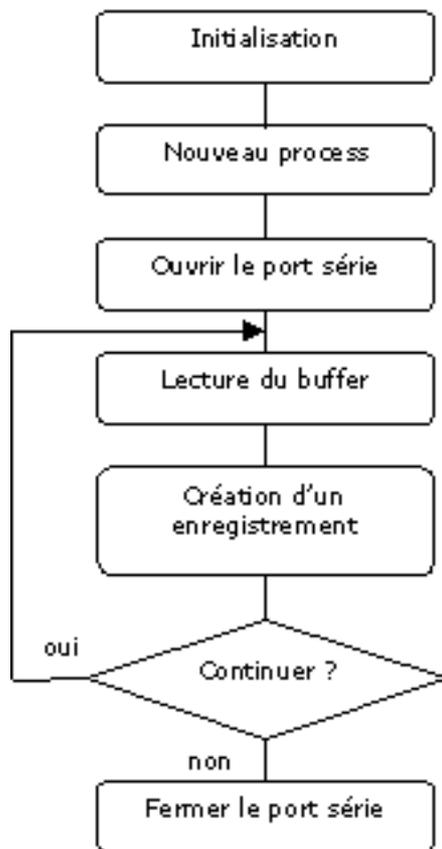
relevés dans un blob dont on limitera la taille et de créer un nouvel enregistrement dès que cette taille est atteinte. Il faudra aussi prévoir de supprimer les enregistrements dont les valeurs ne servent plus.

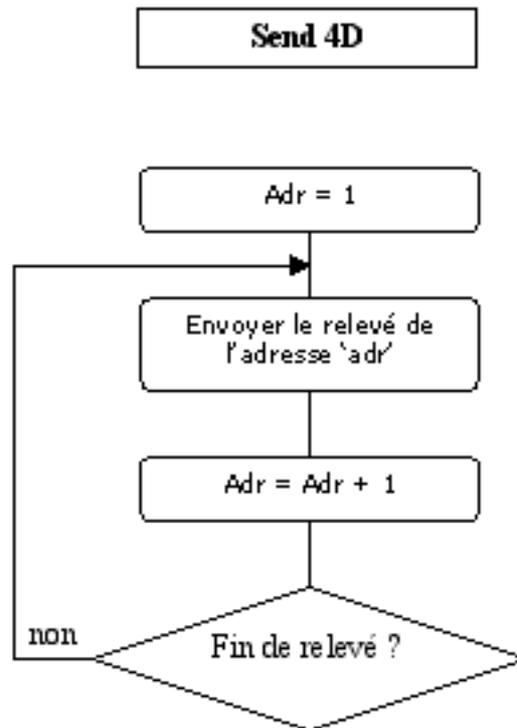
### **Gestion des données en différé**

Dans ce cas, la stratégie est complètement différente. Il s'agira d'enregistrer les données du capteur au niveau du microcontrôleur (dans l'eprom) et de récupérer ces données par paquets une fois par mois ou par semaine. La fréquence de récupération sera dictée par l'utilisation que l'on souhaite faire de ces données mais aussi par la taille de la mémoire du microcontrôleur (capacité de stockage) ainsi que par la fréquence des mesures.

L'organigramme de fonctionnement ne change pas vraiment coté 4D. La différence se trouve au niveau du microcontrôleur puisque l'écriture des données se fait au niveau de l'eprom. Il suffira donc à 4D d'interrompre le microcontrôleur qui du coup passera dans un sous programme lui envoyant le contenu de la mémoire.







## Conclusion

Nous avons pu voir au cours de cette note qu'il n'était réellement pas difficile d'utiliser 4D pour dialoguer avec un microcontrôleur. En revanche, la complexité peut intervenir au niveau du microcontrôleur lui-même si son protocole de communication est complexe.

Le BasicStamp est un modèle du genre puisqu'il se programme en Basic et qu'il n'est pas nécessaire d'être un mutant pour le mettre en oeuvre :-).

