基于单片机服务器嵌入式系统设计研究

张立(常熟第一人民医院总务科, 江苏 常熟 215500)

摘要: 随着电子设备智能化要求的提高和各种功能强大的微处理器的推出, 嵌入式系统逐渐成为许多电子设备不可缺少的一部分, 加上互联网概念的迅速发展, 更为嵌入式系统与互联网的结合提出了要求。针对这个情况, 本文采用了51单片机来进行嵌入式web服务器的设计, 实验数据验证, 该方法不仅可以实现设备的远程控制、维护和升级, 又能共享网络资源。

关键词: 单片机; 嵌入式; web服务器

1 引言

一种包含单片机和微处理器的电子组成设备结构被称为嵌入式系统, 发展到现今只有30多年而已, 它是以单芯片为核心的可编程系统开始, 然后发展到嵌入式微处理器为基础的系统, 接着是以嵌入式操作系统为核心的系统, 到现今的是以Internet为标志的嵌入式系统。这几年, 嵌入式的web服务器这一项新技术正以着前所未有的速度迅速发展着, 在许多领域中都得到了很好的应用。现在许多的国家都致力于这一项技术的深入研究, 因为与其他的相比, 嵌入式的web服务器采用了以太网的接口设备可以实现各种应用领域中的设备、技术等数据信息的流通, 可以比较便捷地实现在网络上的共享, 且低成本、实时性和可靠。嵌入式的web服务器的资源不是很丰富, 如何实现在资源短缺的情况下TCP/IP协议簇中的相关协议已经成为一个重点和难点。本文针对这个情况, 采用了51单片机来解决这个问题, 通过实验证明, 该做法能够使不同设备之间的联系更趋向于方便, 且不受本身资源少的限制, 能较快时间内实现相关的网络通讯。

每一个组件的功能如下: P0~P3: 通用I/O口; VCC: 电源端, 一般接5V; GND: 电源地; XTAL1, XTAL2: 外接晶体振荡器, 不能超过24M; 需加微调电容, 一般为30pF; RST/VPD: 复位端, 平时为低电平; ALE/PROG: 地址锁存允许信号端; EA/Vpp: 外部程序存储器地址允许输入端/固化编程电压输入端; CPU: 由运算和控制逻辑组成, 同时还包括中断系统和部分外部特殊功能寄存器; RAM: 用以存放可以读写的数据, 如运算的中间结果、最终结果以及欲显示的数据; ROM: 用以存放程序、一些原始数据和表格; I/O口: 四个8位并行I/O口, 既可用作输入, 也可用作输出; T/C: 两个定时/计数器, 既可以工作在定时模式, 也可以工作在计数模式; 五个中断源的中断控制系统; 一个全双工UART(通

用异步接收发送器)的串行I/O口, 用于实现单片机之间或单片机与微机之间的串行通信; 片内振荡器和时钟产生电路, 石英晶体和微调电容需要外接。最高振荡频率为12M。

2 基于单片机的嵌入式web服务器

以单片机为核心的主要问题是如何实现Internet网络的远程监控。针对这个情况, 本文采用51单片机中去直接实现TCP/IP协议, 从而来实现Internet的接入功能。其硬件结构图如图1所示, 利用这种方案的好处是省去操作系统和网关的费用, 大大节约系统资源。

接口电路主要由MCU、网络控制器、RJ45、RS232等构成。原理图如图2所示:

图2 原理图

一般是使用标准总线来进行两者之间的通信, 在本文中通过转换芯片MAX232来实现其两者之间的电平兼容, 同时使用无屏蔽双绞线的RJ45接口来实现互联, 并且在一部分的电路中内置10BASET的收发器, 使得实现的电路即简单又容易实现, 只要设置1个隔离滤波器PPT TPN+、TPN-为接收线, TPOUT+、TPOUT-为发送线, 经隔离后的4根线与RJ45接口相连。

而在这个中间, 51单片机主要实现的功能设计接口层单片机和网卡芯片, 考虑到实际过程中使用到的内容, 来设置一个足够大的存储空间来放置一个以上的以太网帧, 且选用了

Cygnal C8051F020和以太网控制芯片RTL8019AS来进行实现。

在整个嵌入式系统中与局域网进行连接, 然后传输数据主要是通过RJ 45的接口。而大多数的局域网为以太网, 故采用以太网协议(IEEE 802.3)作为传输的标准。主要的数据流程如下: 从局域网中先产生一组请求的信息数据, 然后通过RJ 45接口进行传输, 发送到嵌入式系统, 而在这个系统中, 这些数据以协议栈为标准将其进行解析, 再将其送入到单片机系统中, 从而获得向想相对应的数据, 通过这写数据进行简单的处理和答复之后, 再通过相同的路径将其再送到局域网中。

(下转第133页)

图1 系统结构框图

作者简介: 张立(1976-), 男, 汉族, 江苏常熟人, 工程师, 研究方向: 计算机应用技术。

图5至图7分别表示采用3种优化方法进行相机参数求取,并用320个特征点进行三维重建,对标定精度加以验证,其误差值以毫米为单位。可以看出,三种优化方法都获得了较高的三维测量精度。水平和垂直误差均在2mm内,深度方向误差在5mm左右,比较后可知,MCPSO算法求得的参数最优,在三个方向上的平均误差最小,尤其在Z方向上的误差最小。各种算法的测量误差在三个方向上的分布都接近于正态分布,说明这组数据较好地拟合了相机的模型。

图5 LM法的误差分布图

图6 PSO法的误差分布图

图7 MCPSO法的误差分布图

5 结论

标定的最终目的是在于三维测量,测量误差越小越好。本文在Matlab标定工具箱的标定算法原理的基础上利用PSO和MCPSO优化算法代替传统的LM算法对相机内参数加以优化。在同一组标定数据下,进行了PSO与MCPSO优化性能的比较实验,结果证明基于粒子群优化算法可以获得比LM法更高的标定精度。

[参考文献]

- [1]Tsai.R.Y..A versatile camera calibration technique for high-accuracy 3D machine vision metrology using off-the-shelf TV cameras and lenses. IEEE Journal of Robotics and Automation,1987,3(4):323~344.
- [2]Weng J.,Cohen P.,Herniou M..Camera calibration with distortion models and accuracy evaluation.IEEE Transaction on Pattern Analysis and Machine Intelligence, 1992,14(10):965~980.
- [3]Zhang z..A flexible new technique for camera calibration. IEEE Transactions on Pattern Analysis and Machine Intelligence,2000,22(11):1330~1334.
- [4]Heikkilä J.,Silvén O..A Four-step Camera Calibration Procedure with Implicit Image Correction.In:Proceedings of IEEE Computer Vision and Pattern Recognition.San Juan, Puerto Rico,1997,1106~1112.
- [5]http://www.vision.caltech.edu/bouguetj/calib_doc/.
- [6]Niu Ben,Zhu Yun-Long,He Xiao-Xian.Construction of Fuzzy Models for Dynamic Systems Using Multi-population Cooperative Particle Swarm Optimizer.Springer's Lecture Notes in Artificial Intelligence,Vol.3613:pp.987-1000,2005.

(上接第130页)

由上面的图4可以看出,实现数据发送采集等一些列指是由软件实现的,在这个实现过程中设定IP协议为地址进行编码,供于寻址,而TCP就提供通用的并口,可以实现两个进程之间的通信,在两个进程之间采用的是三向握手机制,这样就可以保证通信的可靠,同时在这个TCP/IP协议也可以添加自己所需的其它动态或静态元素,从而来最终实现嵌入式Web服务器的功能。

经过了收集资料,设计方案,调试程序等一系列工作后,终于完成了硬件制作和软件调试,应用PING程序的结果证明了网线接通的情况和响应的时间。证明该算法的有效性和实用性。

3 总结

随着“后PC”时代的来临,嵌入式系统技术已经成为无所不在的推动力量。在本文中采用51单片机中直接实现TCP/IP协

议来实现Internet的接入功能。利用这种方案的好处是省去操作系统和网关的费用,大大节约系统资源,对今后的研究具有一定的实用价值。

[参考文献]

- [1]刘文科,刘德营,等,主编.《单片机原理及应用》,北京:中国水利水电出版社,2002年9月,第2版,1-7.
- [2]邓龙军,梁志坤,王泽芳.单片机在以太网通信中的应用.广东工业大学学报,2001.
- [3]夏克国,SCENIX单片机嵌入式Internet方案[J].中国电子网,<http://www.21ic.com>.
- [4]阎磊,李玉强,张健波.基于以太网的嵌入式系统研究[J].《沈阳工业大学学报》,2004.4