

Firmware - Beschreibung „Multisensor“ mit Attiny 461A

- Projekt Multisensorplattform (MSP) -

Eigenschaften, Zielsetzung

Die Firmware ist ausgelegt für einen preiswerten skalierbaren Raum- oder Außensensor, der sowohl als Stand-Alone, als auch als Datensensor mit einer Feldbusschnittstelle genutzt werden kann. Die dazu nötigen lokalen Sensoren werden alle 6 s automatisch per I²C-Schnittstelle bzw. spezialisierten Pins ausgelesen und an der B-Bus Schnittstelle inklusive Prüfsumme zur Verfügung gestellt. Je nach Ausstattung mit Sensoren ergeben sich trotz einheitlicher Firmware zahlreiche Varianten. In der Vollausstattung sind die Messung von Temperatur, Feuchte, CO₂, Bewegungsmelder, Helligkeit u.a.m. von 16 Baugruppen an einem Bus möglich. Insgesamt können so die Daten von etwa 100 Sensoren/Aktoren übermittelt werden. Zusätzlich werden sinnvolle lokale Funktionen zur Ansteuerung eines internen Relais umgesetzt – um z.B. ohne Master die Beleuchtung oder einen Lüfter zu schalten.

Spätere Erweiterungen in der Firmware auf neue Sensoren oder Funktionen sind denkbar, die derzeitige Code-Auslastung liegt bei 60% (ca. 2000 Assembler- Programmzeilen).





Eigenschaften der Baugruppe:

- Messung von Temperatur, Luftfeuchtigkeit, CO₂-Gehalt, Windgeschwindigkeit der umgebenen Luft (je nach Sensor-Ausstattung). Als Sensoren werden selbstständig erkannt:
 - AM2315/AM2320/AM2321/AM2322 (Temperatur, Luftfeuchtigkeit)
 - Subadresse/Kodierung 0..14: MH-Z19 (CO₂-Sensor)
 - Subadresse/Kodierung 15: Frequenzmessung 0 .. 47 Hz (Windmesser)
- Detektierung von Überschreitungen im lokalen CO₂-Messwert mit akustischer Signalisation
- Ermittlung eines von Hand eingestellten Sollwertes ODER die Detektierung der aktuellen Raumhelligkeit ODER die Messung einer Spannung an Pin-12 (8 Bit im Bereich 0..VCC)
 - Potentiometer oder Fotowiderstand A905014
- Detektierung von Bewegungen im Raum (Infrarot-Bewegungsmelder). Einschaltzeit und Empfindlichkeit sind per Poti regelbar.
 - HC-SR501
- Feldbusschnittstelle: B-Bus/ HC-Bus/ I²C/ TWI (Two-wire) mit einheitlichem Datentelegramm inklusive Prüfsummenübertragung. 16 Baugruppen mit unterschiedlichen Adressen (per Kodierschalter einstellbar) sind parallel am Bus einsetzbar. Bei Adresse „0“ (oder kein Kodierschalter bestückt) wird automatisch der „Standalone“ Modus mit einigen Besonderheiten aktiviert.
- Die Stromversorgung der Baugruppe erfolgt normalerweise mit +12 V (bei B-Bus und HC-Bus bereits im Bus integriert), kann aber auch im Bereich +7..+18 V liegen. Die Datenansteuerung bei I²C/ TWI kann in einem weiten Bereich (+2,0..+20 V) erfolgen. Der eingesetzte Mikrocontroller ATtiny 461A wird, je nach verwendeten I²C-Sensoren, intern mit +3,3 V oder +5,0 V betrieben. Die Firmware selbst ist lauffähig bis herab zu 1,8 V bei einer Stromaufnahme von max. 2 mA (ohne Sensoren/Aktoren).

- Ansteuerung eines Relais über Treiber (bei Relais HF49FD-012 Schaltkontakt belastbar mit: 250VAC/1250VA). Mehrere Betriebsmodi: Bei Standalone-Betrieb schaltet das Relais z.B. je nach Sensor-Bestückung automatisch (Dunkel und Bewegung bzw. Luftfeuchte > Soll).
- Per Feldbusschnittstelle sind jeweils einzeln oder gleichzeitig zuschaltbar/abschaltbar:
 - externes Hinweissignal
 - Alarmsignal
 - externes Relais-Zuschaltsignal
 - Zustand „LAMP“ - bei dem das Relais automatisch bei „Bewegungsmelder“ UND „geringe Helligkeit“ geschaltet wird.
- Soundausgabe mit unterschiedlichen Tönen (je nach Zustand), jederzeit per Taster abschaltbar; automatische Verringerung der Alarm-Lautstärke nach 3min
- Eigenkontrolle und Reset der Baugruppe per Taster möglich
- Hohe Verfügungsrate, durch integrierten Watchdog und Ausfallerkennung der lokalen I²C-Sensoren. Bei Bedarf werden die lokalen Sensoren automatisch per Spannungsabschaltung (Pin „PLUS“) neu gestartet.

Pin-Belegung Attiny 461A

	ISP			ISP	
S_SDA	MOSI	1	20		KS1
SOUND	MISO	2	19		KS2
S_SCL		3	18		KS4
CO2-PWM		4	17		KS8
VCC		5	16	GND	GND
GND	GND	6	15		VCC
PLUS		7	14		TAST
M_SDA		8	13		BM
M_SCL		9	12		SOLL
	/RST	10	11		RELAIS

-  - Master- I²C für lokale Sensoren
-  - Slave- I²C für Feldbus (B-Bus/ HC-Bus/ I²C/ TWI)
-  - ISP - Programmierschnittstelle
-  - Spezialisierte Ein- und Ausgabepins

Pin	Bezeichnung	Bedeutung	Eingang / Ausgang
1	S_SDA	B-Bus (Slave)/ISP-Signal MOSI	E/A ¹⁾
2	SOUND/MISO	Soundausgang/ISP-Signal MISO	E/A
3	S_SCL	B-Bus (Slave)/ISP-Signal SCK	E ¹⁾
4	PWM	CO2-Sensor-Eingang (1Hz-PWM) oder Frequenzmessung 47Hz (Windsensor)	E - „high“ aktiv ¹⁾
5	VCC	+1,8..+5,5V	Spannungsversorgung
6	GND	Masseanschluss	GND
7	PLUS	Stromversorgung Master- I ² C (lokalen Sensoren)	A - „high“ aktiv
8	M_SDA	Master- I ² C zum Auslesen der lokalen Sensoren	E/A
9	M_SCL	Master- I ² C zum Auslesen der lokalen Sensoren	E
10	/RST	ISP-Signal /RST	E
11	REL	Schalt-Ausgang für Relais	A - „high“ aktiv
12	SOLL	Analoger Eingang: Potenziometer oder Helligkeitssensor	E - +0 .. +VCC
13	BM	Sensor-Eingang Bewegungsmelder	E - „high“ aktiv ¹⁾
14	TAST	Eingang für Taster	E - „low“ aktiv ¹⁾
15	VCC	+1,8..+5,5V	Spannungsversorgung
16	GND	Masseanschluss	GND
17	KS8	Kodierschalter Pin 8-wertig	E - „low“ aktiv ¹⁾
18	KS4	Kodierschalter Pin 4-wertig	E - „low“ aktiv ¹⁾
19	KS2	Kodierschalter Pin 2-wertig	E - „low“ aktiv ¹⁾
20	KS1	Kodierschalter Pin 1-wertig	E - „low“ aktiv ¹⁾

¹⁾ intern im Mikrocontroller zugeschalteter Pull-up Widerstand (10..20 kOhm)

Technische Daten des Attiny 461A (aktuelle Firmware):

Allgemein

Arbeitstakt:	- 4 MHz
Stromaufnahme:	- ca. 1,5 mA
Max. zulässiger Feldbustakt:	- 100 kHz bzw. 10 µs minimale Impulsbreite
Watchdogauslösung mit anschließendem IC bzw. Sensor- Reset:	
Stand-Alone:	- max. 2 s (IC-Reset)
Ausfall Feldbus:	- max. 55 s (IC-Reset)
Ausfall I ² C-Sensor:	- max. 24 s (Sensor-Reset)

LED/Sound/Taster

Soundausgabe/LED

Alarm:	- ununterbrochen wechselnd 2 kHz/ 1 kHz
Alarm nach 3 min:	- Lautstärke reduziert
Lokaler Hinweis:	- kurzer Impuls 250 Hz, alternierend jede Sekunde
Externer Hinweis:	- kürzerer Impuls 250 Hz, alternierend jede Sekunde

Tastenfunktionen

<0,2 s gedrückt:	- aktuellen Sound ausschalten
>2-3 s gedrückt:	- Relais von Hand für 10 min einschalten (Vorrang)
>6-7 s gedrückt:	- Alarm einschalten
>8-9 s gedrückt:	- IC-Zwangsreset

Sollwertgeber/Helligkeit/Sensoren

Potentiometer/Fotowiderstand:	- Byte-Wert 0.. 255 im Datentelegramm - internes Signal „Dunkel“: Byte-Wert < 190
Sensorparameter:	- siehe Liste am Ende des Dokuments

Mögliche System-Zustände

Zustand „LAMP“:	- Relais wird lokal automatisch geschaltet ein: Dunkelheit UND Bewegung aus: keine Bewegung
Per Bus zuschaltbar:	- Relais-Zuschaltsignal, Alarm,externer Hinweis, Signal „LAMP“

Überschreitung CO₂ (nur möglich für Subadresse 0..14)

1200..2000 ppm (mit Hysterisis):	- lokaler Hinweissound
per Voter ermittelt:	
>1800..2000 ppm (mit Hysterisis):	- Alarmsound
Rücksetzen lokalen Alarm:	- Unterschreitung der Grenzwerte (Stand-Alone) - CO ₂ <1200 ppm und Hand-Aus

Hinweis zur CO₂-Messung: In der Anheizphase des CO₂-Sensors (in den ersten 2 min nach IC-Reset) wird, um Fehlmessungen zu vermeiden, der CO₂-Wert konstant mit 300 ppm angenommen und auch per Bus ausgegeben.

Funktionsweise

Die Slave- I²C Funktion nutzt die interne TWI-Schnittstelle. Sie wird per Interrupt bedient und läuft selbständig. Daten werden per Tabelle im SRAM mit der Mainloop-Routine ausgetauscht. Eine Überwachung durch den Watchdog erfolgt per Adressanalyse.

In einer Mainloop, die auf 6 Sekunden eingestellt ist, erfolgt die Abfrage der I²C-Sensoren am Master- I²C Bus, die Datenauswertung und die Vorbereitung des Datentelegramms für die Übertragung per B-Bus/ HC-Bus/ I²C /TWI. Auch eine zentrale Fehleranalyse für den Status der lokalen I²C-Sensoren ist hier beheimatet. In der zentralen Zeit-Warteschleife ist der Watchdog zur Überwachung des Systems eingebettet.

Ein Datenpuffer speichert noch gültige Daten bei 2 kurzzeitigen Master- I²C Ausfällen und überbrückt dann auch den folgenden Sensor-Reset im Zeitraum bis zu $4 \times 6 = 24\text{s}$.

Sollte ein Messwert trotzdem als fehlerhaft eingestuft werden, so wird das entsprechende Byte auf „255d“ bzw. „\$FF“ gesetzt.

Als weitere Interruptroutinen gibt es:

- TIMER/Counter 1 Overflow aller $256\mu\text{s}$ – zur Steuerung aller Vorgänge an spezialisierten E/A Pins (Sound, Taster usw.). Dieser Interrupt ruft u.a. alle 4 ms jeweils eine Teilaufgabe zur Bearbeitung auf, sodass letztlich alle Steuerungsaufgaben im Sekundenrhythmus abgearbeitet werden können.
- TIMER/Counter 0 Overflow für
 - die Messung des PWM-Signals vom CO₂-Sensor mit echter interner Synchronisierung auf +/- 0,5% der Signalperiodendauer (Subadresse 0..14)
 - die Messung einer Frequenz am Pin PWM (z.B. vom Windmesser) mit der Mikrocontroller-Taktgenauigkeit von 10% (Subadresse 15)
- PinChange-Interrupt – zur Erkennung des PWM-Signals vom CO₂-Sensor

Wichtige Systemzustände werden in 2 Programmstatusregistern (PSR, PSR2) allen Routinen zur Verfügung gestellt.

Watchdog:

Die Firmware enthält einen mehrstufigen Watchdog ...

- Reset des ICs innerhalb von 2 s nach Absturz interner Prozesse
- Reset des ICs im Busbetrieb, wenn auf dem Bus innerhalb von ca. 50 s weder die Broadcastadresse 0x40, noch die aktuelle IC-Adresse erkannt wird
- Reset des Master- I²C Anschlusses, inklusive Spannungsabschaltung des Master- I²C (erfolgt direkt über PLUS), wenn der lokale I²C-Sensor 4 mal nacheinander innerhalb der 6 s Haupt-Schleife sich nicht meldet ($4 \times 6 = 24\text{ s}$)
- Reset des ICs von Hand per Tasten-Auslösung ($> 8\text{ s}$)
- Reset des ICs, wenn die Versorgungsspannung am IC $< 1,7..2,0\text{V}$ (BODLEVEL 110)

Besonderheiten des Stand-Alone Betriebes:

- Erkennung durch High-Pegel an jeweils KS1..KS8 (=Subadresse „0“ oder kein Kodierschalter bestückt)
- zusätzlicher Signalton nach Spannung anlegen (→ Kontrollsignal, das Spannung vorhanden ist)
- Kodierschalter kann bei der Bestückung entfallen
- Das Alarmsignal wird sofort gelöscht, wenn kein Parameteralarm (z.B. CO2 < 1800 ppm) mehr anliegt (im Bus-Betrieb, bzw. bei Subadresse 1..15, kann das Alarmsignal nur von Hand oder vom Master zurückgesetzt werden)
- Der Zustand „LAMP“ (Relais schaltet automatisch bei geringer Helligkeit UND Bewegungserkennung) wird nach Reset automatisch gesetzt, kann aber per Bus abgeschaltet werden.
- Das Relais schaltet automatisch, wenn
 - ein **T/F Sensor** erkannt wird **UND** wenn die gemessene **relative Luftfeuchte größer als der eingestellte Sollwert** (+VDD..0 V entsprechen dabei 75..102%) ist. Die Hysterese beträgt +/- 2,4 %. Ein T/F Sensor und ein Sollwertgeber (Potenziometer) sind Voraussetzung für diese Funktion. Die Signale „LAMP“ bzw. das externe Schalten des Relais (über den Bus) werden ignoriert. Der korrekte Relaiszustand kann aber per Bus gelesen werden.
 - **kein T/F Sensor** erkannt wird **UND** Zustand „LAMP“ **UND** wenn die **gemessene Helligkeit < 190 UND** wenn der **Bewegungsmelder aktiviert** ist. Ein Helligkeitssensor und ein Bewegungssensor sind Voraussetzung für diese Funktion.
 - **kein T/F Sensor** erkannt wird **UND** per **Bussignal** das Relais ein- bzw. ausgeschaltet wird.
 - der **CO2-Messwert gültig** ist **UND 1200 ppm** über- bzw. **1125 ppm** unterschritten werden (mit Hysterese). Das entspricht auch der Ausgabe des lokalen Hinweises. Ein CO2-Sensor ist Voraussetzung für diese Funktion. Damit es keine Überschneidungen mit den vorangegangenen Funktionen gibt, sollte kein T/F Sensor installiert sein und Pin 12 (Sollwert-Eingang) sollte an VCC gelegt werden.

I²C Digitalinterface

Adressierung per B-Bus/ HC-Bus/ I2C/ TWI

I2C-Adressen

Basis-Adresse ohne R/W		Basis-Adresse mit R/W		Basis-Adresse	.. + Subadr + R/W	ICs	HC	Ökobus
hex	dez (Turbo-Pascal)	hex (Assembler)	dez	bin				
0x00	0	0x00	0	0000	.. + xxx + R/W	reserviert		
0x08	8	0x10	16	0001	.. + xxx + R/W		BA „Deluxe“	E/S0-Block Typ B
0x10	16	0x20	32	0010	.. + xxx + R/W			ATtiny261 analog 8-F
0x18	24	0x30	48	0011	.. + xxx + R/W			ATtiny261 binär 8-F
0x20	32	0x40	64	0100	.. + xxx + R/W	PCF8574	PCF8574, Broadcastadress: Subadr=000	
0x28	40	0x50	80	0101	.. + xxx + R/W	MAX127	ATtiny461 0-7	ATtiny461A 0-7
0x30	48	0x60	96	0110	.. + xxx + R/W	MAX1236	ATtiny461 8-F	ATtiny461A 8-F
0x38	56	0x70	112	0111	.. + xxx + R/W	PCF8574A		
0x40	64	0x80	128	1000	.. + xxx + R/W			
0x48	72	0x90	144	1001	.. + xxx + R/W			
0x50	80	0xA0	160	1010	.. + xxx + R/W	PCF8591, LM75, DS1631	ATtiny26 analog 0-3, PCF8591, LM75, DS1631	ATtiny261 analog 0-7
0x58	88	0xB0	176	1011	.. + xxx + R/W	AM2320	ATtiny26 binär 0-7	ATtiny261 binär 0-7, E/S0-Block Typ A
0x60	96	0xC0	192	1100	.. + xxx + R/W			
0x68	104	0xD0	208	1101	.. + xxx + R/W			
0x70	112	0xE0	224	1110	.. + xxx + R/W			
0x78	120	0xF0	240	1111	.. + xxx + R/W	reserviert		

ATtiny261 analog: /A3 0 1 0 A2 A1 A0 R/W
 ATtiny261 binär: /A3 0 1 1 A2 A1 A0 R/W

ATtiny461A: 0 1 0 1 A2 A1 A0 R/W
 +A3

Als Basis-Adresse wurde für die Firmware 0x28 + Subadresse festgelegt:

Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
0	1	0	1	A2	A1	A0	R/W
0	1	1	0	A2	A1	A0	R/W

- Subadresse 0..7 (A3=0)

- Subadresse 8..15 (A3=1)

Die Adress-Bits der Sub-Adresse A0..A3 korrespondieren dabei mit den Pins KS1..KS8. Allerdings sind die Eingänge KS-x wegen der Beschaltung des eingesetzten Kodierschalters negiert. Daraus ergibt sich auch die Subadresse 0 bzw. die Adresse 0101000+R/W, wenn kein Kodierschalter verwendet wird und nur die internen Pull-up Widerstände wirken → diese Adresse wird für die interne Stand-Alone Erkennung genutzt, kann aber trotzdem auch per Bus angesprochen werden. Über die Anschlüsse A0 bis A3 können letztlich 16 der ICs gleichzeitig auf dem Bus adressiert werden.

Für 1-Pegel am Kodierschalter sind wegen der verwendeten internen Pull-Up keine externen Widerstände notwendig.

Bus-Ansteuerung:

Der IC kann per Bus vom Master aus sowohl schreibend als auch lesend angesprochen werden. Die Übertragung erfolgt gemäß I²C-Protokoll mit den Elementen Start/Stop/ACK mit einer Taktfrequenz von maximal 100kHz. Ein Clock-Stretching gibt es nicht. Die maximale Taktfrequenz beträgt 100 kHz bzw. 10 µs Impulslänge je Takt.

1. Schreibender Zugriff

Übertragung der Adresse mit *nicht gesetztem* R/W Bit und nachfolgender Bestätigung durch den Slave (ACK). Anschließend erfolgt die Übertragung per festgelegtem Datentelegramm vom Master zum Slave. Der Slave bestätigt nach jedem Byte mit ACK. Es ist nur eine 2 Byte Übertragung möglich.

Beispiel für eine Datenübertragung an die Subadresse „1“ (xxxxx = 01001), bzw. Adresse 0x29:

Start	Adressbyte		ACK Slave	1. Datenbyte				ACK Slave	2. Datenbyte				Stopp								
	Slave Adress	R/W		Steuerbyte (z.B. Relais ein)					Prüfsumme (z.B. 3Ah)												
S	0 1 x x x x x	0		0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	1	1	1	0	1	0		P

Byte	Bedeutung	Bemerkungen
1. Datenbyte	Steuerbyte	Bit-weise Befehle, sie werden nach korrektem Empfang sofort ausgeführt
2. Datenbyte	Prüfsumme	PS = Adresse+Steuerbyte

Bitposition Steuerbyte	7	6	5	4	3	2	1	0	
Bedeutung		Zustand LAMP einschalten	Externen Hinweis einschalten	Alarm einschalten	Relais einschalten	Zustand LAMP ausschalten	Hinweis ausschalten	Alarm ausschalten	Relais ausschalten

Zustand LAMP:

Das Relais wird automatisch eingeschaltet, wenn

- „Dunkel“ UND „Bewegungsmelder ein“
- „Dunkel“ UND kein Bewegungsmelder bestückt (interner Pull-up imitiert BM)

wobei das interne Signal „Dunkel“ gebildet wird, wenn der Dunkelwert vom ADC (bzw. das 6. Byte beim lesenden Zugriff) < 190 ist. Mit dieser Funktion können Beleuchtungsszenarien verzögerungsfrei ohne Umweg über den BUS bzw. den Master geschaltet werden.

2. lesender Zugriff

Übertragung der Adresse mit *gesetztem* R/W Bit und nachfolgender Bestätigung durch den Slave (ACK). Anschließend erfolgt das Auslesen vom Slave durch den Master per festgelegtem Datentelegramm. Der Master bestätigt dabei jedes empfangene Byte (außer das letzte) mit ACK. Fehlt die Bestätigung so beendet die Firmware die aktuelle Datenübertragung.

Beispiel für eine Datenübertragung von Subadresse „1“ (xxxxx = 01001), bzw. Adresse 0x29:

	Adressbyte			1. Datenbyte		2. Datenbyte		
Start	Slave Adress	R/W	ACK Slave	Datenbyte (z.B. 02h)	ACK Master	Datenbyte (z.B. 00h)	ACK Master	...
S	0 1 x x x x x	1	1	0 0 0 0 0 0 1 0	1	0 0 0 0 0 0 0 0	1	
	3. Datenbyte			4. Datenbyte		5. Datenbyte		
...	Datenbyte (z.B. F9h)	ACK Master	Datenbyte (z.B. 6Ah)	ACK Master	Datenbyte (z.B. FFh)	ACK Master	...	
	1 1 1 1 1 0 0 1	1	0 1 1 0 1 0 1 0	1	1 1 1 1 1 1 1 1	1		
	6. Datenbyte			7. Datenbyte				
...	Datenbyte (z.B. 01h)	ACK Master	Datenbyte (z.B. 8Fh)	NoACK Master	Stopp			
	0 0 0 0 0 0 0 1	1	1 0 0 0 1 1 1 1	X	P			

Byte	Bedeutung	Bemerkungen	Beispiel
1. Datenbyte	Status-Byte	>223: Kein Sensor am lokalen- I ² C erkannt	02h: AM23xx, „BM“ ein
2. Datenbyte	Temperatur High-Byte	255: Ausfall Temperaturmessung	00h: T-high=0
3. Datenbyte	Temperatur Low-Byte		F9h: $T = (0 * 256 + 249) / 10$ T = 24,9 °C
4. Datenbyte	Luftfeuchte	255: Ausfall Feuchtemessung	6Ah: $F_{rel} = 106 / 2,5 \%$ $F_{rel} = 42,4 \%$
5. Datenbyte	Adr. 0..14: CO2-Wert Adr. 15: Frequenzmessung	255: Ausfall CO2-Messung	FFh: kein Sensor
6. Datenbyte	Sollwert/Helligkeit	255: Ausfall Sollwertmessung	01h: $(255 - 1) * 4 = 1016$ Lux
7. Datenbyte	Prüfsumme		8Fh = 29h+02h+00h+.. ..+F9h+6Ah+.. ..+FFh+01h+1

3. Datenbereiche

Status-Byte (nur lesender Zugriff):

Bitposition	7	6	5	4	3	2	1	0
Kein I ² C-Sensor erkannt	1	1	1	LAMP	REL	HINW	BM	Alrm
Sensor AM23xx erkannt	0	0	0	LAMP	REL	HINW	BM	Alrm

- LAMP: Das Relais schaltet lokal automatisch in Abhängigkeit Helligkeit, Bewegungsmelder
REL: Relais ist eingeschaltet
HINW: externen Hinweis wurde (vom Master) gesetzt
BM: Bewegungsmelder hat ausgelöst
Alrm: Alarm ist ausgelöst (lokal oder zentral vom Master). Achtung: Ein lokaler Alarm kann vom Master nicht zurückgesetzt werden. Ein Master-Alarm kann aber lokal per Taster zunächst „unhörbar“ gemacht werden, das Signal „Alrm“ bleibt dann nur noch bis zum automatischen Rücksetzen des lokalen Alarms bestehen

lokaler Alarm: Wird automatisch ausgelöst, wenn der CO₂-Gehalt > 2000 ppm (< 0,2 %), sofern ein CO₂-Sensor verbaut.

Temperatur (AM2320/1 -40,0..+80,0°C; Auflösung 0,1 °C; Genauigkeit +/- 0,7 °C):

Temperatur (AM2322 -40,0..+80,0°C; Auflösung 0,1 °C; Genauigkeit +/- 0,5 °C):

Hinweis: bitte die Temperaturabweichung dT beachten!

AM2320: ca. +0,45°C AM2322: ca. +1,2°C

- Berechnung: physikalischer Wert [°C] = (256* 2. Byte) + 3. Byte, Vorzeichen berücksichtigen!

ph. Wert	2. Byte High-Wert	3. Byte Low-Wert
+80,0°C	3	32
+76,8°C	3	0
+51,2°C	2	0
+25,6°C	1	0
+10,0°C	0	100
0°C	0	0
-10,0°C	128	100

Feuchte (AM2320/1 0..+99,9%; Auflösung 0,5 %; Genauigkeit +/- 5 %):

Feuchte (AM2322 0..+99,9%; Auflösung 0,5 %; Genauigkeit +/- 3 %):

- Berechnung: physikalischer Wert [%] = 4. Byte/2,5

ph. Wert	4. Byte
+100%	250
+0,0%	0

CO2 (/nur Subadressen 0..14)

(MH-Z19 0..+0,5%; Auflösung 0,0025 %; Genauigkeit +/- 0,03 %):

(bzw. 0..+5000 ppm; Auflösung 25 ppm; Genauigkeit +/- 300 ppm):

- Berechnung: physikalischer Wert [%] = 5. Byte/400
[ppm]= 5. Byte*25

ph.Wert	5. Byte

+0,5% / 5000 ppm	200
+0,0% / 0 ppm	0

Frequenzmessung bzw. Impulse je Sekunde (PWM-Eingang 0..+42,5 Hz /nur Subadresse 15):

- Berechnung: physikalischer Wert [Hz] = 5. Byte / 6

ph.Wert	Wert

0,0 Hz	0
0,17 Hz	1
42,5 Hz	255

Sollwert (-6,1..+6,1grd; Auflösung 0,05 °C):

- Berechnung: physikalischer Wert [grd] = (6. Byte-127) / 20

ph.Wert	Wert

+6,1%	250
-6,1%	5

Helligkeit (etwa 1 .. 1000 Lux):

- grobe Berechnung: physikalischer Wert [Lux] = (255-6. Byte) * 4

ph.Wert	Wert

5 Lux	227
9 Lux	183
600 Lux	5
1000 Lux	2

Prüfsumme (PS):

- Berechnung: PS = Adresse + [1. Datenbyte] + [2. Datenbyte] +..+ [6. Datenbyte] + 1

Ergänzende Technische Daten Schaltkreise/Sensoren

Sensor	Parameter*	Stromversorgung*	Bemerkungen
ATtiny461A		+1,8..5,5 V < 3 mA	
AM2320 AM2321	T: -40..+80 °C, Auflösung: 0,1 °C Genauigkeit: ± 1 °C F: 0..99,9 % Auflösung: 0,1 % Genauigkeit: ±5 %	+3,1..+5,5 V < 1 mA	Instabile I ² C-Anbindung. Im Dauerbetrieb müssen Ausfälle durch Spannungsabschaltung behoben werden. T-Messwerte folgen der realen Lufttemperatur mit ca. 3°C/min (kein Zug) Zusätzliche interne Heizung → Fehler dT
AM2322	T: -40..+80 °C, Auflösung: 0,1 °C Genauigkeit: ± 0.7 °C F: 0..99,9 % Auflösung: 0,1 % Genauigkeit: ±3 %	+3,1..+5,5 V < 1 mA	T-Messwerte folgen der realen Lufttemperatur mit ca. 3°C/min (kein Zug) Zusätzliche interne Heizung → Fehler dT
MH-Z19	CO ₂ : 0..0,2 (0,5) % Genauigkeit: ± 50 ppm ± 5%	+3,6..+5,5 V < 4 mA, aber aller 5s: für 8 µs: < 600mA für 60 µs: < 350mA für 0,5s: < 120 mA Interface: 3,3 V Einschaltphase (ca.10s): 25 mA	Lebensdauer begrenzt auf > 5-7 Jahre Achtung: Impulsspitzen in der Stromversorgung! Bei Glättung mit 4700 µF in 12V-Versorgung i < 170 mA, Bei Glättung mit 2200 µF in 12V-Versorgung i < 250 mA Impulsspitzen erfolgen nur für 0,5 s; max. Leitungslänge CAT-5 daher begrenzt auf 250 m
BMP280	T: -40..+85 °C, Auflösung: 0,01 °C Genauigkeit: ± 1 °C P: 300..1100 hPa Auflösung: 0,16 hPa Genauigkeit: ± 2 hPa	+1,71..+3,6 V < 1 mA	
BMP180	T: -40..+85 °C, Auflösung: 0,1 °C Genauigkeit: ± 1 °C P: 300..1100 hPa Auflösung: 1 hPa Genauigkeit: ± 5 hPa	+1,8..+3,6 V < 1 mA	
BME280	T: -40..+85 °C, Auflösung: 0,01 °C Genauigkeit: ± 1 °C F: 0..100 % Auflösung: 0,008 % Genauigkeit: ± 3 % P: 300..1100 hPa Auflösung: 0,16 hPa Genauigkeit: ±2 hPa	+1,71..+3,6 V < 1 mA	
HC-SR501	IR-Bewegungsmelder	+5..+20 V	Interner Spannungsregler 7133-1 (max.

Sensor	Parameter*	Stromversorgung*	Bemerkungen
		< 0,1 mA Output: 0..+3,3 V	30mA) mit Diode entkoppelt.

* Die Angaben zu Genauigkeit und Stromaufnahme beruhen u.a. auf eigenen Vergleichsmessungen mehrerer gleichartiger Sensoren bei gleichen Bedingungen untereinander. Die Herstellerangaben sind z.T. Unvollständig oder geschönt.

Messungen zum Temperaturfehler wegen interner Heizung in den Sensoren AM23xx

Während der Entwicklungsarbeiten für die Firmware wurde eine stetige Fehlmessung der Lufttemperatur und der relativen Luftfeuchte durch die Sensoren der Baureihe AM23xx festgestellt. Interessanterweise war die Abweichung durch die eigentlich genaueren AM2322 höher als bei den AM2320. Methodische Messfehler z.B. durch äußere Einflüsse (Leiterplatte, andere Bauelemente) konnten ausgeschlossen werden. Dagegen spricht auch, dass die Streuung innerhalb des Sensortyps relativ gering ist. Dafür wurde eine ab und zu höhere Stromaufnahme der Sensoren unmittelbar nach der Datenübertragung per Oszi beobachtet.

Die einzig plausible Schlussfolgerung ist, dass die Sensoren AM23xx nach der Übertragung der Messwerte über den I²C-Bus intern unregelmäßig ein Heizelement zuschalten, wahrscheinlich um einen Latch-up Effekt in der Messung der relativen Luftfeuchte zu verhindern. Die dabei zugeführte Energie wandelt sich in Wärme um und führt zu einer (positiven) Abweichung der gemessenen Temperatur. Die folgende Tabelle fasst zahlreiche Einzelmessungen an 10 Musterexemplaren bei einem festem Abfrageintervall der Sensoren von 6 s zusammen:

	AM2320	AM2321	AM2322
Dauer der Einschaltung der Heizung T_{Hzg}	390 ms		430 ms
Stromaufnahme der Heizung i_{Hzg} bei VDD = 5,0 V	16 mA		58 mA
Heizleistung $P_{\text{Hzg}} = i_{\text{Hzg}} * 5,0$ [W]	80 mW		290 mW
Heizenergie $E_{\text{Hzg}} = P_{\text{Hzg}} * T_{\text{Hzg}}$ [Ws]	31,2 mWs		125 mWs
Gemessene Anzahl Heizzyklen je Minute N_{Hzg}	5-10		5-7
Heizleistung (gemittelt je Minute) $P_{\text{Hzg}/\text{min}} = E_{\text{Hzg}} * N_{\text{Hzg}} / 60$ [W], bei $N_{\text{Hzg}} = 7$	3,64 mW		14,6 mW
Gemessene durchschnittliche Temperaturabweichung dT [grd] bei 25°C nach 2 min (Firmware M1.0)	+0,45 grd		+1,8 grd
Berechnete Eigenerwärmung $K = dT / P_{\text{Hzg}/\text{min}}$ [grd/mW]	+0,12 grd/mW		+0,12 grd/mW

Fazit: Die Angabe im Datenblatt von AOSONG „output has been calibrated“ ist nicht ganz korrekt. Für praktische Anwendungen muss die gemessene Temperatur um die Temperaturabweichung dT je nach Abfrageintervall und Sensortyp korrigiert werden (Firmware M1.0). Der gemessene Temperaturfehler dT lässt sich sehr gut mit der Eigenerwärmung durch die interne Heizung erklären, die berechnete Eigenerwärmung K liegt in einem praktisch plausiblen Bereich: wie sie von z.B. vom Sensor SMT 160-30 bekannt ist: <https://www.is-line.de/sensor/produkte/temperatur/smt172/eigenerwaermung-des-temperatursensor-smt-160-30-bei-ein-und-mehrkanalapplikationen/>. Die Abweichungen der Feuchte-Messungen waren noch größer. Die Abweichungen sind zudem bei höheren Temperaturen größer als bei niedrigeren. Da

auch der normale Strombedarf der Sensoren zu den Abweichungen beiträgt, sollten Messungen tatsächlich nur in größeren Abständen erfolgen und zwischenzeitlich die Stromversorgung zusammen mit den Datenleitungen abgeschaltet werden. Ab einem Abfrageintervall von etwa 30 s sind Temperatur- und Feuchtemessung korrekt, wenn der Sensor isoliert von der Auswertelektronik angebracht wird (Firmware M1.1).

Versionsgeschichte Firmware

Datum	Version	Änderungen	Bemerkungen
01.02. 2017	M1.0	Erstes freigegebenes Release	Abfrageintervall AM23xx: 6s, keine Spannungsabschaltung
23.05.2017	M1.1	Abfrage AM23xx optimiert	Abfrageintervall AM23xx: 30s mit Spannungsabschaltung