

ELECTRONIQUE PRATIQUE

5€

267 Juillet / Août 2002 ■ www.electroniquepratique.com

**RETROUVEZ
UN CAHIER
SPECIAL**

**INTERFACES
ET DEVELOPPEMENTS
PC**

**PAGE
67**

**Ampli Hi-Fi
100W efficaces**



**32
PAGES
EN PLUS**

RETROUVEZ AUSSI :

- ↳ Détecteur de points d'acupuncture
- ↳ Programmeur de cartes à puce

FRANCE : 5,00€ • DOM SURF : 5,70€
 BEL : 5,50€ • CH : 8,50FS
 CAN : 5,95\$ CAN • ESP : 5,20€
 GR : 5,50€ • TUN : 4,7 DT
 LUX : 5,50€ • MAR : 50 DH
 PORT : 5,50€

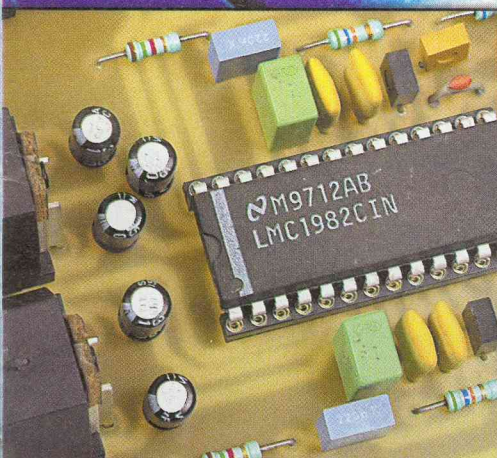


de cartes

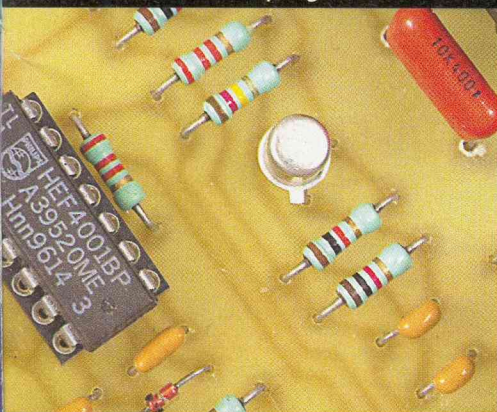
Ampli Hi-Fi

ÉQUIPÉ DU TDA7294

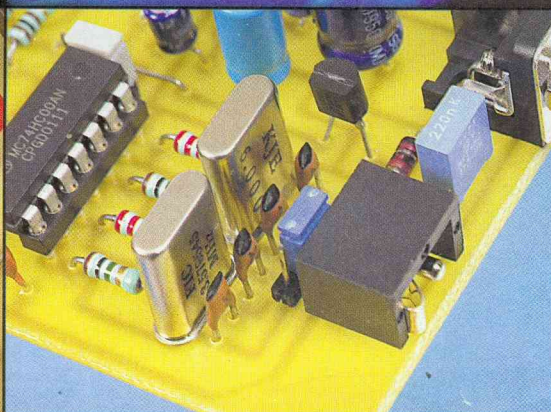
70W efficaces



Contrôle de tonalité programmable



Courants porteurs



Lecteur de cartes

RETROUVEZ AUSSI :

- ▷ Détecteur de points d'acupuncture
- ▷ Programmeur de cartes à puce

FRANCE : 5,00€ • DOM SURF : 5,70€
 BEL : 5,50€ • CH : 8,50FS
 CAN : 5,95\$ CAN • ESP : 5,20€
 GR : 5,50€ • TUN : 4,7 DT
 LUX : 5,50€ • MAR : 50 DH
 PORT : 5,50€

T 02437 - 267 - F : 5,00 € - RD



SOMMAIRE

ELECTRONIQUE PRATIQUE

N° 267 - JUILLET - AOUT 2002
I.S.S.N. 0243 4911

PUBLICATIONS GEORGES VENTILLARD

S.A. au capital de 786 900 €
2 à 12, rue Bellevue, 75019 PARIS
Tél. : 01.44.84.84.84 - Fax : 01.44.84.85.89
Internet : <http://www.electroniquepratique.com>
Principaux actionnaires :
M. Jean-Pierre VENTILLARD
Mme Paule VENTILLARD

Président du conseil d'administration,
Directeur de la publication : **Paule VENTILLARD**
Vice-Président : **Jean-Pierre VENTILLARD**
Attaché de Direction : **Georges-Antoine VENTILLARD**
Directeur de la rédaction : **Bernard FIGHIERA**
Directeur graphique : **Jacques MATON**
Maquette : **Jean-Pierre RAFINI**

Avec la participation de : **U. Bouteville, G. Durand, X. Fenard, A. Garrigou, P. Gueulle, G. Isabel, R. Knoerr, M. Laury, V. Le Mieux, E. Lèmyer, P. Mayeux, Y. Mergy, P. Morin, P. Oguic, Ch. Tavernier.**

La Rédaction d'Electronique Pratique décline toute responsabilité quant aux opinions formulées dans les articles, celles-ci n'engagent que leurs auteurs.

Directeur de la diffusion et promotion :

Bertrand DESROCHE

Responsable ventes :

Bénédicte MOULET Tél. : 01.44.84.84.54

N° vert réservé aux diffuseurs et dépositaires de presse :
0800.06.45.12

PGV - Département Publicité :

2 à 12 rue de Bellevue, 75019 PARIS
Tél. : 01.44.84.84.85 - CCP Paris 3793-60
Directeur commercial : **Jean-Pierre REITER** (84.87)
Chef de publicité : **Pascal DECLERCK** (84.92)
E Mail : lehpub@le-hp.com
Assisté de : **Karine JEUFRULT** (84.57)

Abonnement/VPC: Voir nos tarifs en page intérieure.

Préciser sur l'enveloppe «SERVICE ABONNEMENTS»

Important : Ne pas mentionner notre numéro de compte pour les paiements par chèque postal. Les règlements en espèces par courrier sont strictement interdits.

ATTENTION ! Si vous êtes déjà abonné, vous faciliterez notre tâche en joignant à votre règlement soit l'une de vos dernières bandes-adresses, soit le relevé des indications qui y figurent. Aucun règlement en timbre poste.

Forfait photocopies par article : 4,60 €.

Distribué par : **TRANSPORTS PRESSE**

Abonnements USA - Canada : Pour vous abonner à

Electronique Pratique aux USA ou au Canada, communiquez avec Express Mag par téléphone :

USA : P.O. Box 2769 Plattsburgh, N.Y. 12901-0239

CANADA : 4011boul. Robert, Montréal, Québec, H1Z4H6

Téléphone : 1 800 363-1310 ou (514) 374-9811

Télécopie : (514) 374-9684.

Le tarif d'abonnement annuel (9 numéros) pour les USA est de 49 \$US et de 68 \$cd pour le Canada.

Electronique Pratique, ISSN number 0243 4911, is published 9 issues per year by Publications Ventillard at P.O. Box 2769

Plattsburgh, N.Y. 12901-0239 for 49 \$US per year.

POSTMASTER : Send address changes to **Electronique Pratique**, c/o Express Mag, P.O. Box 2769, Plattsburgh, N.Y., 12901-0239.

Réalisez vous-même

- 14 Commande automatique d'aération
- 20 PIC Basic : clavier, touches et afficheur LCD
- 26 Télécommande grâce au secteur 220V
- 32 Programmateur cartes WAFER Gold et Silver
- 38 Lecteur pour cartes WAFER...
- 44 Détecteur de points d'acupuncture
- 52 Allumage automatique radiocommandé
- 58 Debugger de téléphone GSM
- 62 Ampli Hi-Fi 70W efficace
- 110 Correcteur de tonalité
- 116 Tachymètre cardiaque
- 124 Filtre audio de second ordre

Spécial « Interfaces PC »

- 68 Nouveautés cartes à puce
- 72 USB : développement
- 74 USB : carte d'expérimentation
- 78 Carte de programmation pour 68HC908
- 84 USB : Thermomètre
- 86 Entrées/Sorties déportées MicroLAN
- 90 Adaptateur PC/SC pour télécartes
- 94 Entrées logiques MICTRONICS
- 98 Carte BASIC TIGER
- 104 Animation lumineuse par PC

Infos OPPORTUNITÉS

DIVERS

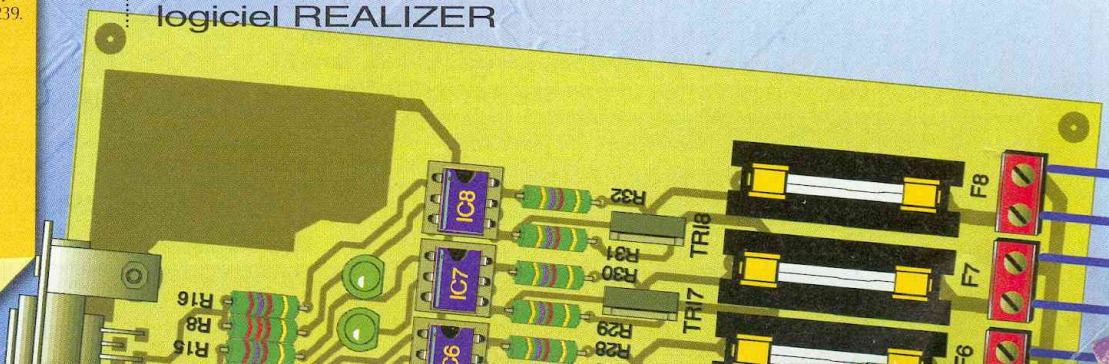
- 49 Initiation à la programmation graphique avec le logiciel REALIZER



« Ce numéro a été tiré à 51 600 exemplaires »



BVP
Bureau de Vérification de la Publicité



Nouveautés chez LEXTRONIC

Cartes de développement ElektronikLaden
La société Lextronic est depuis le mois de mars dernier le Distributeur officiel pour la France des « Starter-Kit » et cartes de développement du Fabricant allemand ElektronikLaden. Ces platines permettent une mise en œuvre et un développement rapide sur une multitude de microcontrôleurs Motorola tels que les familles HC08, 68HC12 (digne successeur amélioré du fameux 68HC11) ou encore le modèle «HC908JB8 » qui intègre directement un périphérique USB. Les programmes développés pourront être très facilement téléchargés au sein de la mémoire Flash des microcontrôleurs via le port série de votre PC (programmation en mode ISP).

Afficheurs « intelligents » à commande série

LEXTRONIC propose également de nouveaux afficheurs « intelligents » alpha-numériques « LCD » (cristaux liquides) ou « VFD » (fluorescents). Se pilotant par le biais d'ordres simples (RS-232 ou I2C™), ils vous permettrons d'afficher



et de faire défiler des textes, de créer des bargraphs horizontaux ou verticaux, d'ajuster le rétro-éclairage par logiciel, de créer de nouveaux caractères... Une autre gamme d'afficheurs graphiques vous permettra en plus du texte, de pouvoir dessiner des

lignes, des points, des rectangles ou encore de mémoriser jusqu'à 30 images. La plupart des modèles disposent également de sorties logiques et d'entrées pour clavier externe et de kits d'encastrement pour une intégration en face avant de baies de PC.

A noter enfin que tous les modèles sont livrés avec un logiciel de test sur CD-ROM qui vous permettra d'évaluer très rapidement leurs possibilités.

LEXTRONIC

36/40 Rue du Gal de Gaulle - 94510 La Queue en Brie
Tél. : 01.45.76.83.88 - Web : www.lextronic.fr

KIT CENTRALE D'ALARME H.F. SkyLink

Système de sécurité sans fil (433 MHz) simple d'installation et fiable, qui fait appel à la dernière technologie en la matière. C'est la première centrale à être équipée non seulement d'un code tournant (Rolling code) mais aussi d'un brouilleur de code, ce qui donne plus de sécurité pour une utilisation domestique ou professionnelle et réduit significativement les fausses alarmes qui sont courantes avec les autres systèmes utilisant des connexions sans fil.



L'ensemble de base est composé d'une centrale d'alarme à 4 zones, 2 détecteurs magnétiques de porte/fenêtre, 1 détecteur I.R. à double comptage, 1 télécommande à micro contrôleur et le nécessaire d'installation (alimentation et batteries incluses).

Chacune des 4 zones peut être programmée en mode carillon/alarme/temporisée ou instantanée et peut recevoir jusqu'à 6 détecteurs (soit au total 24 détecteurs). La centrale référencée 360.003 est équipée d'une sirène de 110dB, d'indicateurs d'états par zone, d'un contact anti-sabotage, d'une batterie de secours et d'un clavier de commande avec touche 'panique'. Celui-ci permet la programmation de la centrale ainsi que la mise en/hors service.

Des accessoires optionnels sans fil sont disponibles :

- 360.006 Sirène déportée int./ext. 120dB, sans fil
- 360.009 Contact magnétique porte/fenêtre
- 360.012 Détecteur I.R. à double comptage
- 360.015 Télécommande porte-cléf
- 360.018 Contact de garage

(D'autres accessoires seront disponibles ultérieurement)

Distribuée par le réseau revendeur de la société ACCELDIS, elle est commercialisée au prix de 339,90 € TTC.

ACCELDIS

Tel : 01 39 33 03 33

Web : www.skytronic.com

Le Grand Livre de la TSF 2002 3ème édition

Édité par **Rétro-Phonia**

Cet ouvrage unique est le fruit d'un long travail collectif, visant à répertorier tous les modèles de récepteurs présents sur le marché français avant l'arrivée du transistor.

Le Grand Livre de la Radio constitue en quelque sorte le plus grand des musées de la radio, et propose :

- Près de 11 200 références, dont 10 000 sont datées avec précision,
- 4 000 illustrations permettant une identification immédiate,



- 1 166 marques : les multinationales comme les plus discrets fabricants régionaux.

Pour la plupart des modèles, un commentaire donne de précieuses indications d'ordre technique (type de lampes...) ou esthétiques (matière et coloris...). Une mine de renseignements sans équivalent, dont l'accès est facilité par la présence de pictogrammes.

Des dossiers spéciaux énumèrent les principaux termes employés, donnent des conseils d'achat et retracent la production des principales marques sous forme de récapitulatifs chronologiques.

Le Grand Livre de la TSF est devenu le compagnon inséparable de tout amateur francophone de radios anciennes.

Prix avec adhésion : 68 e + 7 e de frais de port

Le Grand Livre de la TSF, J.-M. Bourque

13 rue des Grands Bas 25000 Besançon

grandlivre@radio-tsf.com - www.radio-tsf.com

Mesureur et Multimètre-Analyseur Metrix

Pour concevoir sa nouvelle famille d'instruments de laboratoire, les MTX Compact, Metrix s'est résolument tourné vers l'innovation utile, dotant ainsi ses appareils d'atouts et d'atours auxquels le monde industriel et l'enseignement technique ne devraient pas résister.

Un design qui s'affiche

Centrée sur l'ergonomie, l'architecture des MTX Compact offre un confort et une efficacité d'utilisation inégalés.

Malgré la compacité des appareils, qui permet leur intégration dans tout cadre de travail, les zones fonctionnelles sont cohérentes et au moins deux fois supérieures en surface à celles des instruments traditionnels. Ainsi, l'afficheur offre une dimension et une lisibilité encore jamais vues : 140 x 50 mm. **Des caractéristiques innovantes, à la pointe des modes**

Les caractéristiques technologiques des MTX Compact permettent à chacun de disposer de fonctions particulièrement utiles.

Le générateur MTX 3240 offre la stabilité du réglage de la fréquence au digit près, un changement de gammes automatique pour l'amplitude, un rapport cyclique réglable sans variation de la fréquence ainsi que la fonction «LOGIC» pour une réponse simple et rapide à la génération de signaux logiques à seuils ajustables.

Le multimètre 50 000 points MTX 3250 dispose de 3 bornes de connexion et d'un « AUTORANGING » courant complet. Son affichage triple permet de visualiser les combinaisons de mesures, le mode SPEC calcule et affiche les incertitudes de l'instrument, le mode MATH offre la lecture directe de la grandeur mesurée, le mode SURV piège et date les



défauts, et le mode RELATIF exprimé en absolu, pourcentage ou dB donne accès à une exploitation directe comme, par exemple, le contrôle de la bande passante. De surcroît, grâce à son mode AUTOPEAK®, le multimètre contrôle en permanence le facteur de crête de la tension ou du courant du signal mesuré et peut, grâce à cette analyse élémentaire, travailler sur une gamme adaptée, éliminant ainsi toute erreur non maîtrisée.

Une technologie qui réinvente le cumul des fonctions pour un investissement rationalisé !

L'association fonctionnelle du Générateur MTX permet sa mise en œuvre autonome et n'implique donc pas systématiquement l'usage d'un oscilloscope ou d'un multimètre pour en valider les réglages. Même constat flatteur pour le multimètre MTX qui, grâce à son analyse du signal, évite à l'utilisateur de contrôler les mesures réalisées au moyen d'un oscilloscope, par exemple.

Enfin, et parce que certains instruments sont d'un usage trop ponctuel pour en justifier l'acquisition, le générateur MTX est aussi fréquencemètre 100 MHz. Le multimètre MTX est quant à lui fréquencemètre, mais aussi thermomètre et même enregistreur; sous sa version acquisition de données. Vraiment complets, ces deux instruments existent en version programmable à 100% via une liaison optique RS232 compatible SCPI.

Distribué par :

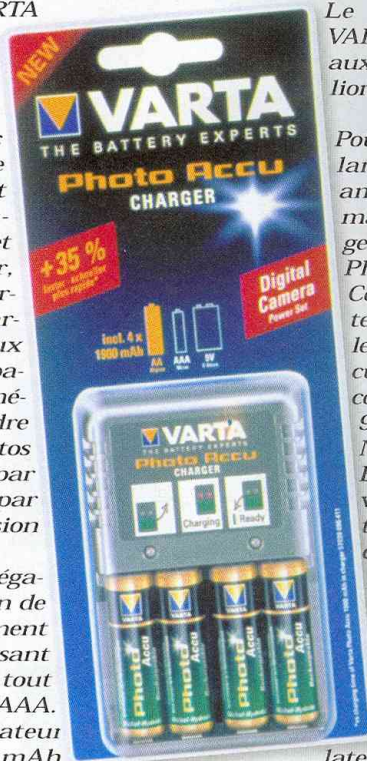
Chauvin - Arnoux

Tél. : 01 44 84 45 88

www.chauvin-arnoux.com

Nouveautés VARTA dans l'accu rechargeable photo

En 2002, VARTA lance un accumulateur photo AA encore plus performant, avec une capacité de 1900 mAh, soit une augmentation de 19%. Cet accumulateur, l'un des plus performants du marché, permet aux utilisateurs d'appareils photo numériques de prendre jusqu'à 150 photos supplémentaires par cycle de charge par rapport à la version précédente ! VARTA renforce également sa position de leader sur le segment la photo en proposant en exclusivité un tout nouveau format AAA. Cet accumulateur photo de 750 mAh vient en réponse au développement de la miniaturisation des appareils photo. Il est compatible avec les appareils de marques Kodak et Konica.



Le trio photo de VARTA : un chargeur aux performances améliorées

Pour accompagner ce lancement, VARTA améliore les performances de son chargeur photo : le Trio Photo.

Ce chargeur est parfaitement adapté pour les trois formats d'accumulateurs les plus courants (AAA / AA / 9V), au Ni/Cd ou Ni/MH.

Équipé des nouveaux accumulateurs 1900 mAh, le chargeur Trio Photo a vu son temps de charge réduit de 33%. D'autre part, le Trio Photo de VARTA permet d'avoir à tout instant des accumu-

lateurs toujours chargés à 100% grâce à une charge de maintenance.

Disponibles en grande distribution et magasins spécialisés

Les premières cartes de convertisseur PCI à offrir 1 GHz de bande passante

La sortie de la nouvelle carte de convertisseur DP214 d'ACQIRIS fixe de nouvelles normes en matière d'acquisition de données basée sur PC. La DP214 est la première carte de convertisseur basée sur PCI à utiliser la technologie au silicium germanium pour l'acquisition de signaux ultra rapides jusqu'à 1 GHz de bande passante analogique. Cette performance double la gamme de fréquences d'autres cartes PCI actuellement disponibles sur le marché. La DP214 est, en outre, capable de numériser des signaux jusqu'à 2 GS/s (rafale simple) et de stocker des données dans 16 Mpoints de mémoire de forme d'onde.

La DP214 offre aussi un débit de mesure exceptionnel. La carte se connecte directe-

ment sur l'emplacement PCI d'un PC standard. Les transferts de données DMA permettent d'envoyer des informations numérisées directement à la mémoire du PC au débit considérable de 100 Moctets/s. Cette fonction divise par 10 à 100 les temps de tests automatisés par rapport aux instruments de tests traditionnels (oscilloscopes, enregistreurs transitoires, enregistreurs de données, etc.) ou à des systèmes de tests basés sur VXI. Par exemple, un étage d'entrée de type oscilloscope (avec des fonctions de commutation de gain, décalage et déclenchement) fournit une excellente linéarité et des performances dynamiques, ce qui rend les cartes idéales pour une multitude d'applications. De nouveaux ports E/S de contrôle du panneau avant, qui offrent un déclenchement avancé, une fonctionnalité d'horloge et de numériseur, viennent couronner le tout.

ACQIRIS EUROPE

**18, chemin des Aulx - 1228 Plan-les-Ouates
GENEVE - SUISSE - +41 22 884 33 90**

Imagerie numérique mobile

L'acquisition du flux de données d'image sans compression sur ordinateurs portables est aujourd'hui possible. Jusqu'à présent, le marché ne mettait à disposition que des cartes d'acquisition vidéo PCMCIA. Parmi les désavantages de ces cartes, nous avons les basses fréquences de rafraîchissement d'image, les basses résolutions et les interfaces de programmation de l'entreprise.



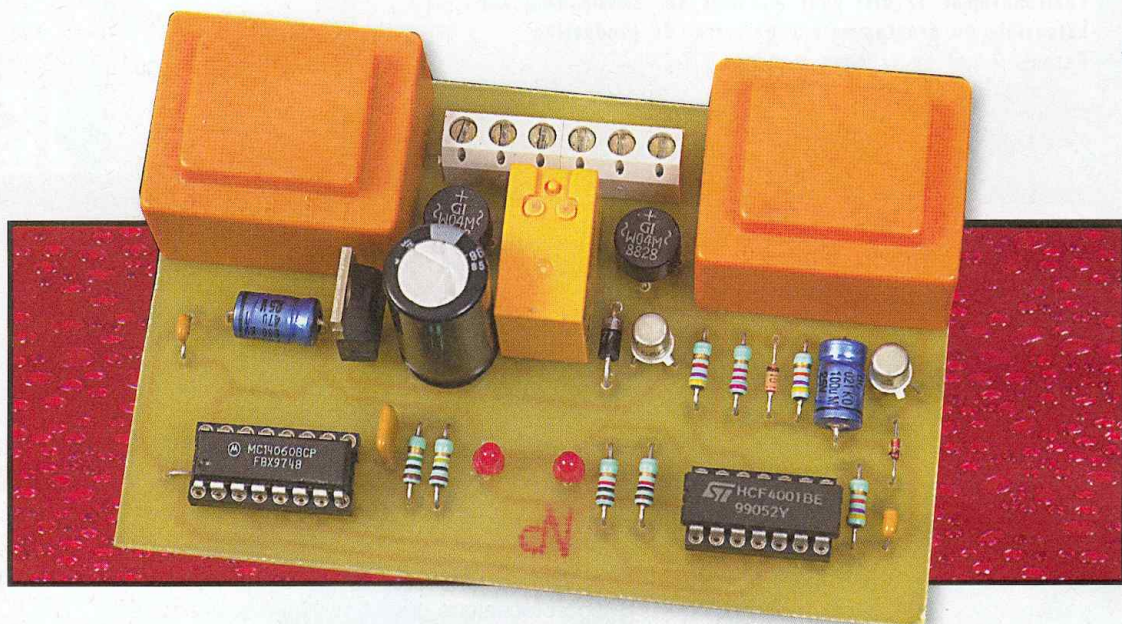
The Imaging Source, avec le convertisseur Video-to-FireWire DFG/1394-1, offre maintenant la solution à ces trois problèmes. Il permet la représentation en temps réel du flux de données PAL sans compression, non seulement avec résolution pleine mais aussi avec une interface de programmation standardisée.

Pour en savoir plus,
The Imaging Source Europe GmbH
Tél. : +49 / (0) 421/33591-0
www.theimaging-source.com



**DP214 Digitizer
1GHz, 2GS/s**

Commande automatique d'aération d'un local



Il est souvent nécessaire d'installer un aérateur dans des locaux tels que salles d'eau, caves, celliers, WC. Le problème réside dans la commande électrique de ce dernier. En effet, pour des raisons de simplification, on le couple souvent en parallèle avec l'éclairage du local en question. Une telle disposition présente un inconvénient certain : celui de couper l'aération beaucoup trop tôt pour être efficace, au moment où on quitte le local.

Le montage que nous vous proposons résout définitivement ce problème, étant donné qu'il introduit dans la commande de l'aérateur une temporisation de l'ordre du quart d'heure, après l'extinction de la lumière.

Le fonctionnement (figure 1)

Alimentation

L'énergie est prélevée du secteur 220V par l'intermédiaire d'un transformateur qui délivre sur son enroulement secondaire un potentiel alternatif de 12V.

Un pont de diodes redresse les deux alternances, tandis que la capacité C_1 réalise un premier filtrage. Sur la sortie du régulateur 7809, on relève un potentiel continu stabilisé à 9V. La capacité C_2 effectue un complément de filtrage et le condensateur C_3 découple l'alimentation du montage proprement dit.

Détection de l'alimentation de l'éclairage

L'enroulement primaire d'un second transformateur est directement à brancher sur l'éclairage du local concerné. Sur l'enroulement secon-

daire, on relève un potentiel alternatif de 12V dont un second pont de diodes redresse également les deux alternances. La capacité C_4 effectue le filtrage si bien que l'on obtient, sur l'armature positive de cette dernière, un potentiel à allure ondulée de l'ordre de 15V environ. Le transistor T_1 a sa base maintenue à un potentiel fixe de 10V grâce à la diode zéner DZ parcourue par un courant limité par R_1 . Compte tenu des potentiels de jonction de T_1 et de la diode D_1 , on recueille sur la cathode de D_1 un potentiel continu et stabilisé, légèrement inférieur à 9V. Cette valeur passe, bien entendu, à 0V en cas de non-alimentation de l'éclairage.

Alimentation de l'aérateur

Les portes NOR III et IV forment une bascule R/S (Set/Reset). Si on soumet, même fugitivement, l'entrée 8 à un état haut, la sortie 11 de la bascule passe à un état haut stable. Cette situation durera aussi longtemps que l'entrée 13 reste soumise à un état bas. Le transistor T_2 est maintenant saturé. Il comporte, dans son circuit collecteur, le bobinage d'un relais qui se ferme aussitôt. Ses contacts «repos/travail» alimentent directement

l'aérateur du local. La diode D_2 protège T_2 des effets liés à la surtension de self qui se manifestent surtout lors des coupures. A noter que la bobine du relais est directement alimentée par le potentiel 12V disponible sur l'armature positive de C_1 .

Tant que l'éclairage reste allumé, la sortie de la porte NOR II présente un état bas ; il en résulte l'allumage de la LED L_1 qui est donc le témoin de la détection de l'éclairage. La sortie de la porte NOR I est également à l'état bas, ce qui a pour conséquence l'allumage de la LED L_2 , signalant l'alimentation de l'aérateur.

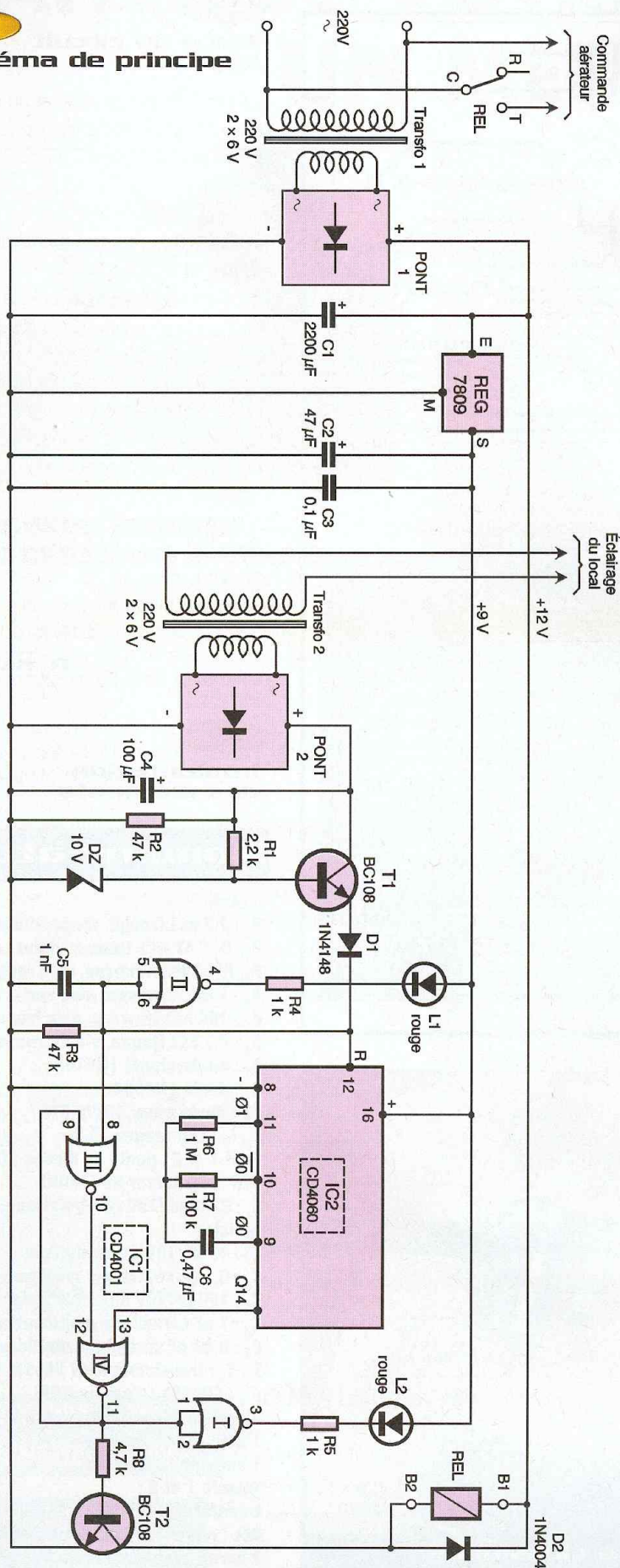
Enfin, dans cette situation, l'entrée «Reset» du compteur IC_2 dont nous parlerons au prochain paragraphe étant soumise à un état haut, le compteur est en état de blocage.

Coupure de l'éclairage

Dès que l'alimentation de l'éclairage cesse, le potentiel auquel est soumise l'entrée «Reset» du compteur IC_2 tombe à une valeur nulle. La sortie de la porte NOR II passe alors à l'état haut si bien que la LED L_1 s'éteint. En revanche, la sortie de la bascule R/S reste à l'état haut pour le moment.

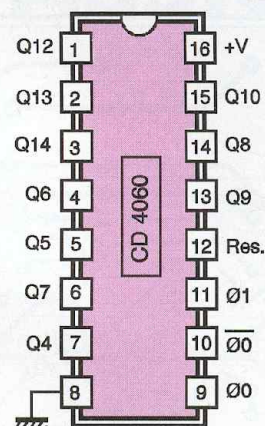
1

Schéma de principe



2

Brochage



Le compteur IC₂ est un CD4060. Son brochage est rappelé en **figure 2**. Il s'agit d'un compteur binaire de 14 étages dont la base de temps interne dépend essentiellement des valeurs de R₇ et de C₆. Dans le cas présent, on relève sur la broche 9 un signal de forme carrée qui se manifeste dès la cessation de l'éclairage du local. La période de ce signal est de l'ordre de 0,1 seconde. Sur une sortie Q_i quelconque de IC₂, la période du signal est définie par la relation $T = 0,1 \times 2^i$ secondes. En particulier, sur la sortie Q₁₄, cette période est égale à $0,1 \times 2^{14} = 0,1 \times 16384$ secondes. On assiste donc à l'apparition d'un état haut sur Q₁₄ au bout de 819,2 secondes puisqu'il s'agit d'un signal de forme carrée. Ainsi, après une temporisation de près de 14 minutes, l'entrée 13 de la porte NOR IV est soumise à un état haut. Il en résulte le passage à l'état bas de la bascule R/S, ce qui a pour conséquences :

- l'ouverture du relais d'alimentation de l'aérateur,
- l'extinction de la LED de signalisation L₂.

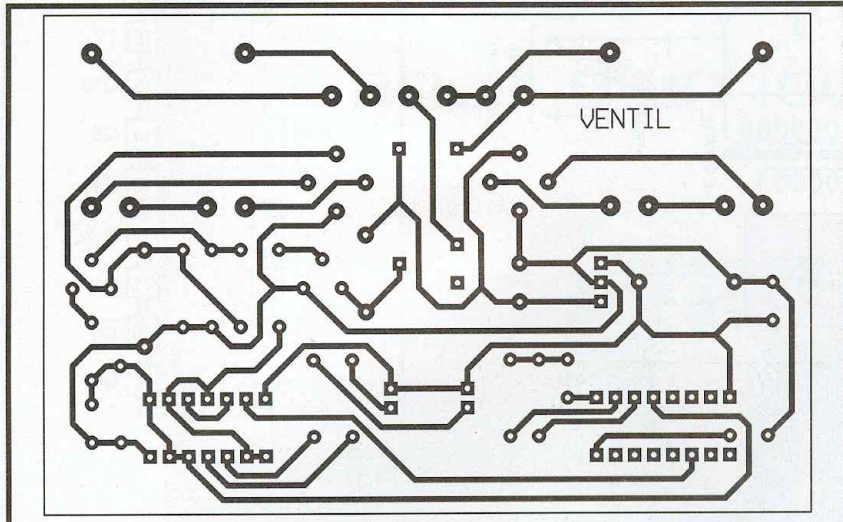
La réalisation

Le circuit imprimé (figure 3)

La réalisation du circuit imprimé n'appelle pas de remarque particulière. On fera usage des moyens usuels : éléments de transfert, reproduction photographique, routage informatique. Après gravure dans un bain de perchlore de fer, le module est à rincer soigneusement à l'eau tiède. Par la suite, toutes les pastilles sont à percer à l'aide d'un foret de 0,8 mm de diamètre. Certains trous sont à agrandir à 1, voire à

3

Tracé du circuit imprimé



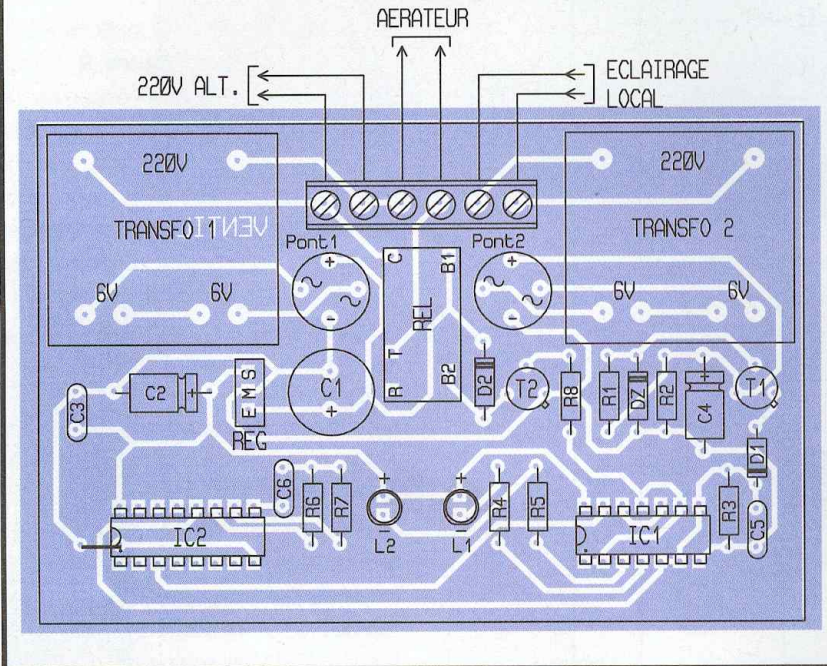
1,3 mm, afin de les adapter au diamètre des connexions des composants généralement plus volumineux auxquels ils sont destinés.

Implantation des composants (figure 4)

Après avoir mis en place l'unique strap de liaison, on implantera les diodes, les résistances et les supports des circuits intégrés. On terminera par les composants de plus grande épaisseur. Attention à l'orientation des composants polarisés tels que les capacités électrolytiques, les diodes, les LED et les circuits intégrés.

Le montage ne nécessite aucun réglage particulier et son fonctionnement est immédiat.

R. KNOERR



4

Implantation des éléments

Nomenclature

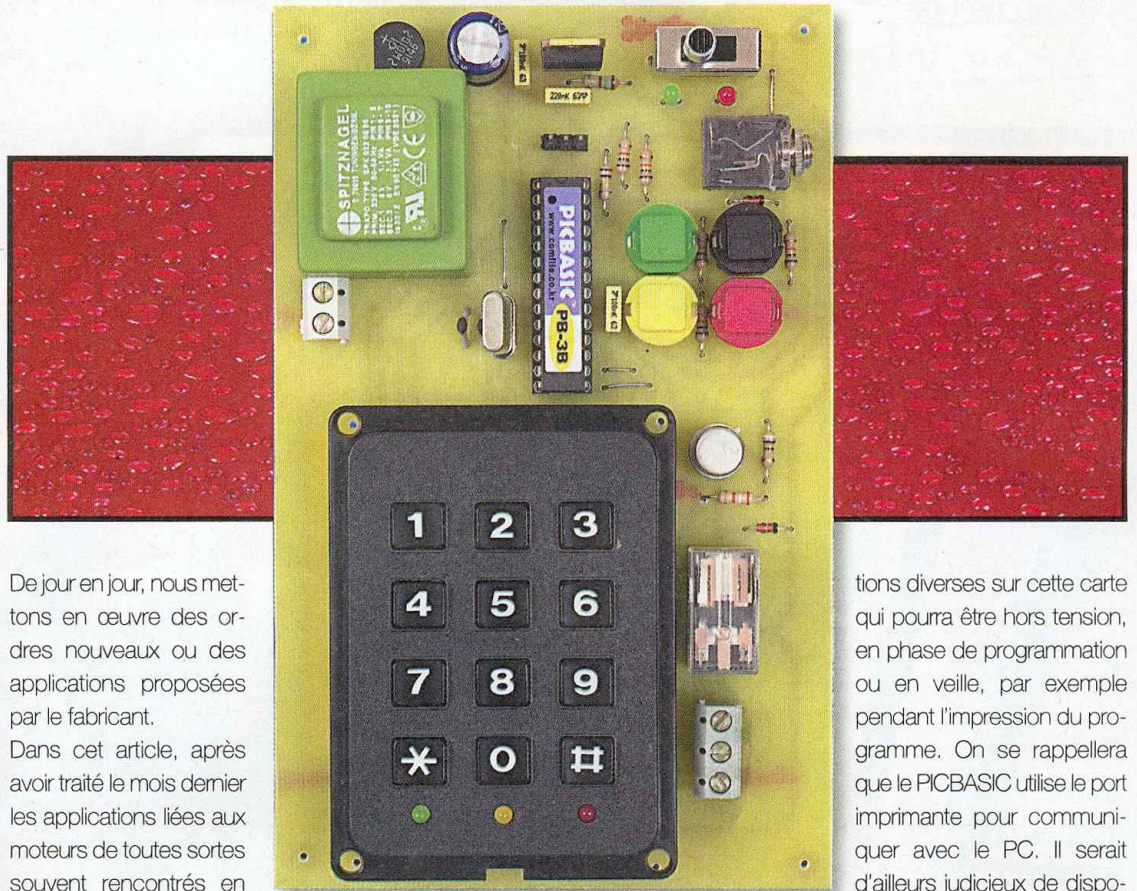
- 1 strap
- R₁ : 2,2 kΩ (rouge, rouge, rouge)
- R₂, R₃ : 47 kΩ (jaune, violet, orange)
- R₄, R₅ : 1 kΩ (marron, noir, rouge)
- R₆ : 1 MΩ (marron, noir, vert)
- R₇ : 100 kΩ (marron, noir, jaune)
- R₈ : 4,7 kΩ (jaune, violet, rouge)
- D₁ : diode-signal 1N4148
- D₂ : diode 1N4004
- DZ : diode zéner 10V/0,5W
- L₁, L₂ : LED rouges Ø 3
- Pont 1 et 2 : ponts de diodes 500mA
- REG : régulateur 9V (7809)
- C₁ : 2200 µF/25V électrolytique, sorties radiales
- C₂ : 47 µF/10V électrolytique
- C₃ : 0,1 µF céramique multicouches
- C₄ : 100 µF/10V électrolytique
- C₅ : 1 nF céramique multicouches
- C₆ : 0,47 µF céramique multicouches
- T₁, T₂ : transistors NPN BC108, 2N2222
- IC₁ : CD4001 (4 portes NOR)
- IC₂ : CD4060 (compteur binaire 14 étages)
- 1 support 14 broches
- 1 support 16 broches
- Transfo 1 et 2 : transformateurs 220V/2x6V/1VA
- REL : relais 12V/1RT (type National)
- 2 borniers soudables de 3 plots



utilisation de composants classiques

PICBASIC (suite)

Claviers, touches et afficheur à LED



Nous poursuivons notre découverte des immenses possibilités du microcontrôleur PB-3B de COMFILE Technology. Vous avez sans doute déjà apprécié sa déconcertante facilité à savoir tout faire et, surtout, à accepter une programmation aisée à l'aide d'un langage BASIC adapté. Les non-spécialistes du langage assembleur se réjouissent car, enfin, ils ne sont pas oubliés et peuvent mener à bien leurs applications les plus sophistiquées avec une relative simplicité.

De jour en jour, nous mettons en œuvre des ordres nouveaux ou des applications proposées par le fabricant. Dans cet article, après avoir traité le mois dernier les applications liées aux moteurs de toutes sortes souvent rencontrés en robotique, nous vous proposons de faire connaissance avec des entrées très spéciales ; à savoir la gestion de plusieurs touches à l'aide d'une seule entrée A/N ou, encore, la mise en service d'un clavier matriciel pouvant comporter jusqu'à 16 touches (bien que nous n'ayons développé ici qu'un modèle à 12 touches). Un seul ordre BASIC suffira pour vous convaincre du véritable potentiel de ce nouveau microcontrôleur PB-3B en train de faire évoluer, dans le bon sens, le paysage de l'électronique de loisirs. Nous vous dévoilerons également la manière de procéder pour utiliser un bloc de 4 afficheurs 7 segments à LED relié au circuit principal par 3 fils seulement (décidément le mode série est à l'honneur ici !). Bien entendu, quelques programmes très didac-

tiques seront proposés dans notre article, pour une incitation à l'expérimentation qui vous permettra très vite de développer vos propres programmes.

Le schéma électronique

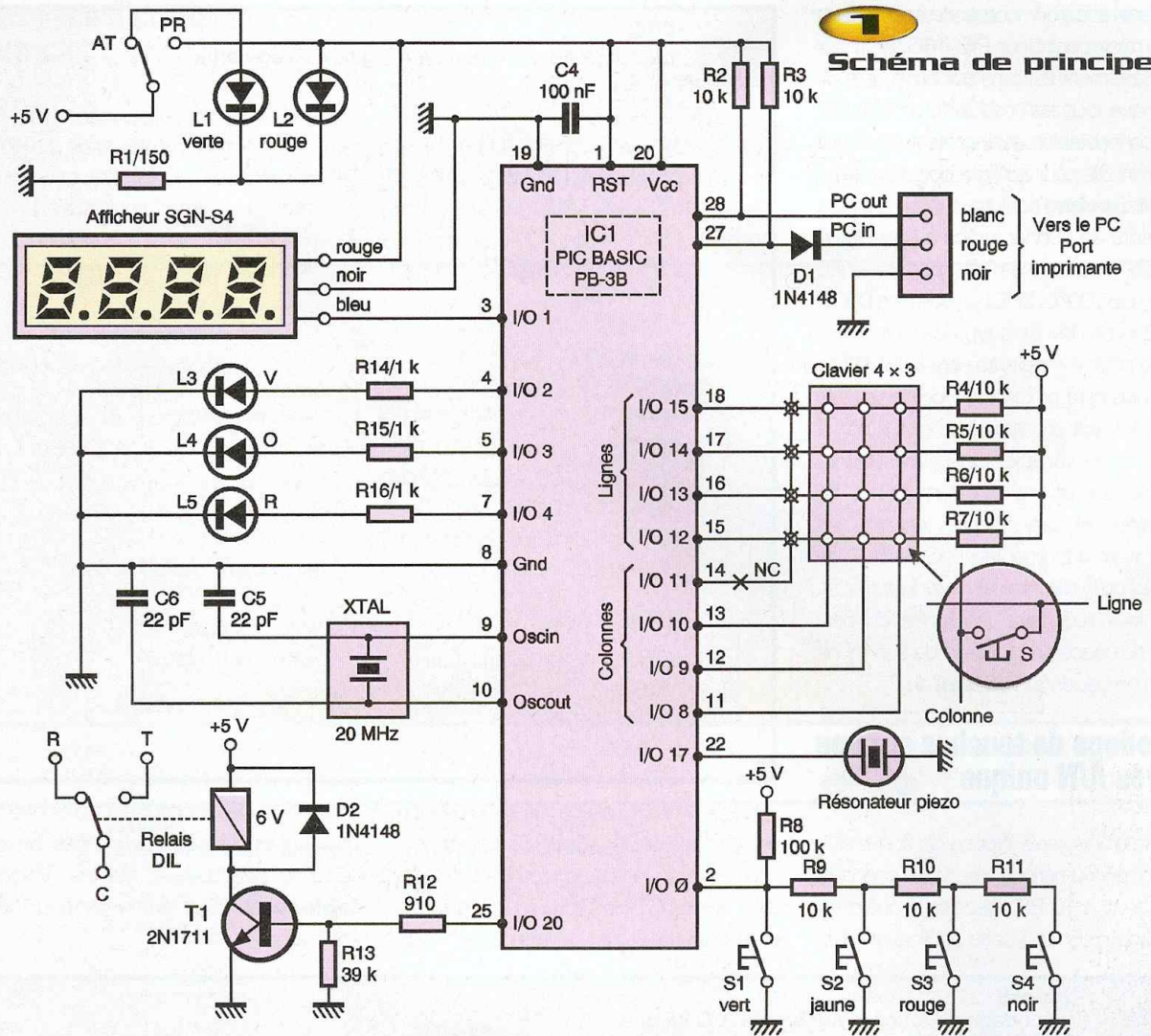
Il est donné à la **figure 1** et comporte surtout, en bonne place, notre circuit PB-3B en boîtier DIL 28 étroit monté sur un support comme il se doit. L'alimentation +5V, impérative, est toujours confiée à une section comportant transformateur, pont moulé et régulateur 7805, sans oublier les indispensables condensateurs de filtrage. Comme à l'habitude, nous avons disposé un inverseur avec 2 LED, verte et rouge, pour faciliter les raccordements et manipula-

tions diverses sur cette carte qui pourra être hors tension, en phase de programmation ou en veille, par exemple pendant l'impression du programme. On se rappellera que le PICBASIC utilise le port imprimante pour communiquer avec le PC. Il serait d'ailleurs judicieux de disposer sur le port LPT1, par

exemple, d'un commutateur de liaison imprimante à 2 positions (PIC ou PRINT), ce qui est tout de même plus confortable que de débrancher sans arrêt le câble de programmation. Sur la carte principale, nous avons conservé le principe d'un ensemble M/F jack 3,5 mm pour relier les 3 fils (Pcout, Pcin et Gnd) vers le PC. Un simple coup d'œil sur le schéma suffira à se rendre compte que de nombreuses possibilités sont offertes sur notre carte :

- le résonateur piézo, situé d'ailleurs sous le clavier, est relié au port I/O 17.
- le port I/O 0, qui permet des conversions A/N, est utilisé par les 4 poussoirs S_1 à S_4 associés à quelques résistances.
- le petit relais 6V, piloté par le transistor T_1 , est relié sur la sortie 20 du μC .

1
Schéma de principe



- les 3 LED, L₃ à L₅, serviront à visualiser l'état des ports 2, 3 et 4 de IC₁. Elles seront intégrées dans la face avant du petit clavier

(voir photos).
- le bloc d'affichage à 4 digits est simplement relié sur le port I/O 1 et alimenté sous

une tension de 5V.
- enfin, les lignes et colonnes d'un clavier matriciel seront reliées conformément au schéma, sans oublier les résistances de tirage vers le 5V. La broche 14 de IC₁ est simplement ignorée puisque nous n'avons pas de 4ème colonne sur notre clavier. Cet ensemble bien chargé devrait vous permettre de très nombreux essais et faire évoluer votre connaissance pratique du PICBASIC.

L'affichage à 7 segments

COMFILE propose à la vente une vaste gamme d'afficheurs à 3, 4 ou 5 digits, de tailles différentes, et quelques applications plus sophistiquées comme une carte pour afficheurs géants et un panneau d'affichage "défilant" sur matrice à LED. Nous avons choisi, plus modestement, le bloc portant la référence SGN-S4 à 4 digits qui, s'il est



le module et son afficheur spécial COMFILE

simple à raccorder, comporte à l'arrière un autre microcontrôleur PIC 16C73B pour gérer aisément la communication série. A noter que tous les modules sont souvent inter-connectables et disposent d'un bloc de 4 mini DIL pour configuration d'adresse. Le principe de l'écriture sur ce support nécessite de donner, grâce à l'instruction SEROUT, l'adresse de l'afficheur, soit &HE0 pour le bloc 0000, &HE1 pour le bloc 0001, etc. Puis on dévoile le type de bloc utilisé, pour le nôtre à 4 digits se sera &HFA4. Il ne reste plus qu'à préciser le type de variable à afficher, soit un caractère donné, soit la valeur d'une variable. On pourra encore commander un ou plusieurs points de séparation et faire clignoter, ou non, les digits (voir documentation COMFILE en français ou le site Internet www.lextronic.fr). La valeur 103 dans les lignes du programme concerne la vitesse de communication en bauds/s. (**Tableau 1**)

Décodage de touches sur une entrée A/N unique

A l'aide d'une seule broche de conversion analogique/numérique, on pourra connaître l'état de 1 à 10 BP associés à quelques résistances. En fait, cette application clas-

sique pour un PIC est basée sur le principe des ponts diviseurs : si le BP S₁ est actionné, on mesure bien une tension de 0V sur la broche 2 de IC₁. Une action sur S₂ délivrera une tension de 0,45V. La valeur 0 est retour-


née si aucune touche n'est actionnée ; si plusieurs touches sont actionnées, seule la valeur la plus "basse" est lue. Voici en **tableau 2** deux exemples pour cette application.

'prog17
'but : exploiter un afficheur 4 digits x 7 segments

DIM N as byte

DEB: GOSUB EFF 'vers le s/prog d'effacement total
SEROUT 1,103,0,0,&HE0,&HA4 'déclaration du module 0 de 4 digits
SEROUT 1,103,0,0,&HE0,&HFF 'arrêt de tous les clignotements
SEROUT 1,103,0,0,&HE0,1,"P" 'affichage "lettre P" sur le pavé 1
DELAY 500 'temporisation en millisecondes
SEROUT 1,103,0,0,&HE0,2,"I" 'affichage "lettre I" sur le pavé 2
DELAY 500
SEROUT 1,103,0,0,&HE0,3,"C" 'affichage "lettre C" sur le pavé 3
DELAY 2000
GOSUB EFF 'effacement total après délai
SEROUT 1,103,0,0,&HE0,&HFO 'clignotement de tous les digits suivants :
SEROUT 1,103,0,0,&HE0,1,"P" 'affichage du message "PB3B"
SEROUT 1,103,0,0,&HE0,2,"b"
SEROUT 1,103,0,0,&HE0,3,"3"
SEROUT 1,103,0,0,&HE0,4,"b"
DELAY 5000 : GOTO DEB 'effacement total après délai

EFF: FOR N = 1 TO 4 's/prog d'effacement
SEROUT 1,103,0,0,&HE0,N," " 'insérer des "blancs"
NEXT N
DELAY 1000
RETURN



'prog18
'décodage de touches sur entrée A/D unique
DIM T as byte, N as byte


DEB: T = ADKEYIN(0) 'décodage d'une touche parmi plusieurs sur port A/D
IF T = 1 THEN OUT 2,1 'led verte si touche verte (1) actionnée
IF T = 1 THEN PLAY 17,"+C#5" 'son associé
IF T = 2 THEN OUT 3,1 'led jaune si touche jaune (2) actionnée
IF T = 2 THEN PLAY 17,"G#4" 'son associé
IF T = 3 THEN OUT 4,1 'led rouge si touche rouge (3) actionnée
IF T = 3 THEN PLAY 17,"B4":PLAY 17,"E4" 'son associé
IF T = 4 THEN PLAY 17,"E4B4+C#5G#4" 'mélodie si touche noire (4) actionnée
IF T = 4 THEN GOSUB EFF 'branchement vers s/prog effacement
GOTO DEB

EFF: FOR N = 2 TO 4 's/prog d'effacement des sorties
OUT N,0
NEXT N
RETURN

'prog19
'but : afficher le numéro d'une touche
DIM T as byte, V as integer

DEB: GOSUB EFF 'vers le s/prog d'écriture "CODE"
T = ADKEYIN(0) 'détection de la touche pressée
V = T 'conversion byte en integer
SEROUT 1,103,0,0,&HE0,&HA4 'déclaration de l'afficheur
IF T = 0 THEN GOTO EFF 'une touche est-elle actionnée ?
SEROUT 1,103,0,0,&HE0,&HFB,V,H,V,L] 'affichage du numéro de touche
GOTO DEB

EFF: SEROUT 1,103,0,0,&HE0,&HA4] 's/prog "CODE"
SEROUT 1,103,0,0,&HE0,1,"C" 'écriture dans le digit 1
SEROUT 1,103,0,0,&HE0,2,"o" 'écriture dans le digit 2
SEROUT 1,103,0,0,&HE0,3,"d" 'écriture dans le digit 3
SEROUT 1,103,0,0,&HE0,4,"E" 'écriture dans le digit 4
DELAY 200
RETURN



Décodage d'un clavier matriciel

Les ports 8 à 11 sont destinés aux colonnes, alors que les ports 12 à 15 se chargent des lignes. L'instruction BASIC PADIN(1) effectue un véritable "scanning" des touches et vous restituera une valeur

spécifique à la touche sollicitée. Un problème se pose toutefois : si vous disposez d'un clavier dont les écritures sur les touches sont quelconques et fantaisistes, il sera très facile de procéder à une conversion après lecture, grâce à l'utilisation de l'instruction TABLE, exploitée dans nos programmes.

Un symbole alphanumérique sera, par exemple, converti en un nombre quelconque et pourra ensuite être traité par le programme BASIC. Avant conversion, notre clavier retournera la valeur 7 si vous pressez la touche 5, ou la valeur 9 si vous enfoncez la touche*. (voir **tableau 3**)



<p>'prog20 'but : décodage d'un clavier 3 x 4 DIM X as byte , N as integer, J as byte</p>		
DEB:	<p>X = PADIN(1) N = X J = TABLE(X,22,33,9,6,3,0,8,5,2,44,7,4,1)</p>	<p>'scanning des touches mode byte ' conversion byte en integer 'tableau de conversion pour afficher '...la valeur effectivement inscrite sur la touche actionnée . 'N prend sa vraie valeur à partir du tableau X 'non-affichage des chiffres > 10</p>
	<p>N = J IF J > 10 THEN GOSUB EFF ELSE GOTO SUI GOTO DEB</p>	<p>'branchement lecture clavier 'affichage valeur de touche, MSB puis LSB</p>
SUI:	<p>SEROUT 1,103,0,0,[&HE0,&HFB,N,H,N,L] GOTO DEB</p>	<p>'branchement lecture clavier</p>
EFF:	<p>FOR X = 1 TO 4 SEROUT 1,103,0,0,[&HE0,&HA4] SEROUT 1,103,0,0,[&HE0,X," "] NEXT X RETURN</p>	<p>'s/prog d'effacement 'déclaration du module 0 de 4 digits 'écriture d'un "blanc" dans chaque digit</p>
		<p>'fin du s/prog Effacement</p>

Dans le programme suivant, la variable X ou code aléatoire sur 4 chiffres est configurée

en mode integer sur 2 octets, H et L. Le tirage toléré du code sera compris entre 10

et 9999 suivant le **tableau 4**.



<p>'prog21 ' but : générateur aléatoire d'un nombre à 4 chiffres DIM X as integer, N as byte</p>		
DEB:	<p>FOR N = 1 TO 10 X = RND(0) NEXT N IF X < 10 OR X > 9999 THEN GOTO DEB SEROUT 1,103,0,0,[&HE0,&HA4] SEROUT 1,103,0,0,[&HE0,&HFB,X,H,X,L] DELAY 300 GOTO DEB</p>	<p>'faire tourner le générateur aléatoire 10 fois 'nombre compris entre 10 et 9999 ? 'déclarer le module afficheur SGN-S4 'afficher en BCD le nombre tiré 'délai de 300ms 'nombre suivant</p>

Serrure électronique

Nous ne pouvions pas clore cet article sans vous proposer l'étude d'une petite serrure à touches, relativement complète, puisque dotée d'affichage à LED et d'une sonorisation d'alarme en cas de tentative de fraude sur le clavier, après de nombreuses frappes inexactes. Une touche débute la lecture du code, une autre stoppe l'alarme sonore. (voir **tableau 5**)

Au terme de cette série d'initiation, nous ne doutons pas que votre intérêt pour le PIC-BASIC n'a fait que se renforcer et, avec les quelques exemples proposés, il vous est à présent facile de mettre au point, SEULS, vos propres programmes.

Vous pourriez également les proposer aux autres lecteurs intéressés par le biais de votre revue ou sur notre site Internet



de plus en plus d'adeptes pour le PB-3B

'prog22

' but : serrure à touches, code 4 chiffres, contrôle des fausses touches, alarme

DIM CL as byte, T as byte, N as byte

DIM A as byte, B as byte, C as byte, D as byte,

'le CODE de la serrure = valeur de ABCD, par exemple 1234 ici

```

DEB:  A = 1 : B = 2 : C = 3 : D = 4 : N = 0      'N = nombre de tentatives autorisées
20    OUT 2,0 : OUT 4,0                        'éteindre LED verte et rouge
      CL = PADIN(1)                            'attente d'une touche actionnée
      T=TABLE(CL,22,33,9,6,3,0,8,5,2,44,7,4,1) 'conversion valeur des touches
      IF T = 44 THEN GOTO 30 ELSE GOTO 20      'test si touche actionnée = début
30    OUT 2,1 : OUT 4,1                        'allumer LED verte et rouge
40    CL = PADIN(1)                            'test chiffre A du code
      T=TABLE(CL,22,33,9,6,3,0,8,5,2,44,7,4,1)
      IF T = A THEN GOTO 50 ELSE DELAY 300: N = N + 1
      GOSUB SEC: GOTO 40                       'test si trop nombreux essais
50    CL = PADIN(1)                            'test chiffre B du code
      T=TABLE(CL,22,33,9,6,3,0,8,5,2,44,7,4,1)
      IF T = B THEN GOTO 60 ELSE DELAY 300: N = N + 1
      GOSUB SEC: GOTO 50
60    CL = PADIN(1)                            'test chiffre C du code
      T=TABLE(CL,22,33,9,6,3,0,8,5,2,44,7,4,1)
      IF T = C THEN GOTO 70 ELSE DELAY 300 :N = N + 1
      GOSUB SEC: GOTO 60
70    CL = PADIN(1)                            'test chiffre D du code
      T=TABLE(CL,22,33,9,6,3,0,8,5,2,44,7,4,1)
      IF T = D THEN GOTO 80 ELSE DELAY 300 : N = N + 1
      GOSUB SEC: GOTO 70
80    BEEP 17                                  'code correct et commande relais 3 secondes
      OUT 20,1 : DELAY 3000 : OUT 20,0 : OUT 2,0 : OUT 4,0
      GOTO 20                                  'branchement début programme
SEC:  IF N > 30 THEN GOTO SUI ELSE GOTO FIN     'contrôle actions sur clavier
SUI:  FOR N = 0 TO 100                         'alarme sonore dans une boucle
      SOUND 17, 155,15, 125,10                '...par signal modulé
      CL = PADIN(1)                            'effacement alarme si action sur
      T=TABLE(CL,22,33,9,6,3,0,8,5,2,44,7,4,1)...la touche dièse seulement
      IF T = 33 then GOTO DEB
      NEXT N
FIN:  RETURN                                  'fin de s/prog Alarme
    
```

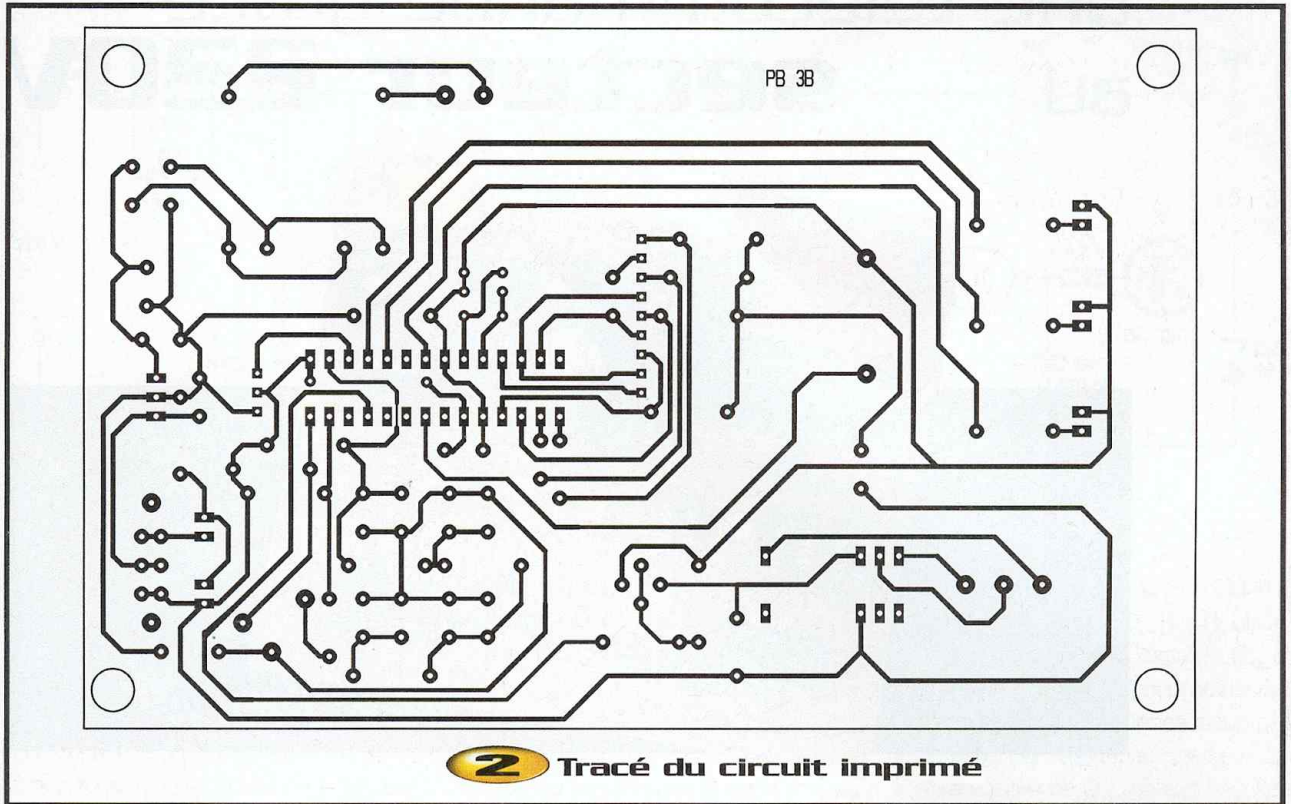


Nomenclature

1 pont moulé cylindrique
 1 régulateur intégré 5V positif (7805)
 boîtier TO220
 L₁, L₂ : diodes électroluminescentes
 Ø 3 mm (verte et rouge)
 L₃ à L₅ : diodes électroluminescentes
 Ø 3 mm (verte, jaune et rouge)
 D₁, D₂ : diodes commutation 1N4148
 T₁ : transistor NPN 2N1711
 IC₁ : microcontrôleur PICBASIC – modèle
 PB-3B de COMFILE Technology, boîtier DIL
 28 étroit
 (disponible chez LEXTRONIC avec cordon
 3 fils et logiciel)
 1 ensemble afficheur 7 segments 4 digits
 réf. SGN-S4 de COMFILE Technology

R₁ : 150 Ω 1/4W
 R₂, R₃ : 10 kΩ 1/4W
 R₄ à R₇ : 10 kΩ 1/4W
 R₈ : 100 kΩ 1/4W
 R₉ à R₁₁ : 10 kΩ 1/4W
 R₁₂ : 910 Ω 1/4W
 R₁₃ : 39 kΩ 1/4W
 R₁₄ à R₁₆ : 1 kΩ 1/4W
 C₁ : 470 µF/25V chimique vertical
 C₂ : 100 nF plastique
 C₃ : 220 nF plastique
 C₄ : 100 nF plastique
 C₅, C₆ : 22 pF céramique
 1 transformateur moulé à picots
 230V/2x6V/2,2VA
 4 poussoirs carrés pour Cl
 (vert, jaune, rouge, noir)

Inverseur à glissière
 1 quartz à fils 20 MHz
 Blocs de 2 + 3 bornes, vissé-soudé, pas
 de 5mm
 1 relais DIL16, bobine 6V, contacts inver-
 seurs
 1 résonateur piézo
 1 ensemble jack stéréo 3,5mm M/F pour
 liaison PC
 1 bloc de 3 picots M pour liaison vers
 afficheur (attention : non détrompé !)
 1 clavier matriciel 12 touches avec trous
 pour 3 LED
 picots F en bande pour clavier matriciel
 support à souder 28 broches étroit ou
 2 x 14 broches tulipes
 cordon secteur



2 Tracé du circuit imprimé

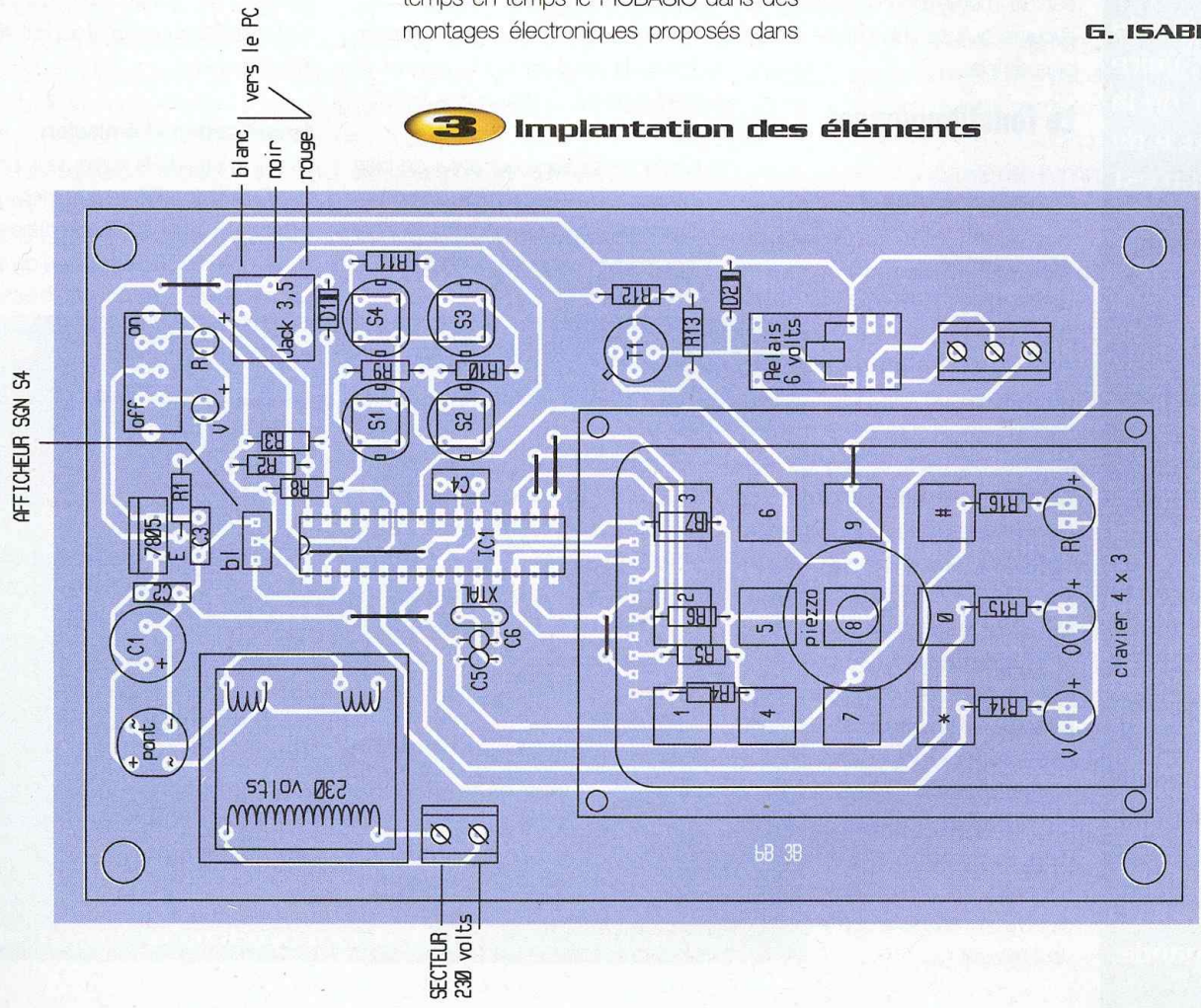
www.electroniquepratique.com. Nous ne

serions pas étonnés de voir apparaître de temps en temps le PICBASIC dans des montages électroniques proposés dans

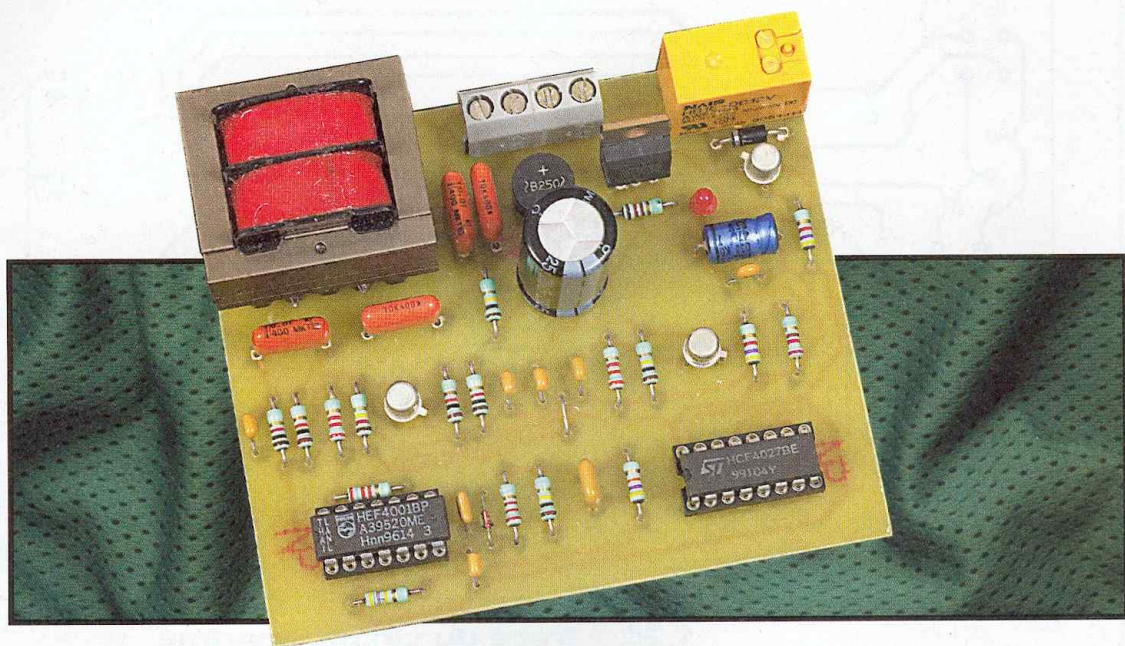
ces pages . Bonne programmation !

G. ISABEL

3 Implantation des éléments



Une télécommande grâce au **secteur 220V**



Lorsque l'on ne dispose dans un local que de prises de courant, voire simplement de la présence du secteur, il n'est pas aisé d'y installer l'éclairage sans casser du plâtre, à cause de la nécessité de prévoir le câblage adapté pour le branchement de l'interrupteur de commande. Ce montage réglera favorablement le problème en faisant simplement appel aux fils du secteur pour véhiculer des courants de télécommande.

Le récepteur sera directement relié à n'importe quelle prise de courant. Il en est de même pour l'émetteur. On avouera qu'il semble difficile de faire plus simple...

Le fonctionnement

L'émetteur (figure 1)

Alimentation

L'énergie est, bien entendu, fournie directement par le secteur lui-même par l'intermédiaire du bouton-poussoir de commande BP. Le couplage capacitif est assuré par la capacité C_1 . Une première alternance (que nous appellerons positive par convention) traverse C_1 et la résistance de limitation R_1 pour charger la capacité C_2 via D_2 . La diode zéner DZ_1 limite le potentiel disponible sur l'armature positive à 12V. Lors de l'alternance suivante (négative toujours par convention), la diode D_1 shunte l'alimentation située en aval de D_2 et permet ainsi à la capacité C_1 de se décharger (et même de se charger dans l'autre sens) afin d'être prête pour affronter un nouveau cycle. La diode D_2 empêche la décharge de C_2 vers l'amont.

Sur l'armature positive de C_2 , on relève ainsi un potentiel quasi continu, légèrement ondulé, de 12V qui constitue l'alimentation de l'émetteur. Enfin, la résistance R_2 permet la décharge de C_1 dès que la sollicitation s'achève.

Cette précaution peut éviter de bien désagréables secousses à l'opérateur imprudent qui viendrait à toucher par inadvertance la connexion d'un composant.

Base de temps de la modulation

Les portes NAND III et IV forment un oscillateur astable. Celui-ci délivre sur sa sortie un signal carré asymétrique à cause de l'action de la diode D_3 . La période du signal en question est de l'ordre de 0,8 ms ce qui correspond à une fréquence de modulation de 1250 Hz. La durée des états hauts de ce signal est d'environ de 0,15 ms, soit un rapport cyclique de près de 20 %.

Base de temps de la porteuse

Les portes NAND I et II constituent un oscillateur commandé. Lors des états bas présentés sur l'entrée 2, l'oscillateur est bloqué. En revanche, dès que cette entrée est soumise à un

état haut, on relève sur la sortie un signal carré caractérisé par une période de l'ordre 10 μ s, soit 100 kHz. C'est ce signal qui fait office de porteuse.

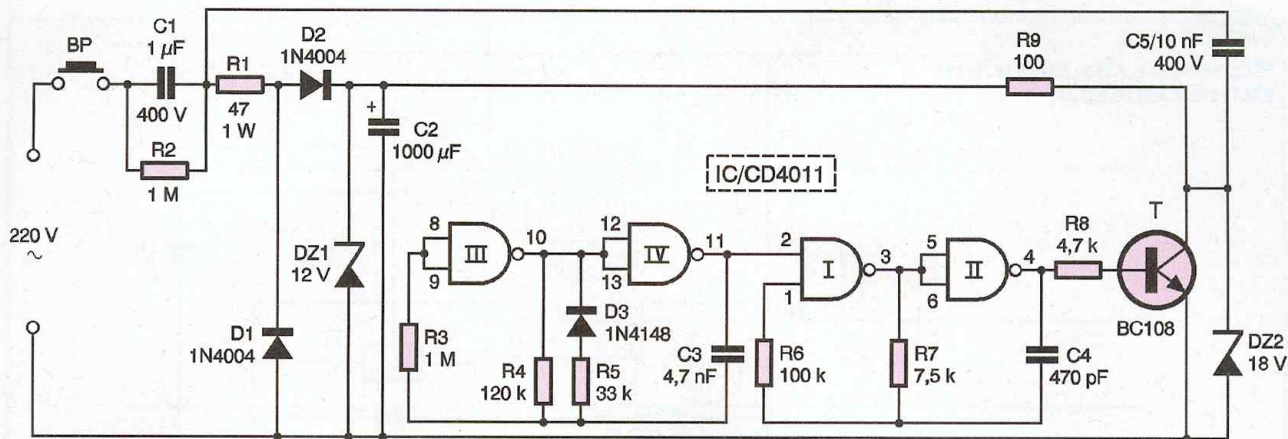
Amplification et émission

Le signal issu de la sortie de la porte NAND II est amplifié en puissance par le transistor T qui comporte dans son circuit collecteur la résistance de limitation R_3 . Grâce au couplage assuré par la capacité C_3 , le signal ainsi amplifié est injecté dans le réseau de distribution 220V. La diode zéner DZ_2 protège le transistor T de tout risque de surtension éventuelle en provenance du secteur.

Le récepteur (figures 2 et 3)

Alimentation

Il s'agit d'une alimentation tout à fait classique. L'énergie provient du secteur par l'intermédiaire d'un transformateur qui délivre un potentiel de 12V sur son enroulement secondaire. Un pont de diodes redresse les deux alternances et C_1 effectue un premier filtrage. Sur la sortie du régulateur 7809, on obtient un potentiel continu stabilisé à 9V. La



1 Schéma de principe de l'émetteur

capacité C_2 complète le filtrage et C_3 fait office de capacité de découplage.

Détection du signal de télécommande

Les capacités C_4 et C_5 couplent la partie basse tension du récepteur sur le secteur. Le signal est ensuite pris en compte par un réseau de filtrage RC constitué par l'ensemble $R_2, R_5, R_7 / C_6, C_7$. Le transistor NPN T_2 est monté en émetteur commun. Il assure l'amplification nécessaire. On notera que la résistance d'émetteur est découplée par C_9 pour un meilleur gain. De plus, il est indispensable de retenir un transistor de classe C, caractérisé par un gain supérieur à 600. Le signal ainsi amplifié est disponible sur le collecteur de T_2 .

Traitement du signal de télécommande

Le transistor PNP T_3 , monté également en émetteur commun, a sa base polarisée de façon telle qu'en l'absence de signal d'entrée, le potentiel au niveau du collecteur est nul. Par contre, dès que le signal issu de l'étage précédent se manifeste, on peut observer sur le collecteur de T_3 une succession d'impulsions positives à la fréquence de modulation de 1,25 kHz générée par l'émetteur. La porteuse de 100 kHz a disparu étant donné le filtrage réalisé par C_{11} .

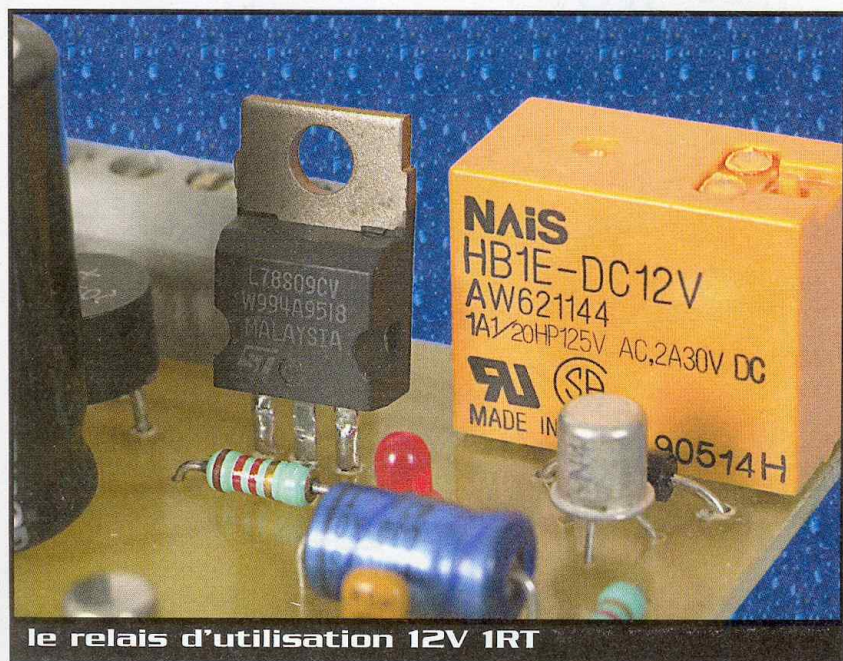
Les portes NOR III et IV forment une bascule monostable. Elle délivre sur sa sortie une suite d'états hauts caractérisés par une durée d'environ 0,5 ms qui sont aus-

sitôt pris en compte par le dispositif intégrateur que constituent D_2, R_{16}, R_4 et C_{14} . Lors des états hauts, la capacité C_{14} se charge à travers R_{16} et ne peut se décharger que par R_4 , de valeur beaucoup plus importante. Il en résulte, au niveau de l'armature positive de C_{14} , un état haut permanent qui subsiste tant que l'on appuie sur le bouton-poussoir de télécommande de l'émetteur.

Cet état haut est dirigé ensuite vers un trigger de Schmitt formé par les portes NOR I et II ainsi que par ses résistances périphériques R_{17} et R_{18} . Ce dispositif confère au signal ainsi traité des fronts montant et descendant bien verticaux.

Commande du relais d'utilisation

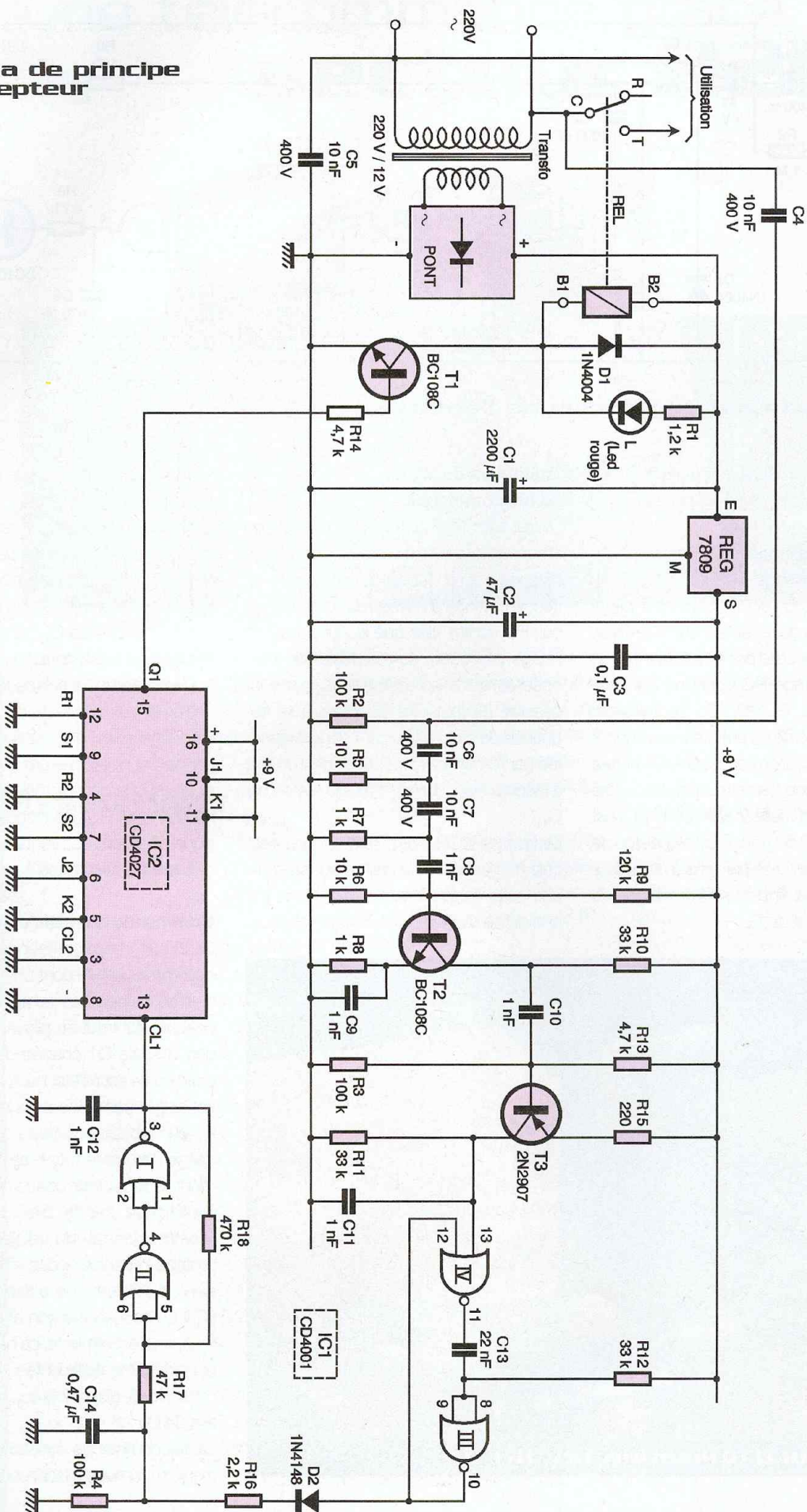
Le circuit intégré référencé IC_2 contient deux bascules JK dont une seule est utilisée dans la présente application. Pour chaque état haut en provenance du trigger, la sortie Q1 change d'état. Lorsque cette sortie est à l'état haut, le transistor T_1 est actif. Il comporte dans son circuit collecteur la bobine du relais d'utilisation. Ce dernier, en se fermant, alimente directement le récepteur concerné par la télécommande par le biais des contacts «commun/travail» du relais. La diode D_1 protège le transistor des effets de surtension de self. Lorsque le relais est fermé, la LED L signale par son allumage que le récepteur est alimenté. La bobine du relais est directement alimentée par le potentiel de 12V filtré, disponible sur l'armature positive de C_1 . La télécommande fonctionne ainsi à la manière d'un télérupteur : chaque action sur

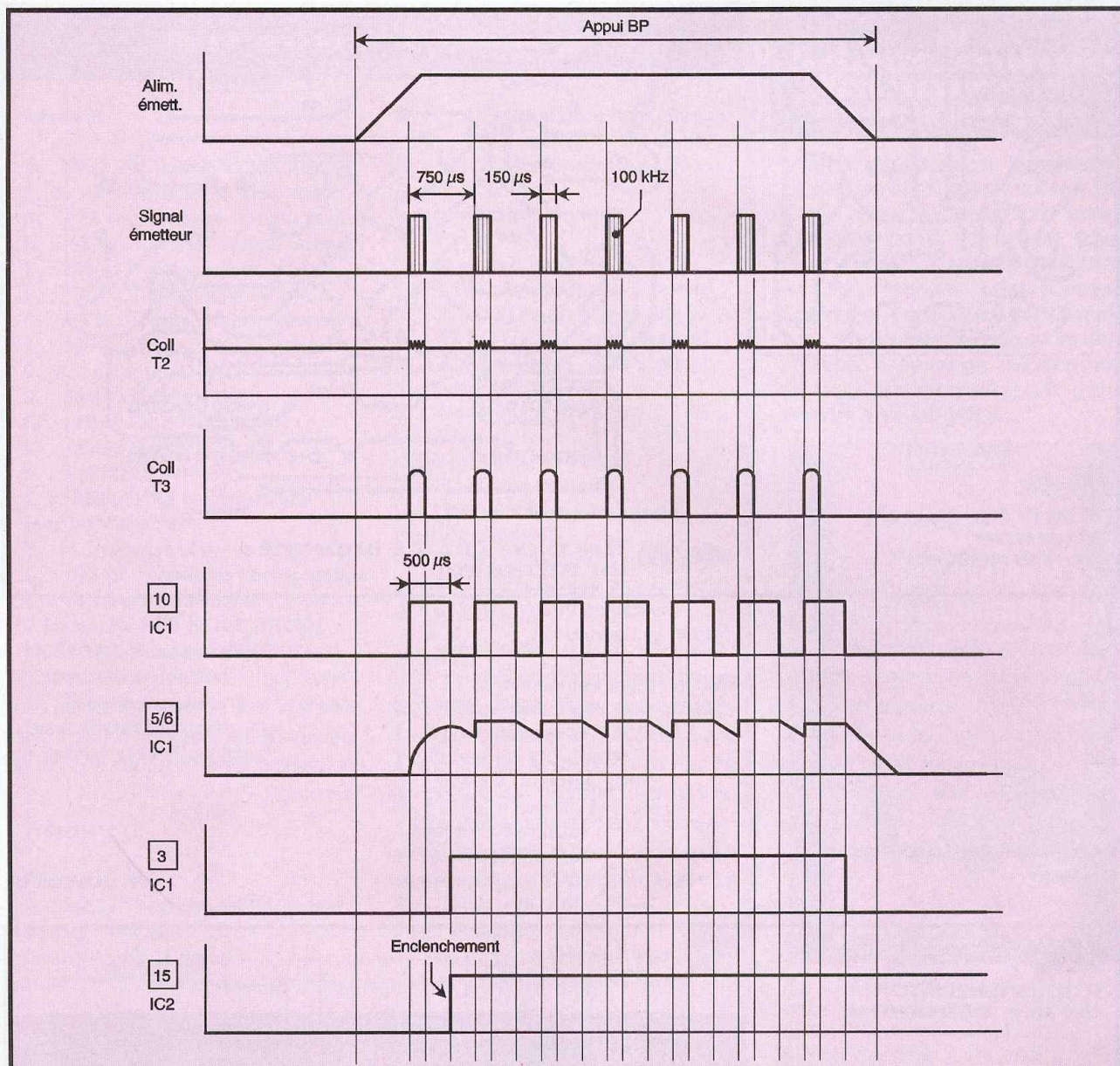


le relais d'utilisation 12V 1RT

2

Schéma de principe du récepteur





3

Chronogrammes

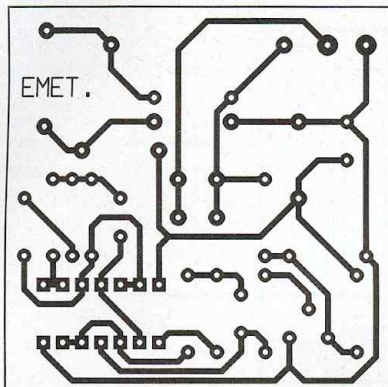
le bouton-poussoir a pour effet de commander alternativement soit l'activation, soit la désactivation du récepteur d'utilisation.

La réalisation

Circuits imprimés (figure 4)

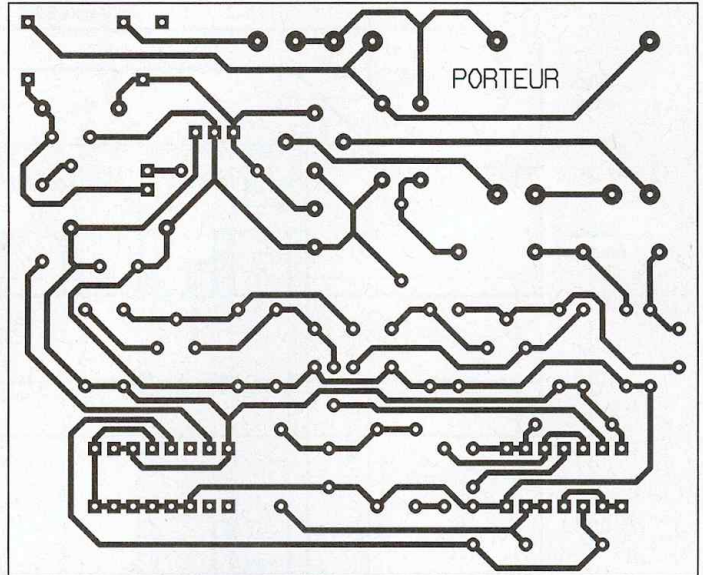
Leur réalisation ne pose pas de problème particulier. On fera appel aux procédés usuels : confection de typons ou encore méthode de reproduction photographique. Après gravure dans un bain de perchlore de fer, il est important de bien rincer les





4a

Tracé du circuit imprimé de l'émetteur



4b

Tracé du circuit imprimé du récepteur

modules à l'eau tiède. Par la suite, il y a lieu de percer toutes les pastilles à l'aide d'un foret de 0,8 mm. Certains trous seront à agrandir de manière à les adapter aux diamètres des connexions des composants davantage volumineux.

Implantation des composants (figure 5)

Le principe est toujours le même : on démarre par les composants de faible épaisseur tels que les diodes, résistances et supports de circuits intégrés, pour terminer par les composants de plus grande consistance. Attention au respect de l'orientation des composants polarisés.

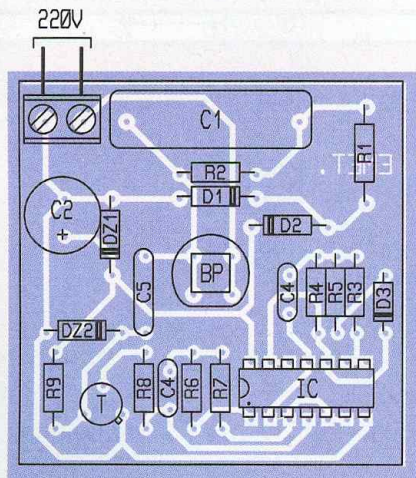
Aucun réglage n'est à effectuer aussi bien au niveau de l'émetteur que du récepteur.

Concernant l'émetteur, il est bon d'avoir à l'esprit que toutes les connexions du montage sont à un potentiel alternatif de 220V par rapport à la terre. Il est donc important de prendre les mesures de sécurité qui s'imposent.

R. KNOERR

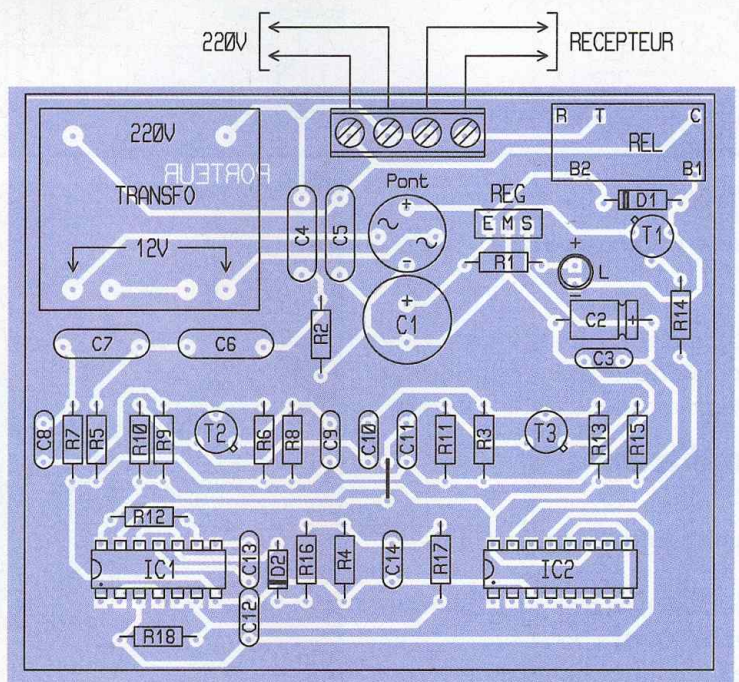
5a

Implantation de ses éléments



5b

Implantation de ses éléments



Nomenclature

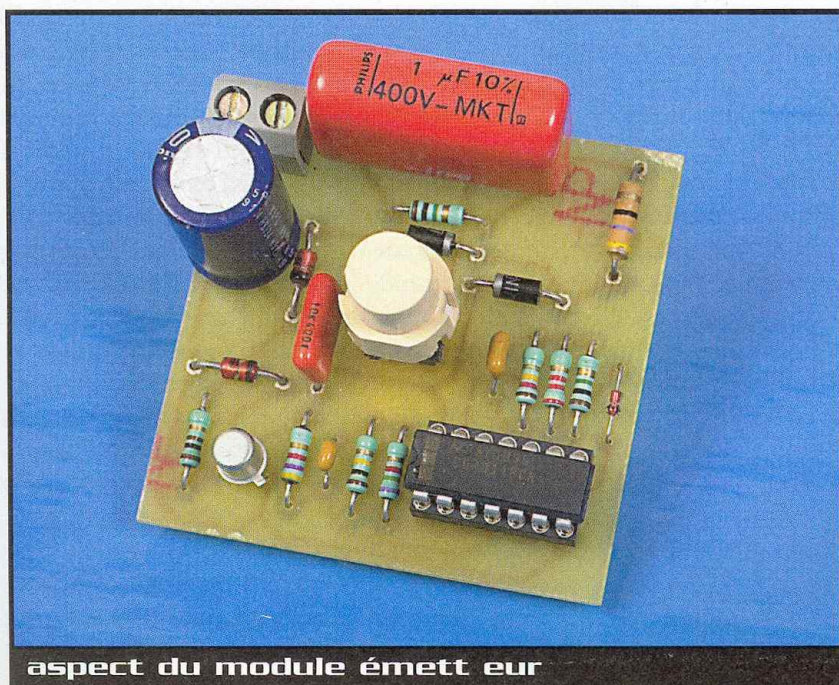
Émetteur

R₁ : 47 Ω 1W (jaune, violet, noir)
R₂, R₃ : 1 MΩ (marron, noir, vert)
R₄ : 120 kΩ (marron, rouge, jaune)
R₅ : 33 kΩ (orange, orange, orange)
R₆ : 100 kΩ (marron, noir, jaune)
R₇ : 7,5 kΩ (violet, vert, rouge)
R₈ : 4,7 kΩ (jaune, violet, rouge)
R₉ : 100 Ω (marron, noir, marron)
D₁, D₂ : diodes 1N4004
D₃ : diode-signal 1N4148
DZ₁ : diode zéner 12V/1,3W
DZ₂ : diode zéner 18V/1,3W
C₁ : 1 μF/400V polyester
C₂ : 1000 μF/16V électrolytique (sorties radiales)
C₃ : 4,7 nF céramique multicouches
C₄ : 470 pF céramique multicouches
C₅ : 10 nF/400V polyester
T : transistor NPN BC108, 2N2222
IC : CD4011 (4 portes NAND)
 1 support 14 broches
BP : bouton-poussoir (pour circuit imprimé)
 1 bornier soudable 2 plots

Récepteur

1 strap
R₁ : 1,2 kΩ (marron, rouge, rouge)
R₂ à R₄ : 100 kΩ (marron, noir, jaune)

R₅, R₆ : 10 kΩ (marron, noir, orange)
R₇, R₈ : 1 kΩ (marron, noir, rouge)
R₉ : 120 kΩ (marron, rouge, jaune)
R₁₀ à R₁₂ : 33 kΩ (orange, orange, orange)
R₁₃, R₁₄ : 4,7 kΩ (jaune, violet, rouge)
R₁₅ : 220 Ω (rouge, rouge, marron)
R₁₆ : 2,2 kΩ (rouge, rouge, rouge)
R₁₇ : 47 kΩ (jaune, violet, orange)
R₁₈ : 470 kΩ (jaune, violet, jaune)
D₁ : diode 1N4004
D₂ : diode-signal 1N4148
L : LED rouge Ø 3
REG : régulateur 9V (7809)
 Pont de diodes (500mA)
C₁ : 2200 μF/25V électrolytique (sorties radiales)
C₂ : 47 μF/16V électrolytique
C₃ : 0,1 μF céramique multicouches
C₄ à C₇ : 10 nF/400V polyester
C₈ à C₁₂ : 1 nF céramique multicouches
C₁₃ : 22 nF céramique multicouches
C₁₄ : 0,47 μF céramique multicouches
T₁, T₂ : transistors NPN BC108C
T₃ : transistor PNP 2N2907
IC₁ : CD4001 (4 portes NOR)
IC₂ : CD4027 (double bascule JK)
 1 support 14 broches
 1 support 16 broches
 Transformateur 220V/12V/1VA
REL : relais 12V/1RT (type National)
 2 borniers soudables de 2 plots



aspect du module émetteur

Pour s'initier à l'électronique logique et numérique

Voilà bien des années que notre quotidien a été pris d'assaut par toute une armée de petits « 0 » et de petits « 1 », sans lesquels toutes les révolutions technologiques que nous vivons aujourd'hui n'auraient jamais vu le jour.



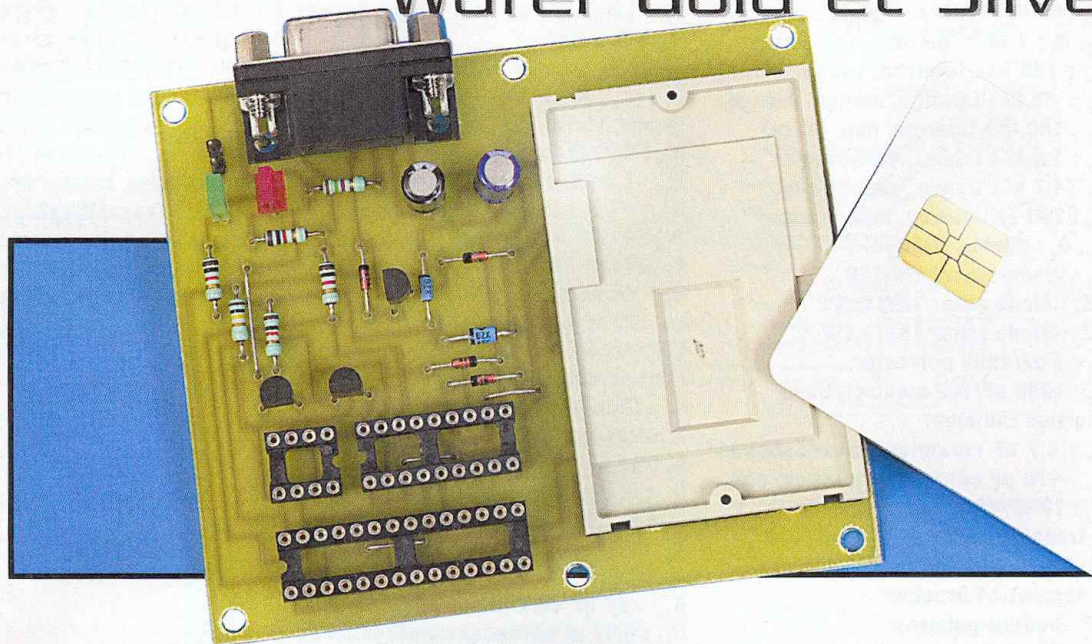
Paradoxalement, cette « nouvelle électronique » fait encore peur à de nombreux amateurs qui préfèrent se cantonner à la classique électronique analogique. Ce livre va leur prouver qu'ils ont eu tort de ne pas s'y être intéressé beaucoup plus tôt ! Loin des ouvrages scolaires et universitaires austères et ardues sur le sujet, ce livre initie le lecteur de manière progressive à l'électronique logique et programmable. La pratique accompagne constamment les bases théoriques nécessaires par le biais de montages à la fois pédagogiques, ludiques et utiles. Après la lecture de cet ouvrage, l'utilisation de portes logiques et de composants programmables (ici le Basic Stamp 2, une carte microcontrôleur à base d'un PIC qui se programme en langage BASIC) n'aura plus de secret pour vous.

Y. Mergy - DUNOD

212 pages - 22,5 €

Programmateurs de cartes

Wafer Gold et Silver



Depuis notre précédent article consacré à ce sujet, les cartes Wafer, Gold, Silver et autres ne doivent plus avoir de secrets pour vous. Que vous achetiez des cartes de ce type dans le commerce, ou que vous les réalisiez au moyen des schémas et des dessins de circuits imprimés que nous vous avons proposés dans notre numéro de juin 2002, vous serez toujours tôt ou tard confronté au problème de leur programmation.

De nombreux montages sont proposés dans le commerce, en kit ou sous forme de produits finis, et de non moins nombreux schémas circulent sur Internet.

Nous n'allons pas ici nous livrer à une étude et à une réalisation de tous les schémas proposés, d'autant que ceux-ci ne présentent bien souvent entre eux que des différences mineures, masquées, il est vrai, par des noms et/ou des dessins de circuits imprimés différents.

Au contraire, nous allons vous proposer un seul et unique montage, capable de programmer les cartes Wafer Gold et Silver ainsi que les composants qui les équipent.

Accessoirement, et comme vous allez le découvrir sans plus tarder, un certain nombre de microcontrôleurs PIC et la majorité des mémoires EEPROM 24Cxx pourront aussi être programmés par notre montage, car cela ne coûtait que quelques pistes supplémentaires sur le circuit imprimé.

Un problème bien posé...

...est à moitié résolu, et c'est bien ce que nous allons constater sans plus tarder. En effet, les cartes Wafer que nous cherchons à programmer, que ce soient des Gold ou des Silver, sont toutes deux équipées d'un microcontrôleur PIC de MICROCHIP. Ainsi que nous l'avons déjà expliqué à de multiples reprises, et comme vous pourrez le découvrir plus en détail dans notre ouvrage «Les microcontrôleurs PIC - Description et mise en œuvre» (2ème édition) publié chez DUNOD, quasiment tous les circuits de la famille PIC de MICROCHIP supportent la programmation en circuit ou ICSP pour In Circuit Serial Programming. Cette programmation, qui a lieu sous forme série, n'impose de devoir accéder qu'aux pattes : MCLR (reset), CLK (horloge externe), RB6 et RB7 du microcontrôleur, pattes qui sont justement celles qui sont accessibles via le connecteur des cartes à puce Gold et Silver comme nous l'avons vu le mois dernier.

La réalisation d'un programmeur pour ces cartes se borne donc à celle d'un programmeur de PIC équipé,

bien sûr, d'un connecteur pour cartes à puce. Le seul problème qui peut se poser est celui de la mémoire EEPROM associée au microcontrôleur pour laquelle trois situations distinctes sont à considérer.

Le cas de la mémoire EEPROM des cartes Wafer

Il convient, tout d'abord, de faire la distinction entre les applications qui nécessitent une programmation préalable de cette mémoire et celles qui n'en ont pas besoin. Dans ce dernier cas, aucun problème ne se pose puisque l'application programmée dans le PIC gère la mémoire contenue dans la carte sans que l'on ait à s'occuper de quoi que ce soit en phase de programmation.

Par contre, dans le premier cas, il faut pouvoir programmer la mémoire EEPROM depuis l'extérieur de la carte. Deux cas sont donc à nouveau à considérer :

- si vous utilisez une carte Wafer «maison», réalisée par exemple avec les schémas et circuits imprimés publiés le moi dernier, rien ne vous empêche

d'enlever momentanément la mémoire de son support afin de la transporter sur un programmeur adéquat.

- si vous utilisez une vraie carte Wafer, c'est à dire une carte dans laquelle les composants sont intégrés sous forme de puce, cette manipulation est évidemment impossible et il faut trouver une autre solution. Nous verrons, en fin d'article, comment l'on peut procéder.

Schéma de notre programmeur

Nous avons publié, dans un de nos ouvrages récents intitulé «Applications industrielles des PIC» édité chez DUNOD, un schéma de programmeur de PIC universel extrêmement souple et performant. Une version simplifiée de ce montage est également disponible sur notre site Internet (www.tavernier-c.com) mais, dans le cas qui nous occupe aujourd'hui, nous avons considéré que cela étaient des schémas trop «luxueux» pour programmer une banale carte à puce ne contenant qu'un 16F84 ou un 16F876.

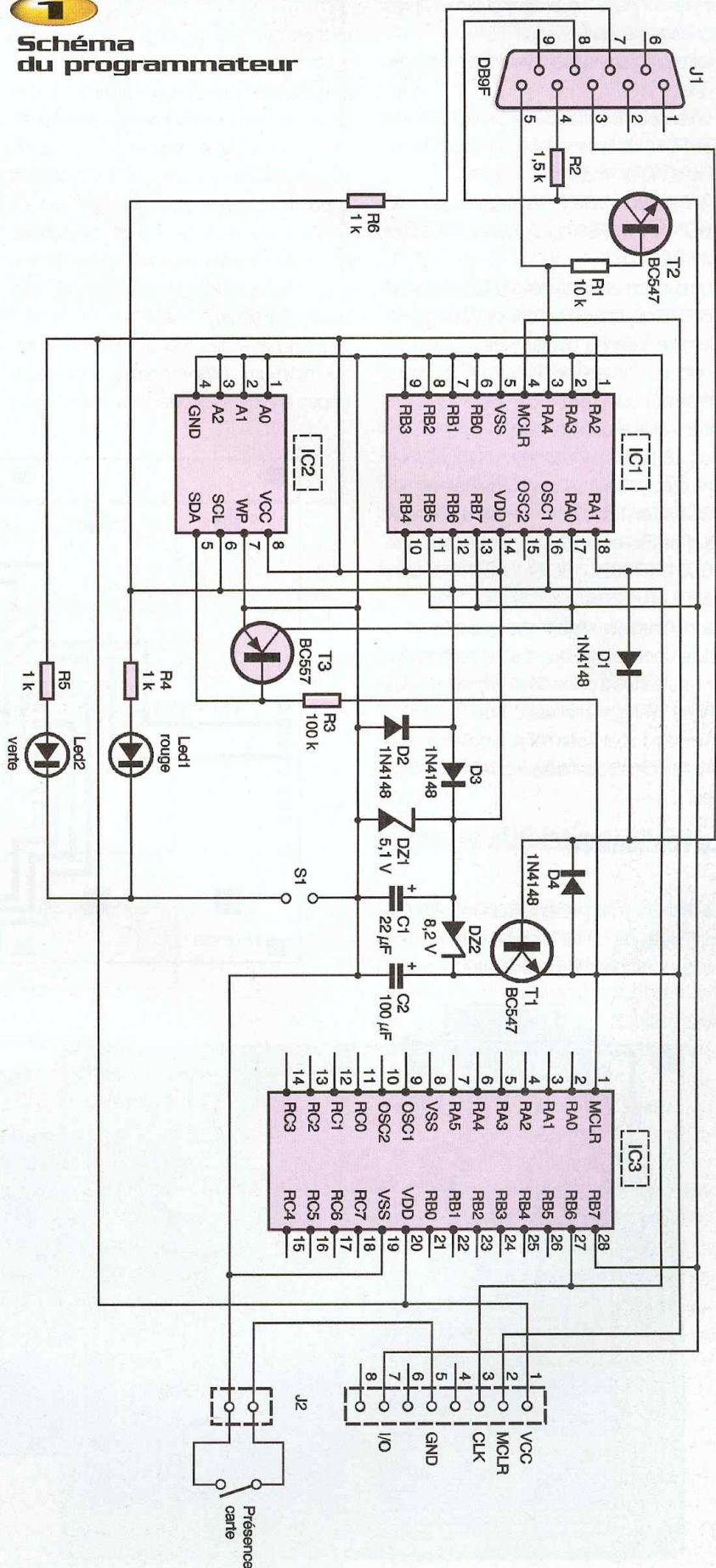
Nous avons donc fait appel à un schéma beaucoup plus simple dont l'avantage, en outre, est de ne faire appel à aucune alimentation externe.

Ce programmeur, **figure 1**, est dérivé du schéma de base très répandu sur Internet sous le nom de «JDM Programmer» ; schéma de base dont nous vous avons d'ailleurs proposé une réalisation concrète dans EP n°260. Il se connecte sur le port série de n'importe quel compatible PC et exploite les niveaux RS232 pour générer les tensions de programmation nécessaires.

Son principe est relativement simple, mais le schéma utilisé s'avère particulièrement astucieux de façon à générer les deux tensions nécessaires pour programmer les PIC, à savoir la tension d'alimentation V_{DD} de 5V et la tension de mise en mode programmation, appliquée à l'entrée /MCLR, de 13V.

Ces tensions sont obtenues par redressement, filtrage et régulation au moyen des diodes zéner DZ_1 et DZ_2 , à partir des niveaux + et -12V disponibles sur les différentes lignes de l'interface série RS232 du PC associé. Ces mêmes lignes servent, évidemment, à délivrer au circuit l'horloge

1
Schéma du programmeur



et les données de programmation après écrêtage de leurs niveaux à 5V.

Notre programmeur pilote trois supports «vides» :

- un support 8 pattes destiné aux mémoires EEPROM de la série 24xx qui équipent les cartes Wafer «maison» ;
 - un support 18 pattes destiné aux PIC 16C84 ou 16F84 qui équipent les cartes Wafer Gold ;
 - un support 28 pattes étroit destiné au PIC 16F876 qui équipe les cartes Wafer Silver.
- Comme cela ne coûtait que le tracé de quelques pistes en plus sur le circuit imprimé, nous n'avons pas résisté à la tentation, et le brochage adopté pour le support 18 pattes lui permet de programmer en outre, sans aucun adaptateur, les 12C5xx et 12C67x en boîtier 8 pattes et tous les PIC en boîtier 18 pattes : 16C55x, 16C61, 16C62x, 16C71, 16C71x, 16C8x, 16F8x et 16F62x.

Le connecteur visible sur la droite de la figure correspond, quant à lui, au connecteur de cartes à puce destiné à recevoir les cartes Wafer, véritables ou de fabrication «maison», dont il permet la programmation directe du microcontrôleur qu'elles contiennent.

La réalisation

La réalisation ne présente aucune difficulté au moyen du circuit imprimé dont le tracé vous est proposé **figure 2**. Attention, tout

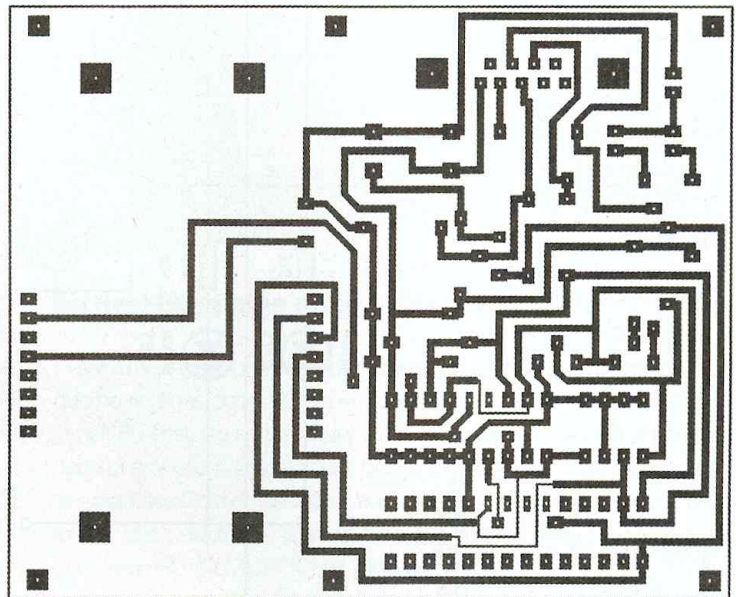
de même, lors de sa réalisation aux pistes relativement fines qui doivent être exemptes de micro-coupures.

L'implantation des composants est à faire en suivant les indications de la **figure 3**. Commencez par les straps, dont un passe sous le support 18 pattes et l'autre sous le support 28 pattes, pour continuer par les connecteurs, les supports, les résistances et condensateurs. Vous terminerez par les transistors et diodes en veillant à bien respecter leur sens.

Les supports de programmation seront, au minimum, des modèles à contacts tulipes afin de supporter des insertions et

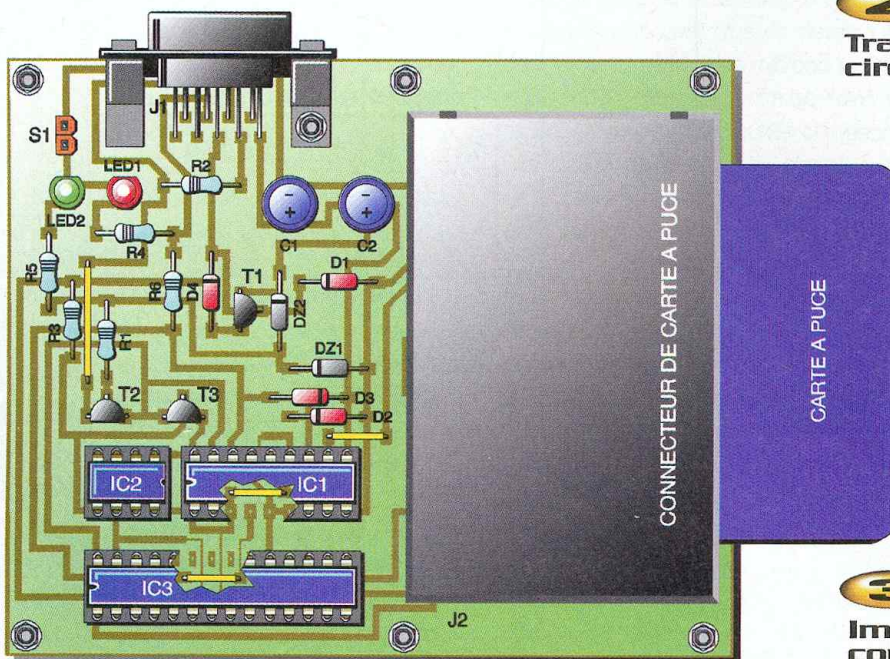
extractions répétées. L'idéal serait, évidemment, d'utiliser un support ZIF ou support à force d'insertion nulle, mais le modèle 28 pattes étroit nécessaire ici est hélas deux fois plus cher à lui seul que tout le reste du programmeur ! A vous de voir si le jeu en vaut la chandelle, surtout si vous destinez ce programmeur, en premier lieu, à la programmation de cartes, auquel cas les supports 8, 18 et 28 pattes vous sont inutiles.

Si vous décidez d'investir dans un tel support, soudez-le sur un support à contacts tulipes à 28 pattes étroit intermédiaire, comme indiqué **figure 4**. Vous pourrez



2

Tracé du circuit imprimé

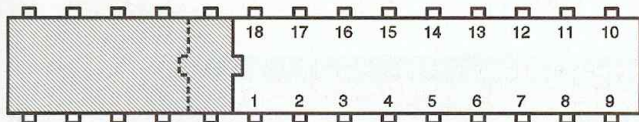
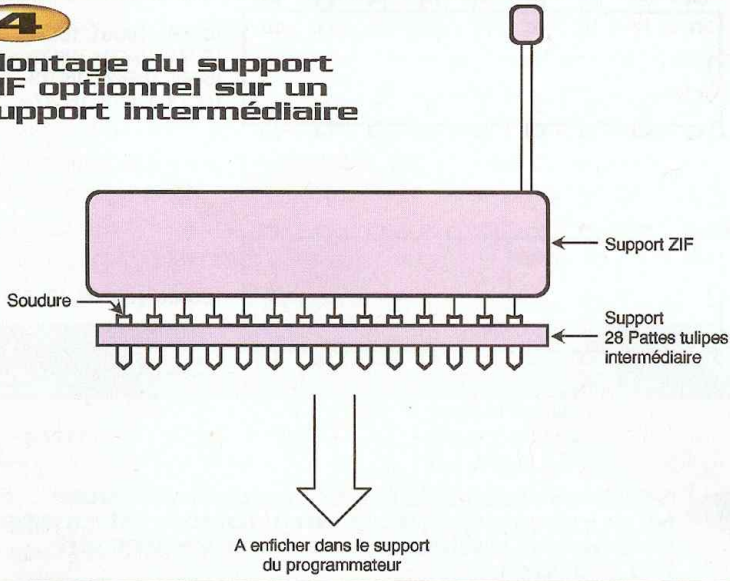


3

Implantation des composants

4

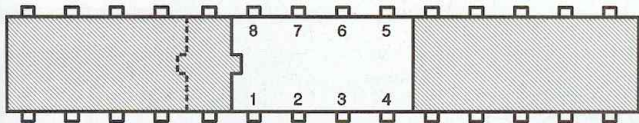
Montage du support ZIF optionnel sur un support intermédiaire



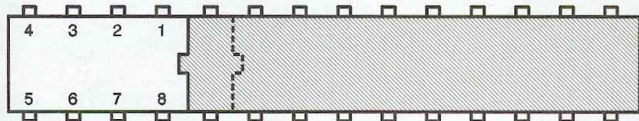
16C55x, 16C61, 16C62x
16C71, 16C71x, 16C8x
16F8x, 16F82x, 16C73
16C74, 16C76, 16C77

5

Mise en place des composants sur le support de programmation dans le cas de l'utilisation du support ZIF 28 pattes «à cheval» sur les supports 8 et 18 pattes

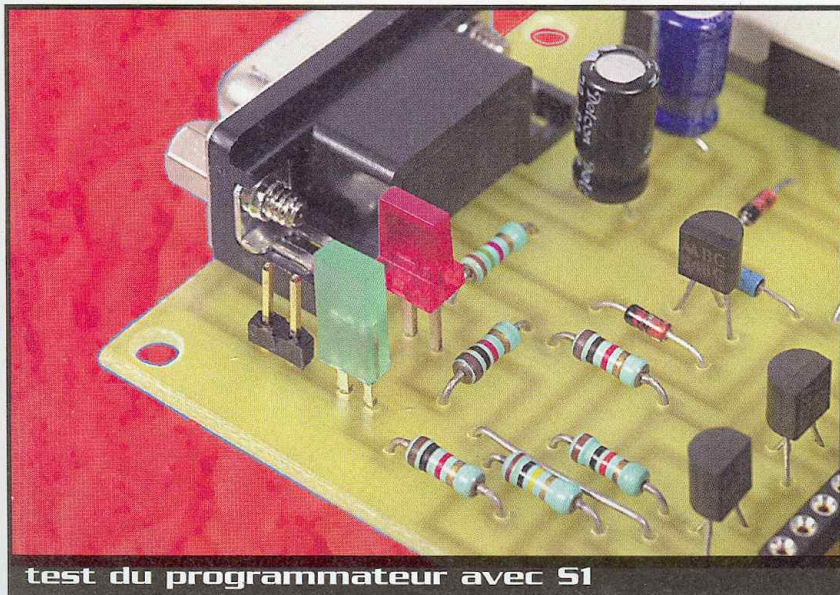


12C508, 12C509, 12C67



EEPROM 24Cxx

Support ZIF 28 pattes «à cheval» sur les supports 8 et 18 pattes



test du programmeur avec S1

ainsi faire un double usage de votre chère acquisition compte tenu du dessin de circuit imprimé astucieux que nous avons réalisé.

En effet, avec ce support ZIF et pour programmer les 16F876, il vous suffira d'enficher cet ensemble dans le support 28 pattes du programmeur, c'est évident. Par contre, pour programmer les EEPROM ou les autres PIC, vous pourrez aussi l'enficher simultanément dans les supports 8 pattes et 18 pattes du programmeur qui ont été alignés et positionnés pour cela sur le circuit imprimé. Dans ce cas, il vous faudra respecter les indications de la **figure 5** pour placer vos circuits sur ce support en fonction de leurs références.

Si vous n'utilisez pas ce support ZIF 28 pattes étroit, vous placerez toujours les 16F876 dans le support 28 pattes étroit de la carte pour les programmer. Les mémoires EEPROM, quant à elles, devront être placées dans le support 8 pattes, tandis que les «autres» PIC, y compris les PIC à 8 pattes (12C508, 509, 671, 672) devront être placés dans le support 18 pattes en suivant, cette fois-ci, les indications de positionnement de la **figure 6**.

Essais et utilisation

Le montage doit être raccordé au port série de n'importe quel compatible PC. Le brochage standard adopté par le connecteur 9 points, dont nous avons équipé notre circuit imprimé, vous permet d'utiliser tout câble normalisé «droit» (c'est à dire sans croisement de fils) du commerce.

Pour utiliser le programmeur, il vous faut évidemment un logiciel. Tout logiciel disponible sur Internet supportant le «JDM Programmer» convient pour notre montage, mais nous n'hésitons pas à vous recommander l'excellent IC-PROG, que vous trouverez en téléchargement à l'adresse www.ic-prog.com ou sur le site de l'auteur. Ce logiciel qui est aujourd'hui francisé, est entièrement gratuit, très souple d'emploi et supporte d'innombrables programmeurs et circuits intégrés.

Avant de l'utiliser, vous ferez appel à son menu «Configuration», rubrique «Hardware» et paramètrerez ce dernier comme indiqué sur la recopie d'écran de la **figure 7**. Seul le port série utilisé (Com2

sur cette figure) pourra éventuellement être modifié en fonction de celui que vous aurez utilisé sur le PC.

Avant de vous lancer dans la programmation d'un PIC ou d'une carte, testez votre programmeur qui dispose, pour cela, des deux LED, rouge et verte. Mettez en place le strap S_1 et lancez IC-PROG. La LED verte doit s'allumer indiquant la présence de l'alimentation du montage. Selon l'initialisation du port série réalisée par votre système d'exploitation, il se peut même que cette LED s'allume dès la connexion du programmeur à ce port.

Sélectionnez ensuite un 16F84 et lancez sa programmation, sans aucun circuit ni carte dans le programmeur, et vérifiez que la LED rouge clignote rapidement (son intensité lumineuse est assez faible mais c'est normal).

Si tel est le cas, votre programmeur a de grandes chances d'être bon pour le service. Enlevez le strap S_1 et passez aux choses sérieuses...

Vous pourrez alors lire, effacer et programmer tous les microcontrôleurs et mémoires directement supportés par notre montage, ainsi que les microcontrôleurs contenus dans les cartes Wafer Gold et Silver.

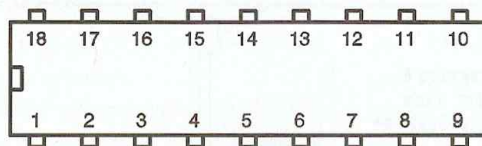
Les mémoires EEPROM, contenues dans les cartes Wafer Gold et Silver de fabrication «maison», pourront aussi être programmées, si nécessaire, en les déplaçant sur le support 8 pattes prévu à cet effet.

Pour ce qui est des vraies cartes Wafer Gold et Silver dans lesquelles ces mémoires ne sont pas directement accessibles, il faudra alors faire appel à un autre montage et à un logiciel intermédiaire décrits par ailleurs dans ce numéro (ou dans le prochain numéro si la place disponible venait à manquer).

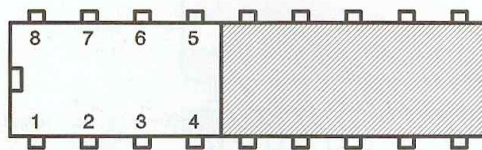
Quelques conseils pour finir

Ce programmeur fonctionne de façon irréprochable pour tous les circuits et cartes qu'il supporte, cependant, compte tenu du mode de génération des tensions d'alimentation et de programmation à partir du port série du PC, il nous faut faire les remarques suivantes.

Évitez de faire fonctionner le programmeur avec S_1 en place car le courant



16C55x, 16C61, 16C62x
16C71, 16C71x, 16C8x
16F8x, 16F62x, 16C73
16C74, 16C76, 16C77

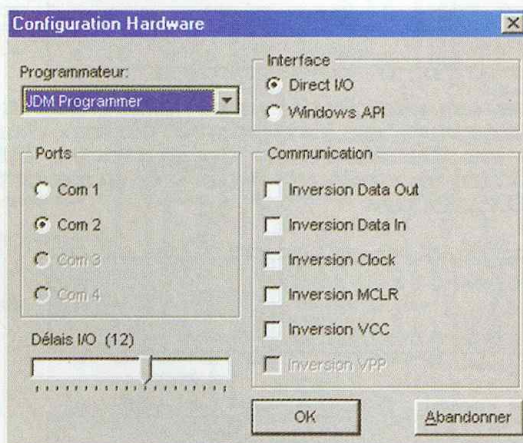


12C508, 12C509, 12C67x

Support 18 pattes

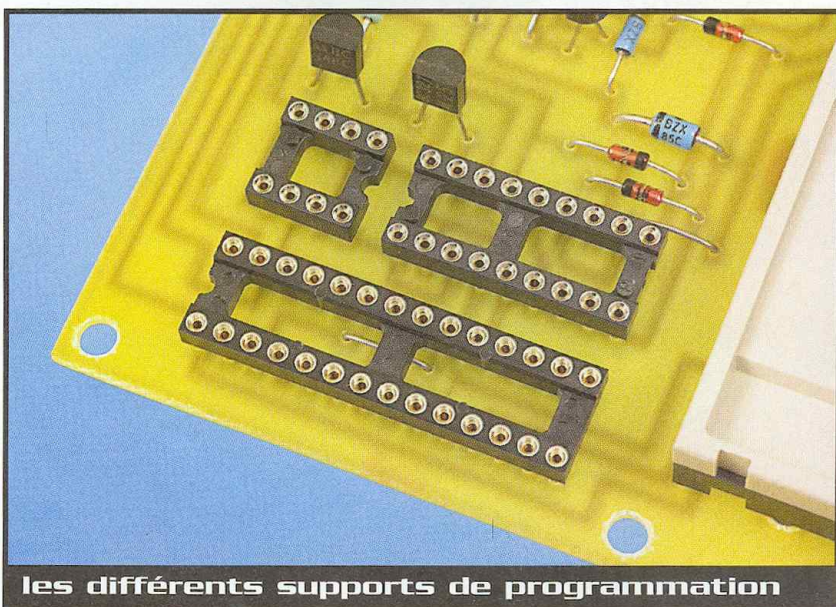
6

Mise en place des composants sur le support de programmation 18 pattes si vous n'utilisez pas le support ZIF 28 pattes



7

Paramétrage du logiciel IC-PROG pour l'utiliser avec le programmeur



les différents supports de programmation

consommé par les LED peut faire chuter la tension disponible en dessous du seuil nécessaire pour une bonne programmation.

Il n'y a que si le port série de votre PC est suffisamment « musclé » que vous pourrez laisser ce strap en place. Seul un essai vous permettra de le vérifier.

Sur certains portables, les niveaux délivrés

par les ports séries, et surtout le courant pouvant être fourni par ces ports, sont anormalement faibles et ne permettent pas un fonctionnement normal du montage. Si vous êtes dans cette situation, il n'y a évidemment aucune solution.

Les adaptateurs transformant un port USB en port série, disponibles notamment pour les portables dépourvus de

port série, ne permettent pas un fonctionnement correct de ce montage, pour la même raison que ci-dessus.

Si vous rencontrez des problèmes ou des erreurs de programmation, commencez par vérifier la tension entre VSS (5) et VDD (14) du support 18 pattes pendant la programmation d'un circuit : elle doit être supérieure à 4,7V. Vérifiez ensuite, toujours en phase de programmation, la tension entre VSS (5) et MCLR (4) du support 18 pattes. Elle doit être au minimum de 12,75V. Si ce n'est pas le cas et si, bien sûr, aucune erreur de câblage n'a été commise, c'est que le port série de votre PC ne délivre pas des niveaux suffisants. Sur un PC de bureau, c'est cependant une situation qui reste rarissime.

Nomenclature

T₁, T₂ : BC547
T₃ : BC557
D₁ à D₄ : 1N914 ou 1N4148
DZ₁ : zéner 5,1V/0,4W
DZ₂ : zéner 8,2V/0,4W
LED₁ : LED rouge
LED₂ : LED verte
R₁ : 10 kΩ 1/4W 5%
 (marron, noir, orange)
R₂ : 1,5 kΩ 1/4W 5%
 (marron, vert, rouge)
R₃ : 100 kΩ 1/4W 5%
 (marron, noir, jaune)
R₄ à R₆ : 1 kΩ 1/4W 5%
 (marron, noir, rouge)

C₁ : 22 µF/25V radial
C₂ : 100 µF/25V radial
1 support de CI 28 pattes étroit
 (contacts tulipes)
1 support de CI 18 pattes
 (contacts tulipes)
1 support de CI 8 pattes
 (contacts tulipes)
1 support ZIF 28 pattes étroit + 1 x 28
 pattes étroit à contacts tulipes (optionnels)
J₁ : connecteur DB9 femelle, coudé à souder
 sur circuit imprimé
J₂ : connecteur pour carte à puce
 standard (ITT Canon, MOLEX, etc.)

C. TAVERNIER

www.tavernier-c.com

Ominfo.Com

http://www.ominfo.com

PIC Card 2.0

19.79€

Promos!

Accessoires
Cartes à puce

Silvercard 2.0
18.29€

Programmateur
XP02

Goldwafer

Goldwafer
X5

80.79€

12€

58€

Funcard 4
26.79€

CARTE BLEUE VISA EUROCARD

Paieement en ligne sécurisé

FIA-NET.COM

Allo Commande
03 25 32 24 37

+ de 200 références

Tout l'univers
des jeux video

Playstation™
Dreamcast™
Playstation2™
GB Advance™
XBox™ ...

Environnement de Développement Basic Tiger



- * Basic Multitâches avec 100 000 instructions /s.
- * Jusqu'à 4 MB de Flash et 2 MB de mémoire.
- * Gestion de périphériques :

- Ecrans graphiques Monochrome 240 x 128,
- Cartes Smart Média,
- Bus CAN, Ethernet (Disponible fin Juillet)
- Jusqu'à 4096 E/S Analogiques ou Numériques.

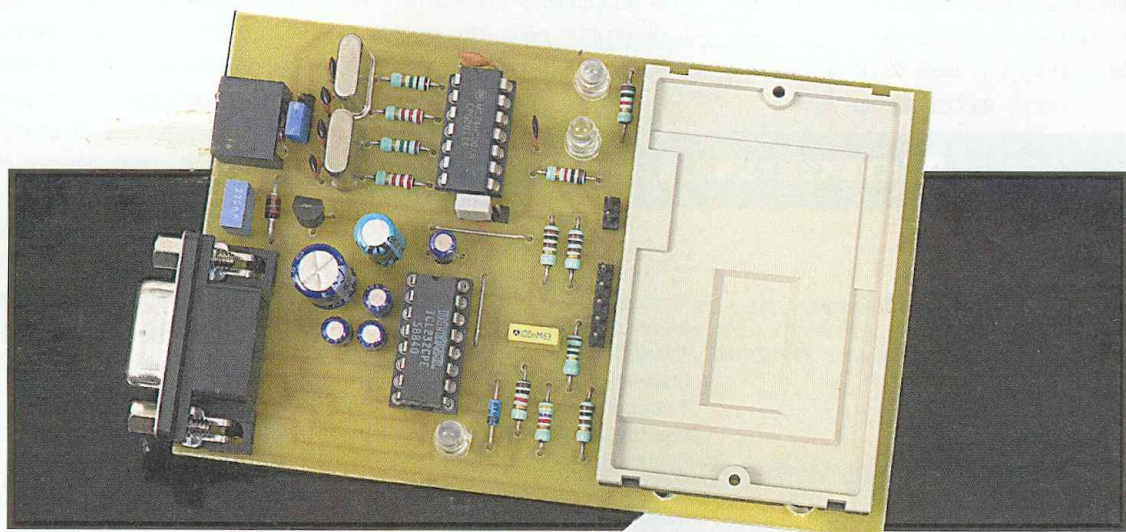
Kit Amateur : 223 € TTC avec un compilateur Basic limité à 3000 lignes, un module Tiny Tiger, une carte d'évaluation, des exemples en Basic, la documentation complète en format PDF.

optiminfo

Route de Ménétreau 18240 Boulleret
Tel:0820 900 021 Fax:0820 900 126
Site Web : www.optiminfo.com

Lecteur pour cartes à puce

Wafer Gold, Silver, Fun, etc.



Après avoir vu, dans notre numéro de juin 2002, ce que contenaient les cartes à puce de type Wafer Gold, Silver, Fun et Jupiter, et comment réaliser vos propres cartes, nous vous avons proposé, par ailleurs dans ce numéro, de réaliser un programmeur pour les versions Gold et Silver.

Outre le fait que ce programmeur ne permet pas, dans certains cas, de programmer la mémoire EEPROM que contiennent ces cartes ; il faut aussi, pour faire fonctionner l'application que vous allez développer avec ces cartes, que vous disposiez d'un lecteur. En effet, même si le programmeur que nous vous avons fait réaliser peut aussi servir de lecteur, il n'est pas vraiment adapté à cet usage.

Par ailleurs, si vous ne voulez pas «réinventer la roue» et pouvoir utiliser les nombreux logiciels de manipulation de cartes à puce que l'on trouve sur Internet, vous vous apercevrez vite que ceux-ci utilisent presque tous un «mystérieux» lecteur de cartes baptisé Phoenix ou SmartMouse selon le cas.

Nous vous proposons donc, dans les lignes qui suivent, de réaliser un tel lecteur et, pour qu'il soit vraiment polyvalent, nous l'avons rendu compatible Phoenix et SmartMouse.

Notre schéma

Il vous est présenté dans son intégralité **figure 1** et se laisse facilement analyser pour peu que vous ayez quelques notions élémentaires

sur les cartes à puce, ce qui doit être le cas si vous avez lu l'article évoqué ci-dessus.

L'horloge utilisée par la carte est générée par un oscillateur à quartz réalisé autour de IC_{1a} pour fonctionner à 3,579 MHz ou de IC_{1b} pour fonctionner à 6 MHz. Les straps S₄ et S₅ permettent de bloquer l'oscillateur non utilisé, l'autre se trouvant alors automatiquement relié à l'entrée horloge de la carte via IC_{1c}.

La commande de reset de la carte utilise la ligne de contrôle CTS du port série, disponible en 7 de J₁. Elle est convertie de RS232 en TTL par l'intermédiaire de IC₂ qui n'est autre qu'un classique MAX232. On est assuré ainsi de bénéficier, en sortie de notre montage, de vrais niveaux RS232 compatibles de tous les micro-ordinateurs.

Selon que notre lecteur doit être compatible Phoenix ou SmartMouse, cette commande de reset peut être directe ou inversée. Un choix est donc possible au moyen des straps S₁ et S₂ qui permettent d'appliquer le signal issu de la patte 7 de J₁ à la carte, via S₂, ou de lui faire subir une inversion par IC_{1d} avant d'arriver à la carte via

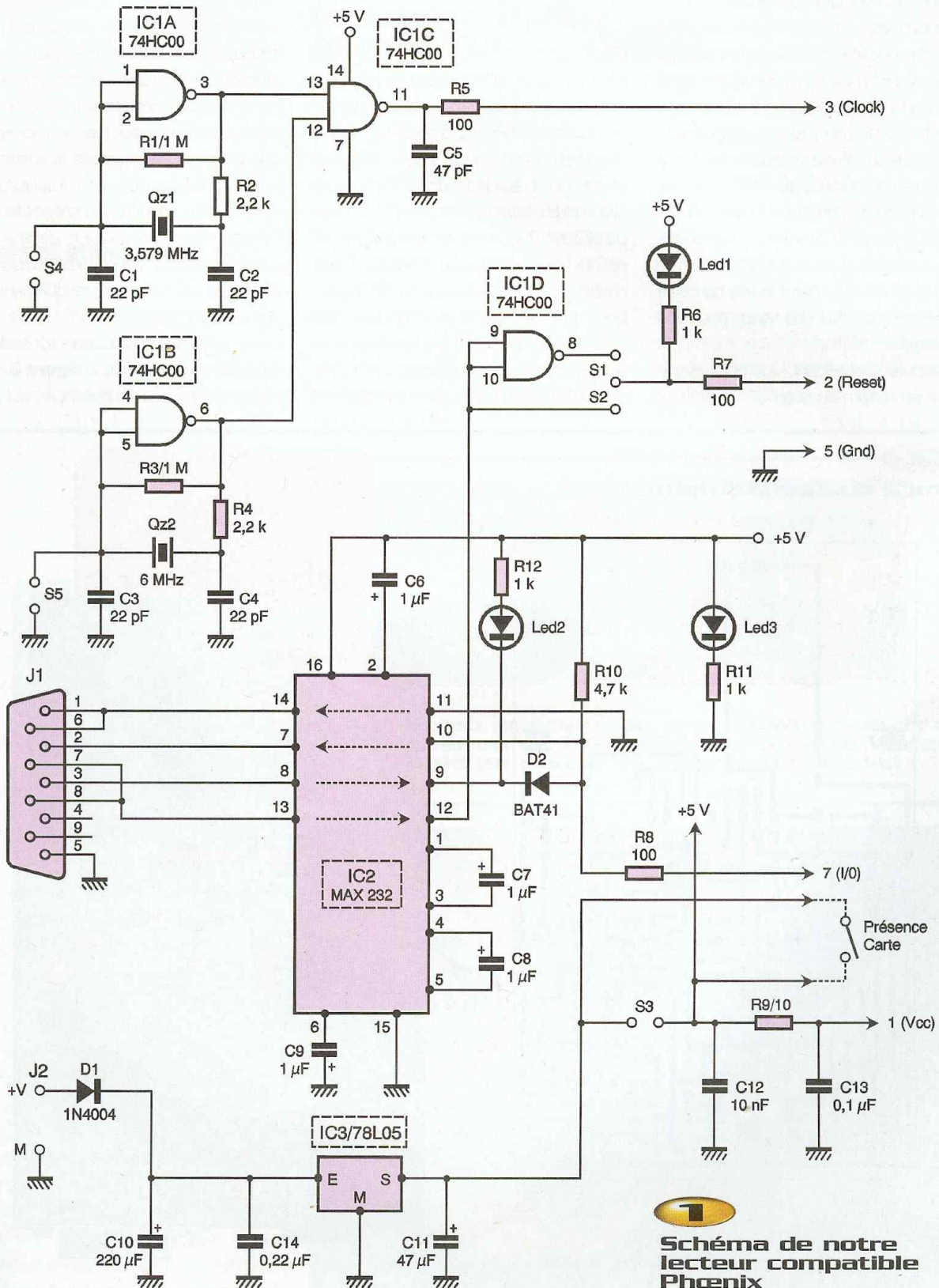
S₁. Dans tous les cas, la LED₁ permet de visualiser l'état de la ligne reset de la carte ce qui s'avère bien utile en présence d'un logiciel en cours de développement ou d'une carte récalcitrante.

Côté entrée/sortie de la carte, c'est un tout petit peu plus compliqué du fait du caractère bidirectionnel de la seule ligne disponible sur cette dernière. Les signaux, qui sortent de la carte, sont appliqués directement à une des entrées de IC₂ qui se charge de les convertir de TTL en RS232 pour les délivrer sur la patte 2 de J₁. Les signaux provenant de l'interface série du micro-ordinateur, quant à eux, sont disponibles sur la patte 3 de J₁. Leur niveau est converti de RS232 en TTL par IC₂ et ils sont ensuite appliqués à la patte d'entrée/sortie de la carte mais, pour ne pas court-circuiter les signaux sortants en cas d'erreur de protocole et de tentative d'écriture dans la carte alors que celle-ci fournit des données en sortie, la diode D₂ a été prévue. Ici aussi, une LED permet d'indiquer l'application de signaux logiques à la carte et donc de vérifier, même si c'est assez sommaire, qu'un dialogue a bien lieu. L'alimentation du montage est confiée

à un bloc secteur externe style «prise de courant» connecté au jack J₂. La diode D₁ protège le montage de toute inversion de polarité éventuelle tandis que l'alimentation est régulée à 5V par IC₃. En toute logique et pour être parfaitement

compatible Phoenix, notre montage devrait aussi fournir une information «présence carte» via les bornes 1 et 6 de J₁. Cette information est en général obtenue à partir de l'interrupteur présent à cet effet dans tous les connecteurs de cartes ; interrup-

teur qui se ferme lorsque la carte est engagée à fond dans son logement. Pour notre part, nous avons préféré générer cette information de présence de la carte en permanence en mettant à la



1
Schéma de notre lecteur compatible Phoenix et Smartmouse

masse la patte 11 de IC₂, ce qui permet à tous les logiciels «compatibles Phoenix» de fonctionner, quitte à ce qu'ils tentent de dialoguer avec une carte absente si vous avez oublié d'insérer cette dernière. Par contre, nous utilisons l'interrupteur de détection de carte pour commuter l'alimentation 5V du montage, tant sur la carte que sur les différents composants actifs de notre interface. En procédant de la sorte, on est ainsi plus conforme à la norme qui veut que la carte ne soit alimentée et ne reçoive des signaux qu'une fois qu'elle est insérée à fond dans son lecteur. Même si quasiment toutes les cartes acceptent une insertion dans un lecteur déjà alimenté, comme c'est le cas dans presque tous les montages d'amateur et même dans certains kits du commerce, ce n'est pas une raison pour faire aussi mal.

Remarquez, cependant, que nous avons prévu, au moyen du strap S₃, de pouvoir

court-circuiter cet interrupteur pour le cas où vous souhaiteriez alimenter en permanence le connecteur de carte afin de réaliser divers essais de «résistance» des cartes qui y sont insérées.

La réalisation

Même s'il ne présente pas de difficulté majeure, l'approvisionnement des composants appelle un commentaire concernant le connecteur de cartes à puce. Le modèle utilisé est un type standard disponible chez de très nombreux revendeurs et se trouve être le plus souvent un modèle ITT Cannon ou MOLEX. Tout modèle strictement compatible, prévu pour une disposition des contacts ISO, convient aussi mais vérifiez bien qu'il dispose d'un interrupteur de détection de carte. Ceci étant précisé, vous pouvez passer à la réalisation du montage dont le circuit imprimé principal vous est

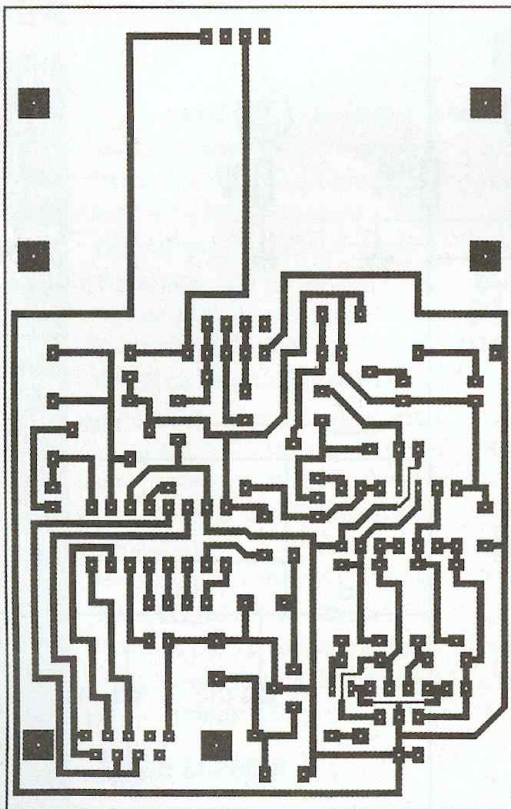
présenté **figure 2**.

Le brochage que nous avons prévu au niveau du connecteur cartes à puce est compatible des modèles MOLEX et ITT Cannon. Pour le modèle MOLEX, il faut juste percer quatre trous pour les bossages en plastique dont est muni le connecteur ; trous que vous pointerez lorsque vous aurez le connecteur entre les mains, comme ça ils seront à la bonne place ! Pour le connecteur ITT Cannon, les grosses pastilles sont à l'emplacement des pions en plastique de maintien. Par contre, dans les deux cas, il vous faudra couper les huit pattes du connecteur qui correspondent aux contacts destinés aux cartes à puce dont la puce est en position AFNOR et qui n'existent pratiquement plus aujourd'hui.

Le montage des composants est à faire en suivant les indications de la **figure 3**. Vous travaillerez dans l'ordre classique : supports

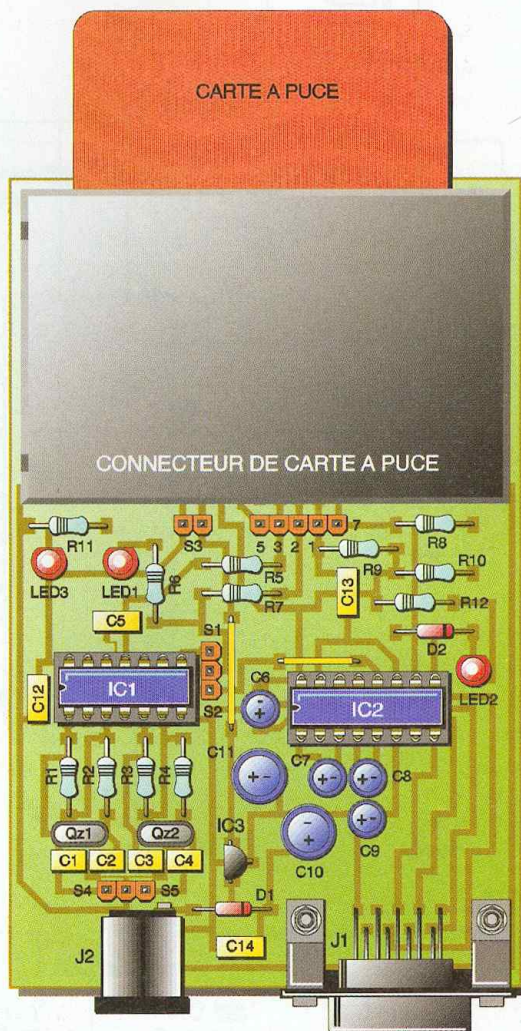
2

Tracé du circuit imprimé



3

Implantation des composants



de circuits intégrés, straps, résistances, condensateurs et semi-conducteurs en dernier.

Les emplacements destinés aux straps sont équipés de picots à souder mâles/mâles au pas de 2,54 mm. La zone de cinq pastilles, repérées 1, 2, 3, 5, et 7 et placées à côté du connecteur de carte à puce, peut aussi être équipée de picots de ce type si vous l'estimez nécessaire. Cela permet d'y connecter, très facilement, ensuite les sondes d'un voltmètre ou bien encore d'un oscilloscope pour examiner les signaux reçus et/ou émis par la carte, ce qui peut s'avérer très utile en phase de test.

Essais et utilisation

Arrivé à ce stade des opérations, le montage peut être mis sous tension en le raccordant à un bloc secteur «prise de courant» délivrant environ 9V sous une centaine de mA. La LED₃ doit alors s'allumer puisqu'elle signale juste la présence de l'alimentation 5V. Les deux autres LED peuvent être allumées ou éteintes selon l'état de la liaison série, cela importe peu pour le moment.

Pour tester le montage, il faut le raccorder au port série COM1 ou COM2 d'un PC au moyen d'un cordon DB9 droit, c'est à dire câblé fil à fil. Il faut aussi, bien sûr, disposer d'un logiciel adéquat mais, en ce domaine, nous ne vous donnerons que peu d'indication puisque tout va dépendre de ce que vous voudrez faire avec vos différentes cartes à puce.

Sachez, toutefois, qu'il existe sur Internet une multitude de programmes de ce type. Nous vous laissons le soin d'utiliser vos outils de recherche préférés pour les dénicher sachant que notre montage est compatible des lecteurs de cartes Phoenix, SmartMouse ou bien encore DumbMouse que tous ces logiciels connaissent. Tout au plus, faut-il parfois déplacer le strap S₁/S₂ pour adapter la polarité du reset appliqué à la carte. La LED₁ vous aide alors beaucoup pour cela car, si elle reste allumée, cela indique que la carte est en reset permanent et que le strap correspondant n'est donc pas à la bonne place.

Pour ce qui est des straps d'horloge S₄ et S₅, il faut généralement laisser S₅ en place pour les cartes à puce normales afin de leur appliquer une horloge à

3,579 MHz qui leur permet de transmettre à 9600 bits par seconde. Le fonctionnement avec S₄ en place est réservé à certaines cartes particulières dont nous ne parlerons pas ici.

La programmation des mémoires EEPROM des cartes Wafer

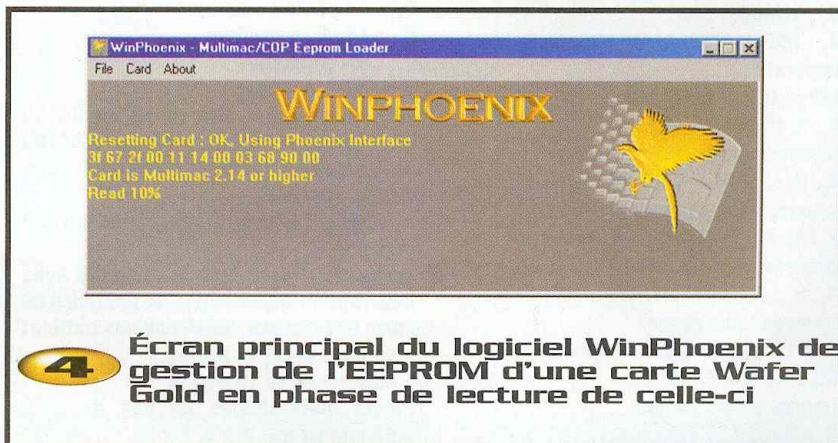
Comme nous l'avons vu dans notre article du n°266, la mémoire EEPROM qui équipe les cartes Wafer Gold et Silver n'est pas accessible directement de l'extérieur si vous utilisez de «vraies» cartes de ce type. Sur les cartes de réalisation personnelle, en effet, il est toujours possible d'enlever cette mémoire de son support pour la programmer, par exemple avec le montage que nous vous avons proposé par ailleurs dans ce numéro mais, dans les cartes où tout est intégré dans la puce, ce n'est évidemment pas possible.

Il faut alors utiliser une «astuce» qui est la suivante et que l'on trouve parfois décrite sur certains sites Internet comme programmation «au travers» du PIC, ou «through PIC programming» in good english.

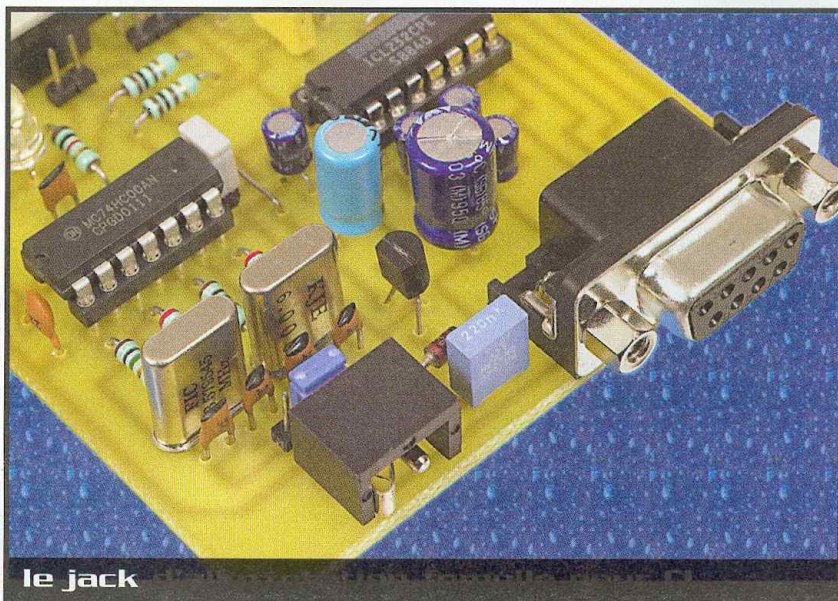
Cette méthode consiste à programmer tout d'abord le microcontrôleur PIC qui équipe la carte avec un programme spécial appelé «loader» ou chargeur si vous préférez sa traduction française.

Ce programme permet ensuite, au moyen d'un lecteur compatible Phoenix et d'un autre logiciel adéquat, de programmer la mémoire EEPROM de la carte en passant effectivement «au travers» du PIC qui l'équipe.

Pour vous éviter toute recherche à ce sujet et vous permettre de faire vos premiers essais, vous trouverez sur le site Internet de la revue et sur le site Internet de l'auteur de ces lignes un logiciel baptisé eepwafer.zip destiné aux cartes Wafer Gold qui sont, rappelons-le, celles à base de



4 Écran principal du logiciel WinPhoenix de gestion de l'EEPROM d'une carte Wafer Gold en phase de lecture de celle-ci



le jack

16F84 et de 24LC16.

Après téléchargement et décompression sur votre système, il générera deux fichiers :

- WinPhoenix Loader.hex qui est le « loader » à programmer dans le 16F84 de la carte, avec notre programmeur ou tout autre montage capable de programmer un tel PIC.

- WinPhoenix.exe qui est le programme, appelé WinPhoenix, qui vous permettra de lire, effacer et programmer l'EEPROM de votre carte Wafer Gold.

La **figure 4** montre, à titre d'exemple, l'écran principal de ce logiciel en phase de lecture d'une telle carte.

Son utilisation est évidente compte tenu de la simplicité des fonctions présentes dans

ses menus déroulants.

Ce n'est pas, et loin s'en faut, le seul programme de ce type disponible sur Internet mais au moins celui-ci a l'avantage de fonctionner et d'être fourni avec son « loader ».

Sachez en effet que tous ces « loaders » ne sont pas nécessairement compatibles entre eux et que certains ne fonctionnent qu'avec le programme de dialogue pour lequel ils ont été conçus.

C. TAVERNIER

www.tavernier-c.com

Nomenclature

IC₁ : 74HC00
 IC₂ : MAX232 ou ICL232
 IC₃ : 78L05
 D₁ : 1N4004
 D₂ : BAT41, BAR28, etc. (diode Schottky impératif)
 LED₁ à LED₃ : LED, couleur au choix
 R₁, R₃ : 1 MΩ 1/4W 5% (marron, noir, vert)
 R₂, R₄ : 2,2 kΩ 1/4W 5% (rouge, rouge, rouge)
 R₅, R₇, R₈ : 100 Ω 1/4W 5% (marron, noir, marron)
 R₆, R₁₁, R₁₂ : 1 kΩ 1/4W 5% (marron, noir, rouge)
 R₉ : 10 Ω 1/4W 5% (marron, noir, noir)
 R₁₀ : 4,7 kΩ 1/4W 5% (jaune, violet, rouge)
 C₁ à C₄ : 22 pF céramique

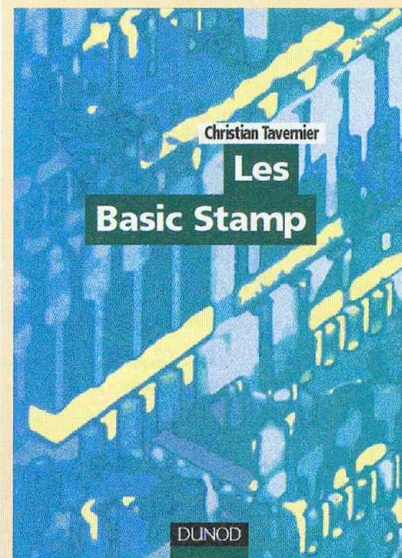
C₅ : 47 pF céramique
 C₆ à C₉ : 1 µF/25V chimique radial
 C₁₀ : 220 µF/25V chimique radial
 C₁₁ : 47 µF/25V chimique radial
 C₁₂ : 10 nF céramique
 C₁₃ : 0,1 µF Mylar
 C₁₄ : 0,22 µF Mylar
 QZ₁ : quartz 3,579 MHz en boîtier HC18U
 QZ₂ : quartz 6,00 MHz en boîtier HC18U
 J1 : prise DB9 femelle soudée à 90° pour circuit imprimé
 J₂ : jack femelle 2,1mm pour circuit imprimé
 Connecteur pour carte à puce ISO avec interrupteur de détection de présence de carte (ITT Cannon, MOLEX ou compatible)
 1 support de CI 14 pattes
 1 support de CI 16 pattes
 Picots mâles/mâles au pas de 2,54 mm : 1 x 2, 2 x 3, 1 x 5



utilisation de LED haute luminosité

Les Basic Stamp (+ cédérom)

Cet ouvrage de Bertrand Tavernier est une suite logique des deux ouvrages actuellement chez Dunod sur les microcontrôleurs PIC.

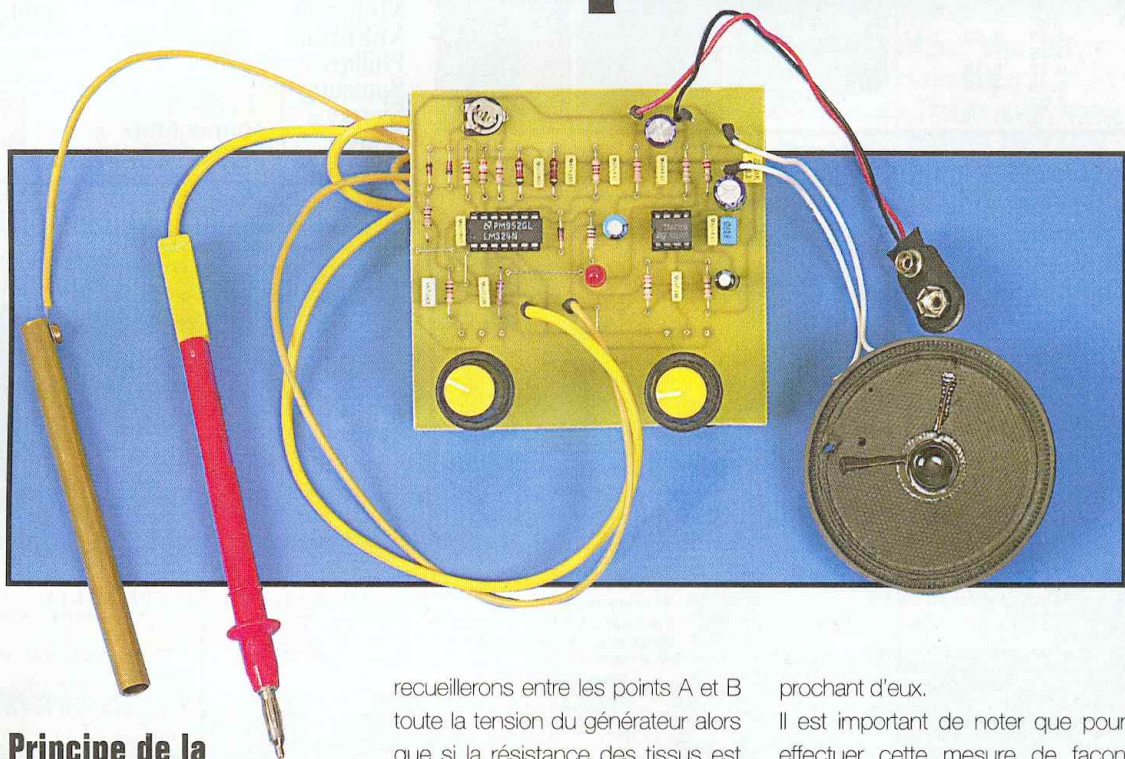


Le Basic Stamp est en effet un microcontrôleur à base de PIC programmable directement en Basic. Il y est proposé de découvrir les différents Basic Stamp disponibles avec leurs schémas de mise en oeuvre, puis les jeux d'instructions et les outils de développement sont décrits, illustrés de nombreux exemples d'applications. Enfin, l'ouvrage explique comment transcoder une application développée sur Basic Stamp en une application PIC "classique" dans le but de passer à une production en série de celle-ci. Sur le cédérom, les lecteurs disposent gracieusement de l'outil de développement de programmes fonctionnant sur PC. Sommaire : Le Basic Stamp. Le Basic du Stamp. Les outils de développement. Du clavier aux afficheurs. Entrées/sorties à usage général. La communication en Basic Stamp. Lorsque les ressources internes ne suffisent plus. Du Basic Stamp aux microcontrôleurs PIC.

Christian TAVERNIER - DUNOD

256 pages - 34,76 €

Détecteur de points d'acupuncture



Voici une excellente occasion de vous forger une opinion personnelle sur l'acupuncture : le montage que nous vous proposons permet de localiser, avec précision, la position des points d'acupuncture en utilisant la loi d'Ohm dont personne ne contestera le bien fondé. De tels appareils sont utilisés quotidiennement par les professionnels pratiquant l'acupuncture ou l'auriculothérapie (acupuncture au niveau de l'oreille).

Principe de la mesure

Tout d'abord, il faut savoir que les points d'acupuncture ont une particularité très intéressante pour l'électronicien : si l'on fait une mesure de la résistance électrique de la peau d'un individu, on s'aperçoit qu'aux emplacements connus comme étant des points d'acupuncture, la résistance est plus faible qu'ailleurs. Pour repérer ces emplacements, il suffit donc d'utiliser une sorte d'ohmmètre. L'une des deux liaisons à cet appareil sera la référence, formée d'une plaque ou d'un cylindre métallique tenu dans une main afin d'assurer un bon contact avec une large surface de peau. La seconde liaison permettra la recherche et sera une simple pointe de touche déplacée à la surface de la peau. La résistance mesurée sera de plus en plus faible en se rapprochant d'un point d'acupuncture.

Pour évaluer la valeur de cette résistance, nous considérons que la résistance mesurée fait partie d'un pont diviseur (**figure 1**). Si la résistance des tissus est infinie, nous

recueillerons entre les points A et B toute la tension du générateur alors que si la résistance des tissus est nulle, nous ne recueillerons aucune tension. Nous serons, bien entendu, toujours entre ces deux extrêmes, avec une tension recueillie qui sera proportionnelle à la résistance de la peau. Compte tenu de la plus faible résistance des points d'acupuncture, la tension recueillie diminuera en s'ap-

prochant d'eux.

Il est important de noter que pour effectuer cette mesure de façon fiable, il ne faut pas utiliser un courant continu qui provoquerait une micro électrolyse. Ceci se traduirait par une variation permanente de la résistance mesurée. Nous utiliserons donc un courant alternatif dont la valeur sera aussi faible que possible.

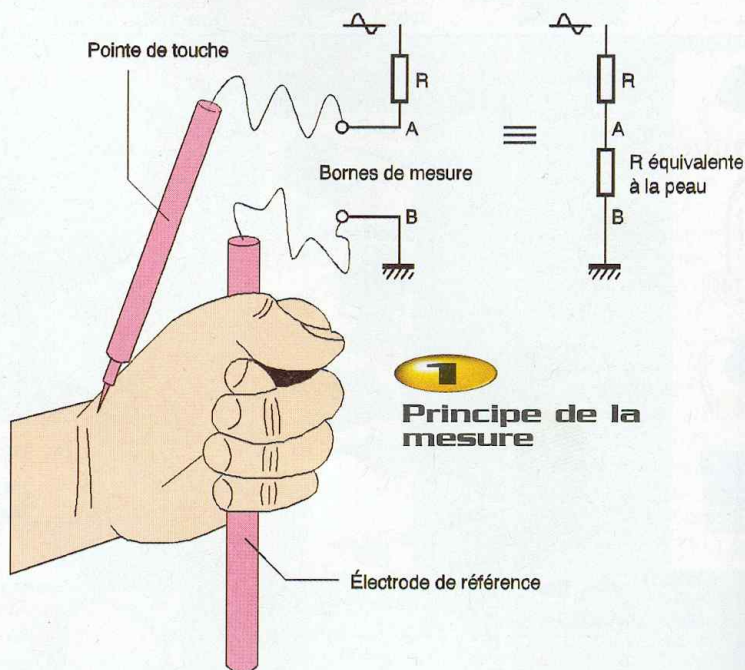
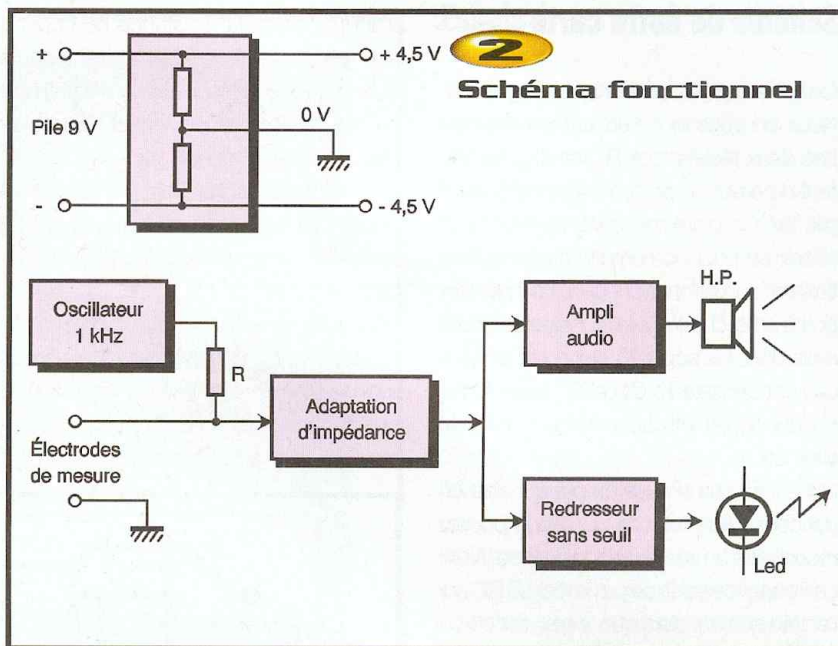


Schéma fonctionnel (figure 2)

Comme nous venons de l'exposer, nous trouvons tout d'abord le pont diviseur constitué par R et les deux électrodes de mesure. Le point haut de ce diviseur est alimenté par un oscillateur qui produit la tension alternative à 1000 Hz nécessaire à la mesure. La tension recueillie sur la pointe de touche est utilisée de deux façons :

- Elle est appliquée à l'entrée d'un amplificateur audio qui va nous permettre d'écouter le 1000 Hz. Comme cette tension diminue en s'approchant du point recherché, le volume sonore diminuera aussi. Il s'agit là d'une méthode intuitive très pratique pour localiser les points.

- Un son à 1000 Hz, entendu en permanence, devient rapidement désagréable. Nous avons donc prévu une visualisation par LED. C'est pour ceci que la tension recueillie est aussi appliquée à un redresseur sans seuil qui ne conservera que l'alternance positive du signal. Cette partie



positive vient commander un comparateur qui tiendra une LED éclairée tant que sa tension d'entrée sera supérieure à un seuil prédéfini. Lors du passage de la pointe de touche sur un point d'acupuncture, le niveau d'entrée va baisser en dessous du

seuil et la LED s'éteindra.

Pour terminer, nous avons aussi fait figurer, sur ce schéma, la fonction alimentation qui va nous permettre d'obtenir une tension symétrique de $\pm 4,5V$ à partir d'une pile 9V.

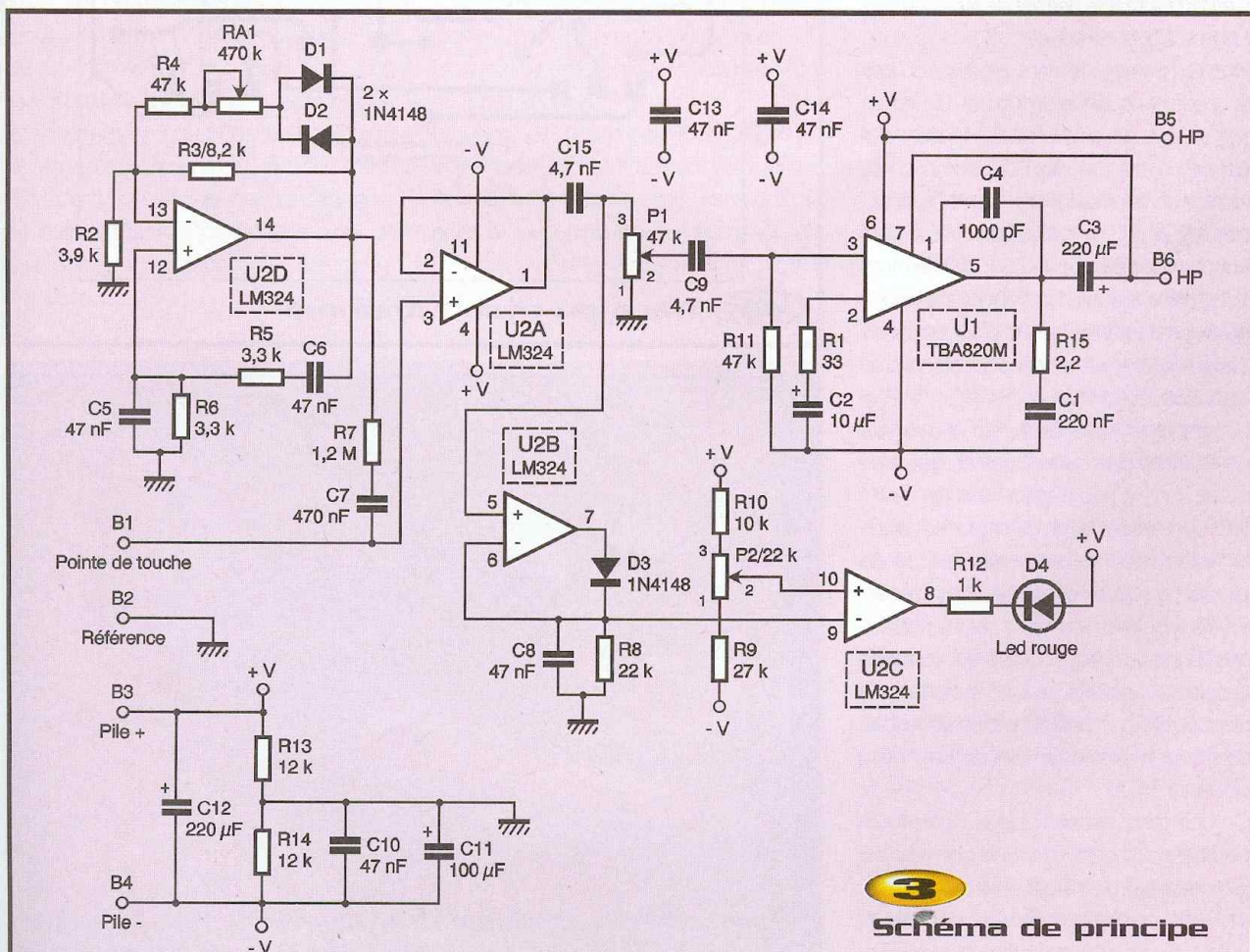


Schéma de notre carte

Ce schéma vous est donné en **figure 3**. Nous trouvons tout d'abord l'alimentation. Les deux résistances R_{13} et R_{14} permettent de créer un point milieu à partir de la pile 9V. Ce point milieu va représenter la référence pour nos amplificateurs opérationnels qui verront alors du $\pm 4,5V$ par rapport à celle-ci. Il s'agit là d'une astuce courante dans les appareils alimentés sur pile. Les condensateurs C_{10} et C_{11} permettent de découpler efficacement ce point en alternatif.

Nous trouvons ensuite l'oscillateur sinusoïdal construit autour de U_{2b} . Vous pouvez reconnaître un très classique pont de Wien. La fréquence est fixée par le réseau RC sur l'entrée positive alors que le gain est déterminé par la contre-réaction sur l'entrée négative. Cette contre-réaction donne un gain diminuant avec l'amplitude du signal, ce qui garantit un bon démarrage de l'oscillateur. Cette diminution est assurée par la branche R_4, RA_1, D_1, D_2 qui entre en conduction quand la tension de sortie augmente. L'ajustable permet de régler l'amplitude du signal de sortie.

R_7 et C_7 forment l'élément supérieur du diviseur que nous avons déjà décrit. U_{2a} est un simple adaptateur d'impédance qui nous permet d'attaquer le potentiomètre de réglage de volume sonore. C_{15} et C_9 , associés à P_1 et R_{11} , forment un filtre passe-haut qui permet d'éliminer le 50 Hz, hélas toujours présent dans notre environnement. Il n'y a rien de particulier à rajouter en ce qui concerne l'ampli audio construit autour d'un classique TBAB20 en boîtier DIL.

Le détecteur sans seuil peut surprendre ceux qui ne connaissent pas ce genre de circuit. Il n'y a pas d'erreur, la sortie se fait bien sur l'entrée de l'amplificateur ! La diode D_3 est montée en contre-réaction, ce qui permet de supprimer son seuil en ramenant les deux entrées au même niveau pour les alternances positives. En ce qui concerne la partie négative du signal, la diode va la bloquer. Nous avons donc bien un redresseur supprimant la tension de seuil de la diode.

Ce détecteur est suivi par U_{2c} monté en comparateur, permettant de commander la diode électroluminescente de visualisation des points recherchés. Lorsque la pointe de touche n'est pas sur un point

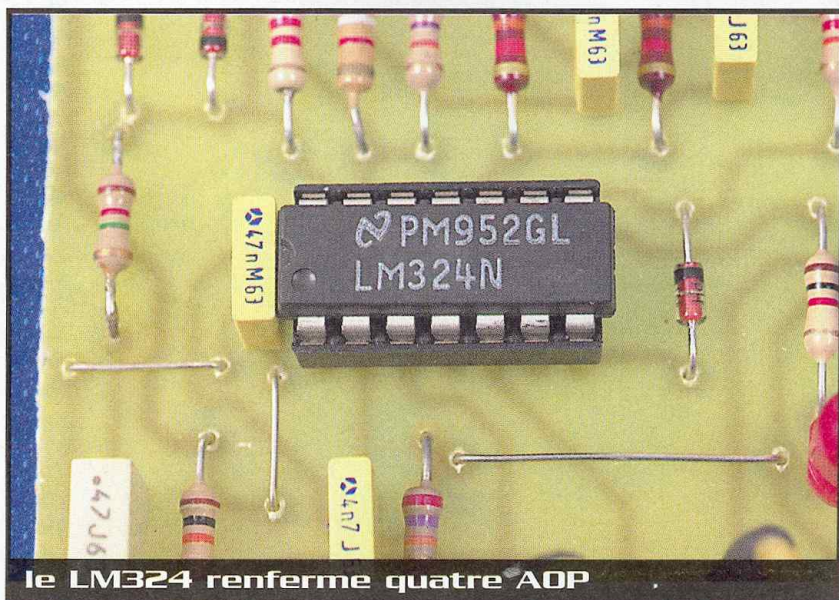
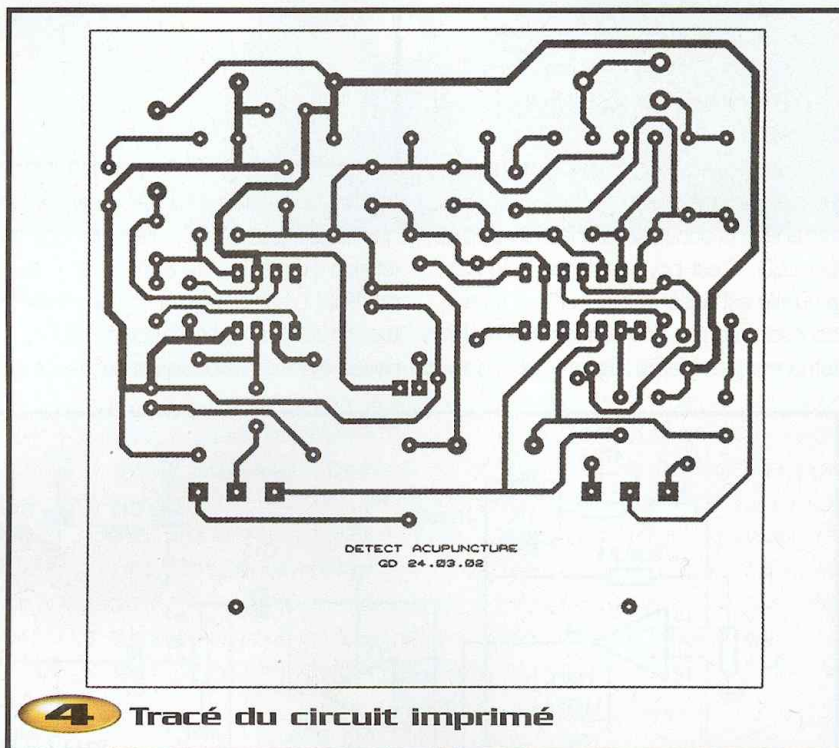
d'acupuncture, la résistance de la peau est relativement élevée et la tension recueillie est supérieure au seuil déterminé par RA_2 . Dans ce cas, la LED est éclairée. En présence d'un point d'acupuncture, la tension diminue fortement et devient inférieure au seuil pré-réglé. La sortie du comparateur passe alors à l'état haut, éteignant la LED.

Pour conclure en ce qui concerne ce schéma, vous pouvez observer que nous avons utilisé un amplificateur opérationnel quadruple qui est un LM324. Il s'agit d'un modèle déjà ancien, mais parfaitement

adapté pour de faibles tensions d'alimentation et présentant le grand avantage d'être disponible à peu près partout.

Réalisation

Vous trouverez le typon en **figure 4** et l'implantation en **figure 5**. Vous pouvez observer qu'une plaque simple face supporte tous les éléments, y compris les deux potentiomètres de réglage. Toutes les méthodes de gravure sont possibles, avec une nette préférence pour la photogravure qui élimine tout risque d'erreur. Dans tous



le LM324 renferme quatre AOP

Essais

Si tous les composants sont dans le bon sens et correctement soudés, le fonctionnement doit être immédiat. A la première mise sous tension, tournez RA, à fond dans le sens horaire et laissez les entrées de mesure en l'air. Vous devez entendre le sifflement à 1000 Hz sur le haut-parleur. Utilisez P₁ pour régler le volume sonore à un niveau confortable. En ramenant RA, dans l'autre sens, vous allez diminuer le niveau de sortie de l'oscillateur et ceci doit se traduire par une baisse du volume sonore. Réduisez donc ce niveau autant que possible, mais sans aller jusqu'à la disparition du signal. Ceci vous permettra de faire une détection avec un courant très faible, de l'ordre du μA .

En court-circuitant les deux entrées de mesure, vous ne devez quasiment plus rien entendre et la LED doit s'éteindre.

Utilisation

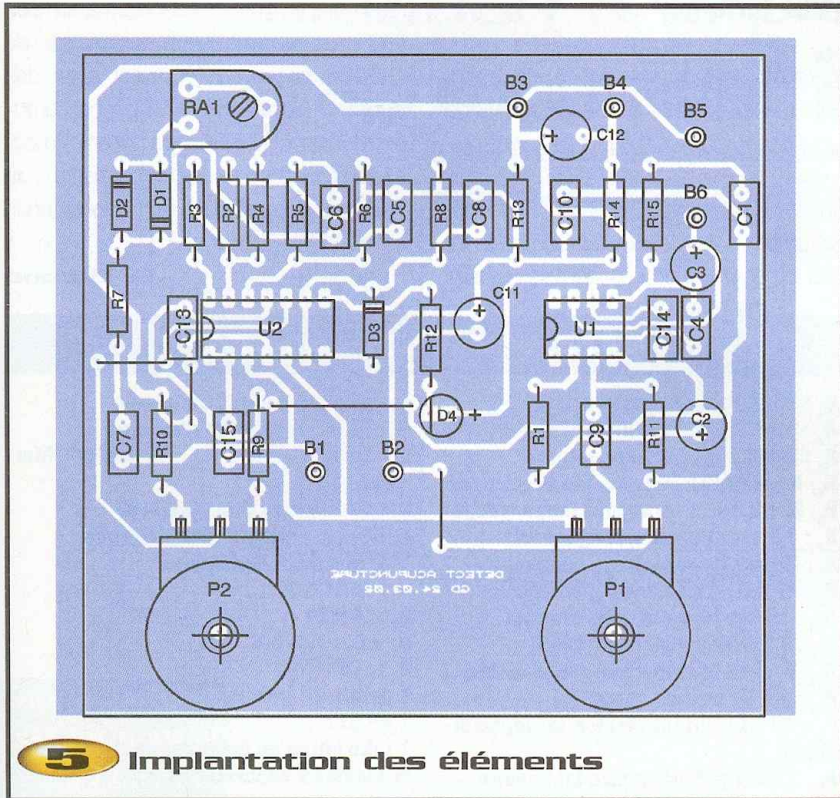
Tout d'abord, précisons un point important : cet appareil étant en contact avec la peau, il ne doit être alimenté que par pile ou accumulateur pour une sécurité totale.

Ceci étant dit, une fois l'appareil sous tension, prenez l'électrode de référence dans la main et déplacez la pointe de touche sur le dos de la main sans trop appuyer. Vous devez régler P₂ pour que la LED soit éclairée la plupart du temps et s'éteigne sur certains points bien précis. La variation du volume sonore vous aidera à établir ce réglage. Notez bien qu'il est variable d'une personne à l'autre car les peaux ont une résistance moyenne différente.

Vous constaterez rapidement qu'il est nécessaire d'exercer une pression relativement constante avec la pointe de touche.

En fait, les résultats de la détection dépendront beaucoup de votre doigté. Les appareils professionnels utilisent une pointe de touche télescopique contenant un ressort très souple, ce qui facilite le maniement.

Afin de vous aider dans vos premières recherches, nous vous donnons en **figure 6** quelques points d'acupuncture connus sur la main gauche.

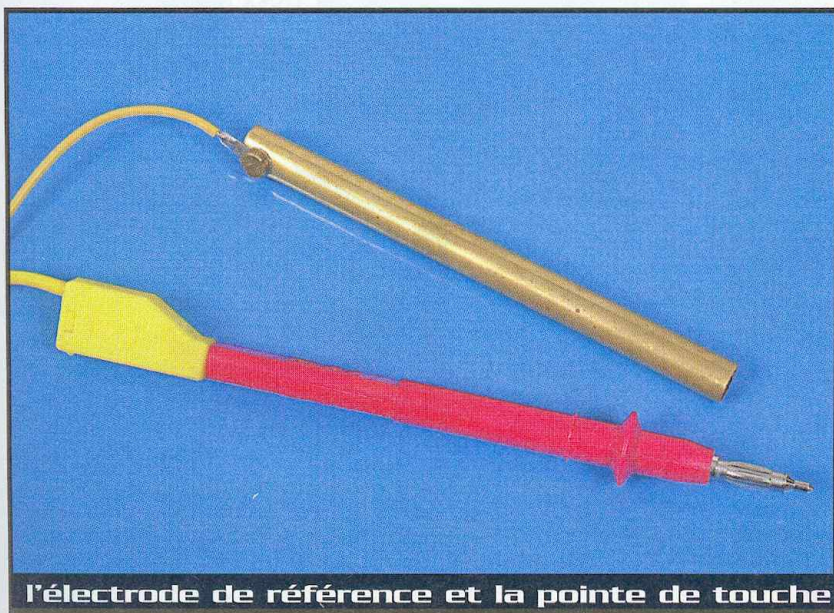


5 Implantation des éléments

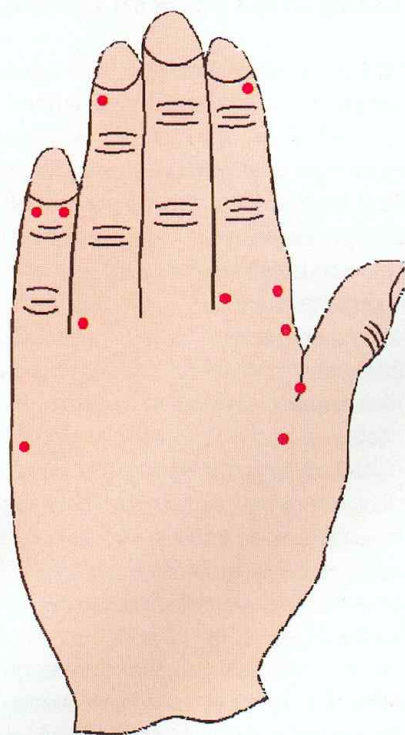
les cas, observez attentivement le côté cuivre afin de déceler d'éventuels courts-circuits ou micro-coupures. Tous les composants utilisés sont très courants et vous ne devez donc avoir aucun souci d'approvisionnement. N'oubliez pas de percer l'emplacement des canons des deux potentiomètres à 10 mm et commencez par placer les quatre straps. Continuez ensuite en implantant les composants par ordre d'épaisseur.

Il est nécessaire de disposer d'une électrode de référence d'assez grande surface. Comme nous l'avons fait, vous pouvez utiliser un tube de laiton dont le diamètre sera de 8 mm ou plus.

La pointe de touche pourra être n'importe quel modèle courant, le seul point important étant de ne pas avoir une extrémité pointue qui pourrait blesser. Au besoin utilisez du papier de verre pour arrondir la pointe.



l'électrode de référence et la pointe de touche



6

Principaux points d'acupuncture connus

Pour terminer

Votre appareil de localisation de points d'acupuncture est maintenant en état de fonctionnement. Il s'agit d'un appareil performant qui est l'équivalent à de nombreux appareils commerciaux. Après avoir localisé un point, il faut le stimuler. Ceci ne se fait pas forcément avec des aiguilles qui sont

réservées aux professionnels. La stimulation peut se faire, entre autres, par de simples massages (et aussi avec des signaux électriques...). De nombreux ouvrages sont consacrés à cet art et la lecture de l'un d'entre eux vous permettra d'utiliser votre appareil dans de bonnes conditions.

G. Durand

Nomenclature

R_1 : 33 Ω (orange, orange, noir)
 R_2 : 3,9 k Ω (orange, blanc, rouge)
 R_3 : 8,2 k Ω (gris, rouge, rouge)
 R_4, R_{11} : 47 k Ω (jaune, violet, orange)
 R_5, R_6 : 3,3 k Ω (orange, orange, rouge)
 R_7 : 1,2 M Ω (marron, rouge, vert)
 R_8 : 22 k Ω (rouge, rouge, orange)
 R_9 : 27 k Ω (rouge, violet, orange)
 R_{10} : 10 k Ω (marron, noir, orange)
 R_{12} : 1 k Ω (marron, noir, rouge)
 R_{13}, R_{14} : 12 k Ω (marron, rouge, orange)
 R_{15} : 2,2 Ω (rouge, rouge, or)
 P_1 : 47 k Ω potentiomètre loi logarithmique
 P_2 : 22 k Ω potentiomètre loi linéaire
 RA_1 : 470 k Ω ajustable
 C_1 : 220 nF/63V film plastique
 C_2 : 10 μ F /16Vchimique

C_3, C_{12} : 220 μ F/25V chimique
 C_4 : 1000 pF/63V film plastique
 $C_5, C_6, C_8, C_{10}, C_{13}, C_{14}$: 47 nF/63V film plastique
 C_7 : 470 nF/63V film plastique
 C_9, C_{15} : 4,7 nF/63V film plastique
 C_{11} : 100 μ F/25Vchimique
 U_1 : TBA820M
 U_2 : LM324
 D_1 à D_3 : 1N4148
 D_4 : LED rouge
 1 pointe de touche
 1 HP 8 Ω
 1 tube laiton de longueur environ 10 cm et diamètre supérieur ou égal à 8 mm
 cosses poignard
 supports de circuit intégrés
 pile 9V

www.elecson.com

Composants

Câbles

Connectique

Vidéo

Outillages

Alarme

Alimentations

Mesure

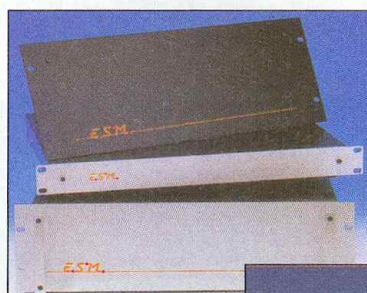
Haut-parleurs

Convertisseurs

Kits (ferroviaires)

Place Henry Frenay - 4 rue Jean Bouton
75012 PARIS

Tel : 01 43 40 29 36 - Fax : 01 43 40 37 02



Tous les coffrets standards de la gamme ESM (tôle acier - aluminium - aluzinc) racks 19" - boîtiers - pupitres, etc.



Séries ER - EC2 - EC3 - EB1 - EB2
EP1 - EP2 - EC1
AT - 6000 + accessoires...

CATALOGUE SUR SIMPLE DEMANDE

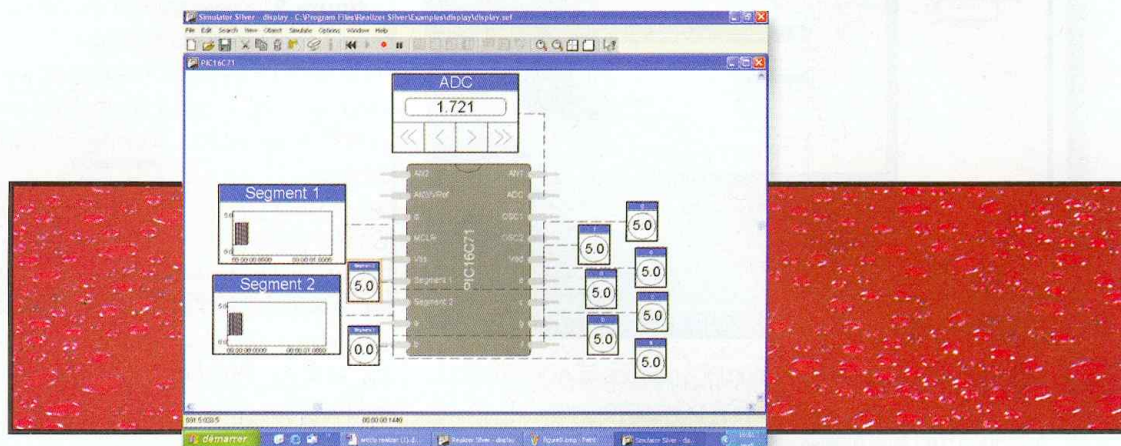
Département tôlerie de précision sur mesure nous consulter

DISTRICOM BP 495 - 95005 CERGY PONTOISE CEDEX

Tél. : 01 34 30 00 05 - Fax : 01 34 30 06 58

E-mail : info@districomindustrie.com - www.districomindustrie.com

Initiation à la programmation graphique avec **REALIZER**



Face à l'intérêt croissant pour le **REALIZER**, le nouvel outil de programmation graphique, nous vous présentons un projet qui expose les différentes potentialités du logiciel. Le **REALIZER** offre la possibilité aux électroniciens débutants ou professionnels de programmer les microcontrôleurs des différentes familles, sans perdre de temps avec l'apprentissage de l'Assembleur ou d'autres langages comme le C ou le Basic...

Bien entendu, ce n'est pas une déclaration de guerre contre l'Assembleur ou le C, mais la différence est que, s'il vous faut une semaine pour développer votre projet avec le C, il vous faut deux mois avec l'Assembleur, avec le **REALIZER** vous pourrez réaliser votre projet en moins de 4 jours. Il suffit de quelques heures de formation et d'apprentissage pour entrer dans l'univers de la programmation du microcontrôleur (programmation graphique) alors que l'apprentissage de l'Assembleur ou du langage C nécessite plusieurs mois, voire une année.

Avec **REALIZER** l'électronicien dispose de tous les outils qui lui sont familiers, nécessaires pour mener à bien toutes les étapes de son projet : de la conception à la réalisation, et d'aller directement à son but, sans pour cela être obligé de se transformer en secrétaire et taper des pages et des pages de code.

Comment est-ce possible ?

C'est très simple, l'utilisateur dispose d'une librairie de composants graphiques que tous les électroniciens connaissent par leurs symboles : logiques, séquentiels, timer, fonctions mathématiques, compteurs, conversion, comparateurs, I2C, UART, entrées, sorties digitales ou analogiques et tant d'autres étant donné que vous avez la possibilité de créer vos propres composants.

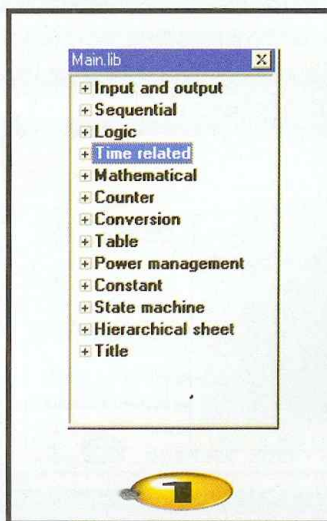
Pour cela il suffit de remplir des fenêtres élaborées à cet usage, de deux méthodes différentes, l'une destinée aux non-initiés et l'autre pour les connaisseurs, les deux méthodes sont efficaces.

La **figure 1** présente la librairie, chaque composant sélectionné génère son propre code hexa, binaire, assembleur et même le C et l'Ansi C.

Le logiciel dispose d'outils de connexion pour relier divers composants de la librairie de la même manière qu'un logiciel de CAO électronique. Cette liaison filaire représente le transfert d'un flux d'informations d'un composant de la librairie vers un autre composant. Une fois votre schéma terminé, le **REALIZER** génère le code qui est votre programme.

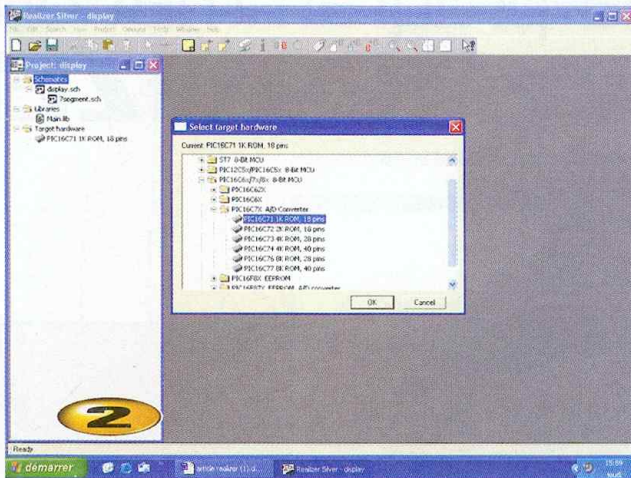
Nous allons matérialiser cela autour d'un projet qui consiste à afficher une grandeur analogique telle que par exemple : la température, la pression ou un simple potentiomètre, libre à chacun de faire son choix et de l'afficher sur 2 digits 7 segments.

Pour mener à bien ce projet, nous avons besoin d'un microcontrôleur équipé d'un port analogique digital et d'un port de sortie digitale, pour les afficheurs qui seront externes au microcontrôleur.



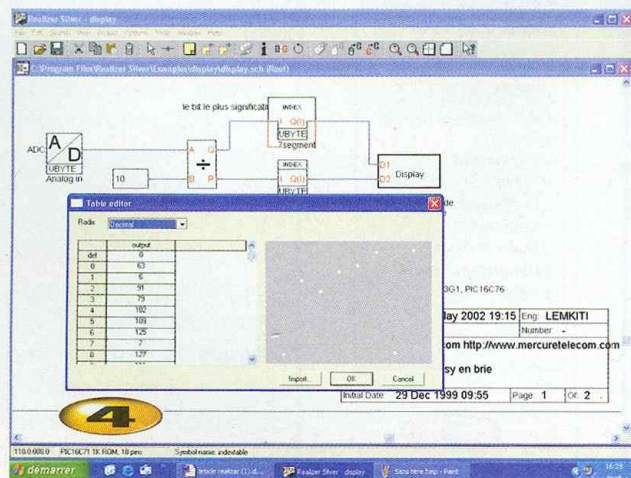
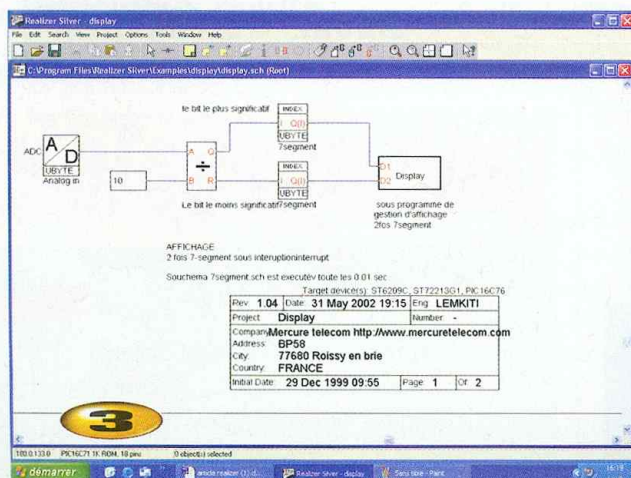
Comme le **REALIZER** permet de programmer tous les microcontrôleurs de la famille ST6/ST7, soit 27, ainsi que la famille MICROCHIP «les fameux Pic» soit 30 ce qui représente au total 57 microcontrôleurs que nous pouvons programmer au bout de quelques dizaines de minutes sans perte de temps ! Ce qui n'est pas le cas avec les autres langages de programmation !

Figure 2, il suffit de choisir n'importe quel micro parmi cette liste pourvu qu'il soit équipé d'un port de sortie digital et d'un port d'entrée ana-



logique. Nous avons opté pour un PIC, pour les fans du ST6/ST7, le même projet pourrait être utilisé pour cette famille et, ce, en quelques minutes. Ainsi vous aurez le code pour Pic et pour ST6 alors même que les 2 assembleurs sont totalement différents, vous comprendrez par la suite comment cela est possible, car chaque chose en son temps.

Nous allons réaliser un affichage multiplexé avec interruption Timer, c'est à dire nous allons afficher sur les 2 digits 7 segments les mesures issues de l'entrée analogique. L'affichage de la grandeur analogique se fera par intermittence : affichage des dizaines, des



unités et ainsi de suite, avec une périodicité de 10 ms. De ce fait, l'observateur verra les 2 valeurs affichées sans se rendre compte de cette interruption.

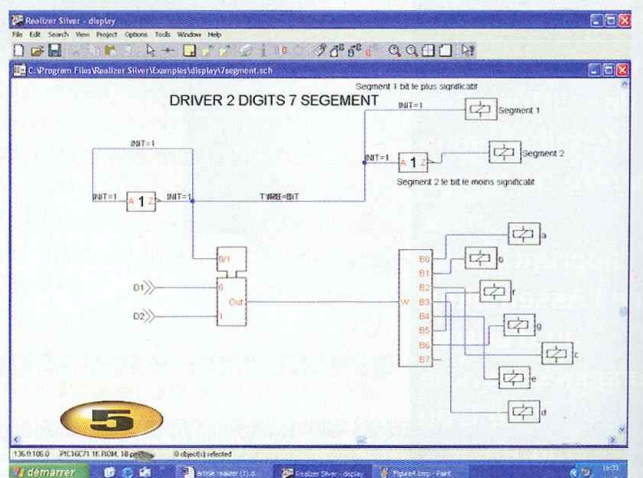
La **figure 3** représente le schéma (le programme) principal de ce projet. Les composants se trouvant sur cette figure AVDC, la valeur 10, la division, les tables indexées se trouvent dans la librairie. La valeur reçue par le port analogique est divisée par 10. Le quotient représente la valeur des dizaines qui sera transmis à l'afficheur des dizaines.

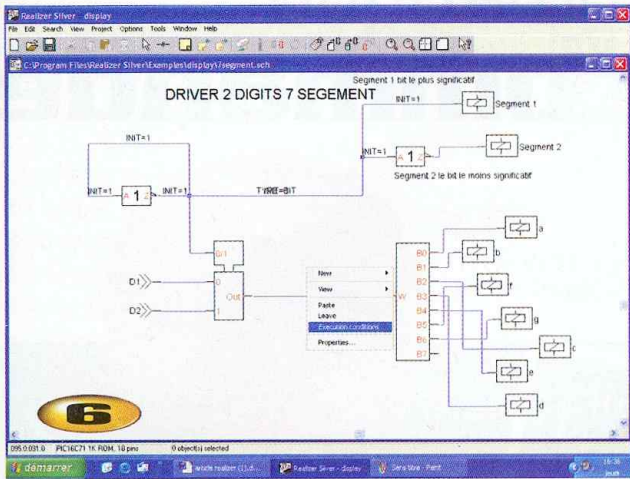
Les résultats de cette division par 10, c'est à dire le quotient et le reste sont stockés dans une table index, le fonctionnement de cette table permet de nous donner le résultat, il suffit de double cliquer sur cette table, de saisir les entrées et les sorties des codes correspondants aux afficheurs 7 segments. Ainsi, par exemple, pour afficher 0 en valeur décimale, nous aurons une valeur 63, 3F en hexadécimale et qui sera en binaire 00111111. La sélection de la base décimale, hexa ou binaire se fait selon votre choix comme le montre la **figure 4**.

Le composant D1/D2 affichage représente le sous-programme qui gère les sorties, il suffit de double cliquer sur ce composant **figure 5**. Comme vous pouvez le constater les données D1/D2 sont multiplexées, l'inverseur qui sélectionne le multiplexage joue le rôle d'un oscillateur, ainsi on a l'affichage par interruption timer une fois sur le segment 1, une fois sur le segment 2, segment qui valide chaque afficheur, à ne pas oublier que segment 1 et segment 2 sont des sorties micro. Le résultat arrive sur un mot qui est éclaté en 8 bits : a,b,c,d,e,f,g,h, qui sont ni plus ni moins que les sorties logiques du microcontrôleur qui sont reliées aux pattes des afficheurs. A ne pas confondre avec les afficheurs.

Pour programmer cette interruption timer ou toute autre interruption, il suffit tout simplement de cliquer droit sur un espace vide dans cette figure, une fenêtre apparaît (**figure 6**) puis cliquer sur la fonction "Exécution Condition" et une autre fenêtre s'affiche qui permet de sélectionner l'interruption timer et vous entrez la valeur de l'interruption qui est de 0,01 s.

Pour finaliser notre projet, nous devons assigner les entrées et sorties relatives au microcontrôleur en double cliquant sur chacune

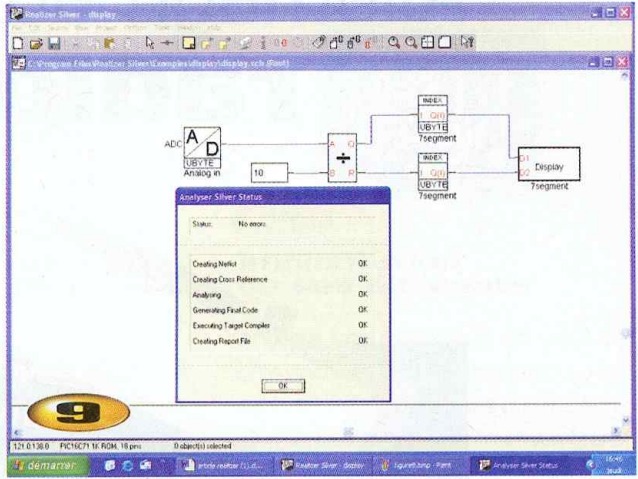
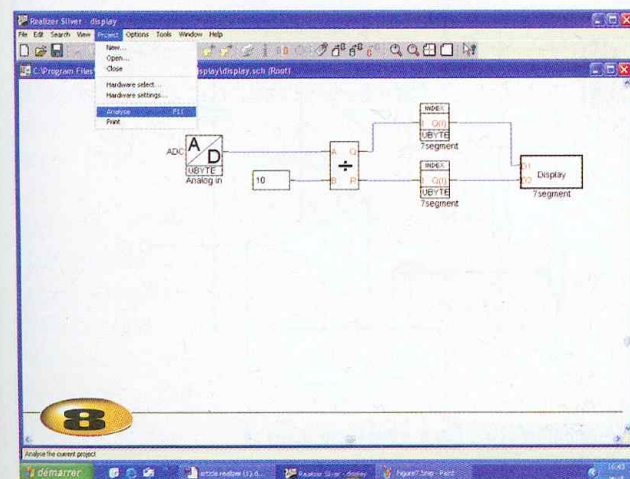
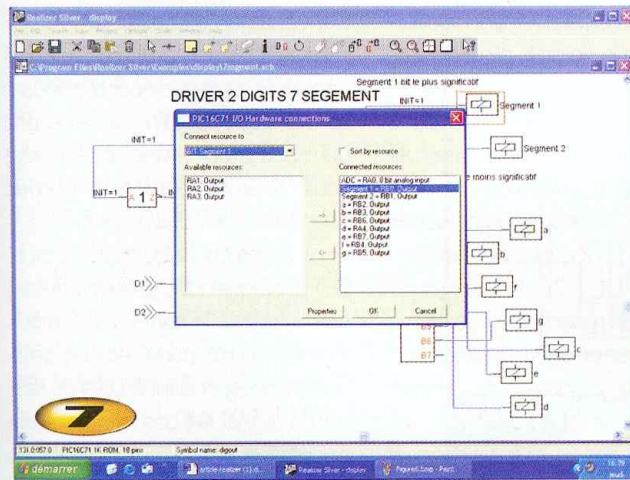




dés entrées segment 1, segment 2, a,b,c,d,e,f,g,h, par exemple en double cliquant sur segment 1 (figure 7), une fenêtre s'ouvre qui permet de sélectionner la sortie du micro voulue, puis double cliquer sur cette dernière pour la valider.

Ne pas oublier de faire la même opération pour l'entrée analogique AVD.

À présent le projet est terminé, pour générer le code dans la barre de fonctions, cliquer sur "Projet" et sur "analyse" (figure 8). Le résultat de l'analyse s'affiche ; votre projet est terminé !



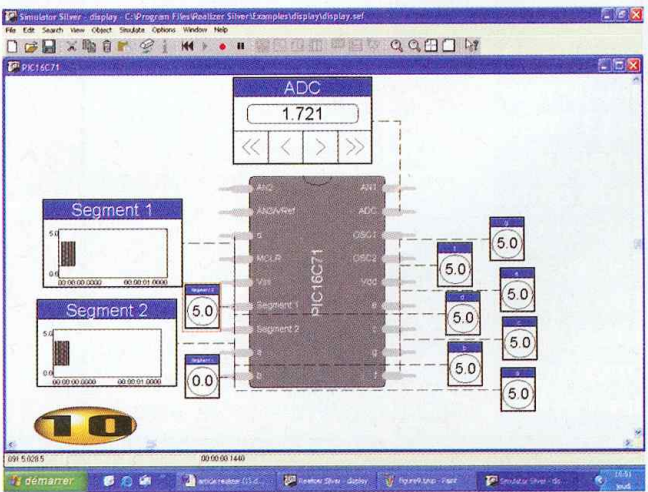
À ce stade, tous les fichiers sont générés : l'assembleur, hexa. Nous pouvons simuler notre projet en sélectionnant "Affichage simulation" dans la barre de fonctions (figure 9). Pour la simulation REALIZER dispose d'outils de simulation, le timer, ainsi vous pouvez simuler aisément votre application pour se rendre compte de son fonctionnement.

Comme nous vous l'avons promis et comme tout arrive à temps, le même projet peut se convertir avec un autre micro, par exemple avec un micro Pic, pour ce faire, il suffit donc de ne pas toucher au composant graphique, par contre, selon le choix de votre Pic, il suffira juste d'affecter les entrées et sorties, et le tour est joué ! (figure 10) avec en exemple ST6/ST7.

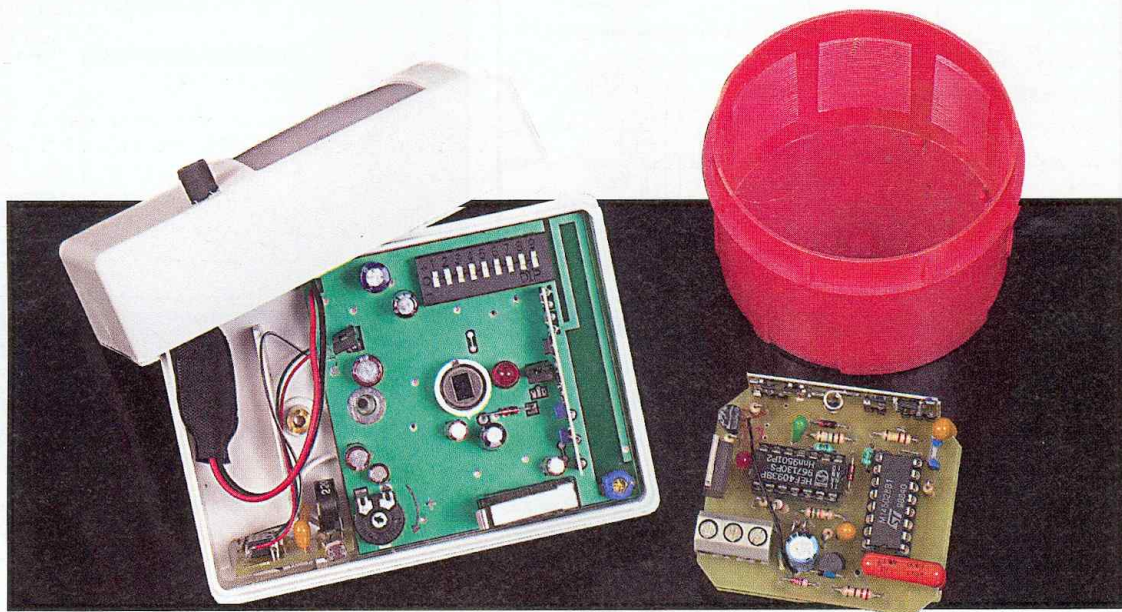
Nous aborderons, lors de numéros ultérieurs, la gestion d'affichage LCD, claviers, bus I2C et PWM qui nous permettront d'intégrer cette réalisation, étapes par étapes, dans des projets de plus grande envergure. Nous espérons que vous serez au rendez-vous.

Merci de vous adresser à la rédaction pour les programmes hexa. Bonne lecture et bonnes vacances !

A. LEMKITI



Allumage automatique radiocommandé



Vous trouvez en GSB des systèmes d'allumage automatique made in TAIWAN et vendus à des prix défiant toute concurrence. Ce que nous proposons ici, c'est un concept totalement différent. Nous utilisons un détecteur infrarouge passif conçu pour une alarme et qui comporte un émetteur codé travaillant dans la bande des 433 MHz. Cette technique a l'avantage de commander une seule source d'éclairage à partir de plusieurs détecteurs ou même de commander l'éclairage par un émetteur à main.

Le détecteur infrarouge

Nous avons utilisé, dans le rôle du détecteur, un système fabriqué par AUREL et vendu sous la référence SIR 113. Il comporte un détecteur à infrarouge passif associé à un codeur et à un module émetteur. Il s'alimente par pile de 9V et bénéficie donc d'une autonomie complète. Il utilise un codeur MOTOROLA ou ST MICROELECTRONICS 145026 très connu et qui nous permettra d'utiliser son complément pour la réception.

Une fois l'intrusion détectée, l'émetteur envoie un signal RF modulé en impulsions. Après l'émission, il se met en veille pendant trois minutes pour réduire la consommation, donc l'usure de la pile.

Bien sûr, un tel détecteur fonctionne aussi bien le jour que la nuit. Si on désire lui faire commander l'allumage de lampes, autant qu'elles ne s'allument pas le jour.

Un détecteur de lumière consomme de l'énergie. Il faut en effet faire traverser l'élément semi-conducteur chargé de la détection par un courant électrique, puis détecter les diminutions de courant dues à la baisse de la luminosité. Même avec une

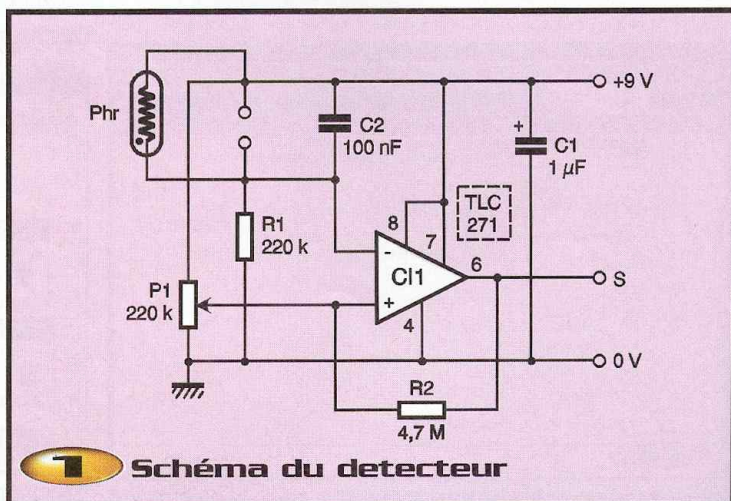
consommation réduite à quelques μA , un détecteur alimenté en permanence va considérablement raccourcir la durée de vie de la pile d'alimentation.

Nous avons opté pour une autre technique, elle consiste à n'effectuer la mesure de la lumière que pendant l'émission. L'autonomie du détecteur ne sera donc pratiquement pas raccourcie.

Pour éviter de rentrer dans le schéma du détecteur et de le modifier trop profondément, nous allons simplement tromper le récepteur en envoyant, pendant le jour, un signal

codé différent de celui qui est émis la nuit. C'est le détecteur de lumière qui s'en charge. Il mettra un bit de codage à 1 au lieu de 0. Le récepteur sera codé sur le code correspondant au message nocturne et ne réagira donc pas le jour... Avec un récepteur codé différemment, vous pourrez aussi utiliser le signal de jour...

Nous avons choisi de coder le bit 8, le 9 pose quelques problèmes car il peut entraîner la sortie d'une impulsion de courte durée et non de la durée correspondant à celle de l'envoi du signal en cas de mauvaise polarisation...



En travaillant ainsi, on pourra détecter une présence de jour comme de nuit si on exploite l'information correspondant aux deux valeurs du bit 8.

Le schéma du détecteur (**figure 1**) est fort simple, nous avons ici un trigger de Schmitt basé sur un amplificateur opérationnel associé à une résistance assurant une réaction positive. Le potentiomètre P_1 modifie la polarisation de l'entrée non-inverseuse et permet l'ajustement du seuil de basculement du trigger. L'élément sensible à la lumière est une photorésistance. Sa résistance varie de façon inverse à la lumière, plus l'intensité lumineuse est forte et plus la résistance ohmique est faible, moins elle offre de résistance au passage du courant.

Lorsque la luminosité baisse, la tension de l'entrée non-inverseuse diminue, passe au-dessous du seuil fixé par le potentiomètre et la tension de sortie de l'ampli se met à 1. Nous avons utilisé ici un amplificateur programmable LINCMOS à faible consommation. Cette dernière est ici fixée à $10 \mu A$ en mettant la broche 8 au pôle positif de l'alimentation.

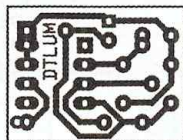
La **figure 2** donne le circuit imprimé et la **3** l'implantation des composants.

L'installation dans le module demande quelques modifications mineures : vous n'aurez aucune piste de circuit imprimé à couper : juste trois fils à souder.

La sortie du détecteur de lumière sera reliée à la borne du commutateur DIL correspondant au numéro 8. Ce commutateur permet, soit de relier les entrées de codage du circuit imprimé au plus ou au moins, soit de les laisser en l'air. On place le commutateur 8 en position centrale, celle correspondant à la broche en l'air. La tension de la broche sera donc imposée par la tension de sortie de l'ampli opérationnel, 0 ou 9V.

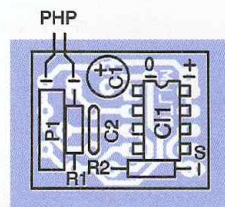
La tension d'alimentation sera prise sur les broches du module émetteur, + sur la broche 15 et - sur la 13 (**figure 4**).

Le module peut s'installer juste derrière la place de la pile. Il pourra être collé par un filet de colle thermique déposé sur le champ du circuit, côté opposé à la photorésistance. La cellule verra le jour au travers d'un tube noir (gaine isolante). Bien sûr, on s'arrangera pour qu'elle ne voie pas trop la lumière ambiante.



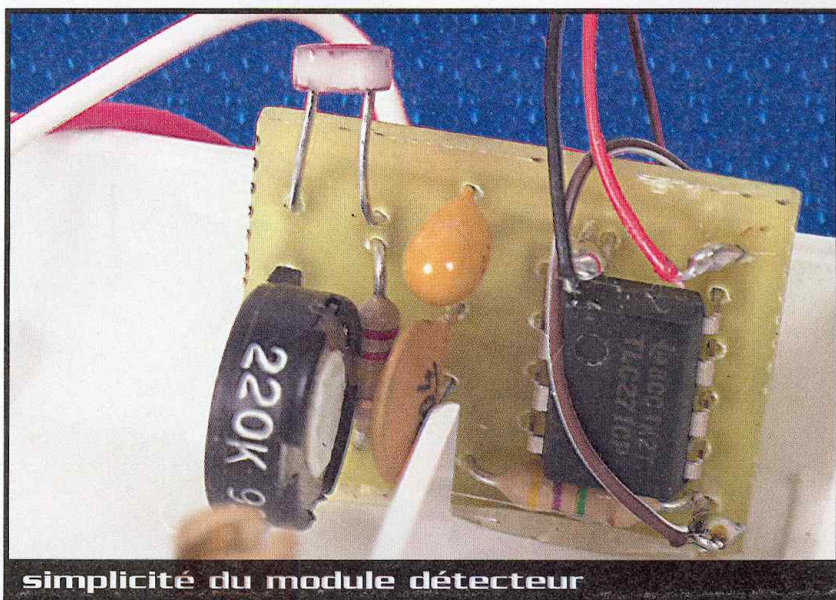
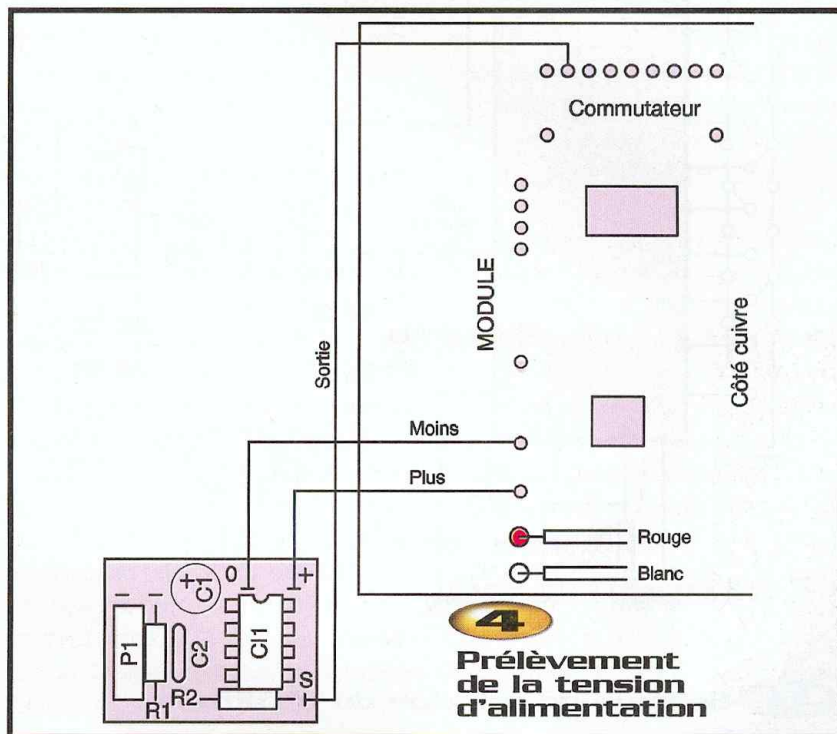
2 Tracé du circuit imprimé du détecteur

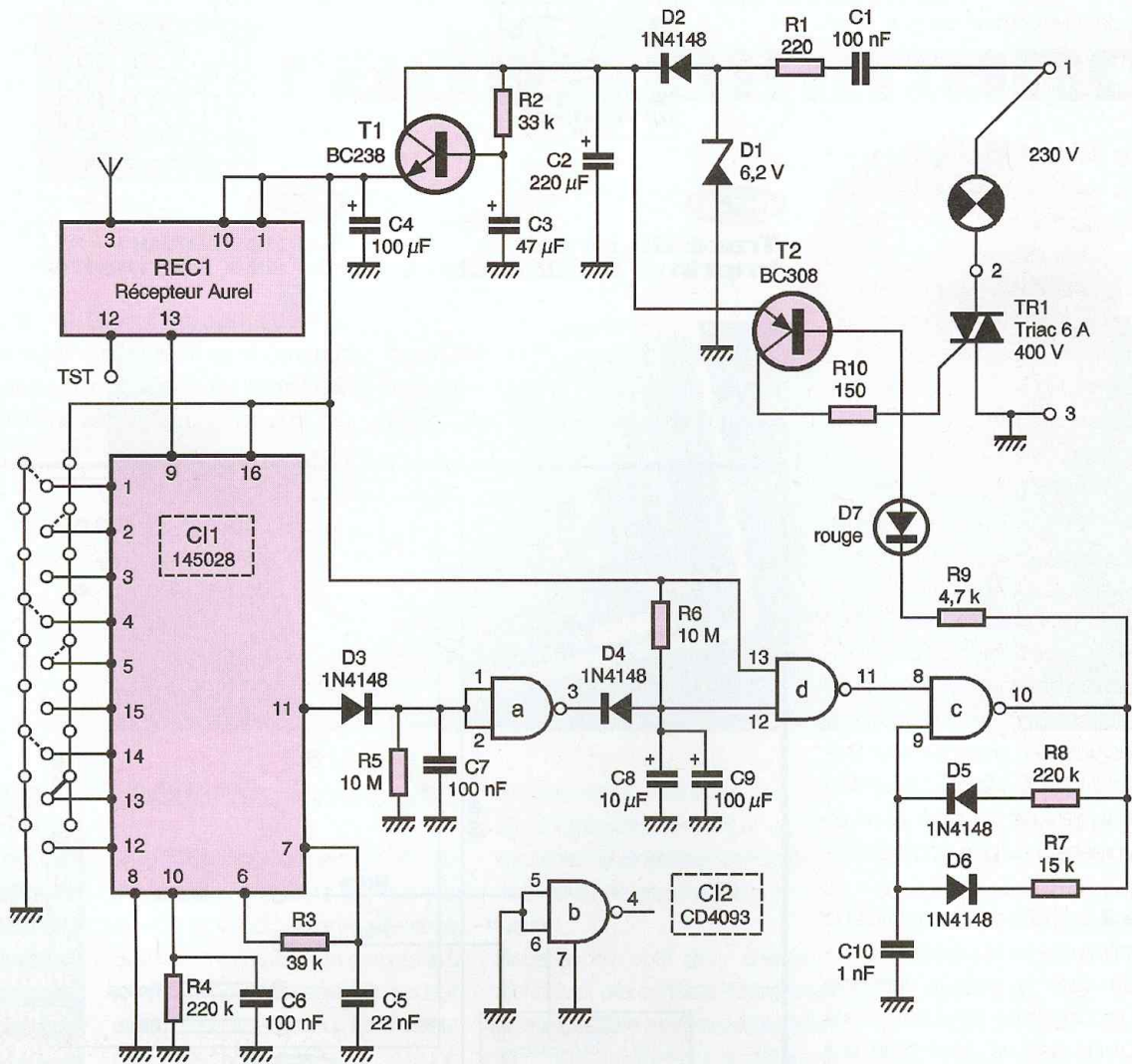
Le système de commande d'allumage (**figure 5**) utilise un module récepteur classique à super-réaction associé à un



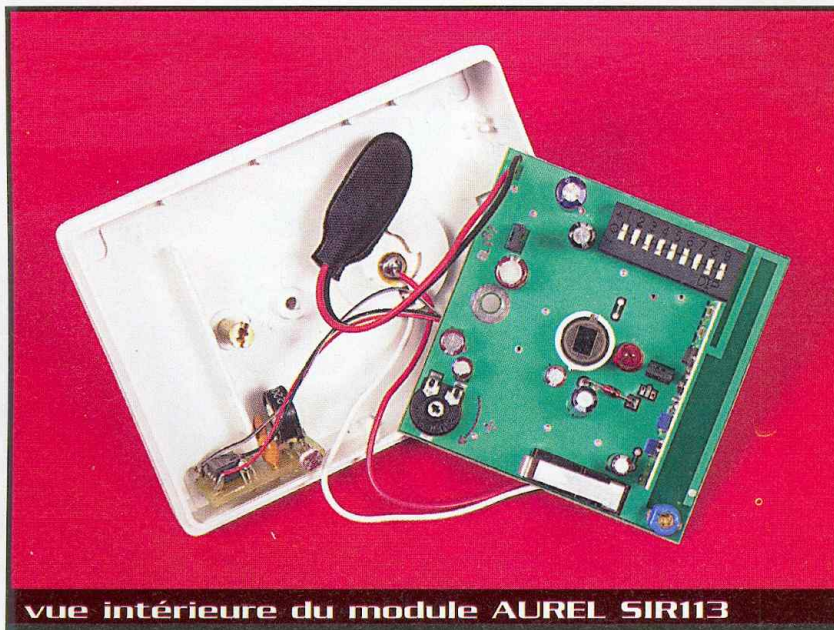
3 Implantation de ses éléments

décodeur, une minuterie et un circuit de commande de triac. L'alimentation se fait directement sur le secteur, ce qui évite l'emploi d'un transformateur très encombrant.





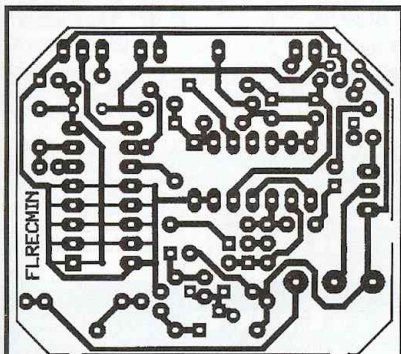
5 Schéma de principe du récepteur



vue intérieure du module AUREL SIR13

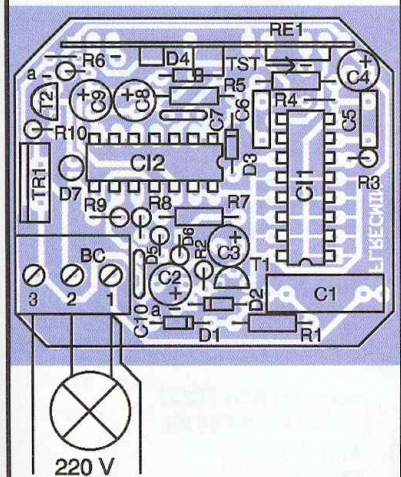
La taille du montage permet de l'installer dans une boîte d'installation électrique murale genre Poruge.

L'alimentation est constituée d'une impédance réductrice de tension, elle est constituée d'un condensateur de 0,1 μF câblé en série avec une résistance. La diode zéner D_1 , fixe la valeur maximale de la tension d'alimentation et assure le passage de l'alternance qui n'est pas exploitée (le condensateur ne laisse pas passer le courant continu). La diode D_2 assure le redressement et laisse passer les alternances positives vers le circuit d'alimentation. C_2 se charge du filtrage de la tension. Cette tension redressée alimente directement le transistor de commande du triac T_2 . Le transistor T_1 , est monté en suiveur, il assure un filtrage dynamique de la tension d'alimentation. Ce filtrage est indispensable, en effet, les récepteurs à super-réaction sont très sensibles aux fluctua-



6

Tracé du circuit imprimé du récepteur



7

Implantation de ses éléments

tions de la tension d'alimentation. En cas d'ondulation à la fréquence du secteur, la détection de la modulation ne s'effectue pas convenablement, les signaux sont hachés à la fréquence du secteur et le décodage est impossible. La tension filtrée alimente le décodeur et le circuit de sortie, ces circuits sont de type CMOS et ne consomment pas beaucoup d'énergie. Le décodeur demande une programmation de son code identique à celle de celui du codeur installé dans le détecteur. La broche correspondant au bit 9 sera, bien sûr, reliée au "plus" de l'alimentation, les autres seront codées en coupant les pistes au cutter ou à l'aide d'une petite fraise installée dans le mandrin d'une mini-perceuse. Les composants R_3/C_5 et R_4/C_6 déterminent les constantes de temps du décodeur, ces constantes de temps doivent être coordonnées à celle du codeur.

Au moment de la réception d'un code correct, la sortie VT (transmission valide) du décodeur délivre une tension positive. Cette dernière charge le condensateur C_7 , qui se déchargera ensuite dans R_5 une fois le code transmis. La tension de sortie de Cl_{2a} sera nulle au moment de la réception d'un signal, cette tension décharge les condensateurs C_8 et C_9 . Une fois les condensateurs déchargés, la sortie de Cl_{2c} passe à 1 et permet à l'oscillateur astable construit autour de Cl_{2c} de travailler. Lorsque l'entrée 8 est à zéro, l'oscillateur ne fonctionne pas.

Cet oscillateur est destiné à commander le triac, ce dernier demande un courant de gâchette relativement important. Pour que la consommation moyenne soit réduite, nous utilisons un générateur d'impulsions fines. La gâchette recevra un courant important mais comme ce courant sera débité une fraction du temps, la moyenne sera réduite. La sortie 10 alimente la base du transistor T_2 , la diode électroluminescente compense la chute de tension dans le transistor de filtrage T_1 , elle évite au transistor T_2 de conduire en l'absence d'impulsions de commande.

Cette technique de commande limite la chute de tension dans le circuit d'alimentation et il évite de sur-dimensionner ce dernier, ce qui se traduirait par une surconsommation pour un dispositif destiné à être en permanence alimenté par le secteur.

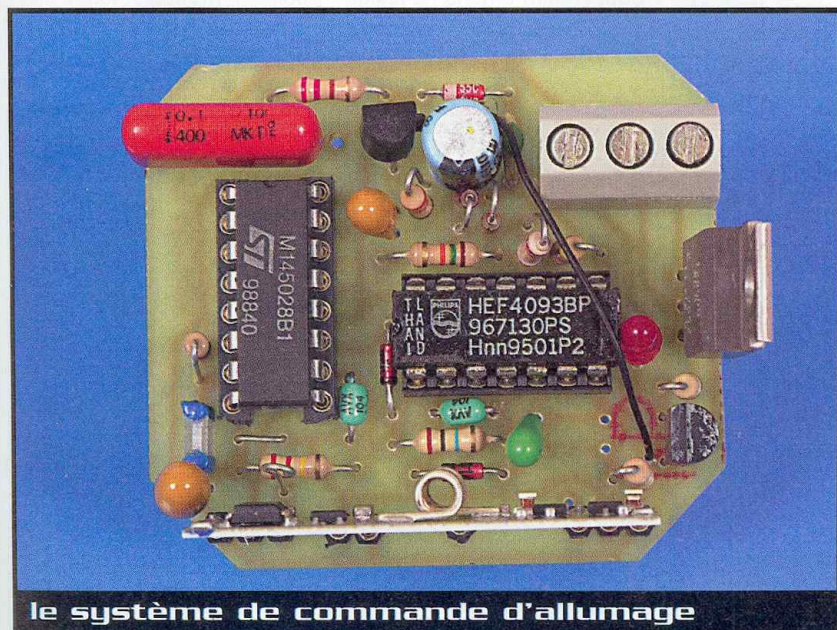
Le récepteur sera commandé par le détecteur automatique, il pourra aussi être commandé par tout émetteur codé classique équipé d'un module à 433 MHz et d'un codeur 145026. Pour allumer la lampe, on codera l'émetteur comme le récepteur, c'est à dire avec le bit 8 au plus de l'alimentation. Vous pourrez ainsi commander l'allumage à partir d'un ordre volontaire, qu'il fasse jour ou nuit.

Réalisation (figures 6 et 7)

Relativement compact, le récepteur demande un certain soin dans sa réalisation, notamment au niveau des soudures. Nous vous recommandons l'emploi d'un fer à souder dont la panne n'est pas trop grosse. Nettoyez-la surtout bien avant de commencer vos soudures... Une panne mal étamée ou oxydée se charge de boulettes de soudure conduisant à la construction de superbes ponts de soudure dont il est difficile de se débarrasser.

Si le montage vous tente, mais si vous le trouvez un peu trop concentré, vous pourrez redessiner son circuit imprimé pour le faire entrer dans un boîtier du commerce de préférence isolant...

Le condensateur C_1 sera un modèle prévu pour une tension de 250V alternative (nous avons utilisé sur notre prototype un condensateur au mylar métallisé de 400V de tension de service), les condensateurs 250V alternatifs et portant les logos des différents



le système de commande d'allumage

organismes de certification sont préférables pour des raisons de sécurité et notamment de tenue en impulsions...

Attention, le montage fonctionne directement sur la tension du secteur, vous devrez donc prendre toutes les précautions nécessaires pour éviter tout risque d'électrocution lors de vos manipulations.

Évitez aussi de mettre les deux mains à la fois sur le montage...

Attention aussi au condensateur C_1 , il peut rester chargé longtemps. Heureusement, sa faible valeur limite l'énergie, donc l'intensité de la "châtaigne" que vous risquez de prendre. Vous pouvez éventuellement souder à ses bornes une résistance de $2,2\text{ M}\Omega$, elle déchargera doucement le condensateur et vous évitera ce genre de désagrément.

Certaines diodes sont montées verticalement, la pastille carrée correspond à la cathode, donc à l'anneau de repérage. Pour les condensateurs, c'est le pôle positif qui correspond à ces carrés. Les modules radio AUREL sont livrés pré-réglés, vous n'aurez donc aucun réglage de circuit RF à effectuer ici.

Pour faire les premiers tests, vous ne monterez pas le condensateur C_9 , en effet, il assure la constante de temps de 5 minutes, ce qui paraît très long lors des essais. Avec $10\ \mu\text{F}$, on obtient environ 20 secondes. On l'installera une fois la vérification du fonctionnement assurée, si la constante de temps vous paraît un peu courte, vous pouvez augmenter la valeur de ces condensateurs...

Le module détecteur infrarouge dispose également de deux cavaliers, l'un est destiné à allumer une diode témoin lors de la détection, le second à réduire le temps mort entre deux détections. Lors de la mise au point, les deux cavaliers resteront en place, on les enlève une fois les opérations terminées. La diode ne s'allume plus et le temps mort entre deux transmissions passe à 3 minutes. Un potentiomètre permet le réglage de la sensibilité.

L'installation demande quelques précautions, il faudra que la photorésistance ne voie pas trop la lumière sinon, lorsque l'on sera à la limite de l'allumage du système,

la cellule percevra la lumière venant de la lampe et considérera alors qu'il fait encore jour... Dans ce cas, il n'y aura pas de ré-amorçage de la minuterie. Heureusement, vous aurez réalisé une télécommande !

Ce système est intéressant pour des installations relativement importantes, on peut

en effet installer plusieurs détecteurs qui enverront chacun leur signal de commande, par exemple un détecteur près d'un portail pour allumer la façade de la maison et un autre détecteur directement en façade.

E. LEMERY

Nomenclature

Détecteur

Module détecteur SIR 113-SAW AUREL

R_1 : $220\text{ k}\Omega$ 1/4W 5%

(rouge, rouge, jaune)

R_2 : $4,7\text{ M}\Omega$ 1/4W 5% (jaune, violet, vert)

P_1 : potentiomètre ajustable vertical $220\text{ k}\Omega$

C_1 : $1\ \mu\text{F}/10\text{V}$ tantale goutte

C_2 : 100 nF céramique

CI_1 : TLC271

PHR : photorésistance de 5mm

R_7 : $15\text{ k}\Omega$ 1/4W 5%

(marron, vert, orange)

R_9 : $4,7\text{ k}\Omega$ 1/4W 5%

(jaune, violet, rouge)

R_{10} : $150\ \Omega$ 1/4W 5%

(marron, vert, marron)

C_1 : $100\text{ nF}/250\text{V}$ alternatif, PHILIPS 336, RIFA PHE 380, etc.

C_2 : $220\ \mu\text{F}/6,3\text{V}$ chimique radial

C_3 : $47\ \mu\text{F}/6,3\text{V}$ tantale goutte

C_4, C_9 : $100\ \mu\text{F}/6,3\text{V}$ tantale goutte

C_5 : 22 nF MKT 5mm

C_6 : 100 nF MKT 5mm

C_7 : 100 nF céramique

C_8 : $10\ \mu\text{F}/6,3\text{V}$ tantale goutte

C_{10} : 1 nF céramique

D_1 : diode zéner $6,2\text{V}/250\text{ mW}$

D_2 à D_6 : diodes silicium 1N4148

D_7 : diode électroluminescente rouge 3mm

T_1 : transistor NPN BC238

T_2 : transistor PNP BC308

CI_1 : MC145028

CI_2 : CD4093

TR : triac 6A/400V

REC1 : module récepteur

AUREL NB-05L

Bornier 3 points

Module minuterie

R_1 : $220\ \Omega$ 1/4W 5%

(rouge, rouge, marron)

R_2 : $33\text{ k}\Omega$ 1/4W 5%

(orange, orange, orange)

R_3 : $39\text{ k}\Omega$ 1/4W 5%

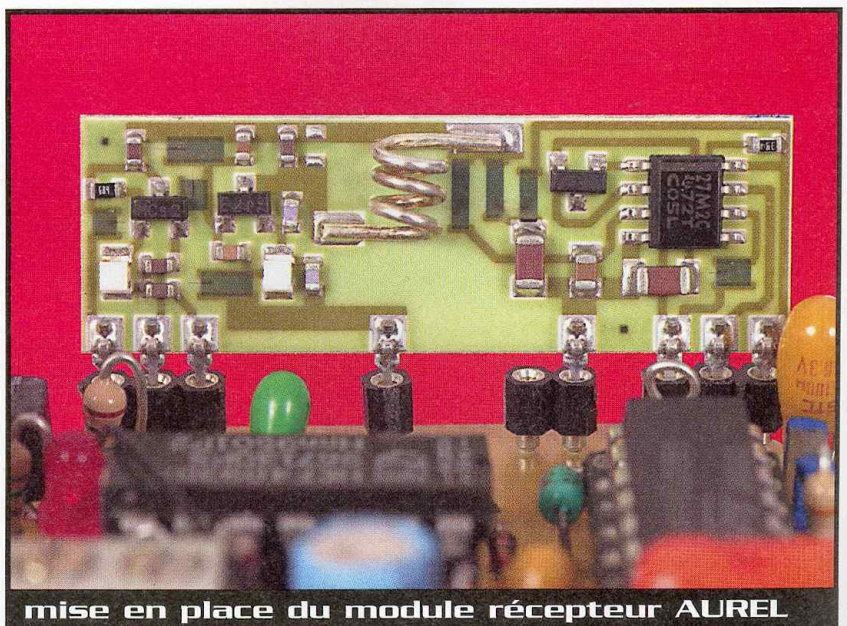
(orange, blanc, orange)

R_4, R_8 : $220\text{ k}\Omega$ 1/4W 5%

(rouge, rouge, jaune)

R_5, R_6 : $10\text{ M}\Omega$ 1/4W 5%

(marron, noir, bleu)



mise en place du module récepteur AUREL

Un debugger de téléphone GSM



Avec la crise, du fait de l'abondance des téléphones GSM et pour un prix de 10 €, on peut envisager quelques manipulations intéressantes, digne d'une chasse au trésor. Ces manipulations ne concernent que les téléphones utilisant le microcontrôleur MOTOROLA de la famille MC6833X. Ce sont des téléphones de premières générations.

Le GSM qui a été utilisé est de la marque NORTEL utilisant le CPU MOTOROLA. Ce processeur a un debugger intégré directement dans son cœur, aucun programme externe n'est nécessaire pour le faire fonctionner.

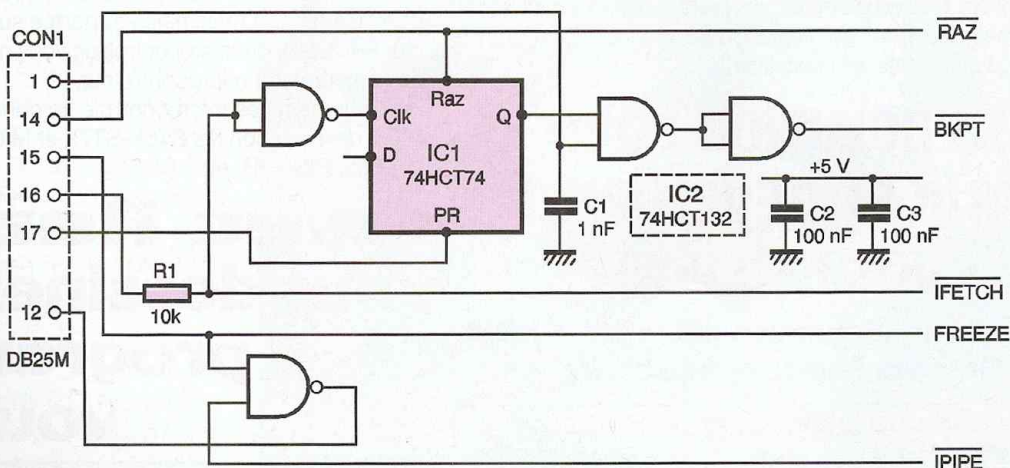
Ce debugger, hormis dans le cadre normal d'utilisation, est utilisé pour deux opérations.

Après fabrication, la mémoire flash du GSM est vide, il faut charger le programme, un fichier de commande (batch) propre au logiciel du debugger va transférer le fichier programme dans la mémoire du GSM. C'est aussi

à ce moment que l'on procède aux vérifications de la mémoire flash, par exemple, l'absence de court-circuit ou mauvais contact sur les bus de données ou d'adresses, là encore on passe par cette porte. Une fois ces opérations effectuées et concluantes, on peut lancer le CPU. Ce principe de mise en route est assez commun et devient incontournable avec la miniaturisation. Le JTAG est le bus série dédié à l'analyse et, souvent, la programmation des éléments non accessibles. MOTOROLA utilise le principe du bus série pour son debugger.

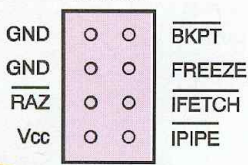
Le cas MOTOROLA

Peu à peu, au fur et à mesure et tout doucement, les fabricants de matériel embarqué se sont aperçus que les émulateurs, mis à la place du processeur et utilisés pour la mise au point, n'étaient jamais parfaits. La miniaturisation n'arrangeait rien. C'est pour cela que MOTOROLA a intégré cette interface dans son processeur. MOTOROLA vend son debugger, mais la communauté, en particulier M. Scott HOWARD, a mis au point un



1 Schéma de principe

Connecteur Motorola



2

Plan du connecteur MOTOROLA

3

PinOUT du processeur MOTOROLA

debugger en version libre : le BD32 (Background Debugger). Le plan proposé n'est pas celui d'origine, il utilisait un circuit 74HC76. Ce circuit est vieux, difficile à trouver, c'est un des premiers circuits de la famille, l'alimentation s'effectue par le milieu alors que le reste de la famille a une alimentation en diagonale. Ce circuit a été remplacé par un classique 74HCT74.

Le schéma électrique est donné **figure 1**. Il ne comprend que deux circuits, le 74HCT74 et le 74HCT132. Le debugger utilise le port imprimante, le programme BD32 génère les signaux nécessaires. Pour faire du pas à pas, il faut «basculer» rapidement les signaux, c'est la raison de la présence de la bascule D. La platine ne comporte pas d'alimentation, celle-ci est fournie par le téléphone. La **figure 2** présente le brochage du connecteur MOTOROLA, c'est celui que l'on retrouve dans le téléphone. Le connecteur téléphonique a quatre autres broches. À la mise sous tension, le processeur est bloqué, la gestion de l'énergie coupe l'alimentation et la platine de debug.

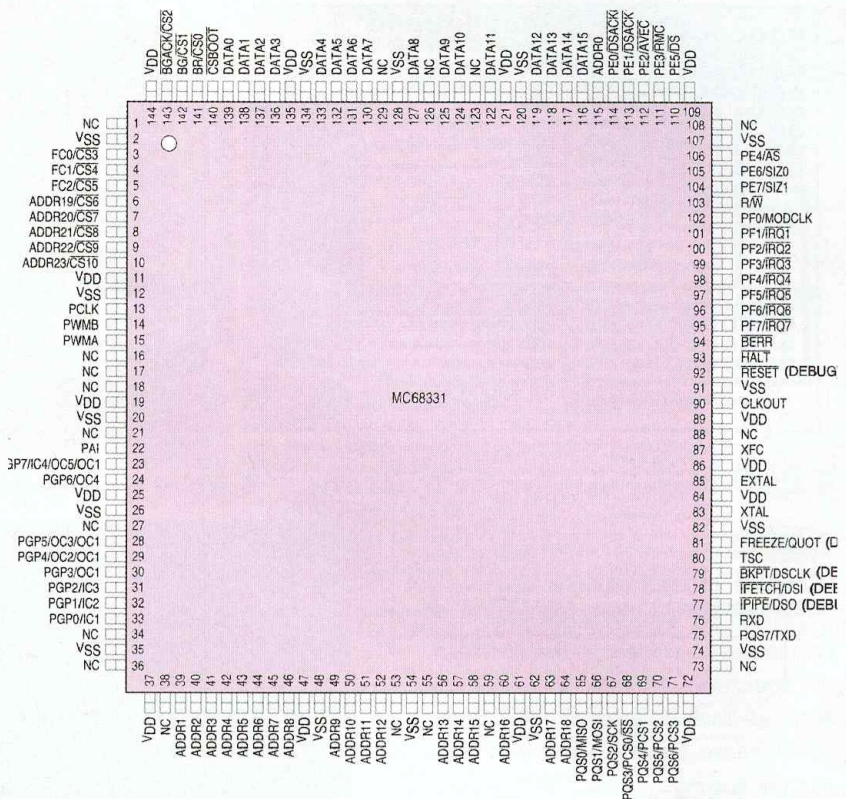
En reliant par une résistance de 10 kΩ les deux plots externes, l'alimentation est maintenue.

La réalisation de la plaquette ne pose pas de problème.

Le dessin a été réalisé avec le programme TCI (voir <http://b.urban.free.fr>), le fichier DBM32.tci de 35 Ko qui est disponible sur le site de la revue et peut être personnalisé à loisir.

Montage

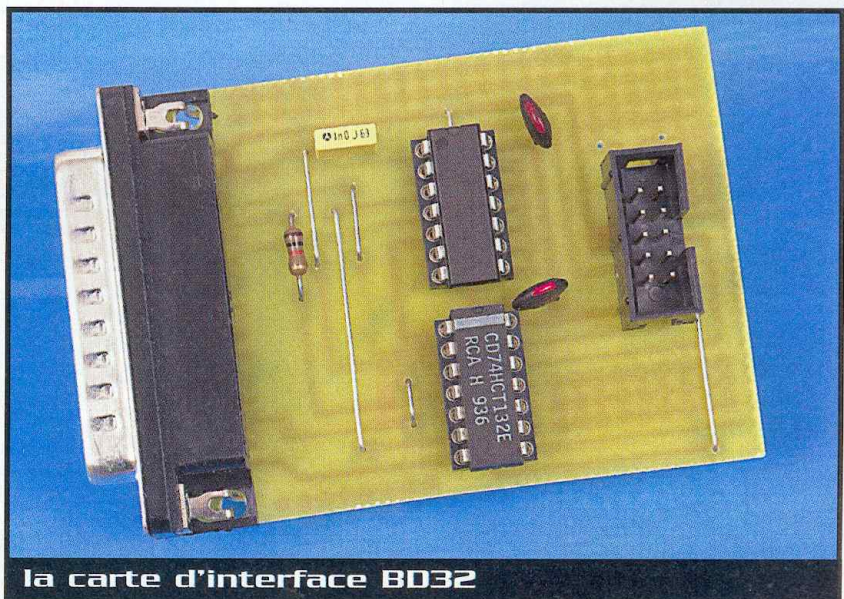
Le descriptif s'applique au téléphone NORTEL, la **figure 3** donne le pinOUT du processeur et marque les points pour l'inter-



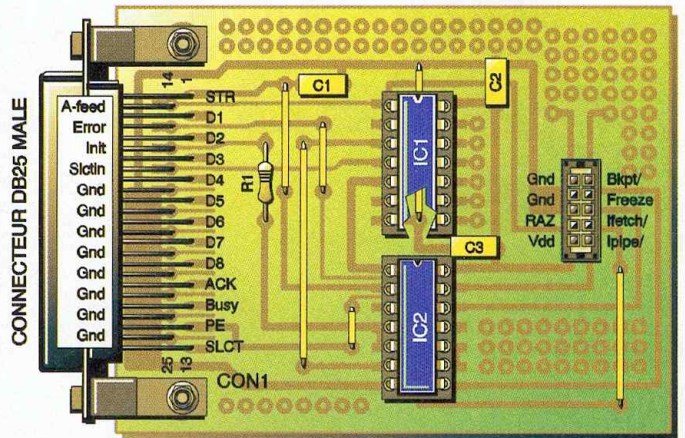
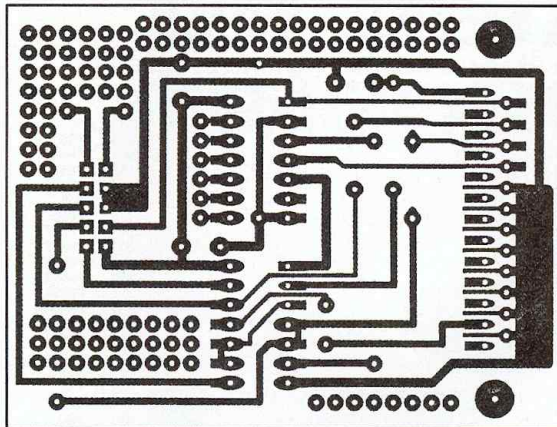
face afin de faciliter la recherche de ces points sur d'autres téléphones.

L'ouverture est simple, après avoir enlevé le pack batterie, il faut dévisser quatre vis. Trois sont visibles, la quatrième est cachée par un petit capuchon. Pour l'enlever, il suffit de faire un petit trou, une fois enlevé la vis apparaît. Le téléphone est dégagé de sa coquille, il reste encore deux clips et quelques vis. Il faut prendre soin du connecteur élastomère qui relie la carte afficheur à la carte GSM.

Le connecteur de debug est au pas de 1,27 mm, il faut être précis et méticuleux, la tension de 10V côtoie les signaux du processeur et celui-ci ne supporte pas cette tension. On commence par dénuder la nappe de 12 fils, puis on étame les fils, on coupe l'âme pour qu'il ne reste plus que 1mm, tous les fils doivent être de la même longueur. Avec un fer bien chaud et propre, on étame les pastilles. Il ne reste plus qu'à souder les fils, avec la pointe du fer on fait fondre le dôme d'étain sur la



la carte d'interface BD32



5 Tracé du circuit imprimé

6 Implantation des éléments

7

Copie d'écran du programme BD32

pastille tout en plaçant le fil. L'opération doit être brève.

Après vérification, la nappe est passée dans la trappe, ensuite on sertit le connecteur, une seconde vérification est faite pour voir s'il n'y a pas eu d'inversion de fils.

Mise en route

Avant de lancer le programme BD32.exe, il faut éditer le fichier BD32.cfg, c'est un fichier texte de deux lignes.

La première ligne précise le périphérique (lpt1 ou lpt2), le second, dans le cas d'une imprimante, ajuste la vitesse du programme en fonction de la vitesse de l'ordinateur PC, par exemple 500 pour PC à 900 MHz.

Après cette mise à jour, le programme est lancé, une aide en ligne (help) donne l'ensemble des commandes disponibles.

Le programme DOS qui fonctionne dans une fenêtre Windows (Win98) apparaît comme sur la copie d'écran (figure 4) après avoir tapé la commande «window on». Pour l'affichage des registres, il suffit de taper «RD». Le compteur programme à la valeur \$430, en tapant «MD \$430» on obtient l'affichage de la mémoire, avec les

```

CPU Registers
D0-7 00000001 0000000F 00000000 00000000 00000000 00000000 00000000 00000003 00000001
A0-7 0001A710 00219389 00202A06 00204D73 00015C74 00201900 0021073A 00201900
PC 00000430 00FF FC00 00FF FC00 0000 0000 0020 200E
VBR 00000000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 00000000
                                Memory Display
00000400 4AFC 4AFA 4E73 0000 0000 0000 0000 0000 0000  J|JzNs.....
00000410 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000  |.....
00000420 00FF FC00 00FF FC00 0000 0000 0000 0000 0020 200E  |.....
00000430 6000 00C4 6000 00C0 426F 6F74 2066 6169 0000  |.....
00000440 6C65 642C 2065 7272 6F72 2073 7461 7475 0000  |.....
00000450 7320 2400 4B65 726E 656C 2068 6173 2062 0000  |.....
00000460 6164 206D 6F64 756C 6520 6865 6164 6572 0000  |.....
00000470 2000 4145 4720 4150 4F4C 4E4F 2045 7863 0000  |.....
00000480 6570 7469 6F6E 2045 7272 6F72 2C20 7665 0000  |.....
00000490 6374 6F72 206F 6666 7365 7420 2400 2061 0000  |.....
000004A0 6464 7220 2400 4661 7461 6E20 5379 7374 0000  |.....
000004B0 656D 2045 7272 6F72 3B20 7265 626F 6F74 0000  |.....
                                Command Line
*** No MCU response to Breakpoint ***
BD32->rd
BD32->md $400
BD32->
MCU: STOPPED Port: LPT2 Halt: ? Reset: 1 V1.22 (C) 1990-94 Scott Howard
    
```

messages d'erreurs de démarrage (boot). Attention, le debugger permet le contrôle du GSM, les fichiers batch lancent des suites d'instructions qui peuvent endommager le téléphone comme, par exemple, effacer ou modifier la mémoire flash. Après la prise en main du debugger, c'est le départ. Où est la mémoire flash ? (on ne peut pas écrire), la mémoire RAM (là, on peut), comment fonctionne l'afficheur, le

clavier, la mise en route du téléphone ? Encore plus fort, il est possible d'étendre les commandes du programme BD32. Si la commande n'est pas standard, il va chercher un fichier Nom.D32 dans le répertoire, si ce fichier existe, il charge le programme et l'exécute.

X. FENARD

Nomenclature

- IC1 : 74HCT74
- IC2 : 74HCT132
- C1 : 1 nF
- C2, C3 : 100 nF
- GSM Nortel (ELECTRONIQUE DIFFUSION)
- R1 : 10 kΩ
- Con1 : DB25 mâle coudé



le GSM à l'envers, vu du câblage sortant

Amplificateur Hi-Fi

de 70 Watts efficaces



Tous les audiophiles vous le diront : les meilleurs amplificateurs Hi-Fi sont ceux dont les étages de sortie sont réalisés avec des transistors MOS de puissance. Contrairement aux classiques transistors bipolaires, ces derniers génèrent en effet majoritairement de la distorsion par production d'harmoniques paires, bien moins désagréables à l'oreille que les harmoniques impaires des transistors bipolaires. Les amplificateurs à lampes étaient dans le même cas, ce qui explique l'engouement dont ils sont encore l'objet aujourd'hui.

Hélas, la réalisation d'un amplificateur hi-fi de puissance à transistors MOS nécessite la mise en œuvre d'un nombre assez important de composants car, au niveau des étages de puissance, la liaison entre les transistors bipolaires qui constituent les étages d'entrée et les transistors MOS des étages de sortie est loin d'être simple.

Fort heureusement, il existe une solution élégante à ce problème avec l'un des rares circuits intégrés amplificateur de puissance du marché qui utilise des transistors MOS dans son étage de sortie : le TDA 7294 de ST Microelectronics.

Ce circuit, déjà assez ancien puisqu'il a plus de cinq ans, n'a en effet toujours aucun équivalent à ce jour et ses performances sont à même de faire rougir de honte de nombreux

amplificateurs conventionnels.

Qui plus est, sa simplicité de mise en œuvre et son prix de vente très abordable (de l'ordre de 8 €) devraient vous inciter à l'utiliser plus souvent. C'est ce que nous vous proposons de faire avec cet article.

Les caractéristiques

L'amplificateur que nous vous proposons de réaliser se présente sous la forme d'un module comportant un seul étage monophonique. En procédant de la sorte, notre montage est adaptable à toutes les situations puisqu'il vous suffira de réaliser deux modules identiques pour un amplificateur stéréophonique et jusqu'à six modules identiques pour un amplifi-

cateur de home cinéma.

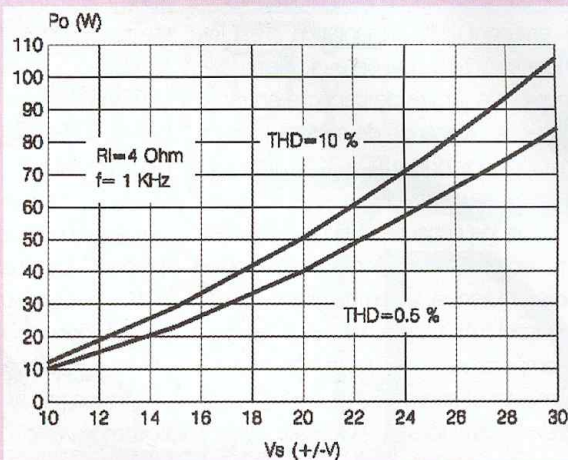
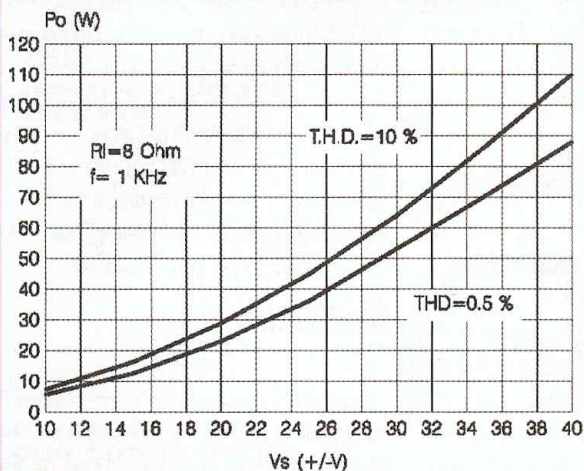
La puissance de sortie qu'il peut délivrer est directement fonction de l'impédance des enceintes utilisées et de l'alimentation que vous lui appliquerez. Le tableau 1 indique quelques valeurs typiques relevées sur notre maquette ; valeurs qui sont parfaitement reproductibles puisque la puissance de 60W indiquée constitue le minimum garanti par le fabricant du TDA 7294. Notez bien que cette puissance est une valeur efficace, puisque c'est la seule qui ait une signification, et qu'elle est indiquée pour une distorsion inférieure à 0,5 %. Les figures 1 à 4, quant à elles, concrétisent ce tableau sous forme de courbes pour des enceintes de 4 Ω et 8 Ω d'impédance et pour diverses tensions d'alimentation. Remarquez la valeur particulièrement

faible de la distorsion sur toute la plage de puissance de sortie utilisable puisque, à une fréquence de 1 kHz et de quelques centaines de mW à 60W (pour une charge de 8 Ω choisie à titre d'exemple), la distorsion reste collée sur la ligne des 0,005 %. Mieux

Impédance des enceintes	4 Ω	6 Ω	8 Ω
Tension d'alimentation minimum nécessaire	±27V	±31V	±35V

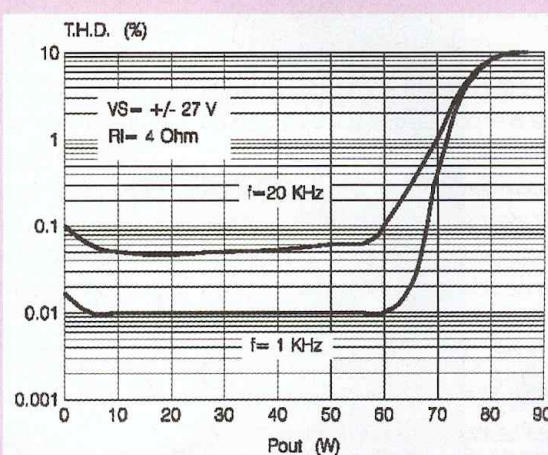
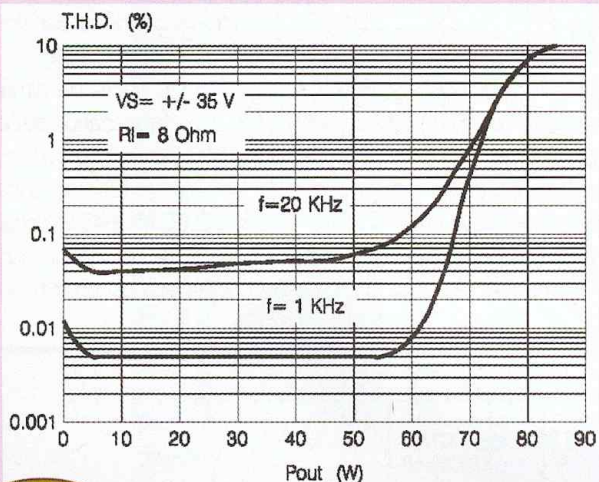


Tension d'alimentation nécessaire pour disposer d'une puissance de sortie efficace minimum garantie de 60W à 0,5 % de distorsion, pour diverses impédances de charge



1
Puissance de sortie en fonction de la tension d'alimentation sur une charge de 8 Ω

2
Puissance de sortie en fonction de la tension d'alimentation sur une charge de 4 Ω



3
Distorsion en fonction de la puissance de sortie sur une charge de 8 Ω

4
Distorsion en fonction de la puissance de sortie sur une charge de 4 Ω

encore, pour la même plage de puissance mais à une fréquence de 20 kHz, cette distorsion ne grimpe que jusqu'à 0,05 % ce qui est une performance remarquable que bien des amplificateurs à composants discrets sont incapables d'atteindre ! La bande passante de l'amplificateur est évidemment à la mesure de ces performances puisqu'elle est garantie meilleure que de 20 Hz à 20 kHz à -3dB sur toute la plage de puissance de sortie. La réjection d'alimentation, quant à elle, c'est à dire l'aptitude qu'a l'amplificateur à ne pas reproduire les bruits superposés à la tension d'alimentation constitués en général par le ronflement à 100 Hz induit par le redressement du secteur, est garantie supérieure à 60 dB, avec une valeur



un module très simple à réaliser

typique de 75 dB. C'est dire qu'aucun «ron-ron» émanant de l'alimentation n'est à craindre pour peu que celle-ci utilise des chimiques de filtrage de capacité en rapport avec la puissance de sortie à fournir. Enfin, précisons que le TDA 7294 est protégé contre les courts-circuits en sortie ainsi que contre les échauffements excessifs. Il passe ainsi automatiquement en mode silencieux lorsque la température de sa puce atteint 145°C, puis en mode attente si la température continue tout de même d'augmenter et atteint 150°C.

Malgré ces caractéristiques remarquables, n'ayons pas peur des mots, le schéma de notre amplificateur reste d'une extrême simplicité comme nous allons pouvoir le découvrir maintenant.

Un schéma très simple

Il vous est présenté dans son intégralité **figure 5** et pourrait presque se passer de commentaires tant il est simple. On peut en effet assimiler le TDA 7294 à un «gros» amplificateur opérationnel câblé en montage non-inverseur. On reconnaît alors les résistances de détermination du gain que

sont R_1 et R_5 tandis que R_2 fixe l'impédance d'entrée du montage à 18 k Ω environ (22 k Ω en parallèle sur l'impédance propre du TDA 7294). Le circuit dispose de quatre pattes d'alimentation, deux positives et deux négatives, car les étages de puissance sont séparés des étages d'entrée. Un généreux découplage de ces alimentations est assuré par C_5 et C_7 d'une part et par C_6 et C_8 d'autre part. Pour ce qui est des condensateurs C_9 et C_{11} , assez particuliers puisque ce sont des 10 μ F mais non chimiques, et donc fort coûteux, leur présence nous a été demandée par des amis audiophiles car, avec eux, ils entendaient une amélioration. Avec une réjection d'alimentation meilleure que 60 dB nous voyons mal pourquoi mais, c'est bien connu, les audiophiles ont des raisons que la raison ignore...

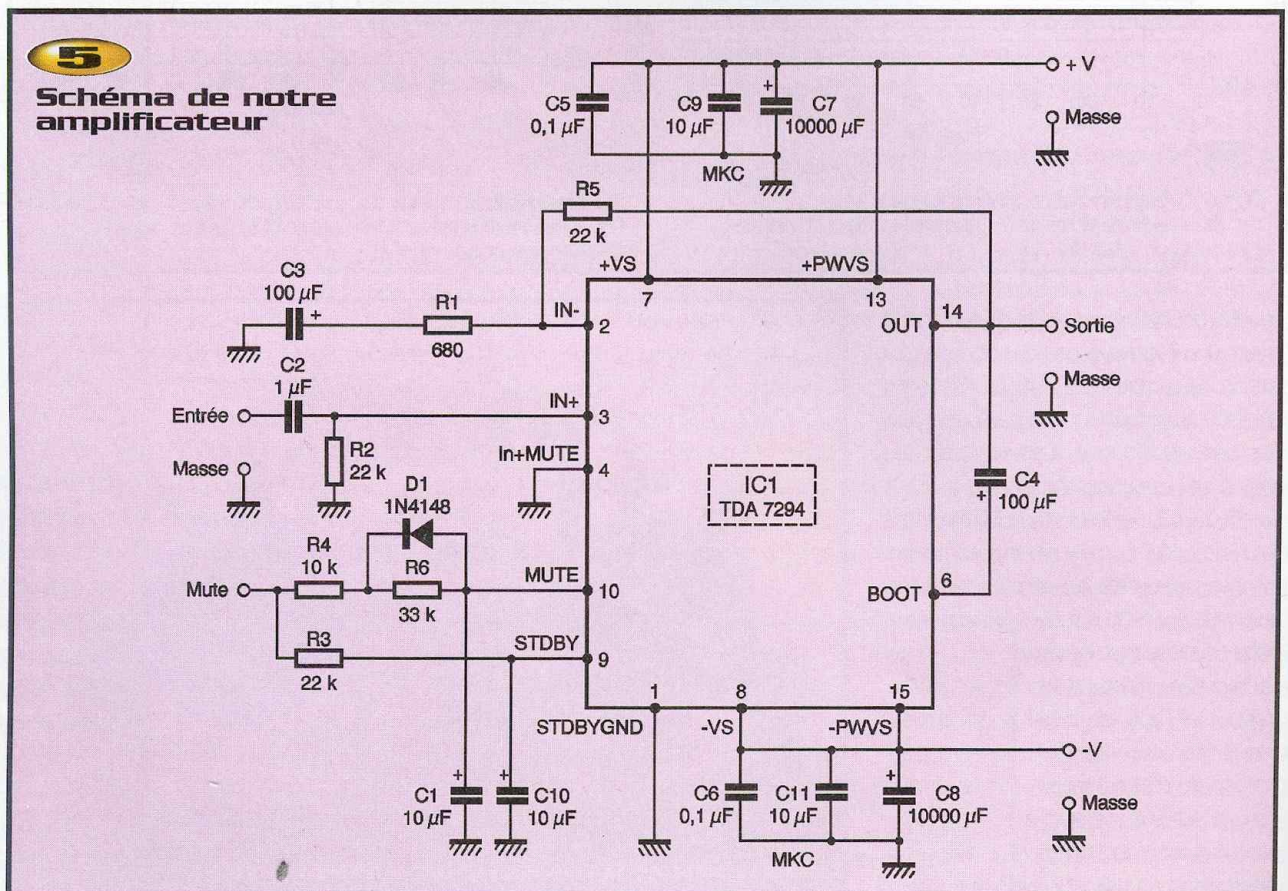
Le TDA 7294 pouvant être employé dans de nombreuses applications, il dispose d'une entrée silencieux (mute) et d'une entrée attente (stand-by). Nous les avons regroupées sur une seule commande que nous avons appelée «mute» (silencieux en bon français). Les résistances, condensateurs et la diode visibles à ce niveau n'étant

là que pour assurer une chronologie correcte d'application de tension à ces deux entrées afin d'éviter tout bruit parasite. Si cette entrée «mute» est à la masse, l'ampli est en mode attente ; il est donc silencieux et ne consomme qu'un courant très faible (inférieur à 3mA). Par contre, il fonctionne normalement lorsque «mute» est reliée à la tension d'alimentation positive +V.

Réalisation

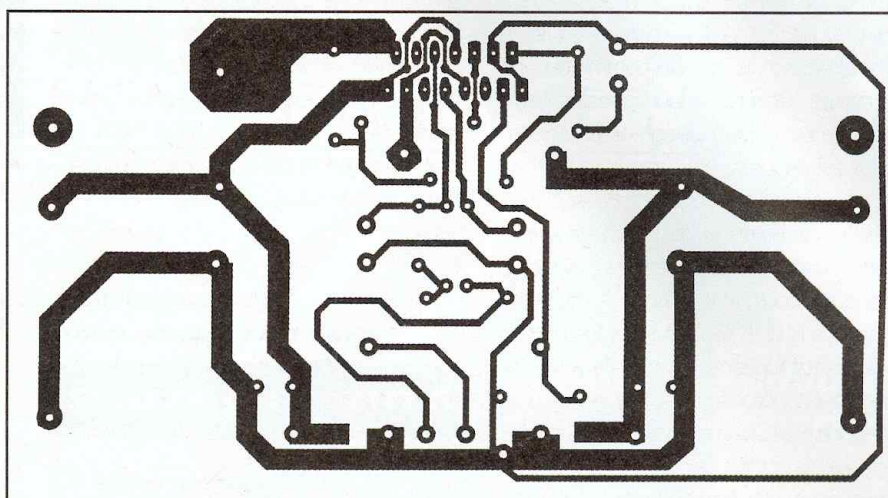
L'approvisionnement des composants ne vous posera aucun problème, le TDA 7294 étant aujourd'hui disponible chez de très nombreux revendeurs. Rappelons que les condensateurs C_9 et C_{11} sont facultatifs comme nous l'avons expliqué ci-dessus. Vous les mettrez donc en place ou pas, selon les indications données par votre oreille et par... votre porte-monnaie.

Le radiateur devra être choisi de dimensions en rapport avec la puissance de sortie à fournir. Un modèle de 150 x 70 mm environ et de 1,5°C/W de résistance thermique (K150 de SELECTRONIC en version 70mm par exemple), tel celui visible sur la photo de notre maquette est un minimum



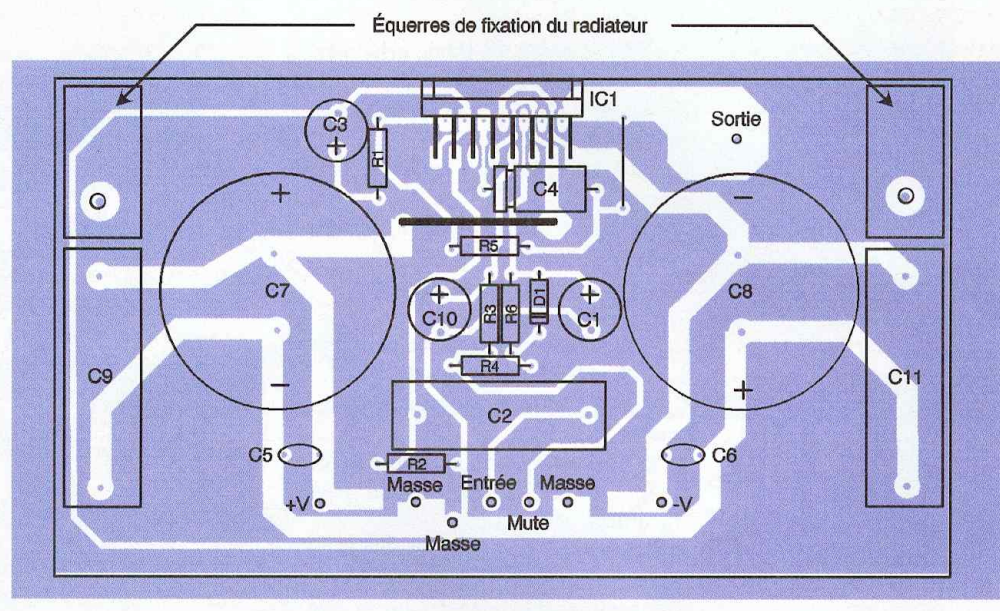
6

Tracé du circuit imprimé



7

Implantation des composants



si vous voulez pouvoir bénéficier de toute la puissance de sortie disponible.

La solution consistant à visser le TDA 7294 sur une face du boîtier recevant le montage n'est acceptable que pour des puissances de sortie ne dépassant pas 20W. Au-delà, l'échauffement du circuit devient vite excessif, la protection thermique entre alors en action et «coupe le sifflet» à votre ampli ! Même si le TDA 7294 est très stable, nous vous conseillons d'utiliser le circuit imprimé que nous avons dessiné et que vous trouverez reproduit **figure 6**. Ne diminuez pas la largeur des pistes, car il y circule un courant pouvant être très important à forte puissance.

Le câblage est à faire en suivant les indications de la **figure 7** dans l'ordre classique, straps, résistances et condensateurs pour terminer par la diode et le circuit intégré lui-

même. Précisons que le strap parallèle à C₄ doit être réalisé avec du fil de cuivre de 10/10 de mm car il est traversé par un courant important. Notez aussi que, si vous voulez utiliser un radiateur du même type que le nôtre, fixé avec les deux équerres visibles de part et d'autre du circuit imprimé, il ne faut pas souder pour le moment C₂, C₉ et C₁₁ afin de pouvoir visser facilement ces dernières et le TDA 7294 sur ce radiateur.

A propos de ce radiateur justement, précisons que la languette métallique du TDA 7294 à la malencontreuse idée d'être reliée non pas à la masse mais au négatif de l'alimentation. Il faudra donc :

- soit monter le TDA 7294 avec des accessoires d'isolement classiques que sont la plaquette en mica ou en matériau isolant et une rondelle à épau-

ment pour la vis ;
- soit monter directement le TDA 7294 sur ce radiateur mais isoler ensuite la fixation de ce dernier par rapport au boîtier dans lequel sera placé le montage.

Dans les deux cas, le TDA 7294 (et l'accessoire d'isolement dans le premier cas) sera généreusement recouvert de graisse aux silicones pour améliorer le contact thermique avec le radiateur.

Essais et utilisation

Les essais ne pourront pas être conduits sur table avec une alimentation de laboratoire, ou alors il faudra vous contenter d'une faible puissance de sortie. En effet, vu le courant absorbé sur les lignes d'alimentation à forte puissance de sortie, celles-ci doivent être à faible impédance ce qui s'ac-

commode mal d'un câblage volant ou provisoire ! De toute façon vous n'avez rien à craindre car si vous n'avez commis aucune erreur de câblage, ce qui est assez facile vu la simplicité du montage, le fonctionnement est assuré.

Cette alimentation, justement, devra être un modèle symétrique classique qui n'aura pas besoin d'être stabilisée. Elle devra délivrer $\pm 35V$ sous 3A si vous voulez fonctionner sous 8Ω et $\pm 27V$ sous 4,2A si vous voulez fonctionner sous 4Ω et bénéficier de la puissance maximum disponible. Ces tensions étant, bien entendu, celles devant être présentes en sortie de l'alimentation lorsque l'amplificateur fonctionne à pleine puissance. Revoyez les courbes des figures 1 et 2 si nécessaire. Attention toutefois au fait que la tension de sortie d'une alimentation non stabilisée augmente à faible puissance de sortie. Il ne faut pas ici qu'elle dépasse $\pm 40V$ qui est la valeur limite admise par le TDA 7294.

Dans le premier cas, un transformateur 2x30V/150VA suivi d'un pont 200V/5A sera suffisant. Dans le second cas il faudra utiliser un transformateur 2x24V/150VA et un pont 7A. Bien sûr, ces chiffres sont valables pour un module et sont donc à augmenter en fonction du nombre de modules que vous souhaitez faire fonctionner avec la même alimentation.

Compte tenu des courants mis en jeu, le câblage, tant de l'alimentation que de la sortie à destination des enceintes, sera réalisé en fil de gros diamètre (10/10 de mm de diamètre est un minimum). Par ailleurs,

si vos modules sont éloignés du préamplificateur chargé de les commander, veillez à les attaquer en basse impédance. Nous avons en effet remarqué une très légère tendance à l'oscillation du TDA 7294 s'il était commandé par une source d'impédance de sortie trop importante.

C. TAVERNIER

www.tavernier-c.com

Nomenclature

IC₁ : TDA 7294V (attention, suffixe V pour boîtier à montage vertical)

D₁ : 1N914 ou 1N4148

R₁ : 680 Ω 1/4W 5% (bleu, gris, marron)

R₂, R₃, R₅ : 22 k Ω 1/4W 5% (rouge, rouge, orange)

R₄ : 10 k Ω 1/4W 5% (marron, noir, orange)

R₆ : 33 k Ω 1/4W 5% (orange, orange, orange)

C₁, C₁₀ : 10 μF /63V chimique radial

C₂ : 1 μF /250V Mylar

C₃ : 100 μF /25V chimique radial

C₄ : 100 μF /25V chimique axial

C₅, C₆ : 0,1 μF /63V céramique multicouche

C₇, C₈ : 10 000 μF /40V chimique radial

C₉, C₁₁ : 10 μF /63V, non polarisé, MKC (facultatif, voir texte)

Radiateur de 1,5°C/W ou moins (voir texte)

Accessoires d'isolement pour le TDA 7294 (plaquette mica et rondelle à épaulement)

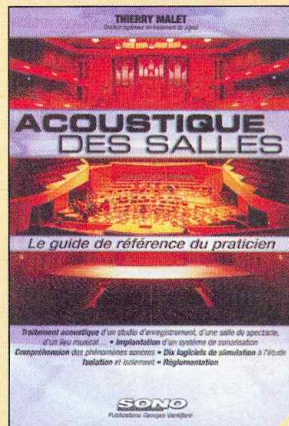


ne pas oublier le strap de liaison

Acoustique des salles

Le guide de référence du praticien

Il existe beaucoup d'ouvrages spécialisés traitant de façon approfondie des divers domaines évoqués de l'acoustique.



En revanche, rares à ce jour, pour ne pas dire inexistantes, sont ceux qui embrassent l'ensemble des sujets non superficiellement et établissent les relations entre eux. On ne trouve que de simples opuscules de vulgarisation.

Le présent ouvrage se veut pragmatique, réaliste et concret ; il apportera une vue exhaustive, claire et précise aux chefs de projet, architectes, décideurs, décorateurs, entrepreneurs, techniciens de l'audiovisuel, ingénieurs du son, sonorisateurs, musiciens, comédiens et, aussi, aux étudiants concernés de près ou de loin par un des nombreux sujets traités ici.

Les différentes facettes de l'acoustique des salles y sont exposées, illustrées d'exemples réels et concrets, assorties de nombreuses références bibliographiques.

De ce fait, cet ouvrage constitue une solide base de départ, un guide ou un excellent moteur de recherche.

292 pages - 41,16€

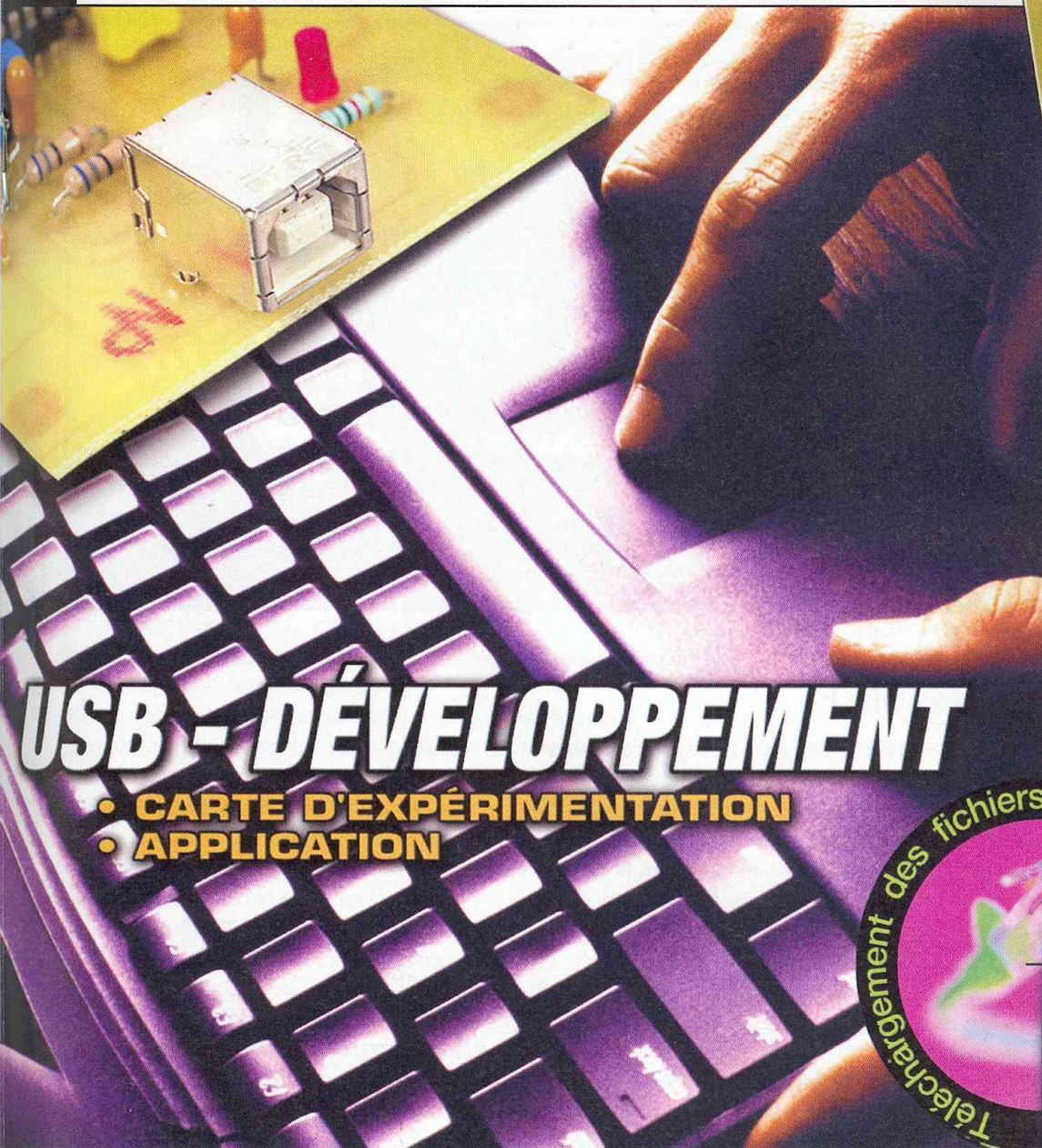
T. MALET - SOND Magazine

PGV, 2 à 12 rue de Bellevue
Paris 75019

Tél. : 01.44.84.84.84

INTERFACES ET DÉVELOPPEMENTS PC

HORS-SERIE • ÉLECTRONIQUE PRATIQUE



- ▶ **Nouveautés cartes à puce**
- ▶ **Adaptateur PC/SC pour télécartes**
- ▶ **Carte de Développement pour microcontrôleur Basic Tiger**
- ▶ **Etc.**

USB - DÉVELOPPEMENT

- **CARTE D'EXPÉRIMENTATION**
- **APPLICATION**

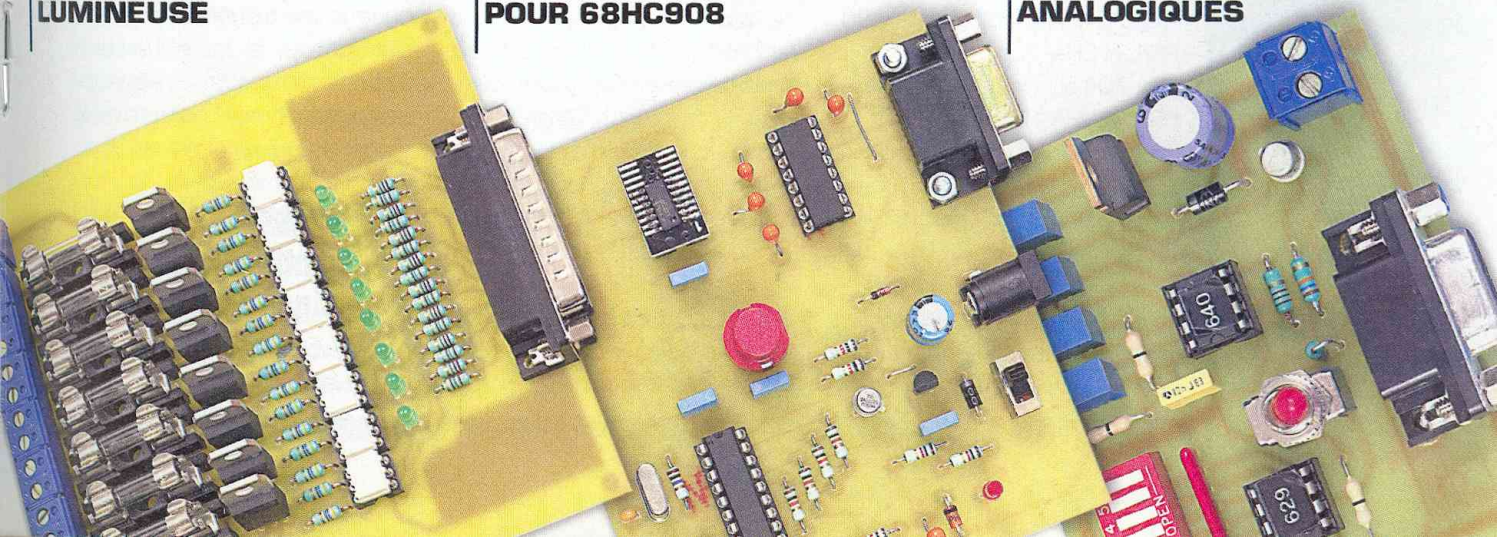


Téléchargement :
TOUS LES PROGRAMMES
ET LES PCB, SUR INTERNET
www.electroniquepratique.com

**ANIMATION
LUMINEUSE**

**CARTE DE PROGRAMMATION
POUR 68HC908**

**ENTRÉES LOGIQUES
ANALOGIQUES**



Nouveautés "Cartes à puce"



Malgré l'annulation de dernière minute du salon "Smart Card 2002" qui devait se tenir à LONDRES (Docklands) fin février dernier, l'actualité des cartes à puce n'est pas en panne ! En attendant CARTES 2002 qui, succès oblige, va se déplacer de La Défense à VILLEPINTE, les exposants de l'édition 2001 ne s'endorment nullement sur leurs lauriers...

BasicCard : La gamme s'étoffe !

La technologie "Flash EEPROM" sur laquelle est basée la BasicCard "Professional" permet de multiplier les nouvelles versions, puisqu'il n'y a qu'à réécrire le code qui est simplement téléchargé dans des puces vierges.

Suite à l'enthousiasme suscité par la ZC4.1, y compris dans certains milieux militaires, la ZC4.5 a été finalisée dès septembre 2001, suivie par la ZC5.4 en février 2002. A vrai dire, la ZC4.5 n'est autre qu'une ZC4.1 améliorée, qui se décline désormais en deux variantes :

- La ZC4.5A (cryptographie AES, RSA, et SHA-1),
- La ZC4.5D (cryptographie DES, RSA, et SHA-1).

Deux révisions logicielles étant même déjà derrière nous, on pourra rencontrer sur le marché des ZC4.5A_A, des ZC4.5D_A, des ZC4.5A_B, et des ZC4.5D_B. A chaque version correspond un fichier de configuration pour le kit de développement, par exemple

ZC45D_A.ZCF pour la ZC4.5D_A (Rev. A).

La collection à jour des fichiers de configuration existants est incluse dans chaque nouvelle version du kit de développement téléchargeable gratuitement sur <http://www.basic-card.com> (la dernière en date portant le numéro 4.30).

La ZC5.4 inaugure, pour sa part, une série basée sur une "puce" flash concurrente du composant ATMEL utilisé jusqu'alors, ce qui mène à des caractéristiques (et des prix) un tant soit peu différents. La capacité EEPROM tombe de 30 K à 16 K (la RAM restant à 1 K), tandis que la rapidité s'améliore encore de façon non négligeable et que l'arithmétique à virgule flottante est implémentée de façon plus complète (conversion "Single" vers "String"). Les protocoles T=0 et T=1 sont, bien entendu, toujours supportés en concurrence, tandis que la cryptographie fait appel aux algorithmes EC-167, AES, DES, et SHA-1. Une conséquence intéressante de l'absence du RSA est qu'il n'y aura probablement pas besoin

de licence d'exportation pour les pays hors CEE.

A moyen terme, la ZC5.4 devrait donc logiquement s'imposer comme la BasicCard "T=0" la plus facile à se procurer, voire même supplanter progressivement la ZC4.1 déjà menacée d'obsolescence. Il est d'ailleurs bien spécifié, parallèlement, que la ZC4.5 ne sera pas commercialisée auprès des particuliers...

Faut-il voir ici le résultat de pressions tendant à limiter l'accès du grand public à un outil trop puissant aux yeux de certains ou au contraire le signe que la ZC5.4 est appelée à se répandre comme une traînée de poudre ? L'avenir nous le dira, et il est bien évident que nos futurs développements tiendront compte de la tendance qui se dessinera !

MEMOPASS : L'authentification acoustique sur le Web

Après avoir séduit les professionnels avec SecuredSound™ (voir

Interfaces PC N°11), AudioSmart-card démocratise l'authentification par carte acoustique avec MemoPass™, le dernier-né de sa gamme de produits.

MemoPass, c'est une carte et un logiciel qui gèrent tous les comptes utilisateurs et mots de passe de l'Internaute. Avec seulement cette carte en poche, celui-ci est réputé pouvoir accéder à quasiment tous les sites du monde, quel que soit le PC à partir duquel il se connecte.

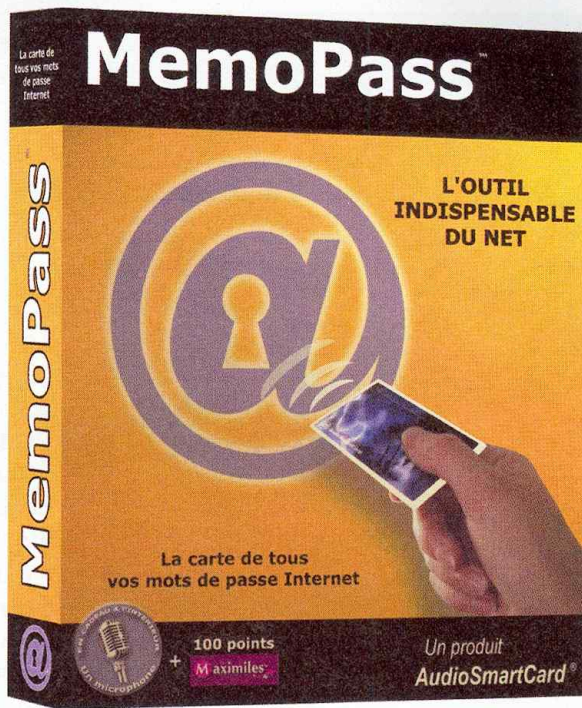
Un coffret "grand public"

Destiné à tous les internautes, le coffret MemoPass™ comprend une carte à puce à couplage acoustique et un microphone permettant au PC (équipé d'une carte son) de capter la séquence sonore cryptée émise par la carte. Le logiciel d'authentification, pour sa part, doit être téléchargé depuis le site dédié (<http://www.memopass.com>), procédure qui présente l'avantage de donner accès, à tout moment et en tout lieu, à la version la plus récente possible.

Les internautes déjà en possession d'une carte SecuredSound™ peuvent même installer, autant de fois qu'ils le souhaitent, et utiliser gratuitement MemoPass™, sans avoir à acheter un coffret qui ferait naturellement double emploi.

MemoPass™, comme SecuredSound™, fait appel à une technologie exclusive associant une carte à puce sonore sans lecteur et un logiciel d'authentification. Il est à noter que le logiciel MemoPass™ est totalement distinct des logiciels du coffret SecuredSound™ et peut donc être utilisé de façon entièrement indépendante. Simple, pratique, et économique, MemoPass™ pourrait donc bien changer radicalement la vie de bon nombre de surfers !

Qui n'a jamais recopié sur un vieux "post-it", collé dans son agenda, des séries interminables et compliquées de chiffres ? Qui n'a jamais oublié ou perdu des mots de passe ? Qui ne s'est pas détourné d'un forum, d'un site ludique, simplement parce que l'idée de mémo-



1 Le coffret Memopass

riser un nouveau login l'a découragé ?

Une solution élégante

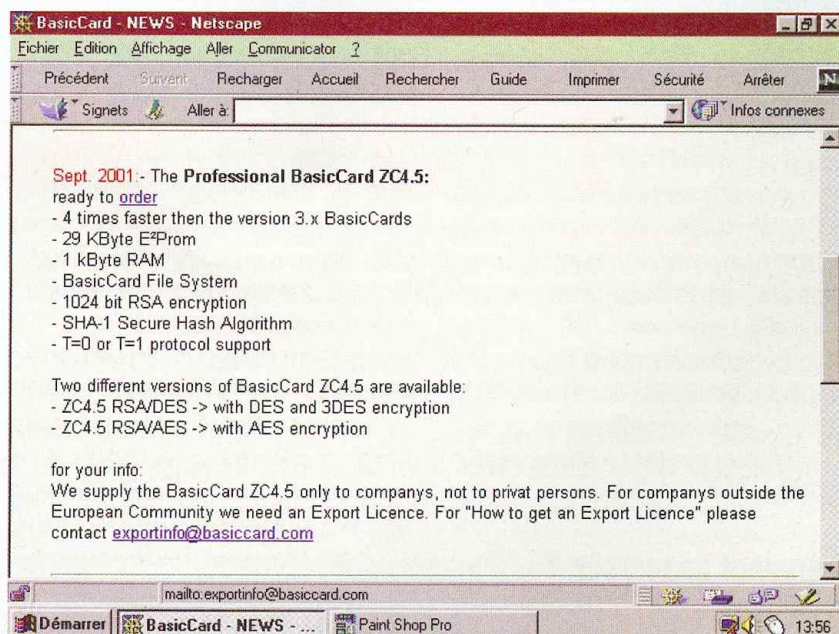
MemoPass™ est une solution particulièrement élégante à ces contraintes du Web sécurisé. Il permet de protéger et remplacer tous les identifiants sur Internet. Désormais, l'utilisateur n'aura plus qu'à appuyer sur le bouton de sa carte,

près du microphone de quasiment n'importe quel ordinateur, pour s'authentifier automatiquement et accéder à l'espace sécurisé du site. Il a également la possibilité de renforcer la confidentialité de ses accès avec l'ajout facultatif d'un code PIN à 4 chiffres.

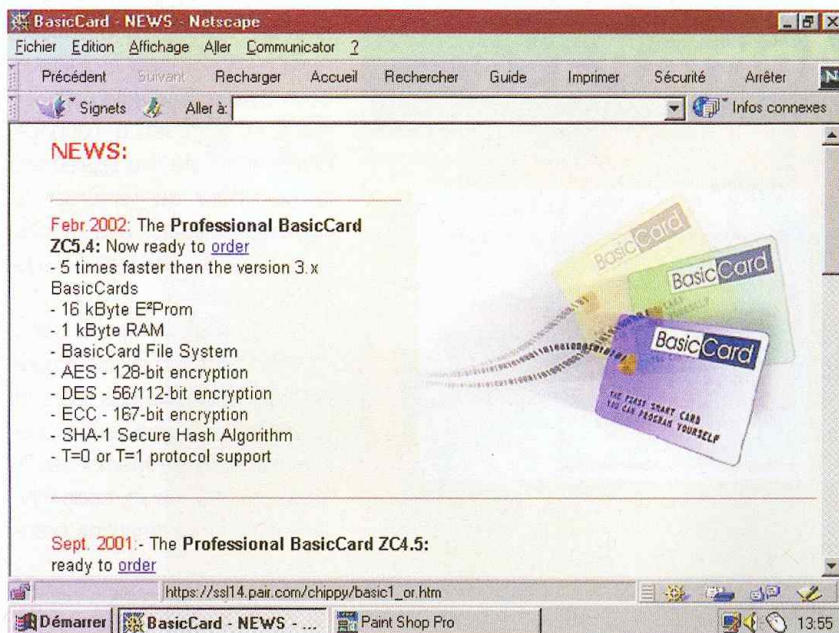
Grâce au site memopass.com, l'utilisateur de MemoPass™ gère en toute simplicité ses listes et ses profils et accède à une foule d'informations sur MemoPass™ (Club des utilisateurs, code PIN, actualités et informations commerciales).

L'utilisateur n'ayant plus besoin de saisir son login et son mot de passe à chaque connexion, il élimine ainsi les risques liés à l'oubli, la perte ou le vol. MemoPass™ offre un nombre illimité d'enregistrements de mots de passe, puisque ceux-ci ne résident ni dans la carte, ni dans le PC.

Le cryptage fort qui est mis en œuvre devrait permettre d'accepter sans trop de réticence que les mots de passe, par définition confidentiels, soient ainsi confiés à un centre serveur. Il faut bel et bien considérer celui-ci comme un "tiers de confiance", capable de restituer, par Internet mais de façon sécurisée, les secrets que l'on aura bien voulu lui confier



2 BasicCard ZC 4.5



BasicCard

au lieu de les noter sur le premier bout de papier venu.

MemoPass™ semble bien répondre ainsi à un véritable besoin, surtout lorsque l'on sait qu'en moyenne un internaute doit retenir une quinzaine d'identifiants et que de plus en plus de sites nécessitent un login et un mot de passe !

Avec MemoPass™, le nomadisme prend tout son sens : vous êtes en vacances et vous devez vous connecter sur votre site de bourse en ligne ? Vous avez besoin de consulter votre messagerie alors que vous êtes loin de chez vous ? Vous craignez de perdre votre calepin rassemblant tous vos identifiants ? La carte MemoPass™ pourrait bien être la solution !

Le logiciel MemoPass™ se télé-installe en quelques instants sur n'importe quel PC multimédia équipé d'Internet Explorer et d'un microphone. Grâce à lui et à votre carte, vous retrouvez en un seul clic tous vos accès personnels.

Quelques réserves doivent cependant être formulées quant aux PC en "libre-service", dont les systèmes de sécurité n'autoriseront pas forcément l'installation du logiciel.

Comment ça marche ?

Étape 1

Mme Dupont, nouvelle cliente MemoPass™, se connecte sur le site

<http://www.memopass.com>. Sur la page d'accueil, elle clique sur le bouton "installer MemoPass".

Un peu de patience et un nouvel onglet "MemoPass" apparaît sur la page de son navigateur, tandis qu'une boîte de dialogue l'informe que l'installation est terminée !

Étape 2

Grâce au nouveau menu interactif "MemoPass", désormais intégré à son navigateur, Mme Dupont a toutes les informations utiles sur le produit et son mode d'emploi. Elle doit justement réserver un billet d'avion sur le site www.voyages.com où elle a un compte personnel sécurisé. Elle se connecte donc sur le site et, comme c'est la première fois qu'elle utilise MemoPass pour y accéder, elle rentre manuellement les identifiants habituels. La boîte de dialogue lui propose alors d'ajouter ce login à sa liste privée.

Étape 3

Pour associer son compte à sa carte MemoPass, Mme Dupont doit placer sa carte près du microphone et presser le bouton. La carte émet un petit sifflement, signe que la séquence a bien été émise.

Étape 4

A ce stade ultime, Mme Dupont peut compléter la description de son compte,

ainsi que choisir ou non d'ajouter un code PIN à 4 chiffres.

L'opération n'a pris en tout et pour tout que quelques minutes et, désormais, Mme Dupont n'aura plus qu'à utiliser sa carte pour accéder à son site favori, en toute confidentialité !

Il est important de savoir que la configuration minimale requise est la suivante :

- PC IBM ou compatible, équipé :**
- d'un microprocesseur Pentium® ou équivalent,
 - de 32 Mo de mémoire RAM,
 - d'une carte son et d'un microphone,
 - de Windows® 95/98/NT/2000/XP,
 - d'Internet Explorer 5,
 - d'une connexion Internet,
 - 1 Mo d'espace disque.

Ces exigences sont à prendre au sens strict, le logiciel pouvant très bien refuser de s'installer sur les configurations un peu "justes" ou volontairement équipées d'un navigateur "concurrent".

C'est d'ailleurs une tendance générale parmi les applications actuelles que de traiter par le mépris les systèmes vieux de seulement quelques années (486 sous Windows 95, par exemple), pourtant très suffisants pour bien des usages éminemment "sérieux".

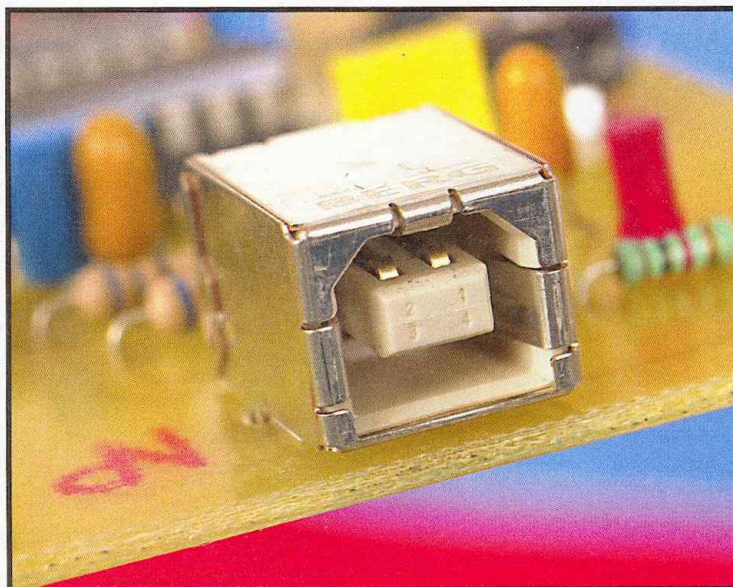
La responsabilité en incombe rarement à leurs créateurs, mais plutôt aux outils de développement (en général récents !) qu'ils utilisent. Certains "générateurs d'installation", en particulier, semblent avoir été insidieusement conçus pour encourager le renouvellement du parc de PC, au grand bénéfice des fournisseurs d'ordinateurs et de systèmes d'exploitation. On ne peut que déplorer que même des applications relativement peu exigeantes en ressources système se coupent ainsi d'une catégorie de machines fort populaires chez nos lecteurs.

Nous savons bien, pourtant, que ceux-ci ne sont guère disposés à se laisser forcer la main pour changer de PC...

P. GUEULLE

Développement USB

Depuis plusieurs années, nous vous avons proposé dans "Interfaces PC" ainsi que dans "Électronique Pratique" une multitude de montages à connecter sur l'interface série ou sur l'interface parallèle de l'ordinateur. Si ces interfaces ont encore quelques beaux jours devant elles, il ne faut pas perdre de vue l'évolution technologique actuelle qui va voir à terme leur disparition.



Il suffit de regarder la connectique des périphériques : depuis quelques temps, des périphériques qui se branchaient de façon spécifique sur le port parallèle (imprimantes, scanners, systèmes de sauvegarde,...) se sont vus attribuer une double connectique parallèle/USB. Aujourd'hui, c'est essentiellement de l'USB que l'on trouve. Seules les imprimantes font encore de la résistance. Lorsque le parc des PC sera suffisamment rajeuni, il sera difficile de trouver un PC neuf avec un port parallèle ou un port série (cela commence à être le cas sur les nouveaux portables). Ces considérations, ajoutées à l'indéniable attrait technologique de l'USB, ont décidé l'auteur à proposer dans ce numéro un système complet de développement USB. Cet ensemble est constitué de quatre articles :

Celui-ci qui offre une description minimale des spécifications USB que l'on doit connaître pour aborder sereinement les réalisations proposées.

Le deuxième décrit une carte de programmation pour 68HC908, le microcontrôleur qui nous permettra de nous brancher sur l'USB.

Dans le troisième nous réaliserons une carte d'expérimentation fournie avec un logiciel pour faire nos pre-

mières manipulations. Le dernier est une application concrète : un thermomètre que l'on pourra réaliser sur la carte d'expérimentation ou de façon définitive sur le circuit imprimé proposé.

Les bases de l'USB

Soyons clairs dès le début : loin de nous l'idée de vouloir décrire, en long, en large et en travers la norme USB. Primo, on n'en aurait pas la place dans ces colonnes, secundo, cela ferait fuir même les plus téméraires de nos lecteurs. Il s'agit ici de donner plutôt quelques principes élémentaires qui permettront à tout un chacun de se lancer dans cette nouvelle technologie et de réussir les montages proposés.

Ce sigle USB que l'on voit partout signifie Universal Serial Bus (on devrait donc éviter de parler en français du bus USB car il y a redondance!). Comme son nom l'indique, la transmission d'information se fait de façon sérielle, autrement dit les différents bits qui constituent les octets d'informations à transmettre se succèdent les uns derrière les autres. Le lecteur habitué des montages Interfaces PC pensera aussitôt : cela me rappelle le port série et la norme RS232.

En fait, la communication USB est bien différente de la communication RS232 : sur un port série du PC (par exemple COM1), on ne peut connecter qu'un seul périphérique de type série (par exemple, un modem ou une carte de programmation, etc.) et, ceci, avec un câble constitué de 9 fils. Sur un port USB, on peut connecter jusqu'à 127 périphériques USB fonctionnant simultanément et avec un câble constitué de 4 fils seulement ! Voyons comment cela fonctionne.

Le fonctionnement du bus est géré par ce que les Anglo-saxons appellent "the host" très souvent traduit en français par l'hôte, c'est à dire celui qui accueille. L'auteur se demande si cette traduction n'est pas trop "immédiate" et préférerait voir le terme "d'animateur" qui se trouve être l'autre traduction du mot "host" dans le monde du travail de la télévision. Prenons une analogie : un animateur se trouve dans un bus et s'adresse aux personnes présentes. En rentrant dans le bus, chaque personne s'est vue réclamer une fiche avec son nom, son prénom et ses qualités. Tout le monde s'installe et attend tranquillement. Notre animateur souhaite demander à l'une d'entre elles en particulier de pousser sa chansonnette...(vaste programme !) : "Monsieur Dupond Jean, voudriez-vous nous chanter Le clair de lune à Maubeuge ?". Tout le monde dans le bus a entendu la question. Madame Durand a pensé "Je ne m'appelle pas Dupond Jean". Monsieur Dupond Pierre en a fait de même. Mr Dupond Jean a compris : ce message est pour moi ... et il envoie sa chanson !

Vous avez compris cette petite histoire, alors vous avez compris le fonctionnement de l'USB !

Lorsqu'un matériel USB ("USB device" en anglais) se connecte sur le bus, l'animateur ("host") réclame au matériel de se décrire (au passage cela signifie que le périphérique

Le matériel nécessaire :

- un PC avec un port USB libre. Système d'exploitation : tous nos essais ont été réalisés sous Windows 98 Seconde Edition.
- un HUB USB disposant d'une alimentation autonome (ex : modèle 4 ports de la marque Sitcom (www.sitecom.com)) disponible chez CONRAD
- un ou plusieurs cordons USB type A/B (longueur selon la distance entre le HUB et la carte réalisée : dans bien des cas, 1 mètre devrait suffire)
- prévoir le CDRom d'installation de Windows à portée de main car il sera réclamé

Sites Internet :

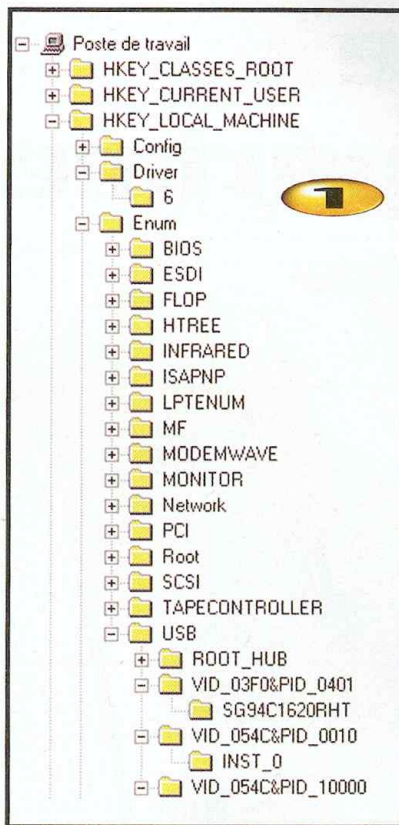
- www.usb.org (le site officiel de l'USB)
- www.pemicro.com (pour télécharger le logiciel de programmation du 68HC908JB8 : "ICS08JB Software for 68HC908JB8"). A partir de ce site, vous pourrez également obtenir la documentation relative à ce microcontrôleur.

USB dispose d'un minimum "d'intelligence", ce qui nécessite un microcontrôleur dédié : les avantages matériels de l'USB se paient par une gestion logicielle plus complexe que celle d'un port série ou parallèle). Au sein de cette description, il y a notamment deux numéros importants : le VID ou Vendor ID (Identifiant Vendeur) et PID ou Product ID (Identifiant Produit) (à ne pas confondre avec un autre terme nommé PID pour Packet ID).

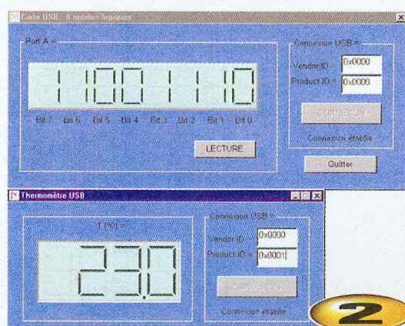
Toute société désirant développer des produits USB doit disposer d'un numéro personnel : le VID. Il est codé sur deux octets. Pour obtenir ce numéro unique, il suffit de s'adresser à l'organisation qui gère la norme USB en lui envoyant quelques 1500\$ pour frais divers... Cela commence fort !

Une fois votre VID obtenu, vous disposez de 65535 identifiants produit (PID) puisque ce PID est lui aussi codé sur 2 octets. Vous pourrez donc concevoir 65535 montages USB différents (l'auteur se sera mis en retraite avant d'atteindre ce nombre fatidique). Le but de ces identifiants est, bien sûr, d'éviter les conflits entre les différents périphériques USB présents (du genre tout le monde se met à chanter le Clair de Lune à Maubeuge en même temps...).

Si, comme l'auteur, vous n'avez pas 1500\$ en poche mais que vous avez quand même envie de faire de l'USB, il va bien falloir trouver une solution : nous vous en proposons une, pas très élégante certes, mais tout à fait fonctionnelle : squatter un VID ! Il ne s'agit pas pour autant de prendre n'importe quel numéro. Lors de la connexion, le périphérique s'identifie. Windows cherche alors dans sa base de registre si ce couple VID/PID est présent. S'il l'est, c'est que ce périphérique a déjà été connecté un jour sur ce système. Il charge alors le pilote nécessaire au bon fonctionnement. S'il ne le trouve pas, il lance une boîte de dialogue "Ajout de nouveau matériel" et réclamera disquette ou CD d'installation. A la fin de cette procédure, le couple VID/PID se trouve inscrit dans la base de registre. A la prochaine connexion, le pilote de périphérique sera automatiquement chargé. L'auteur a choisi d'utiliser le VID 0000. Les PID seront croissants dans l'ordre de parution des montages. Ainsi, la carte d'expérimentation aura le PID 0000 et le thermomètre le PID 0001.



Pour savoir quels sont les couples VID/PID inscrits dans la base de registre, faire Démarrer, Exécuter et taper la commande Regedit. On est dans l'éditeur de la base de registre. Pas d'inquiétude : on ne fera que lire son contenu. Développer l'arborescence au niveau de "HKEY_LOCAL_MACHINE", puis "ENUM", puis "USB" : vous voyez apparaître ces différents couples (figure 1). Si les VID/PID choisis par l'auteur ne sont pas inscrits, alors vous pouvez sans crainte les utiliser. Sinon, vous devrez changer leur valeur dans le listing source du programme du microcontrôleur et dans la fenêtre du programme Windows fourni. Ces valeurs sont en hexadécimal : préfixe 0x (figure 2). Le seul problème est celui de l'installation future de produits USB commerciaux : il ne faudrait pas que le VID/PID soit identique à un couple utilisé par nos manipu-



lations. Pour cela, il suffit d'aller sur le site www.usb.org, à l'onglet Members, où l'on peut avoir la liste des membres inscrits à l'organisation. On sélectionne le nom d'une compagnie et le site nous indique alors son VID (attention il est donné en décimal). Si on avait, par malchance, choisi le VID d'une compagnie, il suffirait avant d'installer ce nouveau produit, d'aller effacer de la base de registre les VID/PID de notre matériel auquel on affecterait alors un autre couple VID/PID. Ceci dit, en gardant le VID 0000 on ne devrait pas avoir de problème sauf si on a déjà fait des essais sur l'USB avec ce VID. On se contentera alors de changer le PID.

Côté matériel, l'auteur vous conseille fortement l'achat d'un HUB USB disposant de sa propre alimentation qui vous permettra de connecter plusieurs montages en même temps. Situé sur la table de travail, il facilite les branchements. De plus en choisissant un HUB avec LED de visualisation, vous pourrez tout de suite voir s'il y a un problème : en cas de surcharge de courant, le HUB déconnecte la prise incriminée et la LED de visualisation s'éteint. Un message Windows apparaît simultanément à l'écran vous indiquant alors de débrancher le périphérique incriminé.

Côté connectique : la norme prévoit deux types de connecteurs : le type A, de forme plate, rectangulaire que l'on trouve sur le PC ainsi que sur le HUB, et le type B que l'on trouve sur le périphérique. On aura donc besoin d'utiliser des câbles de type A/B pour relier nos montages au HUB ou au PC. Tous les montages proposés par l'auteur utiliseront donc une embase USB de type B.

Côté logiciel, la société P&E Micro, qui fournit gracieusement sur son site le logiciel de programmation pour le microcontrôleur que l'on utilisera (68HC908JB8), livre en même temps deux listings sources : un pour le microcontrôleur et l'autre pour le PC (Visual C++ ou Delphi). L'auteur a réutilisé, en grande partie, le programme du microcontrôleur mais a préféré écrire ses propres programmes Windows.

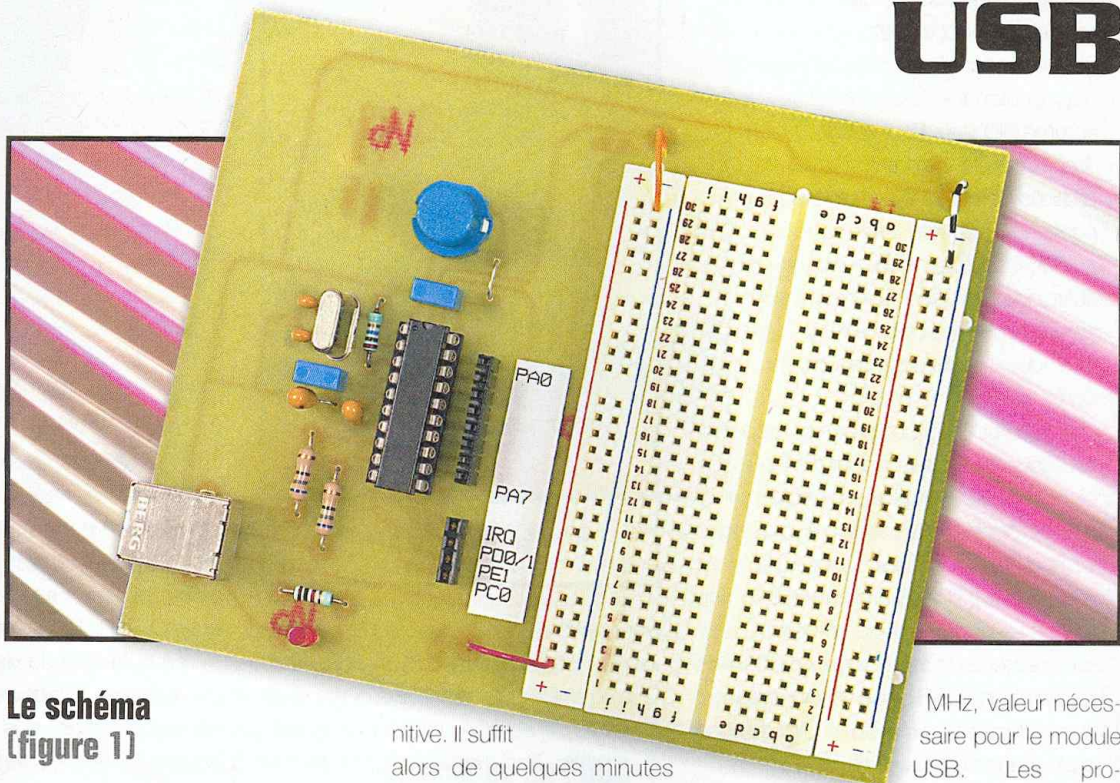
Pour le lecteur, il n'y aura pas de souci de programmation puisque tout sera fourni dans chaque montage.

Allez ! Tout le monde dans le BUS ! (*)

V. LE MIEUX

*(Bus Universel Série)

Carte d'expérimentation USB



Le schéma (figure 1)

L'auteur a repris le principe qu'il avait adopté pour la carte d'expérimentation pour 68HC11 (n°215 juin 97) et qui a rendu, et rend encore, de bons et loyaux services à un grand nombre de lecteurs. Ce principe, on ne peut plus simple, est le suivant : laisser toutes les lignes d'entrée/sortie du microcontrôleur libres en les reliant à de la barrette femelle placée en vis à vis d'une plaquette d'expérimentation sans soudure. Seuls les circuits d'alimentation de reset ainsi que l'oscillateur sont implantés de façon défi-

nitive. Il suffit alors de quelques minutes pour implanter le reste du montage sur la plaquette.

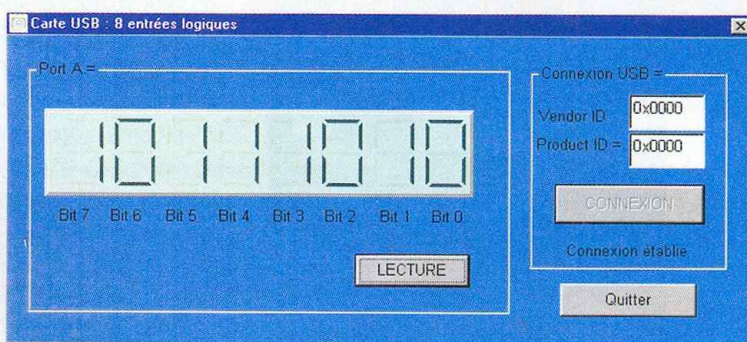
La particularité réside, bien sûr ici, dans la connexion USB : l'alimentation en 5V de la carte est réalisée par le port USB. Pour vérifier la présence de cette tension d'alimentation, on a placé une LED (D₁ avec sa résistance de protection. Les deux lignes D+ et D- du HC908 sont reliées à ces mêmes lignes D+ et D- de l'USB par l'intermédiaire des résistances R₂ et R₃.

Côté oscillateur, on ne pourra pas changer la valeur du quartz de 6

MHz, valeur nécessaire pour le module USB. Les programmes réalisés devront se satisfaire de cette fréquence. Pour rappel, la fréquence interne du HC08 est moitié de celle du quartz, soit 3 MHz ici. Le bouton poussoir K₂ a été ajouté pour une éventuelle remise à zéro manuelle du microcontrôleur.

Réalisation (figures 3 et 4)

La réalisation pratique ne pose aucun problème technique. On veillera à l'orientation de la LED, des condensateurs polarisés, du bouton-poussoir et du support de circuit pour IC. Pour l'implantation du connecteur USB de type B, il est IMPERATIF d'insérer et de souder les picots de fixation du connecteur dans les deux trous prévus à cet effet. Sinon, à la suite des branchements et débranchements répétés du câble USB, l'intérieur du connecteur va bouger par rapport à l'enveloppe métallique (qui se trouve reliée à la



1 Copie d'écran du logiciel

Maintenant que nous sommes en mesure de programmer le 68HC908, il ne reste plus qu'à l'essayer dans le domaine pour lequel il a été conçu, à savoir la communication USB. Comme son nom l'indique, cette carte va vous permettre de faire vos propres expérimentations ou d'essayer, avant réalisation définitive, les montages USB que nous vous proposerons.

masse par l'intermédiaire du câble USB). Or l'une des deux broches arrière de ce connecteur est le +5V venant du PC. On risquerait alors un court-circuit entre le +5V et la masse !

On a choisi une plaquette d'essai de faibles dimensions et autocollante pour les expérimentations. Sur le typon, on a reproduit les connexions de la plaquette d'expérimentation ce qui permettrait, éventuellement, de réaliser une version définitive d'un montage que vous auriez expérimenté, simplement en gravant un nouvel exemplaire de ce typon.

On repérera les lignes du HC08 disponibles sur les barrettes femelles de la façon suivante : Sur le connecteur K₁, on trouve, de gauche à droite, les lignes PC0, PE1, PD0/1 et IRQ/ tandis que sur le connecteur K₃ on trouve, de gauche à droite, les lignes PA7 à PA0.

Le lien avec la plaquette d'expérimentation peut se faire simplement avec du fil téléphonique monobrin.

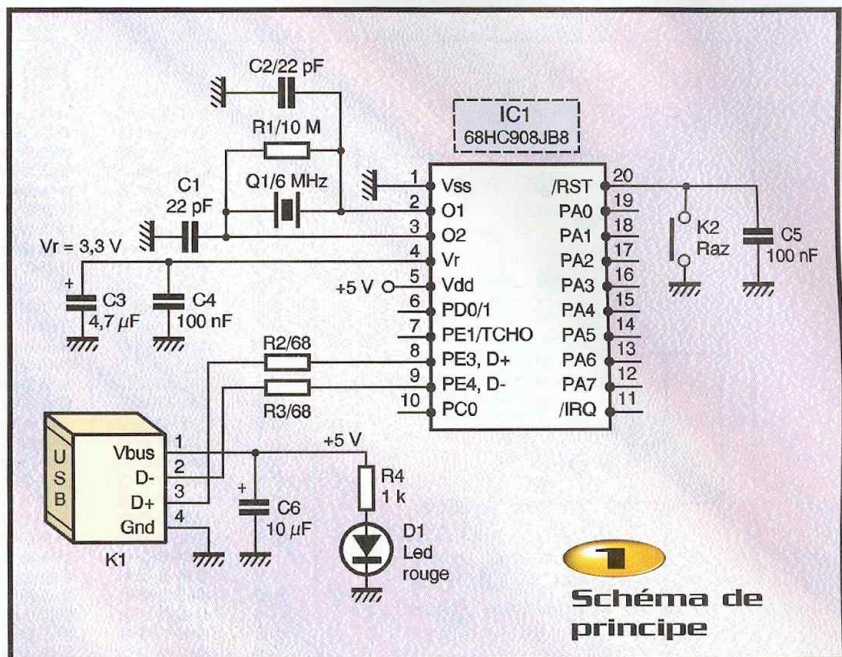
On reliera également la plaquette aux trois lignes d'alimentation : +5V, +3,3V et masse (0V). Ces trois tensions sont repérées par un marquage sur le cuivre du typon. Sur le prototype réalisé, l'auteur a choisi un fil rouge pour le 5V, un orange pour le 3,3V et un noir et blanc pour la masse.

La masse de cette plaquette se retrouve connectée à la masse du PC par l'USB et donc normalement à la Terre (sauf dans le cas d'un PC portable).

Vérifier l'absence de coupures ou de pontages involontaires de soudure avant de passer à la suite.

Utilisation

- 1) Lancer le programme "Setup.exe" du répertoire CarteUSB. A la fin de l'installation, fermer tous les programmes.
- 2) Dans le dossier créé à l'installation (C:\Program files\Wim\CarteUSB), vous trouverez le fichier CarteUSB.S19. Programmer un 68HC908JB8 comme indiqué dans l'article précédent avec ce fichier.
- 3) Insérer le 68HC908 programmé sur la CarteUSB (attention au sens !)
- 4) Connecter le câble USB de type A/B à la carte d'un côté et au HUB (à défaut le PC) de l'autre.
- 5) Si tout a été réalisé correctement, la LED s'est allumée et le PC est sorti de sa



torpeur en ouvrant une boîte de dialogue "Assistant Ajout de nouveau matériel", indiquant qu'il recherche un pilote de périphérique pour une interface utilisateur USB. Cliquer sur suivant.

6) Dans la nouvelle boîte de dialogue, cliquer sur "Lecteur de CD-ROM". Insérer le CD-ROM Windows 98 SE et attendre que le CD se charge dans le lecteur ; puis cliquer sur Suivant.

7) Dans la troisième boîte de dialogue, vous verrez apparaître une indication du genre "Emplacement du périphérique : C:\Windows\INF\HIDDEV.INF". Cliquer sur suivant.

8) Si tout s'est bien passé, on termine alors avec une quatrième boîte de dialogue : il ne reste plus qu'à cliquer sur Terminer.

9) Lancer le programme CarteUSB.exe. Si vous n'avez pas eu à changer les VID

et PID dans le programme du HC08, alors vous garderez les valeurs proposées ici (0x0000 et 0x0000).

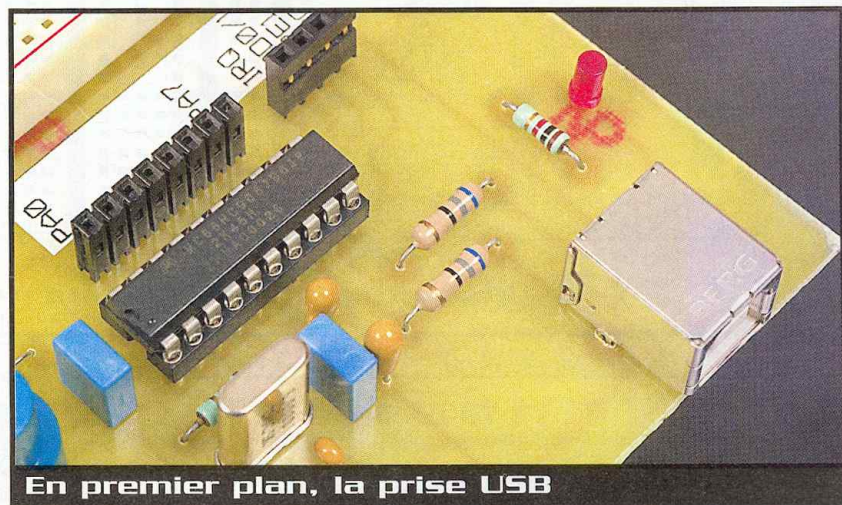
10) Cliquer sur le bouton Connexion. Une boîte de dialogue vous rappelle que la carte doit être connectée à l'USB.

11) Normalement, la boîte de dialogue suivante vous informe que la carte a été détectée.

12) En cliquant sur le bouton lecture, vous aurez l'affichage de l'état des 8 lignes du port A soit tout à 1 si rien n'est connecté sur ces lignes.

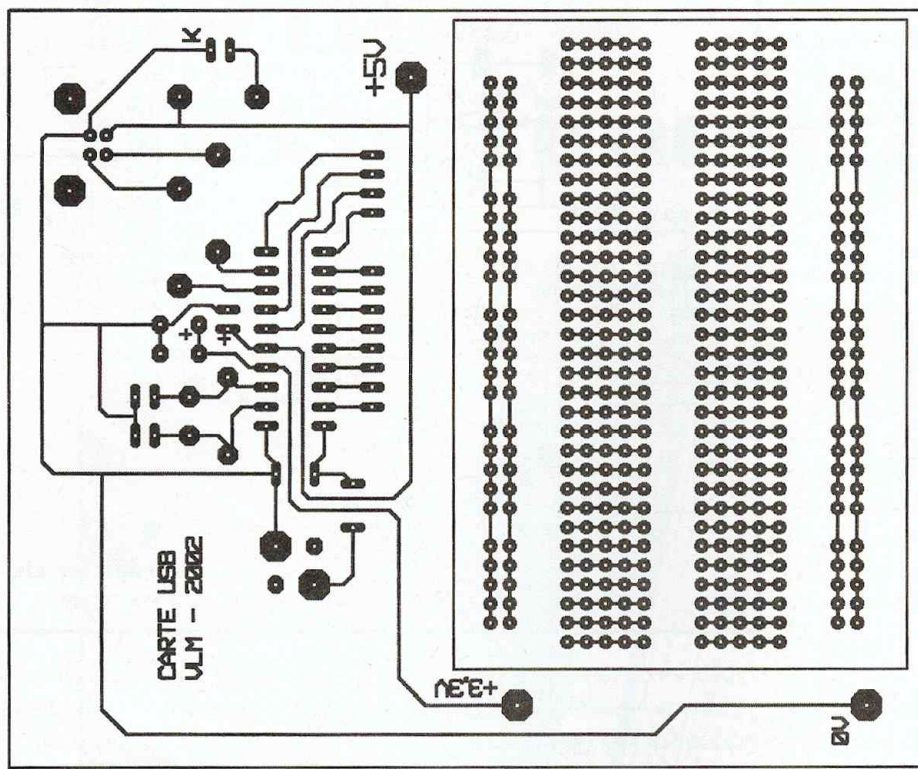
13) Relier l'une ou l'autre de ces 8 lignes à la masse à l'aide d'un câble monobrin puis cliquer de nouveau sur lecture. Dans l'afficheur, on verra l'indication 0 pour les lignes à la masse.

Rappel important : les lignes d'entrée/sortie du HC908 ne supportent pas plus de 3,3V : veillez donc à ne pas confondre

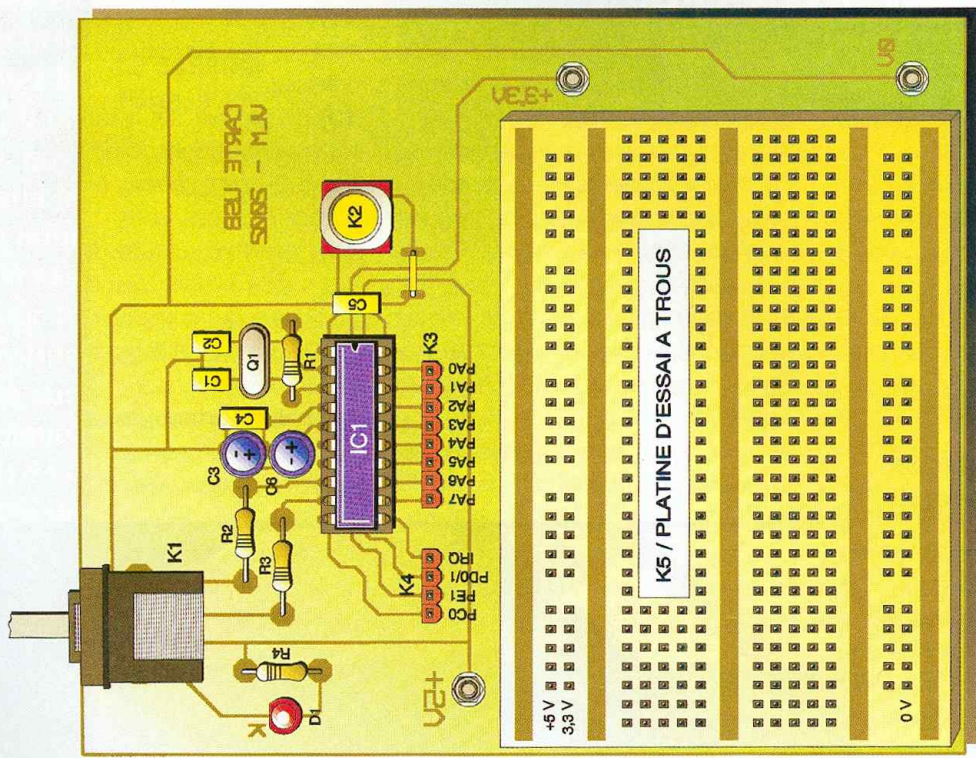


Nomenclature

- IC₁ :
68HC908JB8JP
(Farnell)
- Q₁ : quartz 6 MHz
- D₁ : LED rouge
3 mm
- C₁, C₂ : 22 pF
céramique
- C₃ : 4,7 µF tantale
- C₄, C₅ : 100 nF
type MKT
- C₆ : 10 µF tantale
- R₁ : 10 MΩ
- R₂, R₃ : 68 Ω
- R₄ : 1 kΩ
- K₁ : embase USB
type B pour
circuit imprimé
- K₂ : bouton-
poussoir type D6
- K₃, K₄ : barrettes
sécables femelles
- Plaque
d'expérimentation
sans soudure :
Craft type II 390
contacts
(Conrad)



3 Tracé du circuit imprimé



4 Implantation des éléments

la ligne d'alimentation +5V et celle à 3,3V sur la plaquette d'expérimentation. Puisque tout fonctionne parfaitement, l'auteur vous conseille de protéger le dessous du circuit imprimé par un vernis isolant ...

il y a tellement de conducteurs métalliques qui traînent sur nos plans de travail ! Le montage suivant, Thermomètre USB, pourra être réalisé comme essai sur cette plaquette en reprogrammant, bien sûr, le

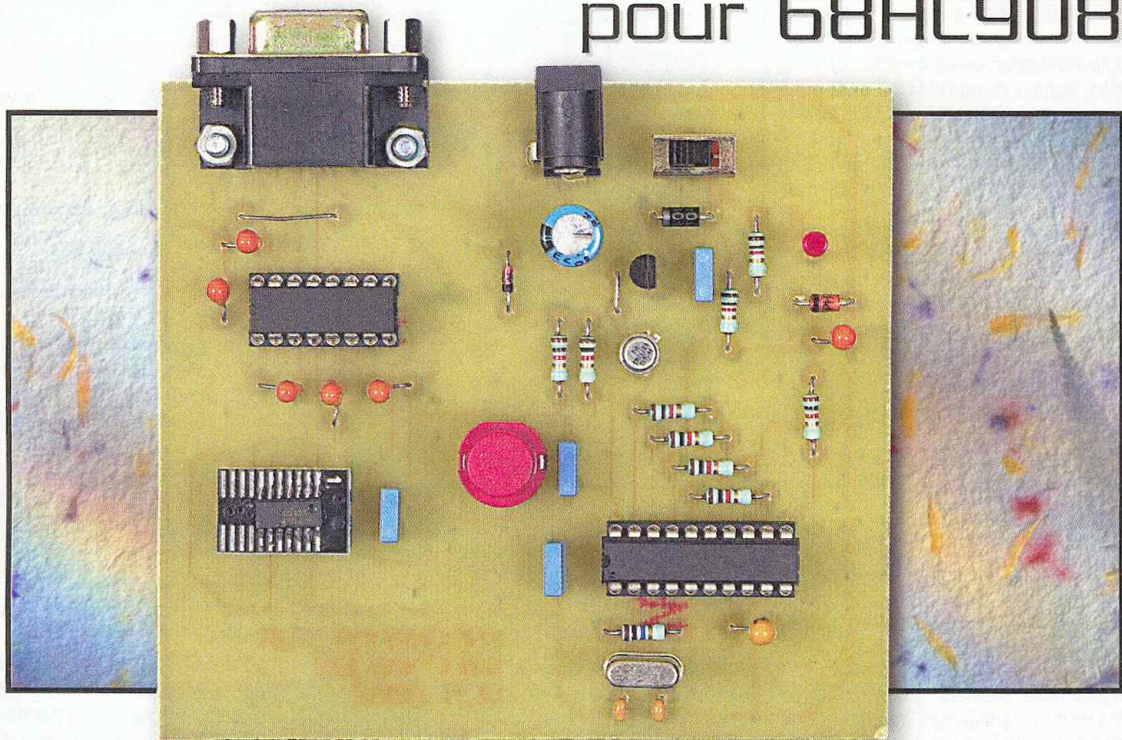
HC08 et en utilisant le programme Thermomètre USB.exe qui va avec.

Bonnes expérimentations (mais sans précipitation) !

V. LE MIEUX

Carte de programmation

pour 68HC908



L'article précédent nous a montré qu'un périphérique USB nécessite un microcontrôleur pour assurer le transfert d'informations entre lui et le PC. L'auteur s'est tourné vers le 68HC908JB8 pour différentes raisons : son prix abordable (de l'ordre de 7 Euros), l'existence d'un logiciel gratuit pour le développement, la bonne compatibilité entre les instructions du 68HC908 et celles du 68HC11 qui a été, et reste, le microcontrôleur de prédilection d'un grand nombre de lecteurs du magazine. Il faudra, bien sûr, le programmer d'où la nécessité de créer, pour l'occasion, une carte de programmation adéquate.

Le microcontrôleur MC68HC908JB8

Nous ne donnerons que les caractéristiques principales de ce microcontrôleur. Pour plus de détails, il faudra consulter le data book (fichier 9jb8r1.pdf disponible sur le site MOTOROLA). La **figure 1** donne sa structure interne.

Côté mémoire, ce microcontrôleur dispose de 256 octets de RAM (stockage temporaire de variables), 8 ko de mémoire flash pour le programme (elle est effaçable électriquement). 64 octets sont alloués aux registres de contrôle et aux registres d'état. Ces registres seront familiers aux habitués du 68HC11 ; une grande nouveauté cependant avec l'apparition de registres dédiés au module USB. La ROM Monitor contient le programme résident de communication entre le microcontrôleur et le PC pour la phase de développement.

Le 68HC908 doit être alimenté par

une tension continue stabilisée de 5,0V ; la consommation de base du circuit est d'environ 5mA. Il dispose par ailleurs en interne d'un régulateur de tension de 3,3V, la raison étant le respect de la norme USB. La ligne Vreg est une ligne de sortie de cette tension régulée. Elle pourra servir à alimenter quelques circuits externes pas trop gourmands car elle peut délivrer une vingtaine de mA ! Les lignes des ports d'entrée/sortie peuvent, elles aussi, fournir du courant (jusqu'à 10mA ou 25mA suivant les lignes), mais il faudra se souvenir qu'on ne peut pas faire circuler au total plus de 100mA à travers la ligne d'alimentation positive Vdd.

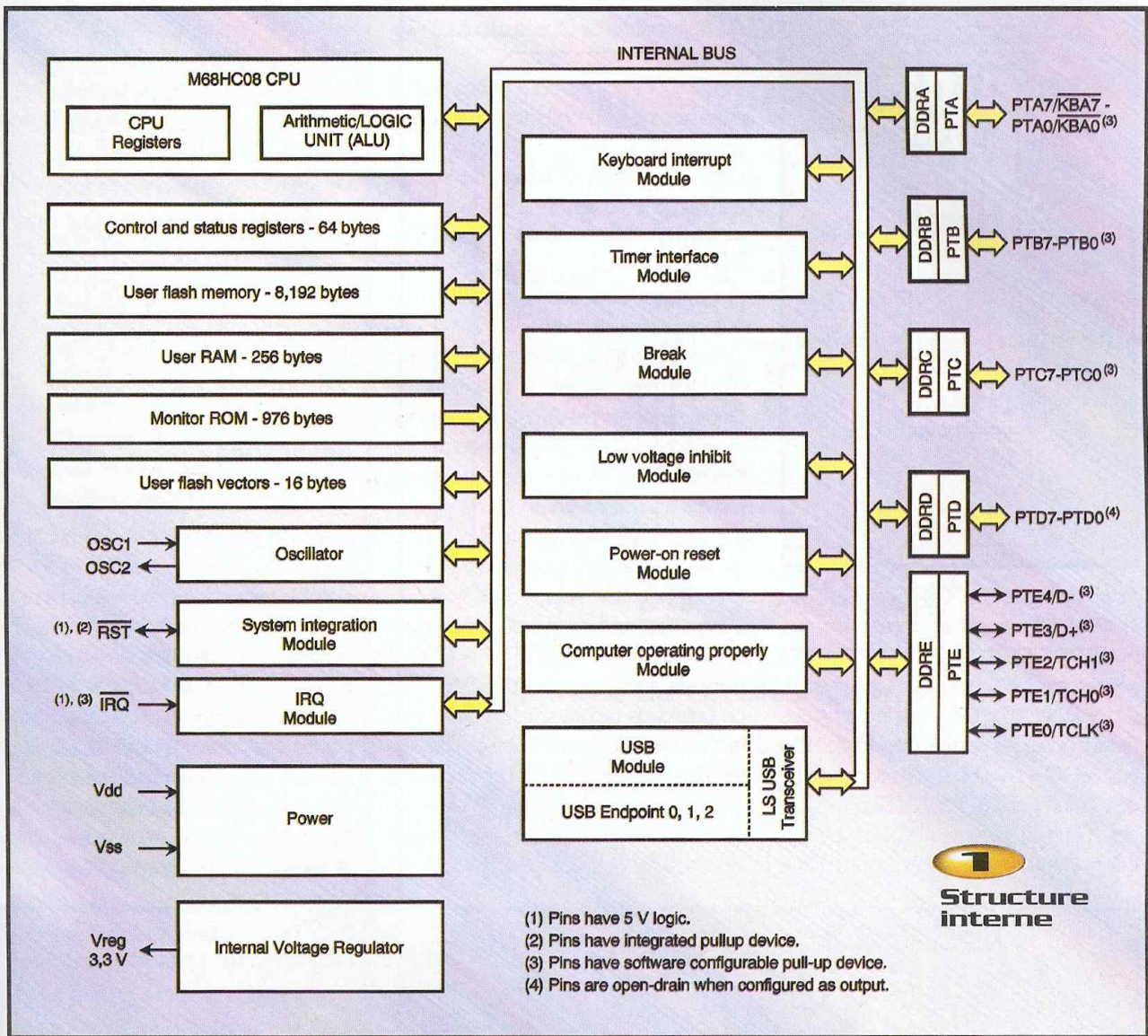
Attention : toutes les lignes de port sont en logique 3,3V exceptées la ligne de Reset (RST) et la ligne d'interruption (IRQ) qui elles sont en 5V. Il faudra donc veiller à ne pas appliquer sur ces lignes une tension supérieure à 3,3V lorsque ces lignes seront configurées en entrée.

La tension d'alimentation de 5V que nécessite le 68HC908JB8 pourra être fournie par le port USB du PC ou mieux par un HUB USB. Et voilà un des avantages des montages USB : dans un grand nombre de cas, on pourra se passer d'une alimentation externe, l'alimentation du montage étant fournie par le port USB. Exit les transformateurs, ponts de diode et compagnie, exit les adaptateurs secteurs. Des montages plus légers mais également plus sûrs (pas de 220V sur les platines) !

Le 68HC908JB8 existe en 3 versions. Les ressources internes sont les mêmes ; la différence vient du nombre de lignes d'entrée/sortie :

- le 68HC908JB8FB en boîtier QFP 44 broches (37 lignes E/S)
- le 68HC908JB8ADW en boîtier SOIC 28 broches (21 lignes E/S)
- le 68HC908JB8JP en boîtier DIP 20 broches (13 lignes E/S)

Bien que ce soit le moins fourni, c'est ce dernier que nous utiliserons dans nos premiers montages : Son



boîtier DIP20 permettra à un maximum de lecteurs de se lancer avec nous dans cette nouvelle technologie USB. On pourra se tourner plus tard vers une version supérieure.

La **figure 2** donne le brochage pour la version 68HC908JB8JP (DIP20) que l'on va mettre en œuvre. On appréciera la bonne disposition de toutes ses broches : en particulier les huit lignes du port A sont regroupées dans l'ordre et d'un même côté du boîtier.

Les instructions sont assez similaires à celles que l'on trouve avec le 68HC11. Signalons une nouveauté avec l'instruction MOV très répandue dans les autres familles de microcontrôleurs et qui fait son apparition ici. Elle permettra de remplacer par exemple la séquence LDAA / STAA que l'on pouvait écrire avec le 68HC11. Pour les lecteurs familiers de la programmation sur microcontrôleur, signalons que

toutes ces instructions sont décrites dans le data book précité. Passons maintenant à la description de la carte de programmation.

La carte de programmation

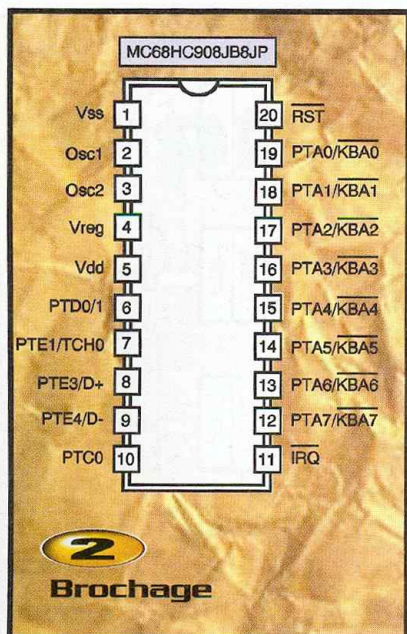
Principe (figure 3)

Il a été réalisé en tenant compte à la fois des informations fournies par MOTOROLA et des spécifications du logiciel de programmation utilisé (téléchargeable sur le site de P&E Microcomputer Systems). La communication entre le PC et le 68HC908 se fait par l'intermédiaire du programme "Monitor" résidant dans la ROM du microcontrôleur. Le 68HC908 ne peut rentrer dans le mode monitor qu'après une remise à zéro de mise sous tension ("POR" : power on reset). Ceci implique que la tension d'alimentation soit, au préalable, descendue en des-

sous de 0,1V : concrètement, il faut donc couper l'alimentation puis la remettre. Suite à ce "POR", différentes possibilités permettent l'entrée dans le mode monitor. Celle qui laisse le moins de contraintes sur le contenu de la ROM mais qui en impose par contre quelques-unes sur l'état des lignes du microcontrôleur est celle que nous avons retenue :

- ligne IRQ/ au niveau Vdd + Vhi soit (5,0 + 3,3)V,
- ligne 0, 1 et 3 du port A au niveau 1 (soit 3,3V),
- ligne 2 du port A au niveau 0.

Le quartz devra être de 6 MHz (ce qui donne une fréquence de bus de 3 MHz). Dans ces conditions, le 68HC908 pourra converser avec le PC à la vitesse de 9600 bauds et, ceci, sur sa seule ligne PA0 ! Pour réaliser ce tour de passe-passe, cette ligne PA0 est montée en OU câblé et nécessite, de ce fait, une résis-



tance de rappel (R_2). On se souvient que le MAX232 permet la conversion des niveaux RS232 ("1" = environ -10V et "0" = environ +10V) en niveaux logiques TTL ("1" = 5V et "0" = 0V). Pour le port A, les niveaux logiques admissibles sont : "1" = 3,3V et "0" = 0V. D'où l'utilisation du quadruple tampon de bus 74125. Celui-ci devra être de la famille LCX qui permet cette interface entre les logiques 3V et

5V. Petit inconvénient, ces circuits n'existent qu'en CMS.

La configuration des deux portes permet cette communication bidirectionnelle sur un seul fil.

Côté alimentation, un adaptateur secteur délivrera une tension continue de 12V. Un régulateur intégré (IC₄) permettra l'alimentation en 5V du microcontrôleur à programmer ainsi que le MAX232. Pour obtenir la tension ($V_{dd} + V_{hi}$) sur la ligne d'interruption \overline{IRQ} (nécessaire à l'entrée dans le mode monitor), on utilise une diode zéner de 8,2V (D_4). Étant donné qu'en amont se trouve une diode de protection contre les inversions de polarité (ce qui rajoute environ 0,7V de seuil), il est impératif que l'adaptateur secteur délivre une tension supérieure à 9V d'où le choix des 12V évoqué ci-dessus.

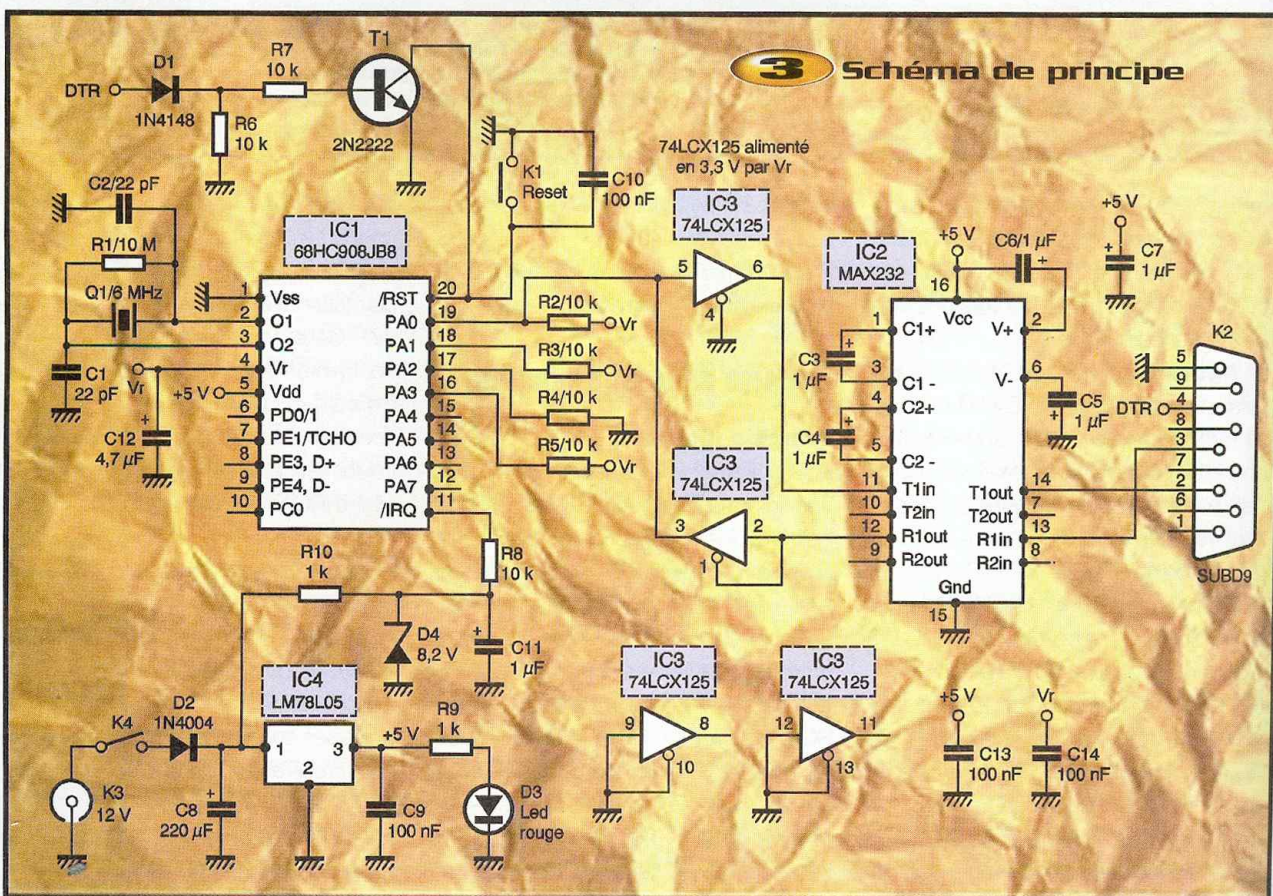
L'oscillateur est réalisé de façon classique autour d'un quartz de 6 MHz et n'appelle aucun commentaire particulier. Le logiciel de programmation utilisé permet un reset du microcontrôleur par l'intermédiaire de la ligne DTR ce qui donne le petit montage autour de T_1 utilisé en commutation pour décharger C_{10} lorsque le Reset est souhaité. (Remarque : ne

pas s'étonner de l'absence d'une résistance de rappel entre V_{dd} et la ligne de reset. Cette résistance existe : elle est intégrée sur la puce). L'association de la diode D_1 et de la résistance R_6 permet de ramener le nœud R_6 - R_7 à 0V lorsque DTR est négative.

Un bouton poussoir (K_1) a été ajouté pour un éventuel Reset manuel. L'auteur n'a jamais eu à s'en servir dans la pratique. Après ces quelques considérations théoriques, nous pourrions passer à la réalisation pratique.

Réalisation

Elle ne doit poser aucun problème particulier. On sera satisfait de voir que cette version du 68HC908 en boîtier DIP20 simplifie considérablement la gravure du circuit imprimé. Après cette étape, on percera au bon diamètre les différents orifices. Il ne restera plus qu'à implanter les différents composants en commençant par les deux straps que l'on pourra réaliser avec des queues de résistances. On veillera au sens des composants polarisés (condensateurs chimiques, diodes ainsi que supports de circuits intégrés).



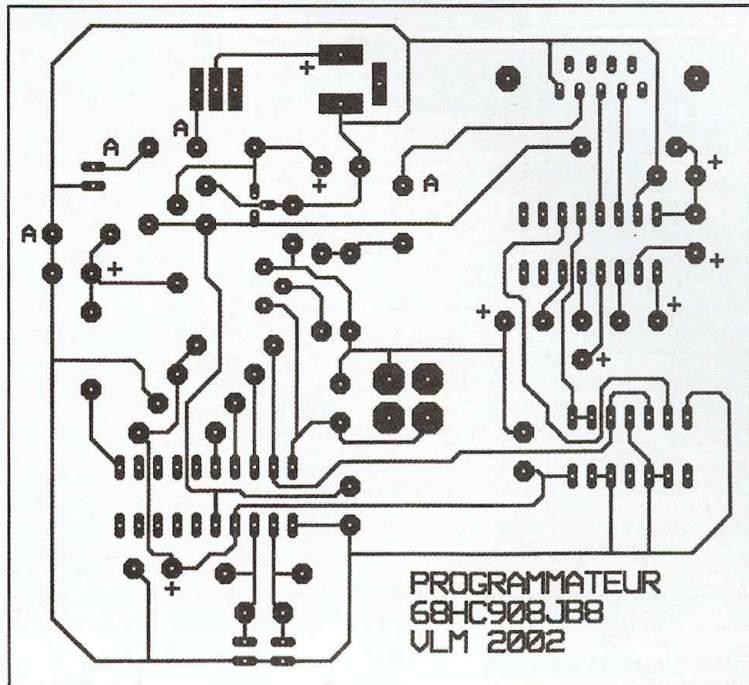
Nomenclature

- IC₁ : 68HC908JB8JP - boîtier 20 broches (en prévoir plusieurs) (Farnell)**
IC₂ : MAX 232 (Farnell)
IC₃ : 74LCX125 (ne pas changer de référence !) + adaptateur S014 vers DIL14 (Farnell)
IC₄ : LM78L05 (Farnell)
Q₁ : quartz 6 MHz
D₁ : 1N4148
D₂ : 1N4004
D₃ : LED rouge 3 mm
D₄ : diode zéner 8,2V
T₁ : transistor 2N2222
R₁ : 10 M Ω
R₂ à R₉ : 10 k Ω
R₉, R₁₀ : 1 k Ω
C₁, C₂ : 22 pF céramiques
C₃ à C₇, C₁₁ : 1 μ F tantale
C₈ : 220 μ F/25V chimique radial
C₉, C₁₀, C₁₃, C₁₄ : 100 nF MKT
C₁₂ : 4,7 μ F tantale
K₁ : bouton poussoir type D6
K₂ : connecteur subd9 femelle soudé pour circuit imprimé
K₃ : embase pour connecteur basse tension
K₄ : interrupteur miniature pour circuit imprimé
1 bloc secteur délivrant du 12V continu stabilisé (pôle positif sur la partie externe de la fiche)
1 câble DB9 mâle/femelle de type "droit" (câblé fil à fil)

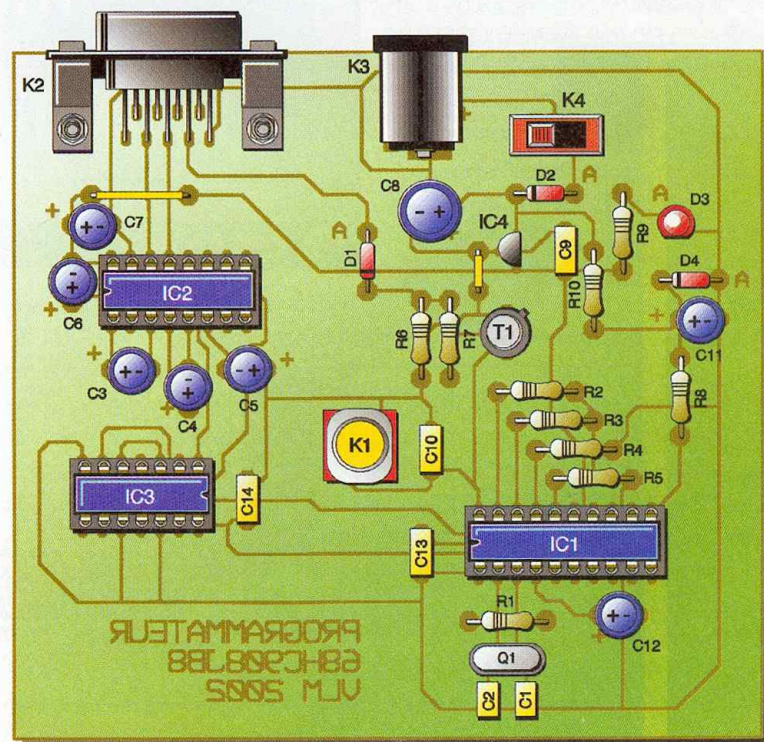
Pour le circuit 74LCX125 (IC₃) qui est de type CMS, l'auteur a fait le choix d'une implantation sur un adaptateur S014 vers DIL14. Cela augmente de quelques e le coût de la carte, coût qui reste cependant très minime. En contrepartie, la réalisation de la carte s'en trouve grandement facilitée.

Pour souder le 74LCX125 : bien repérer les pattes 1 du circuit et de l'adaptateur ; enfoncer l'adaptateur dans une plaque d'expérimentation, ce qui lui donne une bonne stabilité ; souder les 14 pattes du 74LCX125 en s'aidant d'une loupe et d'un fer à souder à pointe fine.

Avant d'implanter les différents circuits sur leur support, mettre la platine sous tension et vérifier le bon allumage de la LED



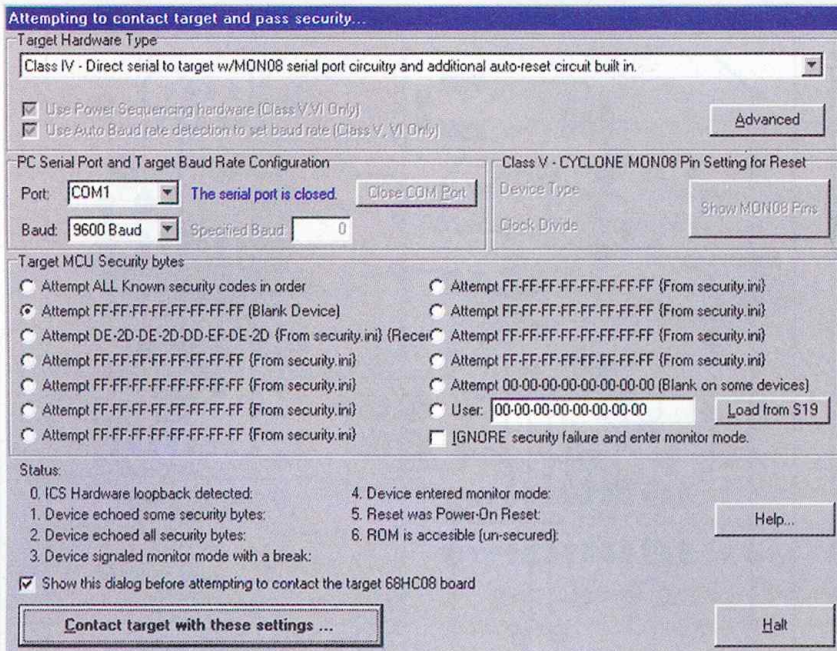
4 Tracé du circuit imprimé



5 Implantation des éléments

ainsi que l'existence du 5V là où l'on s'attend à le trouver (Cf. schéma théorique). Couper l'alimentation et implanter les circuits. Remettre l'alimentation en route et vérifier la présence d'une tension voisine de 3,3V sur la patte 4 Vreg du HC908 ainsi que sur la patte 14 du 74LCX125

(pour ces mesures, le "fil noir" du voltmètre sera à la masse, par exemple sur la patte 1 du HC908). Avec un fréquencemètre, on pourra vérifier sur la patte 3 du HC908 une tension de fréquence 6 MHz. Il ne reste plus qu'à apprendre les commandes du logiciel de programmation.



6 Vue d'écran

La programmation

1) Relier la carte de programmation à un port série du PC (par exemple COM1) à l'aide d'un câble DB9 mâle/femelle de type "droit" (câblé fil à fil).

2) Alimenter la carte : la LED doit s'allumer.

3) Lancer le logiciel winide32.exe (qui doit se trouver en C:\PEMICRO\ics08\jbz\winide32.exe si vous avez accepté les options par défaut lors de l'installation du programme).

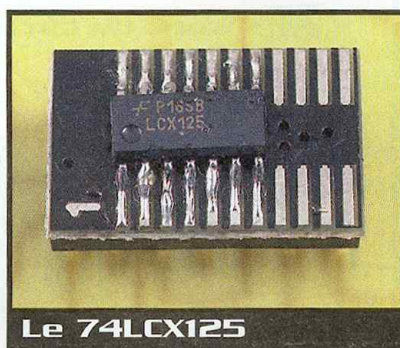
4) Cliquer sur la troisième icône à partir de la gauche ("Programmer (EXE2)). Dans la petite boîte de dialogue qui s'ouvre ("Confirming command line parameters"), à la rubrique Parameters, il faut taper si ce n'est déjà fait NODTRADD et cliquer sur OK.

5) Dans la boîte de dialogue qui s'ouvre ("Attempting to contact target and pass security...", configurer les différentes options comme indiqué en **figure 6**.

On ne changera que la valeur du port série si on a connecté la carte sur un autre port que le COM1 (Le logiciel est supposé accepter les ports série de COM1 à COM8 ! L'auteur ne l'a essayé que sur les deux premiers).

6) Cliquer sur le bouton "Contact target with this settings" (Ce qui signifie contacter la cible (le 68HC908) avec ces réglages).

7) Si tout c'est bien passé, on verra dans la fenêtre d'état ("Status Window"), située en bas de l'écran, les indications "Opening COM1 at 9600 Baud ... Opened" et



"Attempting pin reset of HC08 device ... Success".

8) La commande "CM Choose module .08P" se lance alors automatiquement, ce qui ouvre une boîte de dialogue pour sélectionner le module correspondant à la cible : il s'agit pour nous du fichier 908_jb8.08p.

9) On attendra alors que le mot "Done" apparaisse à la suite de la phrase "Loading programming algorithm..." dans la fenêtre d'état.

10) On peut alors accéder à la mémoire du HC08. Cliquer sur l'icône "View Module Data" ou sur la commande "SM Show Module". Pour voir le contenu de la ROM (mémoire programme), prendre l'adresse initiale DC00 : si vous avez inséré un 68HC08 flambant neuf, vous verrez chaque case mémoire contient la valeur \$FF.

11) Si le microcontrôleur n'est pas vierge, on cliquera sur l'icône "Erase Module". L'effacement est quasi instan-

tané (mémoire flash). On pourra vérifier avec la commande précédente que chaque octet de mémoire vaut bien \$FF.

12) On peut passer à la phase de programmation. Tout d'abord, il faut sélectionner le fichier S19 que l'on veut programmer dans la mémoire du HC08. Dans la fenêtre "Configuration" à la ligne "S19 file" est indiqué le dernier fichier S19 qui a été utilisé. Si ce n'est pas celui que vous voulez programmer, cliquer sur l'icône "Specify S Record" puis choisir le fichier "CarteUSB.S19" ou "ThermUSB.S19" (les deux fichiers que nous vous proposons dans ces articles sur l'USB et que vous aurez cherché dans leur répertoire sur le disque dur).

13) Cliquer sur l'icône "Program Module" et observer l'avancement de la programmation dans la fenêtre d'état. Attention : attendre l'annonce "Programmed" avant de passer à la suite !

14) Un clic sur l'icône "Show module" vous permettra de vérifier que le microcontrôleur est programmé (les cases mémoires n'ont plus toutes la valeur \$FF).

15) La commande "Verify module" permet de comparer, octet par octet, la mémoire programme du microcontrôleur et le fichier S19 présent sur le disque dur. En cas d'égalité, c'est que la programmation s'est bien déroulée (message "Verified" dans la fenêtre d'état).

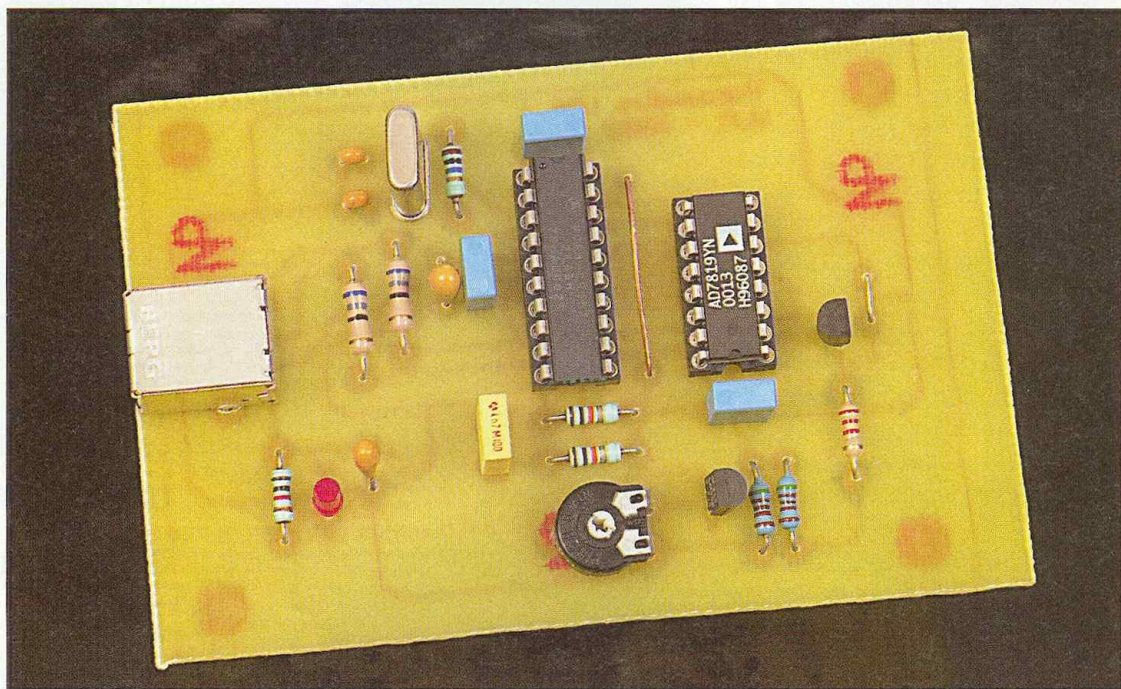
Il peut arriver que la communication n'arrive pas à se faire et que l'on obtienne, alors, le message "Attempting pin reset of HC08 device ... Unsuccessfull" dans la fenêtre d'état. Il faut alors fermer le programme et, à l'étape 4 ci-dessus, remplacer dans la boîte de dialogue le NODTRADD par FORCEBYPASS puis suivre les indications. Il faudra couper l'alimentation quelques secondes pour s'assurer que la tension soit retombée en dessous de 0,1V et suivre les indications.

Une fois le HC08 programmé, couper l'alimentation avant de l'extraire de son support. Il ne reste plus qu'à le placer dans le support de la platine USB réalisée (câble USB non branché !).

V. LE MIEUX

LOGICIEL
"ICS08JB Software for
68HC908JB8"
 téléchargeable depuis le site
www.pemicro.com

Application : Thermomètre USB



Le dernier article de cette série sur l'USB vous propose une application pratique en la réalisation d'un thermomètre. Il ne s'agit pas, bien sûr, d'une énième réédition du Thermomètre USB de Cypress, mais d'une réalisation originale basée sur le 68HC908 que l'on a évoqué tout au long de ces pages.

Le schéma de principe

Le lecteur attentif aura déjà repéré le schéma est la réplique de celui de la carte d'expérimentation USB. Il ne reste plus alors qu'à connecter sur les 8 lignes du port A, les 8 lignes de sortie d'un convertisseur analogique/numérique 8 bits. La conversion et la lecture de ce CAN sont commandées par les lignes PE1 et PC0 du 68HC908. Les lignes du microcontrôleur ne supportant pas plus de 3,3V, nous avons choisi un convertisseur pouvant s'alimenter avec cette tension : il s'agit du AD7819. Le 3,3V est fourni par le 68HC908 (ligne Vr). Le capteur de température est un classique LM35. Sa sortie attaque la ligne Vin du convertisseur. La tension de référence est fournie par un LM336-2,5V (attention, il y a des modèles 5V). Cette tension est divisée par le diviseur R_5 - R_6 . Le potentiomètre P_1 permet d'ajuster la valeur de V_{ref} à 1,28V.

Le LM35 délivrant une tension de 10mV/°C, on obtient, à la fin de la conversion, un résultat de 1 bit pour 0,5°C.

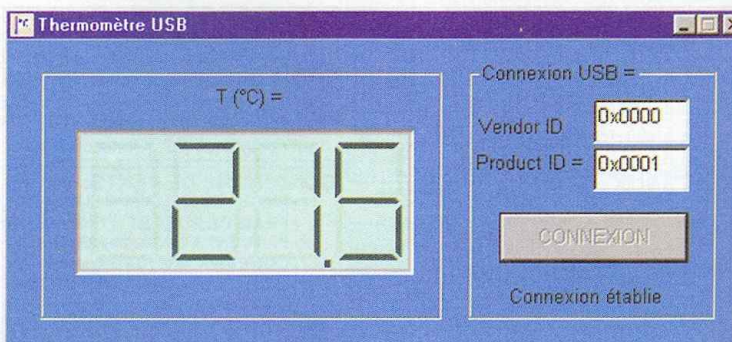
Notre thermomètre affichera donc des valeurs de température par pas de 0,5°C.

Réalisation

Elle ne présente pas plus de difficultés que pour les autres montages. De nouveau, faire attention (mais c'est classique !) aux sens d'implantation des différents composants. Éviter de confondre le LM35 et le LM336-2,5V. Souder également les deux picots de fixation du connecteur USB (voir la remarque dans le montage Carte d'expérimentation USB). De nouveau, vérifier l'absence de coupures

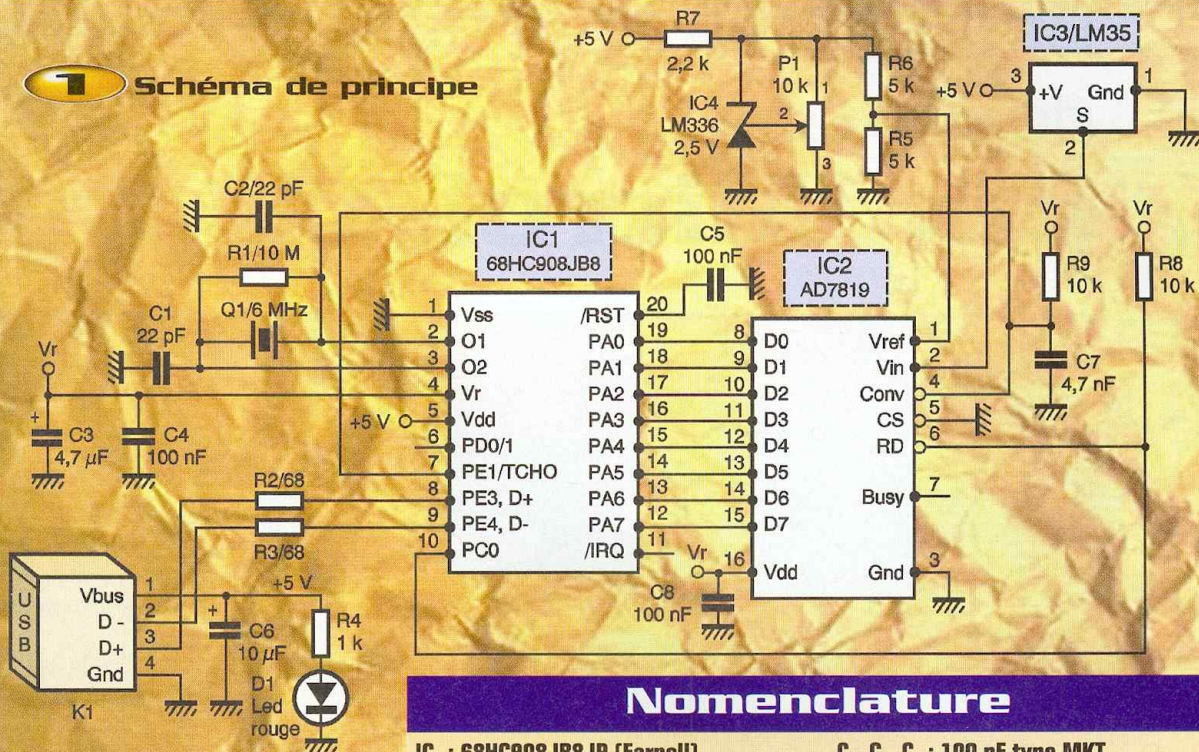
ou de pontage de soudure maladroite.

Lancer le "Setup.exe" du répertoire ThermUSB. Fermer tous les programmes à la fin de l'installation. Le fichier à programmer dans le 68HC908JB8, ThermUSB.S19, est dans le répertoire créé à l'installation. Suivre la procédure décrite dans l'article "Carte d'expérimentation USB". On a gardé le même VID (0x0000) mais on a changé le PID (0x0001). On pourra alors faire fonctionner simultanément, sur le même PC, la carte d'expérimentation et le thermomètre. Après le lancement de ThermUSB.exe, cliquer sur le bouton Connexion.



T Copie d'écran du logiciel

1 Schéma de principe



Une fois la connexion établie, le programme réalise une mesure de température à chaque seconde (inutile de faire des mesures trop souvent, la température est une grandeur qui ne varie pas très vite!).

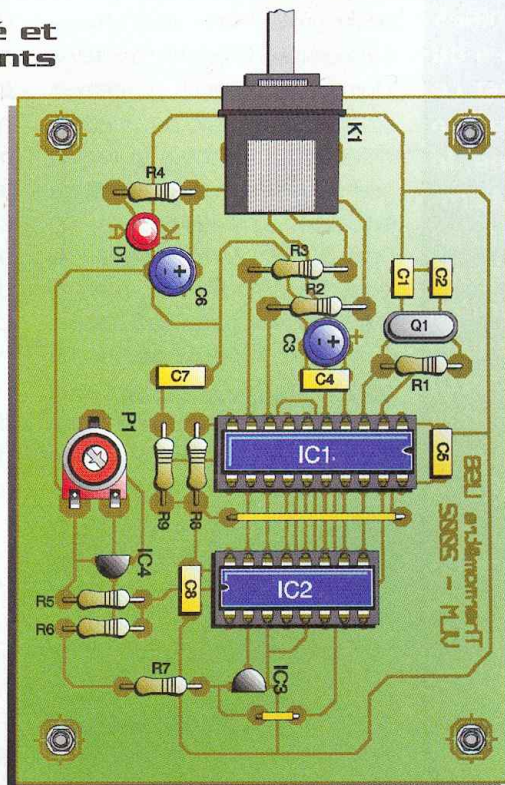
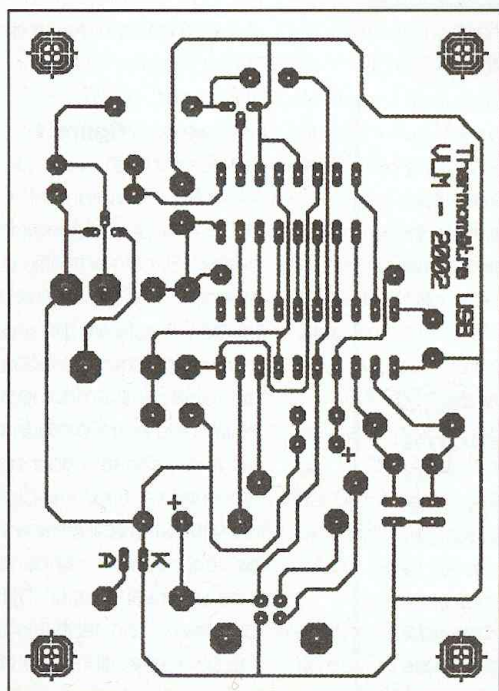
Bonne réalisation
V. LE MIEUX

Nomenclature

- IC₁ : 68HC908JB8JP (Farnell)
- IC₂ : convertisseur analogique-numérique AD7819YN
- IC₃ : LM35
- IC₄ : LM336-2,5V (référence 2,5V à respecter)
- Q₁ : quartz 6 MHz
- D₁ : LED rouge 3 mm
- C₁, C₂ : 22 pF céramique
- C₃ : 4,7 µF tantale

- C₄, C₅, C₈ : 100 nF type MKT
 - C₆ : 10 µF tantale
 - C₇ : 4,7 nF type MKT
 - R₁ : 10 MΩ
 - R₂, R₃ : 68 Ω
 - R₄, R₇ : 1 kΩ
 - R₅, R₆ : 5 kΩ 1%
 - R₈, R₉ : 10 kΩ
 - P₁ ajustable horizontal : 10 kΩ
 - K₁ : embase USB type B pour circuit imprimé
- Prévoir les supports de circuits intégrés et un câble USB A/B

3 4 Tracé du circuit imprimé et Implantation des éléments



Des entrées/sorties déportées par "MicroLAN"



Des modules d'entrée/sortie en nombre quasiment illimité, répartis tout le long d'une simple paire torsadée longue de quelques dizaines de mètres ou davantage, c'est ce que permet, entre autres choses, le concept "MicroLAN". Avec, en prime, une sécurisation par des identités uniques de 64 bits, cette technologie basée sur le protocole "1-Wire" de DALLAS Semiconductor se prête à une grande variété d'applications allant de la domotique aux systèmes d'alarme, en passant par l'acquisition de données.

Un réseau local "MONOFIL"

Le terme de "LAN" (Local Area Network) désigne généralement des réseaux reliant localement un certain nombre de postes de travail informatique. Chacun de ceux-ci est alors identifié par une "adresse" individuelle utilisée par le réseau pour router vers le bon destinataire les données qu'il véhicule.

Dans un "MicroLAN", le réseau ne réunit plus des ordinateurs, mais des composants électroniques dotés d'un identifiant unique, cela sous le contrôle d'un "maître" qui peut aussi bien être un PC qu'un simple microcontrôleur. Il s'agit là du stade ultime de l'évolution du bus "1-Wire" imaginé par DALLAS Semiconductor, il y a déjà de nombreuses années, pour communiquer avec d'étonnantes composantes dotés en tout et pour tout de deux connexions. Abstraction faite de la masse, un seul fil cumule en effet les fonctions d'alimentation et d'entrée/sortie de données.

Dans le sillage de la regrettée "EconoRAM" de 256 bits (DS2222) et

du "numéro de série" DS2400 (remplacé depuis par le DS2401), de nombreux composants "1-Wire" ont progressivement été introduits, dont les fameux "I-Buttons", basés sur le même principe. Parallèlement, les spécifications du protocole de communication se sont enrichies et se prêtent maintenant au développement d'applications ambitieuses réunissant un très grand nombre de composants sur un bus "longue distance" pouvant même être doté de multiples ramifications.

Compte tenu de la relative complexité de la mise en œuvre de la partie "bas niveau" du protocole, des composants d'interface sont disponibles auprès de DALLAS (désormais réuni avec MAXIM).

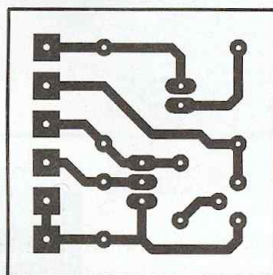
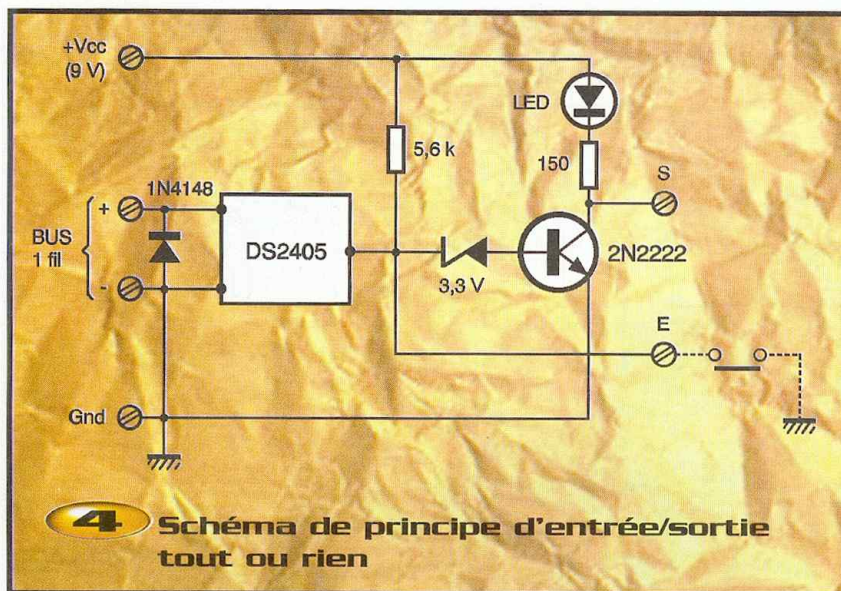
Le DS2480B assure la conversion entre les protocoles RS232 et "1-Wire", tandis que le DS2490 se charge de la conversion USB vers "1-Wire", préservant ainsi totalement l'avenir !

Rien n'interdit cependant, à partir d'un simple port série de PC, de se rabattre sur des composants plus communs, quitte à reporter les dif-

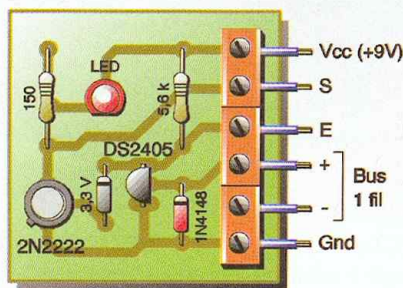
ficultés sur le logiciel, en l'occurrence sur une DLL facile à appeler depuis un programme applicatif.

Cette façon de procéder a largement fait ses preuves dans les configurations les plus simples, mais atteindra vite ses limites avec les bus de grande longueur ou devant fonctionner en régime accéléré ("Overdrive").

Basé sur un simple 4007, le schéma de la **figure 1** s'efforce de se passer de toute alimentation séparée, "empruntant" au port RS232 le peu d'énergie dont il a besoin. Si cela ne suffisait pas (par exemple avec certains PC portables), il suffirait de supprimer la diode et de brancher une pile 9V ou une source d'alimentation équivalente. Une autre solution consisterait à omettre le régulateur 5V et à alimenter le 4007 directement par un +5V externe. Il conviendrait alors de remplacer le condensateur de 100 μ F "aval" par un 0,1 μ F, tout comme si l'on tentait d'utiliser un 78L05 au lieu du LM2931Z5, sensiblement moins gourmand et donc chaudement recommandé.



5 Tracé du circuit imprimé du réseau local "monofil"



6 Implantation des éléments réseau local "monofil"

Le logiciel

Le module d'entrée/sortie étant relié au module maître par une paire torsadée de quelques mètres (respecter la polarité !), il s'agit maintenant d'organiser les communications entre les deux.

Le logiciel destiné au module maître se nomme DALLAS.DLL, fourni en deux versions permettant d'utiliser respectivement, soit COM1:, soit COM2:. Compatible Windows 95/98 ou supérieur, il n'est pas prévu pour les systèmes d'exploitation de type NT qui n'autorisent pas l'accès direct aux ports d'entrée-sortie.

Le programme propre au DS2405 s'appelle, fort logiquement, DS2405.EXE et doit résider dans le même répertoire que DALLAS.DLL. Écrit en Delphi 3, son code source demeure fort simple, puisqu'il utilise les services de DALLAS.DLL pour tout ce qui concerne la (délicate) gestion du protocole 1-Wire. Il pourra donc très facilement servir de point de départ pour

le développement de telle ou telle application plus spécifique.

Il est essentiel de bien comprendre que tout DS2405 possède, comme n'importe quel autre composant "1-Wire", un identifiant unique de 64 bits (soit 8 octets, y compris une clef de contrôle permettant de vérifier l'intégrité des transmissions). Ce "mot de passe" doit être fourni par le "maître" du MicroLAN lorsqu'il souhaite envoyer une commande, laquelle sera ainsi ignorée par les autres composants 1-Wire éventuellement présents sur le bus. Un mode opératoire spécifique permet de lire cet identifiant ou, même, de dresser automatiquement la liste des identifiants de tous les composants présents, à un instant donné, sur le bus.

En ce qui nous concerne, le bouton "Identifiant" ne doit être utilisé qu'en présence d'un seul et unique composant 1-Wire, DS2405 ou autre (par exemple un simple "numéro de série" DS2401).

Nomenclature

Réseau local "monofil"

- 1 CD 4007 UB
- 1 LM2931AZ5 (resp. 78L05)
- 1 diode 1N4148
- 1 condensateur 100 µF/10V radial
- 1 condensateur 100 µF/10V radial (resp. 0,1 µF)
- 1 résistance 12 kΩ (marron, rouge, orange)
- 1 résistance 4,7 kΩ (jaune, violet, rouge)
- 1 embase DB9 femelle soudée pour circuit imprimé
- 1 bornier 2 circuits 5,08mm

Module d'entrée/sortie tout ou rien

- 1 DS2405 TO-92 (FARNELL)
- 1 transistor 2N2222
- 1 diode 1N4148
- 1 zéner 3,3V/0,25W
- 1 LED rouge
- 1 résistance 5,6 kΩ (vert, bleu, rouge)
- 1 résistance 150 Ω (marron, vert, marron)
- 1 bornier 6 circuits 5,08mm

On notera alors (ou on copiera dans le "presse-papiers" de Windows) le mot hexadécimal qui s'affiche, surtout si l'on prévoit d'avoir à adresser, plus tard, différents modules branchés sur le même bus. Au lieu d'appuyer sur le bouton "Identifiant", on tapera (ou "collera") alors tout simplement l'identité hexadécimale du composant avec lequel on souhaite communiquer avant d'appuyer, autant de fois qu'on le souhaitera, sur les boutons "Bascule" puis "Lecture". En présence d'un unique module, il suffit naturellement d'appuyer une seule fois sur "Identifiant", puis à volonté sur "Bascule" et "Lecture" : l'identité ainsi lue sera automatiquement utilisée par les commandes suivantes. Appuyer sur "Identifiant" en présence de plusieurs composants 1-Wire afficherait seulement le résultat d'un "OU câblé" entre les identifiants des différents composants, puisque leurs sorties "drain ouvert" se retrouvent en parallèle.

Dallas suggère une procédure systématique permettant de déterminer les identifiants de chaque composant, en enchaînant un certain nombre de commandes judicieusement choisies. Quand c'est possible, il est toutefois encore plus simple de "faire connaissance" individuellement avec chaque composant ! Notons bien que rien n'interdit de lancer simultanément plusieurs "instances" de DS2405.EXE, chacune d'entre elles (voir recopie d'écran) commandant alors un et un seul composant présent sur le MicroLAN.

Les plus curieux de nos lecteurs pourront avantageusement examiner le code source UNFIL.PAS, afin de bien comprendre les mécanismes de conversion de et vers la forme hexadécimale, disponibles sous Delphi. Ils découvriront au passage l'enchaînement des opérations élémentaires suivantes :

- RESET du bus 1-Wire (simple appel de la fonction TouchReset1 de DALLAS.DLL);
- Lecture de l'identifiant d'un unique composant présent sur le bus (émission du

code opératoire 33h, puis de huit octets FFh que le composant "surcharge" avec les huit octets de son identifiant);

- Adressage d'un composant par son identifiant (émission du code opératoire 55h, puis des huit octets de l'identifiant).

Dans le cas particulier du DS2405, cette opération fait aussi basculer l'état de la sortie du composant ayant reconnu l'identifiant;

- Lecture de l'état de la sortie du DS2405 venant juste de basculer (émission d'un octet FFh qui sera retourné inchangé si la LED est allumée ou transformé en 00h si la LED est éteinte).

La fonction TouchByte1 de DALLAS.DLL permet, tout à la fois, d'envoyer un octet et de récupérer le résultat de son éventuelle transformation par le composant auquel il était destiné. En effet, le principe de fonctionnement du bus 1-Wire repose entièrement sur la fonction logique "OU câblé". Normalement rappelé à l'état haut par la résistance de 4,7 k Ω du "maître", le bus peut être forcé à l'état bas soit par le maître, soit par n'importe quel compo-

sant présent sur le "MicroLAN".

En mode "émission", le maître court-circuite brièvement le bus lorsqu'il veut transmettre un zéro.

En mode "réception", il transmet uniquement des bits à 1 (c'est-à-dire des octets FFh) sur lesquels le composant interrogé va se synchroniser, court-circuitant le bus à chaque fois qu'il voudra transformer en 0 un 1 reçu du maître.

Si ce protocole de communication s'accommode parfaitement d'un seul fil, il exige en revanche une stricte discipline pour éviter tout conflit. A cette condition, des dizaines ou même des centaines de composants 1-Wire peuvent coexister sur le MicroLAN : entrées/sorties, capteurs de température, convertisseurs analogique/digital, mémoires non volatiles, chronomètres, potentiomètres électroniques, etc.

Nous aurons donc très certainement l'occasion de présenter bientôt d'autres modules pour étendre (à l'infini ?) le domaine d'application de notre MicroLAN !

P. 6

768 pages, tout en couleurs

Valeur 5,00€

SelectronicL'UNIVERS ELECTRONIQUE
Catalogue Général**2003**

B.P 513 - 59022 LILLE CEDEX - Tél : 0 328 550 328 - Fax : 0 328 550 329 - www.selectronic.fr

10 timbres au tarif "LETTRE" en vigueur (0,46€ au 1er janvier 2002)

Nouveau

Catalogue Général

Selectronic

L'UNIVERS ELECTRONIQUE

Connectique, Electricité.
Outillage. Librairie technique.
Appareils de mesure.
Robotique. Etc.**Plus de 15.000 références**Coupon à retourner à : **Selectronic B.P 513 59022 LILLE Cedex**
 OUI, je désire recevoir le "**Catalogue Général 2003**" **Selectronic** à l'adresse suivante (ci-joint 10 timbres au tarif "LETTRE" en vigueur (0,46 € au 1er janvier 2002)) :

IPC

Mr. / Mme :

Tél :

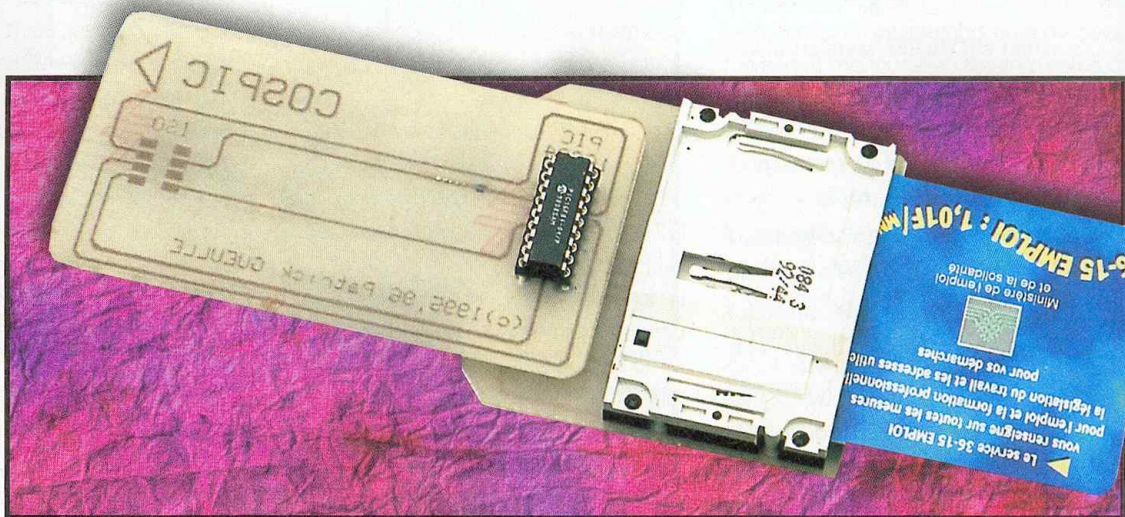
N° : Rue :

Ville : Code postal :

"Conformément à la loi informatique et libertés n° 78.17 du 6 janvier 1978. Vous disposez d'un droit d'accès et de rectification aux données vous concernant"

Un adaptateur PC/SC pour télécartes

Lire et écrire dans les cartes à puce synchrones et, en particulier, dans les télécartes nécessite en principe un lecteur spécifiquement conçu à cet effet. Avant tout destinés aux cartes à puce asynchrones (bancaires, SIM, etc.), les lecteurs pour PC que l'on trouve dans le commerce ne sont généralement d'aucun secours pour cet usage très particulier. La vocation du présent adaptateur est de "déguiser" une télécarte T1G ou T2G en carte asynchrone, assurant ainsi sa compatibilité avec les lecteurs PC/SC des PC fonctionnant sous Windows.



Les temps changent...

La télécarte française a été la première application d'envergure de la carte à puce synchrone, pour laquelle un composant électronique spécifique (ET 1001) avait été mis au point dès 1983. À cette époque, les ordinateurs "familiaux" étaient largement plus populaires que les PC et c'est tout naturellement avec un AMSTRAD CPC que l'auteur de ces lignes s'est attaqué, bien avant tout le monde, à l'exploration de ces "puces" alors entourées d'un épais mystère. Quasiment tous les schémas de lecteurs de télécartes, actuellement en circulation, dérivent plus ou moins directement de ces travaux, transposés entre-temps au port parallèle "Centronics" du PC et au langage GWBasic.

Au fil des années, l'auteur a développé d'innombrables variantes aussi bien matérielles (pour port série, autonomes...) que logicielles (en Turbo-Pascal, Basic compilé, Forth, assembleur, Delphi, etc.). Mais les temps changent et l'architecture des PC évolue : l'USB est en passe de détrôner les bons vieux ports série et parallèle auxquels les versions les plus récentes de Windows s'attachent de toute façon à

compliquer l'accès par logiciel. Parallèlement, le lecteur PC/SC devrait bientôt être aussi courant que la souris, le support de la carte à puce faisant alors partie intégrante de Windows. Pourtant, les lecteurs PC/SC ne supportent d'origine que les cartes asynchrones, les cartes I2C et quelques cartes synchrones à protocoles "2 fils" et "3 fils". Avec leur protocole franco-français, les télécartes T1G ou même T2G demeurent complètement à l'écart du "phénomène PC/SC", mais c'est peut-être voulu... Qu'à cela ne tienne, voici comment résoudre le problème !

Un PIC 16F84 à la rescousse

Chacun sait que le PIC 16F84 se prête admirablement à la réalisation de cartes à puce asynchrones, souvent désignées sous le nom de "Wafer Cards". Quelques applications à succès dans des domaines aussi variés que la télévision à péage, la monétique ou la téléphonie mobile sont là pour en témoigner ! Une "recette" permettant d'imiter le protocole "T=0" avec un PIC est d'ailleurs détaillée dans notre ouvrage "PC et cartes à puce" et a même été primée, aux États-

Unis, par la très sérieuse revue "Electronic Design". Il est donc acquis qu'un PIC peut être programmé de façon à être reconnu en tant que carte à puce asynchrone par n'importe quel lecteur PC/SC ou autre. D'un autre côté, nous avons démontré, dans le cadre d'applications du genre "serrures à cartes à puce", qu'il était extrêmement simple de lire une télécarte avec un PIC (et l'écriture n'est guère plus compliquée...).

Toute l'originalité du présent projet consiste à réunir ces deux techniques dans un seul et même PIC inséré entre un connecteur de cartes à puce et une "fausse carte" en circuit imprimé de 8/10mm. Un "prolongateur" actif, en quelque sorte, venant s'intercaler entre la télécarte et le lecteur PC/SC. Sur le plan matériel, rien de plus simple comme en témoigne le schéma de la **figure 1**. À part un condensateur de découplage du Vcc et une résistance de tirage sur la ligne de données de la carte synchrone, il ne s'agit que d'amener au PIC les contacts des connecteurs "mâle et femelle". Pas même besoin d'alimentation ni de générateur d'horloge, tout cela étant fourni par le lecteur PC/SC. A vrai dire, c'est sur-

tout la réalisation pratique qui appelle quelques commentaires.

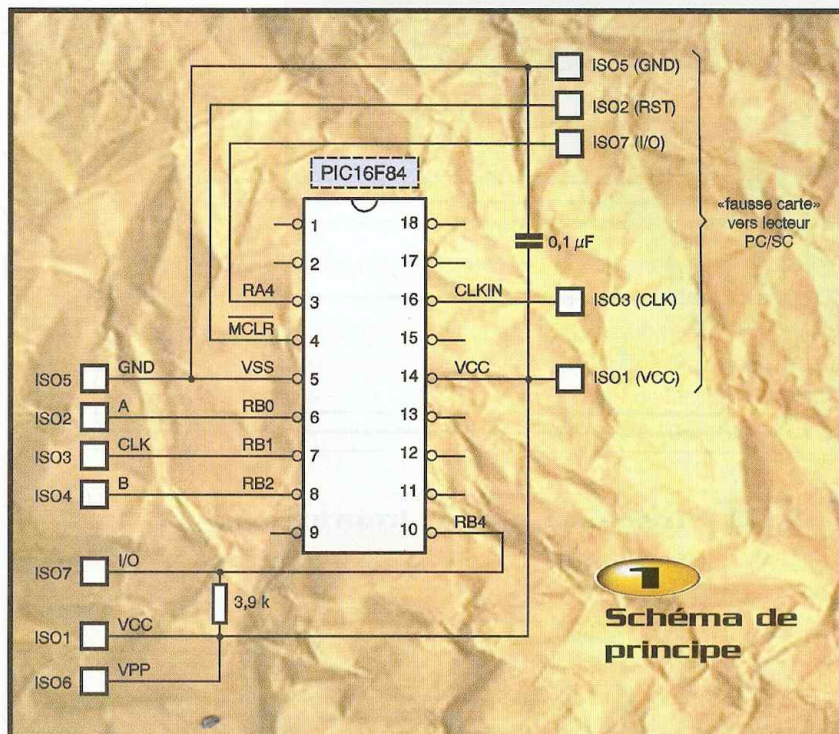
Deux circuits imprimés distincts devront être gravés, l'un sur de l'époxy simple face "ordinaire" de 16/10 mm (**figure 2**) et l'autre sur de l'époxy simple face "mince" de 8/10 mm (**figure 3**). Selon la profondeur d'insertion de la carte dans le lecteur utilisé, la longueur de celle-ci pourra d'ailleurs souvent être réduite, mais ce n'est nullement une obligation. Le câblage de la "fausse carte" se limite à la mise en place d'un support DIL 18 broches "à wrapper". Après soudage, les longues queues très rigides de celui-ci seront insérées, une nouvelle fois, dans les trous de la seconde carte, préalablement équipée de ses composants selon le plan de la **figure 4**.

On notera que le contact "présence carte" du connecteur de carte à puce n'étant pas mis à contribution, il est possible d'utiliser aussi bien un modèle à contact "N.O." que "N.F.", au hasard des prix promotionnels pratiqués ici ou là. Nous avons tenu compte de cette opportunité dans le pastillage du circuit imprimé, qui peut accepter des modèles de différentes marques (ITT-CANNON, ALCATEL, etc.). Seuls les huit balais de contact correspondant aux cartes avec puce en position "ISO" sont connectés, ce qui est compatible avec toutes les T2G et avec les dernières séries de T1G.

Dans le cas, peu probable, où l'on tiendrait absolument à pouvoir opérer aussi sur de "vieilles" cartes avec puce en position AFNOR, il suffirait de souder huit courts fils de câblage côté cuivre, pour mettre en parallèle les deux jeux de balais que l'on trouve encore sur certains connecteurs (les pastilles correspondantes sont prévues). C'est le prix à payer pour échapper à un circuit double face...

Tout est dans le logiciel !

Chacun aura compris que tout le "secret" de ce montage réside dans le logiciel (fichier SYNC.HEX) qui devra être programmé dans le PIC. Le code source de celui-ci associe la partie spécifique à la lecture/écriture des télécartes (SYNC.ASM) au jeu de routines "T=0" que l'on trouvera dans notre ouvrage "PC et cartes à puce" (collection ETSF de DUNOD).



Du côté "asynchrone", le montage se comporte comme une carte qui ne reconnaît que les deux commandes ISO suivantes :

- 22 44 00 00 00 (avance d'un bit avec lecture)
- 22 22 00 00 00 (mise à 1 du bit courant)

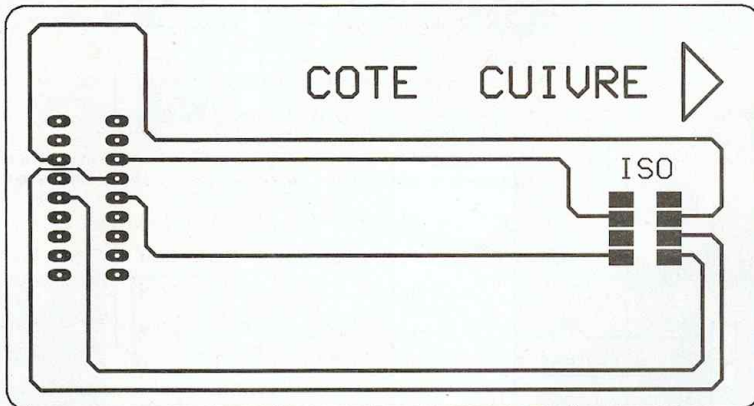
Cela correspond respectivement aux "micro-instructions" UP et PGM de la figure 5, la micro-instruction RESET étant, pour sa part, automatiquement exécutée toutes les fois que le lecteur PC/SC effectue lui-même un reset.

Précisons que la durée des impulsions d'horloge (CLK) appliquées à la télécarte

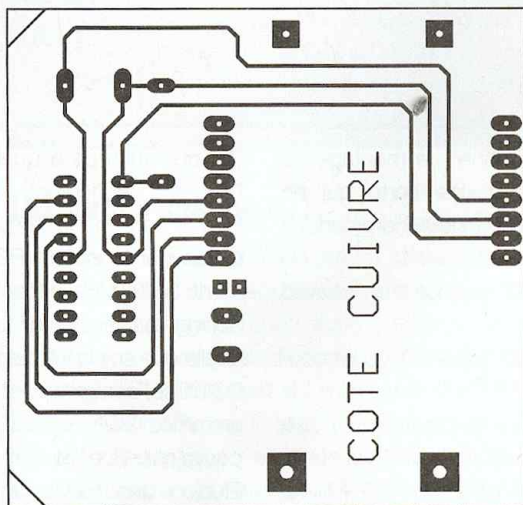
(de quelques µs à quelques ms selon l'opération à effectuer) est calibrée par le PIC, à partir de la fréquence d'horloge émise par le lecteur PC/SC (généralement 3,58 MHz). Il en résulte que le "timing" est systématiquement correct, quelle que soit la fréquence d'horloge du PC utilisé, contrairement au cas des programmes GWBasic sur port parallèle qui pouvaient nécessiter un étalonnage.

Étudions donc maintenant ce qui se passe lorsque le montage, préalablement muni d'une télécarte, est inséré dans un lecteur PC/SC. Dès l'introduction de la "fausse carte", le lecteur PC/SC commande un "reset" général, ce qui positionne la télé-





2 Tracé du circuit imprimé



3 Tracé du circuit imprimé

carte sur son premier bit. Simultanément, le PIC émet une réponse au reset normalisée (3F 00) qui indique au lecteur PC/SC quel protocole utiliser pour la suite des opérations (T=0, convention inverse, 9600 bps). Dès lors, tout se passera par enchaînement de commandes ISO 7816 et par interprétation des seuls comptes-rendus SW1SW2 retournés après leur exécution (pour gagner du temps, nous n'avons pas utilisé de champ "données" dans ces commandes).

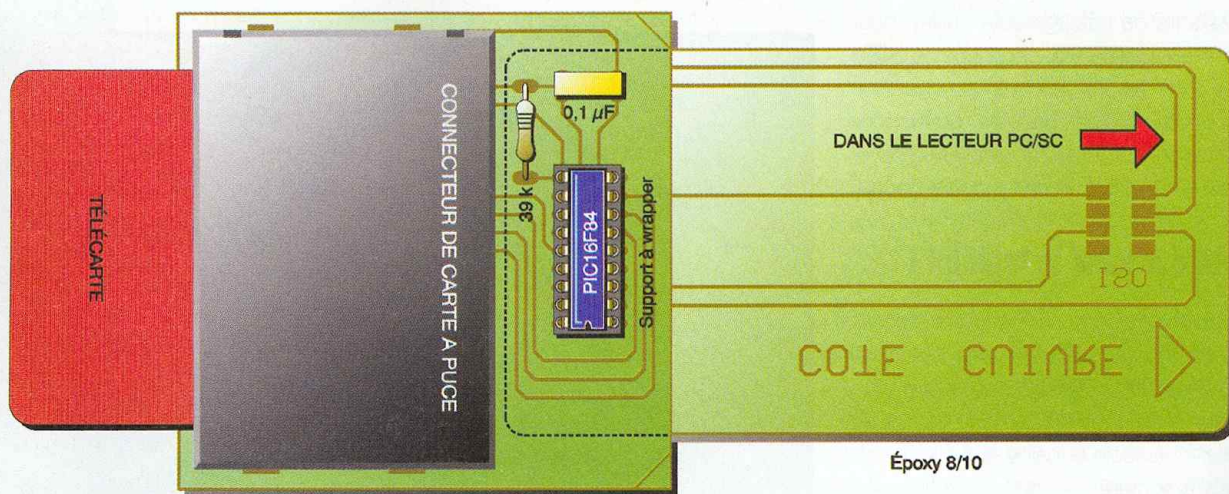
La commande 22 44 00 00 00 doit retourner SW1=90h, SW2 contenant l'état du bit lu avant, mais aussi après son exécution. 90A5 indiquerait ainsi que le bit lu avant l'exécution de la micro-instruction UP était à 1 et que celui lu après est à 0.

9055 signifierait que le bit lu était à 0 et y est resté, 90AA qu'il était à 1 et y est resté, tandis que 905A rendrait compte d'un passage de 0 à 1.

La commande 22 22 00 00 00, par contre, doit toujours renvoyer SW1SW2 = 9022, que l'opération d'écriture ait

Nomenclature

- 1 PIC 16F84
- 1 résistance 3,9 k Ω
(orange, blanc, orange)
- 1 condensateur 0,1 μ F
- 1 connecteur de cartes à puce
- 1 support à wrapper DIL 18
époxy présensibilisé simple face
8/10 et 16/10



Époxy 16/10

4 Implantation des éléments et mise en place
(pour la position du PIC voir photos)

réussi ou non (la vérification se fera généralement à l'occasion de la prochaine commande 22 44 00 00 00).

Une micro-instruction PGM isolée ne peut, en effet, que mettre à 1 un bit qui était à 0 et jamais le contraire. Tel qu'il est proposé, ce montage ne permet d'ailleurs l'écriture que dans les T2G, pour la bonne et simple raison que le Vpp de 21V nécessaire à l'écriture dans les T1G n'est pas disponible (en cas d'absolue nécessité, il serait éventuellement possible d'amener un Vpp externe et d'augmenter la durée des impulsions de programmation). De toute façon, l'opération est bien plus intéressante sur les T2G, en raison d'une variante dite "avec retenue".

Ne faisant pas l'objet d'une commande spécifique, cette micro-instruction est réalisée en enchaînant deux commandes "PGM" sur un même bit. Exécutée dans certaines zones du "plan mémoire" de la T2G, cette opération permet d'effacer (remettre à 0) huit bits d'un coup, au prix de la mise à 1 d'un seul bit dans l'octet de poids supérieur. C'est ce mécanisme qui sert à réaliser le fameux compteur de type "boulier" capable de comptabiliser plus de trente mille unités avec seulement 40 bits.




Des logiciels applicatifs

A partir du moment où une télécarte introduite dans cet adaptateur est vue comme une carte asynchrone, sa compatibilité se trouve assurée avec le kit de développement logiciel de la BasicCard. C'est donc en ZCBasic que nous avons écrit les deux logiciels applicatifs que voici.

SYNC.BAS se borne à lire 512 bits consécutifs dans toute télécarte, c'est à dire la totalité de l'espace adressable d'une T2G. Dans le cas d'une T1G, on lirait donc ainsi deux fois de suite les 256 bits qu'elle contient. En plus d'être affiché à l'écran, le résultat de la lecture s'enregistre dans un fichier CARTE.CAR, entièrement compatible avec les programmes de nos ouvrages "Cartes à puce, initiation et applications" et "PC et cartes à puce". Ceux-ci permettraient donc, le cas échéant, de "décrypter" les données lues dans une T1G, une T2G, voire une télécarte étrangère de type "Eurochip", par exemple pour déterminer s'il y reste ou non quelques crédits d'unités.

Bien que ce logiciel soit destiné à fonction-

5 Tableau

ISO2 (A)	ISO4 (B)	ISO3 (CLK)	Micro-instruction
0	0		Reset
0	1		(44) UP
1	1		(22) PGM (0 -> 1)

ner, en priorité, sur un lecteur PC/SC, nous n'avons pas prévu l'habituelle ligne "Com-Port = 101". Cela nous procure l'occasion de dévoiler une autre façon de déclarer le lecteur de cartes à puce à utiliser.

Avant de lancer SYNC.EXE, on tapera la ligne de commande SET ZCPORT = 101 si le lecteur à utiliser fonctionne en mode PC/SC, SET ZCPORT = 2 si le lecteur "CyberMouse" du kit BasicCard est branché sur COM2., et ainsi de suite. Cette façon de procéder permet de compiler un seul et unique exécutable, quel que soit le lecteur utilisé, d'autant que la commande SET ZCPORT peut fort bien être placée dans l'autoexec.bat du PC.

Notre seconde application (MANIP.BAS) est plus ambitieuse, dans la mesure où elle permet d'opérer n'importe quelle manœuvre sur n'importe quel bit d'une T2G, à l'exception du tout premier (qui est néanmoins lu). C'est, en fait, la version PC/SC de l'utilitaire "MANIPT2G.BAS" de notre livre.

Son ergonomie est quasiment identique, seul son fonctionnement, étant un peu plus lent puisqu'une commande ISO 7816 entière (soit 70 bits au lieu d'un

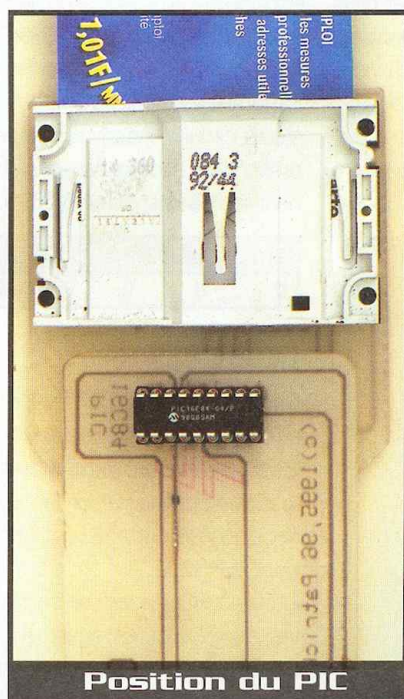
seul), doit être acheminée à 9600 bps lors de chaque lecture ou écriture d'un bit de la télécarte. Chaque appui sur la barre d'espace du clavier fait avancer, rappelons-le, la position de lecture d'un bit, la touche + permettant de le mettre à 1 s'il était encore à 0. La touche -, pour sa part, commande une mise à 1 "avec retenue" qui n'aura une action spécifique que dans les zones prévues à cet effet (mais rien n'interdit d'essayer ailleurs, "juste pour voir"). D'une façon générale, après une écriture avec retenue, il vaudra mieux quitter le programme (touche ESCape) puis le relancer pour juger de l'effet produit.

Les spécifications techniques d'un composant très proche de celui équipant les T2G précisent, en effet, qu'une lecture de bit, effectuée juste après une écriture avec retenue, ne donne pas de résultat significatif et cela semble bien se vérifier. A tous points de vue, il vaut donc mieux opérer un reset et reprendre la lecture au début.

En conclusion

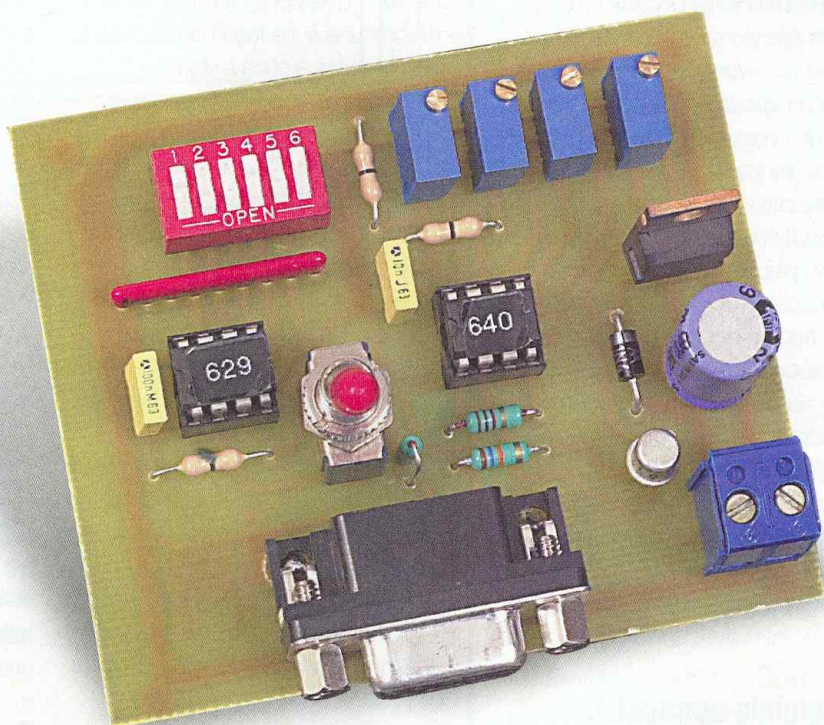
L'association de cet adaptateur et d'un lecteur PC/SC fournit, tout spécialement aux heureux possesseurs du kit BasicCard, la possibilité de développer toutes sortes d'applications autour des télécartes (épuisées ou non) en toute indépendance vis-à-vis des caractéristiques du PC utilisé ou de son système d'exploitation. Bien entendu, cette démarche est transposable à tout autre lecteur de cartes à puce asynchrones et à n'importe quel autre environnement de développement, sans changer quoi que ce soit aux parties matérielles ou logicielles de l'adaptateur. Moyennant cette fois quelques transformations, la même approche pourrait être appliquée à d'autres familles de cartes synchrones, voire même à toutes sortes de composants qu'il pourrait être avantageux de faire communiquer avec le PC par l'intermédiaire du lecteur de cartes à puce qui, n'en doutons pas, en fera bientôt partie intégrante.

P. GUEULLE



Entrées logiques et analogiques

avec les circuits MICTRONICS™



L'article proposé aujourd'hui est une présentation des circuits MICTRONICS de référence MIC 640 et MIC 629. Le MIC 629 gère cinq entrées logiques et le MIC 640 quatre entrées analogiques. Les acquisitions sont transmises sur une liaison série sans ajout de composants annexes.

Les circuits MICTRONICS sont des composants PIC programmés afin de réaliser des fonctions spécifiques n'existant pas en boîtier unique. Ces circuits vont permettre à un concepteur de simplifier son montage avec une mise en œuvre aisée, sans programmation ni ajout de composants exté-

rieurs et, ceci, en respectant la fonction demandée. La documentation explicite est en français, elle est téléchargeable sur le site INTERNET de MICTRONICS (www.mictronics.net). La famille des MIC comporte plusieurs circuits, les deux références présentées dans cet article concernent le MIC 640 et le MIC 629.

liaison RS232 via une simple résistance de 1 k Ω .

Fonctionnement

Dès qu'une des cinq entrées change d'état, alors le MIC 629 envoie sur sa broche 2 un octet codé de la façon suivante :

Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
0	0	0	Entrée 4	Entrée 3	Entrée 2	Entrée 1	Entrée 0

Le MIC 629

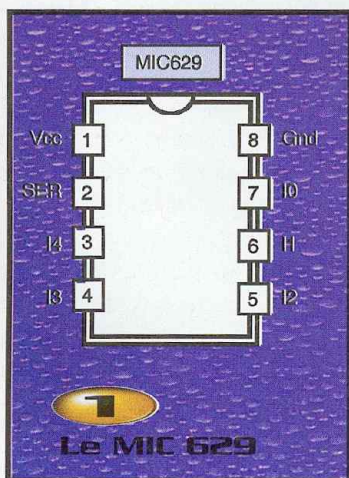
Ce circuit permet de faire l'acquisition de cinq entrées (TTL ou CMOS) et d'envoyer un octet correspondant à la valeur lue sur les entrées via une liaison série compatible RS232.

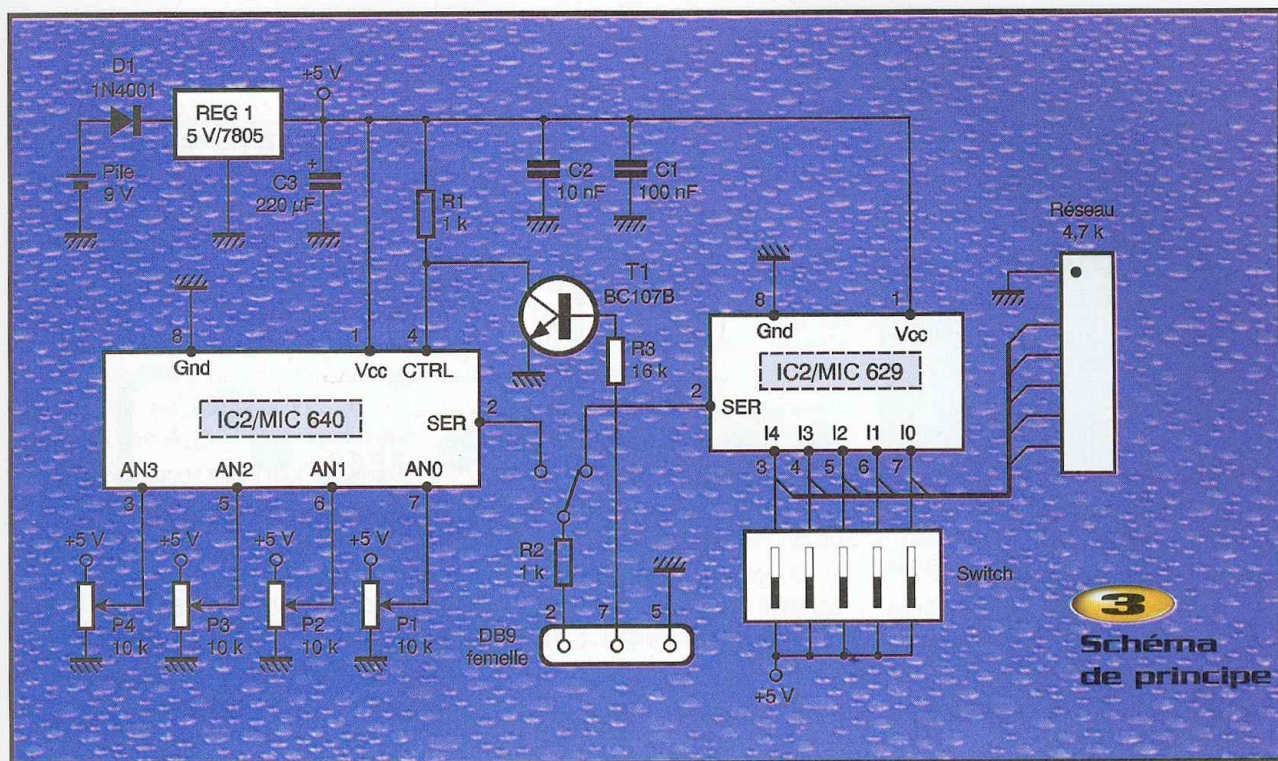
Comme on le verra sur le schéma, les bonnes caractéristiques des circuits MIC vont permettre de relier la sortie (broche 2) vers une

Brochage

Fonction des broches :

- Les broches 10 à 14 représentent les cinq entrées compatibles TTL ou CMOS.
- La broche 2 (SER) est la broche de sortie de l'octet représentatif de l'état des entrées. Cette sortie série asynchrone émet à 2400 bits par seconde, sans parité sur 8 bits de données en logique négative. Ces





3
Schéma de principe

caractéristiques font que cette sortie est compatible avec la norme RS232.

- La broche 1 (VCC) est la broche d'alimentation +3 à +5,5V.
- La broche 8 (GND) est le 0V.

Le MIC 640

Ce circuit permet de faire l'acquisition de quatre entrées analogiques 0-5V et d'envoyer quatre octets correspondants à la valeur lue sur chacune des entrées sur une sortie asynchrone compatible avec la norme RS232. Comme on le verra sur le schéma, les bonnes caractéristiques des circuits MIC vont permettre de relier la sortie (broche 2) vers une liaison RS232 via une simple résistance de 1 kΩ.

Fonctionnement

Le mode d'acquisition est soit toutes les secondes, ce qui signifie que les quatre octets transmis sont mis à jour chaque seconde, ou bien l'acquisition se fait sur demande de l'utilisateur en changeant l'état d'une broche de commande (broche 4 CTRL).

Les octets sont envoyés sur la liaison série dans l'ordre AN0 AN1 AN2 AN3 sans caractère de séparation. L'émission se fait, comme pour le MIC 629, en 2400 bits par seconde compatible avec le standard RS232 et avec les paramètres suivants :

- 8 bits de données
- 1 bit de stop
- aucune parité
- logique négative

Brochage

Fonction des broches :

- La broche 2 (SER) est la broche de sortie de l'octet représentatif de l'état des entrées. Cette sortie série asynchrone émet à 2400 bits par seconde, sans parité sur 8 bits de données en logique négative. Ces caractéristiques font que cette sortie est compatible avec la norme RS232.
- La broche 1 (VCC) est la broche d'alimentation +3 à +5,5V.
- La broche 8 (GND) est le 0V.
- La broche 4 (CTRL) permet de définir le

mode d'acquisition, si cette broche est au 0V alors le MIC 640 envoie les octets significatifs des entrées toutes les secondes sur la broche 2. Si l'entrée de commande CTRL est au +5V alors le MIC attend le passage à 0V pour faire l'acquisition des entrées et transmettre le résultat. Dans la platine d'essai, décrite ci-après, on utilisera en mode manuel une ligne de sortie du port série (RTS) que le logiciel commandera pour piloter la broche CTRL, pour une demande d'acquisition.

D'autres MIC de la même famille

Le MIC 600 : Acquisition de 8 entrées parallèles dirigées vers une sortie asynchrone.

Le MIC 810 : Contrôleur pour 8 sorties parallèles pilotées par une liaison série. Le MIC 810 est adressable ce qui permet de relier 8 circuits sur la même liaison série, ce qui autorise le pilotage de 64 sorties.

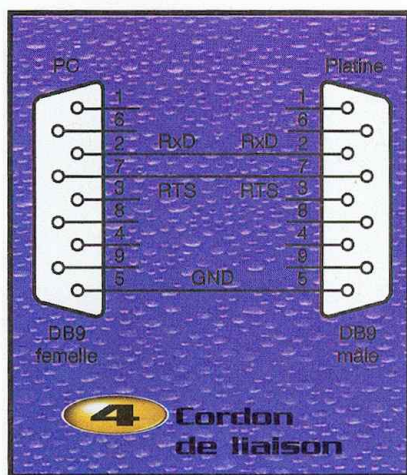
Le MIC 800 : Contrôleur de 1 à 8 servomoteurs de radiocommande pilotés par liaison série. Le MIC 800 est adressable ce qui permet de relier 8 circuits sur la même liaison série, ce qui autorise le pilotage de 64 servos.

Platine d'essai des MIC

La platine d'essai associée au logiciel, décrit plus loin, va vous permettre de véri-



2 Le MIC 640



fier le fonctionnement des MIC présentés et également de vous familiariser avec ces composants. Cette première approche vous permettra, par la suite, d'insérer ces composants dans vos propres montages.

Le schéma de principe est donné **figure 3**, le montage est relié au PC via la RS232 d'un port COM de libre (configurable sur le logiciel). Le câble reliant la platine au PC via les DB9 ne doit pas être croisé. L'inverseur permet de diriger l'une des sorties du MIC 629 ou MIC 640 vers la broche 2 de réception du PC (Rx). Une résistance de 1 k Ω est insérée en série avec la broche 2 afin d'adapter la sortie des MIC sur la RS232, l'autre possibilité aurait été d'ajouter un MAX232 à la platine afin d'adapter parfaitement les signaux pour les rendre compatibles avec le standard RS232.

La broche de contrôle du MIC 640 (broche 4) est reliée au +5V via une résistance de polarisation de 1 k Ω . En fonc-

tionnement automatique (scrutation chaque seconde), la broche 7 de la RS232 du PC (RTS) est mise à 1 par le logiciel de commande, de ce fait le transistor T₁ (BC107B) est commandé via la résistance de base de 16 k Ω et est saturé. On retrouve alors une masse sur la broche 4 (CTRL) du MIC640, ce qui provoque la scrutation automatique. En mode manuel, la broche 7 (RTS) de la RS232 est constamment à 0 sauf action sur un bouton de commande du logiciel pour l'acquisition sur demande des quatre voies analogiques.

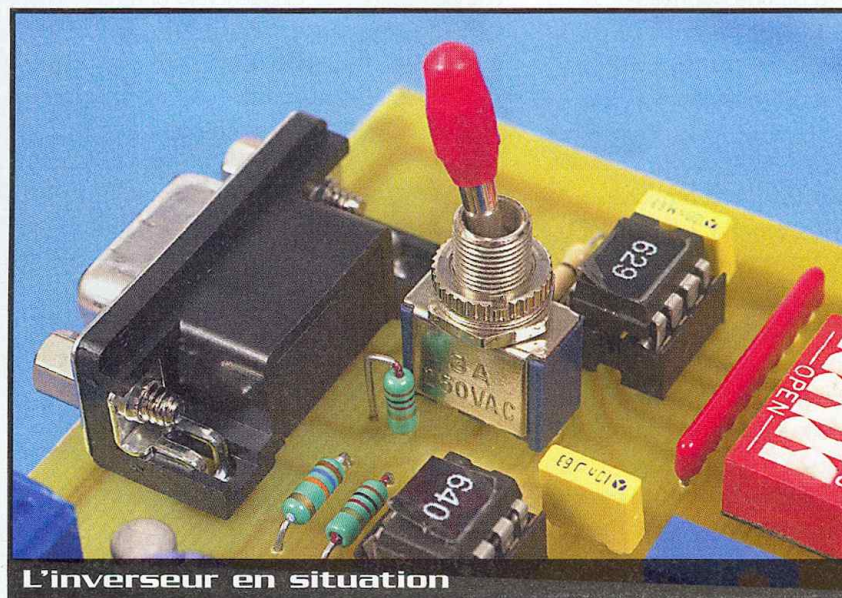
Quant au MIC 629, la platine est équipée de cinq Dipswitch reliés aux entrées IO à I4. Un réseau de résistances de rappel applique un 0V dans le cas où le switch correspondant n'est pas actionné.

La réalisation

La **figure 5** donne le dessin du circuit imprimé

Le perçage des trous se fera en 0,8mm et 1mm ou 1,5mm pour le passage des pattes de composants plus larges tels que l'inverseur ou le bornier.

La **figure 6** présente l'implantation des composants. Souder dans un premier temps par ordre de taille les straps, les résistances, la diode, les supports DIL, les condensateurs, le transistor, les potentiomètres multitours, le réseau de résistances (le point sur le réseau détermine le commun) pour terminer par le bornier, la prise 9 broches et le régulateur.



L'inverseur en situation

Le logiciel de commande

Le logiciel de commande est réalisé sous VB (**figure 7**), ce logiciel vous permettra de valider le fonctionnement de ces deux circuits. Comme d'habitude, Vous pouvez télécharger le logiciel sur le site de la revue : www.eprat.com

Vous pourrez, bien sûr, utiliser ce soft pour vos propres applications (mesure de température, mesure de courant, etc.). En ce qui concerne le MIC 640, la conversion de chaque entrée est faite sur 8 bits de 00 à FF (00 correspond à 0V et FF correspond à 5V).

La formule appliquée par le soft est la suivante :

$$V_{in} = (\text{Mes} \times V_{cc}) / 256$$

avec

Mes : mesure comprise entre 0 et 255

V_{cc} : tension d'alimentation

Mise en service

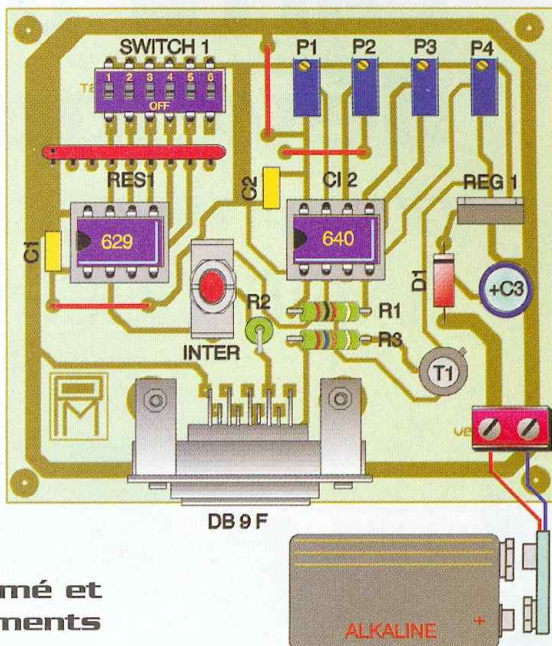
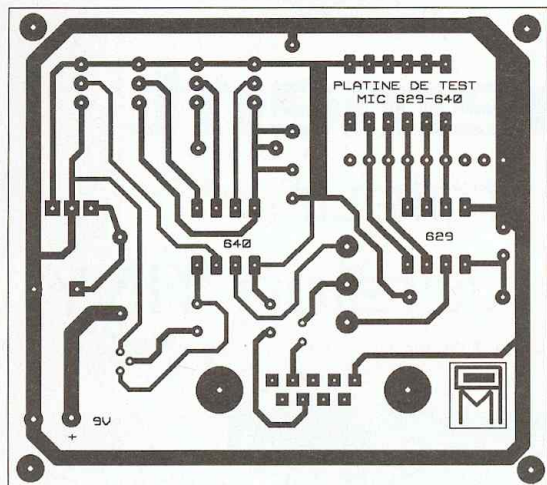
Après avoir vérifié qu'aucun court-circuit éventuel n'est présent, que les valeurs de composants et que le sens de montage des diodes et des MIC ont été respectés, connectez le montage au port série du PC via un cordon non croisé (broche 2 F avec broche 2 M, broche 7 F avec broche 7 M et broche 5 F avec broche 5 M) et alimentez le montage avec un bloc secteur sur la position 12V ou une pile 9V. Pour vérifier le fonctionnement, lancez le logiciel de commande "mic.exe".

- Dans le menu communication, sélectionnez le port COM de votre PC (en quittant, cette config. est enregistrée)

- Positionnez soit l'inter 1 (pour utiliser le MIC 629) ou bien l'inter 2 (utilisation du MIC 640).

Si vous avez sélectionné le MIC 629 (inter 1 du logiciel), vous devez sur la platine positionner l'inverseur vers la position haute (levier côté réseau de résistances), à partir de maintenant toute action sur un switch sera visualisée à l'aide des cinq LED sur le logiciel.

Si vous avez sélectionné le MIC 640 (inter 2 du logiciel), vous devez sur la platine positionner l'inverseur vers la position basse (levier côté prise DB9), à partir de maintenant, chaque seconde vous recevrez l'état des quatre entrées analogiques. La variation de chaque potentiomètre multitours permettra de modifier la



5 6 Tracé du circuit imprimé et Implantation des éléments

Nomenclature

- IC₁ : MIC629
- IC₂ : MIC640
- REG₁ : 7805 régulateur 5V
- D₁ : diode 1N4001 ou équivalent
- T₁ : transistor NPN BC107B
- R₁ R₂ : 1 kΩ 5% (marron, noir, rouge)
- R₃ : 16 kΩ 5% (marron, bleu, orange)
- Res₁ : réseau de résistances avec point commun 8x4,7 kΩ
- P₁ à P₄ : potentiomètres multitours vertical 10 kΩ
- C₁ : 100 nF plastique
- C₂ : 10 nF plastique
- C₃ : 220 µF/16V sortie radiale
- 2 supports 8 broches
- Conn₁ : prise SUBD 9 points femelle pour circuit imprimé
- 1 inter inverseur pour CI
- 1 cordon 9pt pour port série mâle/femelle
- (attention : pas de croisements)**
- 1 bornier double à vis pour circuit imprimé
- 1 bloc secteur 12V/500mA ou pile 9V

tension affichée. Pour passer en mode manuel, cochez la case "manuel", toute action sur le bouton "acquisition" permettra alors de rafraîchir l'affichage.

Selon la tension d'alimentation (3 à 5,5V), la valeur affichée sera différente puisque la valeur de l'alimentation rentre dans la formule de calcul, pour que l'affichage soit correct vous devez inscrire cette valeur dans le champ "alimentation" (5V par défaut). Un coefficient peut être appliqué avec le champ "coefficient" (1 par défaut). Si la tension à mesurer dépasse 5V, il faut dans ce cas réaliser un pont diviseur pour

respecter la valeur max. en entrée (5V), vous devez alors modifier le champ "coefficient" selon la valeur du pont diviseur.

Conclusion

Cette présentation des circuits MICTRONICS vous permettra, je l'espère, de vous familiariser avec ces composants dédiés qui simplifieront vos montages. Vous trouverez ces composants notamment chez SELECTRONIC. Bonnes applications !

P. MAYEUX

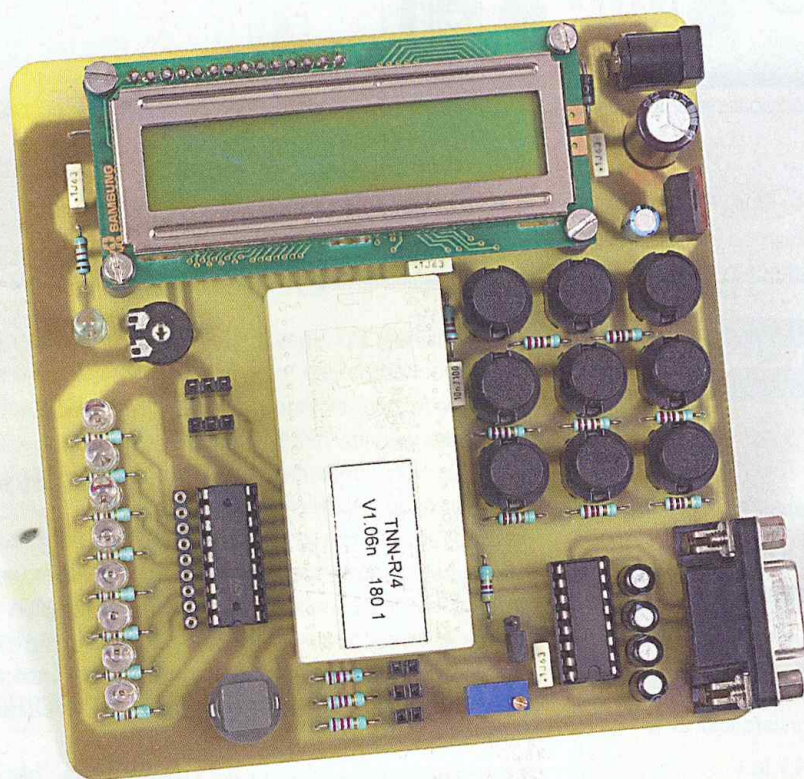
site : <http://perso.libertysurf.fr/p.may>

7 Vue d'écran

Carte de développement

pour microcontrôleur BASIC-TIGER® (version TINY)

Dans la gamme des microcontrôleurs directement programmables en BASIC, le BASIC-TIGER® en version Tiny (TNN-R/4) se distingue par l'étendue de ses capacités. Le Tiny-Tiger, comme nous le nommerons désormais, est commercialisé, notamment, par la société OPTIMINFO® sous forme d'un coffret contenant un microcontrôleur Tiny-Tiger, un bloc secteur, une carte de développement, un CD-ROM contenant le logiciel indispensable et une volumineuse documentation sous forme de fichiers PDF sur le CD (environ 2000 pages en anglais !). Cet ensemble, au coût raisonnable, mérite votre intérêt.



CARACTÉRISTIQUES

Le microcontrôleur Tiny-Tiger

- Mémoire flash 512 Ko
- Mémoire RAM 32 Ko
- 29 Lignes E/S dont 4 entrées ANA sur 10 bits et 2 sorties PWM
- Horloge intégrée
- Source compilé (et non interprété)
- Fonctionnement multitâche réel
- Gestion de multiples périphériques (afficheurs LCD, entrées CAN, timers...)

Les fonctions de la carte de développement

- Alimentation +5V stabilisée, régulée, et protégée contre les courts-circuits
- Afficheur LCD 2x16 caractères
- 8 amplificateurs inverseurs logiques
- 8 voyants à LED limités en courant
- 3 lignes logiques bidirectionnelles
- 2 sorties PWM avec alimentation
- Clavier à 9 touches
- Ajustable reliée à une entrée CAN
- Interface de programmation RS232

Nous vous proposons de réaliser une carte électronique simple, mais parfaitement adaptée pour mener à bien les développements de vos projets à base de ce remarquable composant. La platine d'étude fournie, trop chargée en cavaliers et connecteurs et pauvre en périphériques, vous rendra de bons et loyaux services lors d'applications perfectionnées. Nous avons également mis au point, spécialement à votre intention, un programme de tests destiné à vous familiariser avec toutes les fonctions de la carte. Les nombreux commentaires vous évitent d'avoir recours, un premier temps, à la documentation quelque peu rébarbative, il est vrai !

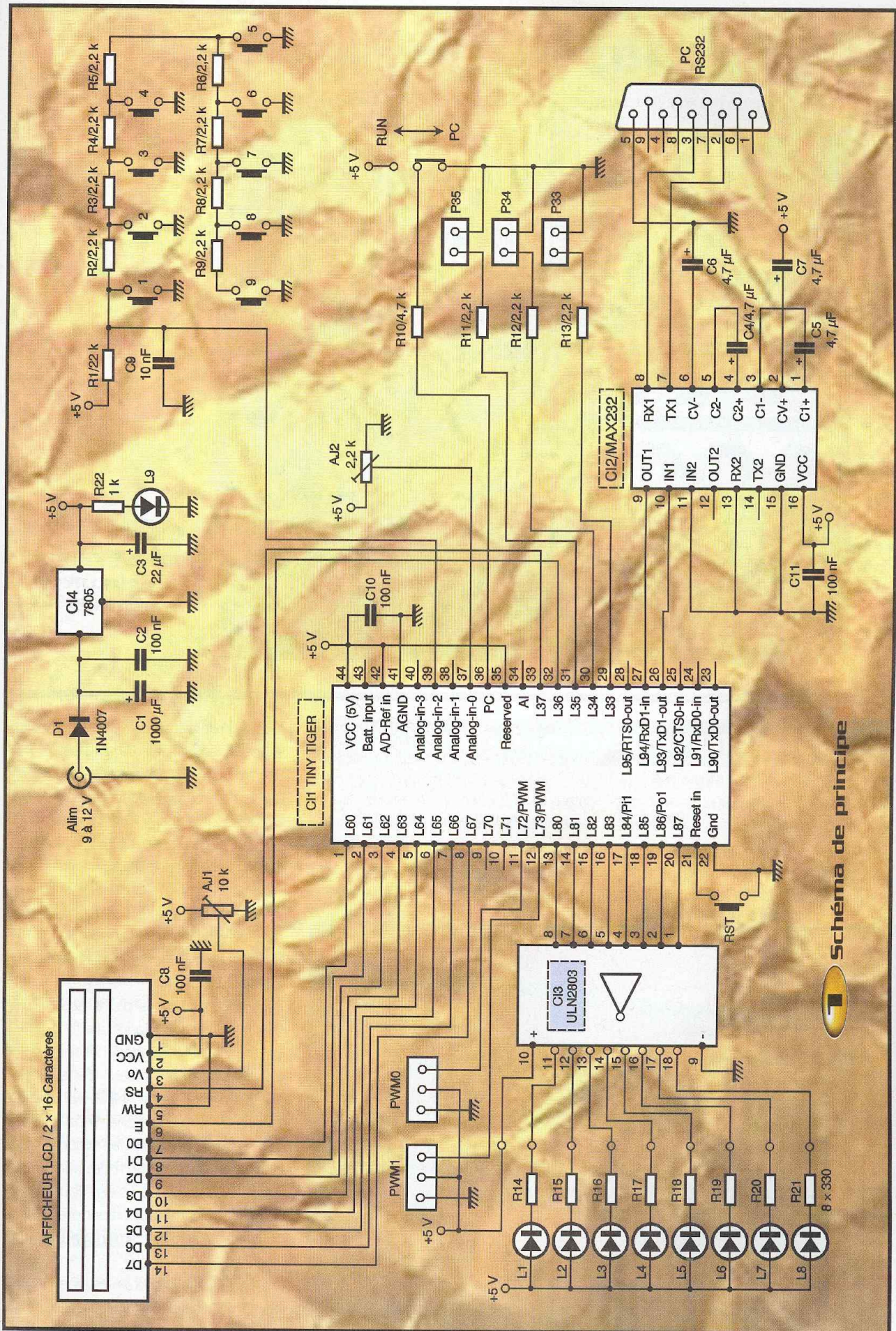
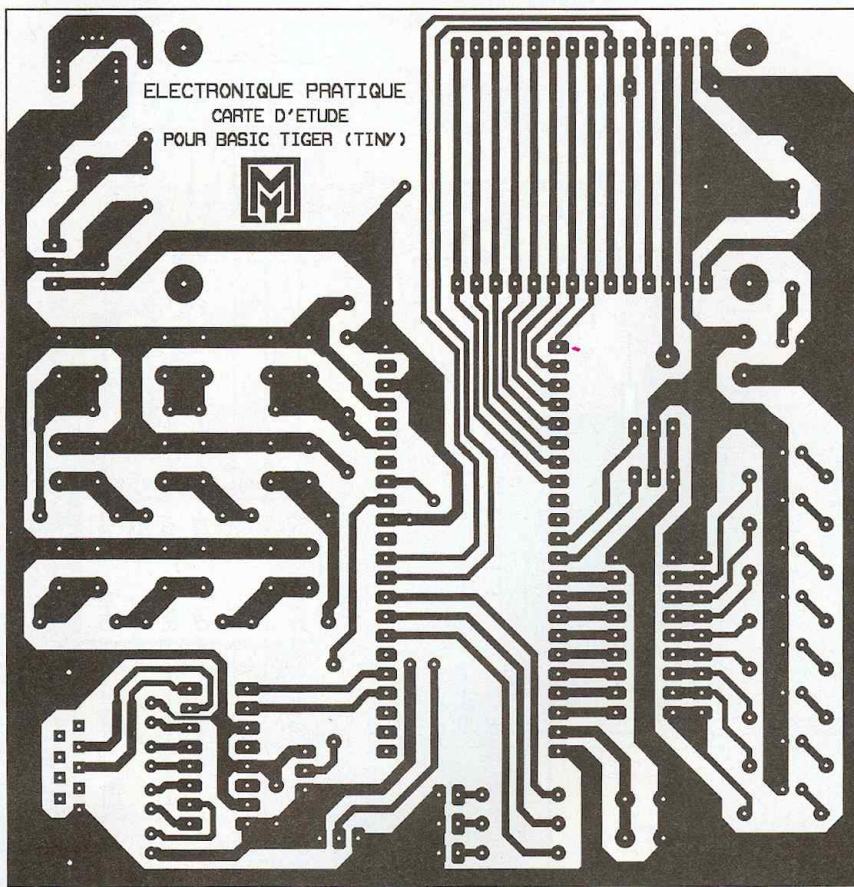


Schéma de principe



2

Tracé
du circuit
imprimé

schéma de principe

La **figure 1** vous dévoile le schéma de principe sans difficultés notoires. Le support du Tiny-Tiger règne au centre et tous les circuits périphériques y sont raccordés.

L'alimentation est issue d'une tension entre 9 et 12V. La diode D_1 protège la

carte contre une inversion de polarités. Après lissage par les condensateurs C_1 et C_2 , la tension est fixée à 5V par le régulateur CI_4 . C_3 effectue un dernier filtrage. La LED L_9 visualise l'alimentation. Les 8 lignes du μC L60 à L67 commandent les données de l'afficheur LCD ; L36 gère sa validation et L37 sélectionne le

mode "instruction" ou "donnée". L'ajustable AJ, sert à régler le contraste.

Les lignes L72 et L73, reliées chacune à un connecteur à 3 broches, rendent disponibles les signaux PWM (largeur d'impulsions réglables) avec l'alimentation.

Les lignes L80 à L87, après amplification et inversion par CI_3 , donnent 8 sorties de puissance. Les 8 LED L_1 à L_8 , limitées en courant par les résistances R_{14} à R_{21} , visualisent l'état logique des sorties au niveau du μC .

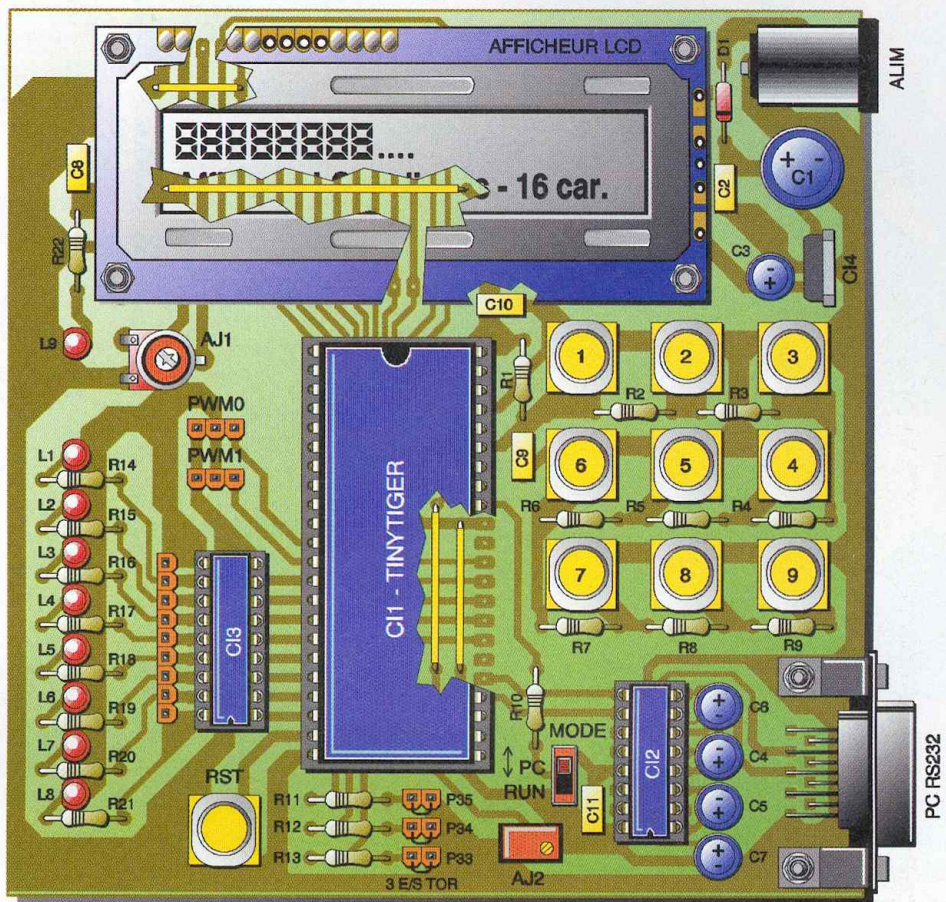
La touche RST, lors d'une action, provoque une initialisation totale.

Le clavier à 9 touches fonctionne sur le principe du pont diviseur d'une tension mesurée par l'entrée ANA2. Au repos, la polarité positive est acheminée à travers la résistance R_1 . Lors de l'action sur une des touches, un certain nombre de résistances, R_2 à R_9 , se voient court-circuitées, réduisant proportionnellement la tension. Attention à la priorité des touches, de la 1 à la 9.

L'entrée ANA0 prend en charge la variation de la résistance AJ*2 en mesurant la tension correspondante.



L'afficheur LCD 2 x 16 caractères



3

Implantation des éléments

L'entrée "PC" force un mode de fonctionnement du Tiny-Tiger par son niveau logique. En mode PC, il dépend du micro-ordinateur auquel il est relié par le port sériel ; le programme tourne dans le μC et la mise au point se fait par l'intermédiaire du logiciel "éditeur-débugueur" sur l'écran du PC. En mode "RUN", le Tiny-Tiger est autonome sur sa carte, la liaison au PC devient inutile et l'initialisation se fait alors à l'aide de la touche RST. Trois connecteurs à 2 broches permettent de travailler sur les trois lignes bidirectionnelles L33 à L35. Les résistances R_{11} à R_{13} les protègent de surcharges accidentelles.

Enfin, le circuit C_2 convertit les signaux de communication vers l'interface sérielle du PC afin que la programmation puisse s'effectuer. Il est entouré de ses traditionnels condensateurs C_4 à C_7 et C_{11} .

La réalisation

Le dessin du circuit imprimé, simple face, est donné à la **figure 2**. Pour le transfert du dessin, nous vous recomman-

Nomenclature

R_1 : 22 k Ω (rouge, rouge, orange)

R_2 à R_9 , R_{11} à R_{13} : 2,2 k Ω (rouge, rouge, rouge)

R_{10} : 4,7 k Ω (jaune, violet, rouge)

R_{14} à R_{21} : 330 Ω (orange, orange, marron)

R_{22} : 1 k Ω (marron, noir, rouge)

AJ_1 : 10 k Ω

AJ_2 : 2,2 k Ω

C_1 : 1000 $\mu F/25V$ électrochimique, sorties radiales

C_2, C_8, C_{10}, C_{11} : 100 nF mylar jaune

C_3 : 10 à 47 $\mu F/16V$ électrochimique, sorties radiales

C_4 à C_7 : 4,7 $\mu F/25V$ électrochimique, sorties radiales

C_9 : 10 nF mylar jaune

C_{11} : Tiny-Tiger (TNN-R/4)

C_{12} : MAX232

C_3 : ULN2803

C_4 : 7805

L_1 à L_9 : LED 5mm

D_1 : 1N4007

1 afficheur LCD de 2 lignes de 16 caractères

10 touches pour circuit imprimé à contact travail

Barrettes sécables femelles (56 broches)

Barrettes sécables femelles type "tulipe" (23 broches)

Barrettes sécables mâles (3 broches)

1 cavalier de configuration

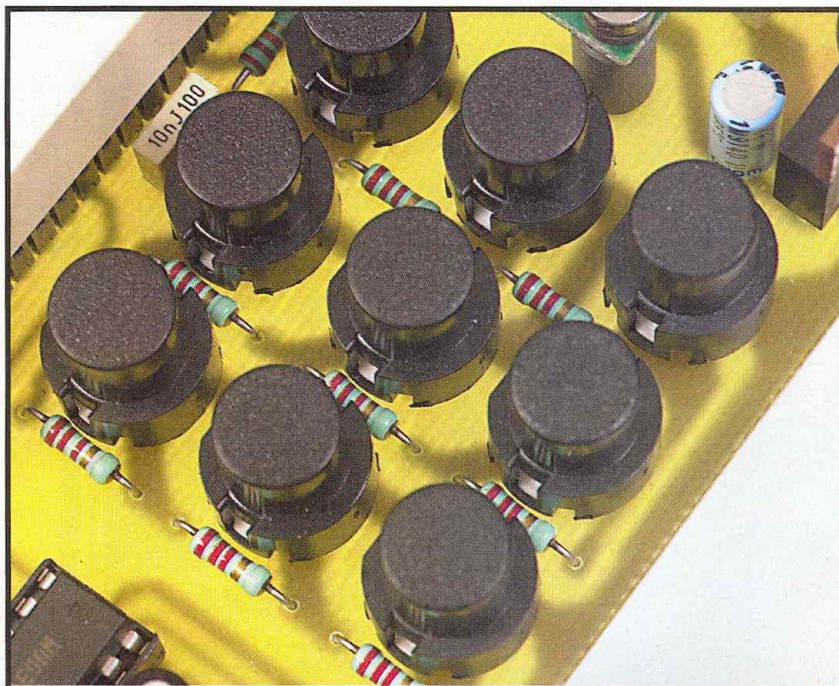
1 support de CI 16 broches

1 support de CI 18 broches

1 prise DB9 coudée femelle pour circuit imprimé

1 prise d'alimentation de 2,1 mm

Visserie de diamètre 3mm



Aspect du clavier à 9 touches

dans la méthode photo rapide et fiable, elle vous donnera les meilleurs résultats. L'opération suivante consiste à graver le circuit dans le perchlorure de fer. Rincez-le abondamment à l'eau claire avant de percer les trous avec un foret de 0,8mm de diamètre. Certains doivent être alésés à des diamètres supérieurs en fonction de la taille des composants.

L'implantation des composants est ordonnée par la **figure 3**. Commencez par souder les 4 straps afin de ne pas les oublier. Poursuivez par la mise en place des résistances, puis de la diode, des supports de circuits intégrés, des barrettes sécables servant de support au Tiny-Tiger et des autres, y compris des trois broches mâles munies du cavalier de configuration, des condensateurs au mylar, des résistances ajustables, des touches, des LED, de la prise DB9 et de celle d'alimentation, du régulateur, puis enfin, des condensateurs chimiques. L'afficheur LCD peut être monté sur des barrettes sécables ou directement soudé. Veillez à ne pas inverser le sens des touches ni des composants polarisés ; ils n'apprécient guère "les retournements de situation".

Première mise en service

Un contrôle minutieux de votre circuit ne peut pas nuire. Au besoin, utilisez une loupe afin d'éliminer tout risque de court-

circuit entre deux pistes avant la mise sous tension. N'embrochez pas le Tiny-Tiger et raccordez, ensuite, le montage à une source de tension (bloc secteur délivrant 9 à 12V). Vérifiez la présence du +5V en divers points des connecteurs et par l'allumage de la LED L₉. Réglez au mieux le contraste de l'afficheur LCD en positionnant le curseur de l'ajustable AJ₁ presque en butée dans le sens antihoraire (vers la masse). Hors tension, vous pouvez alors embrocher le μ C.

Programmation

Raccordez la carte, non alimentée, au port sériel du PC et lancez le logiciel Tiger-Basic par son fichier "Tgbas32.exe". Lors de la première utilisation, sélectionnez le port utilisé et alimentez votre montage. Si tout va bien, l'option "Tiger status" du menu "View" doit mentionner le μ C utilisé et plusieurs informations concernant ses capacités. Dans le cas contraire, vérifiez la position du cavalier de mode (sur PC), la liaison au PC, la configuration du logiciel, l'alimentation ... Mais n'allons pas si loin !

Sur notre site Internet : www.eprat.com, téléchargez le programme "TESTS.TIG". Nous l'avons spécialement développé pour cette carte. Ouvrez-le sur le logiciel Tiger-Basic et lancez sa compilation, puis son transfert par les options du menu, par la touche F4 ou par les icônes de la barre

supérieure. Le fonctionnement sur la carte doit être immédiat.

Nous n'allons pas débiter un cours de programmation en Tiger-Basic car il faudrait, assurément, plusieurs centaines de pages. En contrepartie, les nombreux commentaires du programme "TESTS.TIG" devraient vous initier convenablement et vous permettre de prendre progressivement de l'assurance pour sa programmation.

Voyez en priorité l'utilisation des périphériques par l'installation et la configuration des "DEVICE". Observez la manière d'afficher le texte voulu à la position souhaitée sur l'afficheur LCD et le travail en multitâches. Attention, plusieurs tâches tournant simultanément occupent beaucoup de mémoire RAM et la satureront facilement.

Pour finir, en cas de problème, pensez à demander de l'aide à tout moment par l'appui sur la touche F1 en positionnant auparavant le curseur sur l'instruction méconnue. Consultez les nombreux exemples et la documentation fournis sur le CD-ROM, mais comparez toujours le paramétrage des "DEVICE" avec ceux du programme "TESTS.TIG" ; nous avons, par exemple, passé beaucoup de temps à adapter celui de l'afficheur LCD de 2x16 caractères.

Y. MERGY

Où trouver le Tiny-Tiger ?

Sachez que le CD-ROM contenant le logiciel Tiger-Basic (lite) ne peut pas être vendu séparément, il vous faudra, impérativement, acquérir le coffret complet la première fois.

- 199,50 euros pour le coffret complet Tiny-Tiger starter kit1 (TNN-R/4)
- 99,00 euros pour le Tiny-Tiger (TNN-R/4) seul

OPTIMINFO®

Route de Ménétreau 18240 BOULLE-RETT

Tel : 0820 900 021

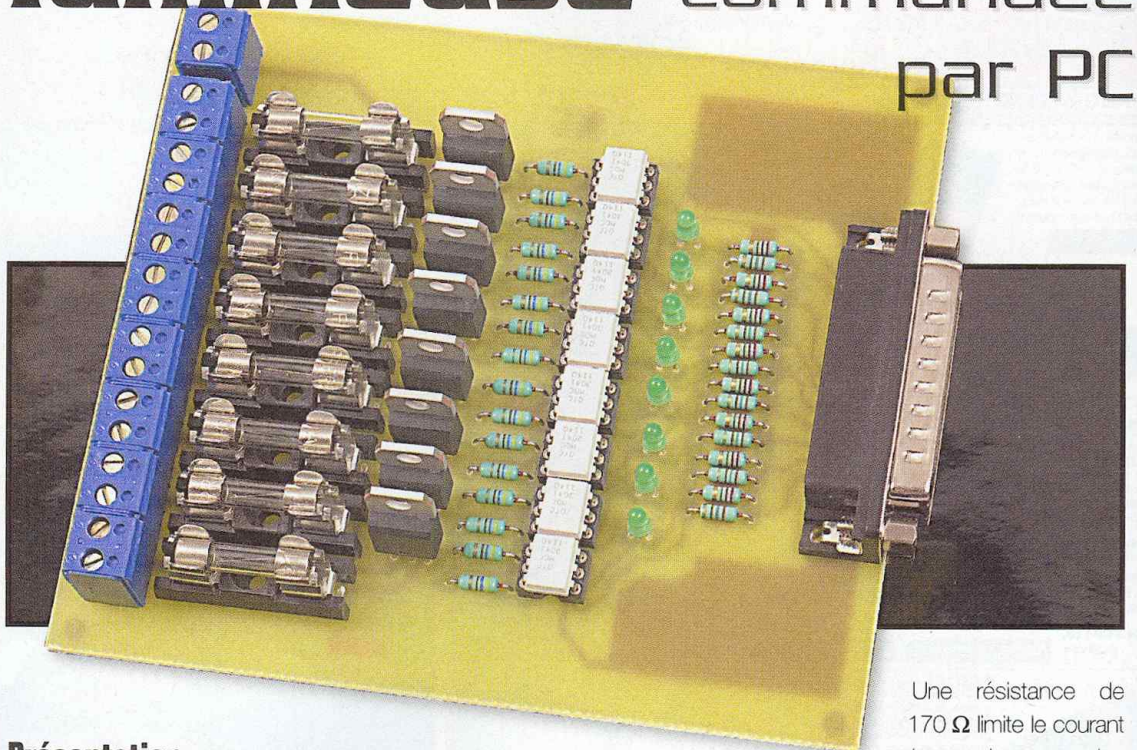
www.optiminfo.com

Le site Internet de ce distributeur propose une version réduite du logiciel Tiger-Basic (lite)® et tous les renseignements sur ces microcontrôleurs.

SELECTRONIC

11, place de la Nation 75011 PARIS
86, rue de Cambrai B.P.513
59022 LILLE cedex

Animation lumineuse commandée par PC



De nombreux montages, concernant les jeux de lumière pilotés à partir du port parallèle d'un PC, ont déjà été publiés dans notre revue. Cette fois-ci, le montage est accompagné d'un logiciel convivial fonctionnant sous WINDOWS., l'utilisateur pourra, d'un click de souris, faire défiler son animation préférée...

Présentation

Nous vous proposons aujourd'hui de réaliser une carte électronique commandant huit spots à partir du port parallèle d'un PC. Le logiciel de commande reste compatible avec les montages déjà proposés dans notre revue. Le logiciel de commande est réalisé sous Visual BASIC.

Schéma de principe

Le schéma de principe est donné **figure 2**. Les huit sorties issues du port parallèle viennent piloter un optotriac de type MOC3041, cet optotriac est équipé d'un circuit de détection de passage à zéro, ce qui signifie que l'on pilotera le triac de sortie au passage à zéro de la tension secteur. Ce dispositif permet d'éliminer de nombreux problèmes de parasitage et évitera de commander le triac en charge.

Le schéma interne du MOC3041 est donné **figure 1**, celui-ci se présente en boîtier plastique 6 broches.

L'intérêt d'utiliser un optotriac est, bien sûr, d'isoler "galvaniquement" le

port parallèle du PC de la platine de commande.

Les deux résistances de 470Ω connectées, d'une part à la tension secteur et, d'autre part, aux broches 4 et 6 du MOC3041, permettent à l'optotriac de détecter le passage à zéro de la tension secteur.

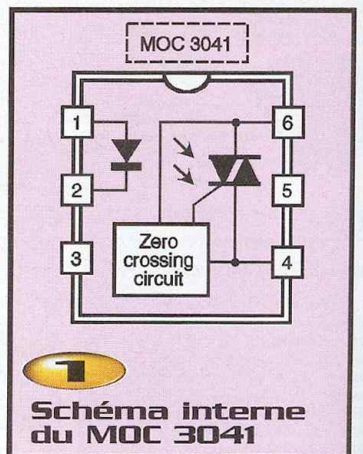
La sortie de chaque optotriac (broche 4) commande la gâchette d'un triac, ce composant de puissance est assimilable à un interrupteur que l'on verra fermer si l'on présente un signal sur son électrode de commande (gâchette ou gate en anglais).

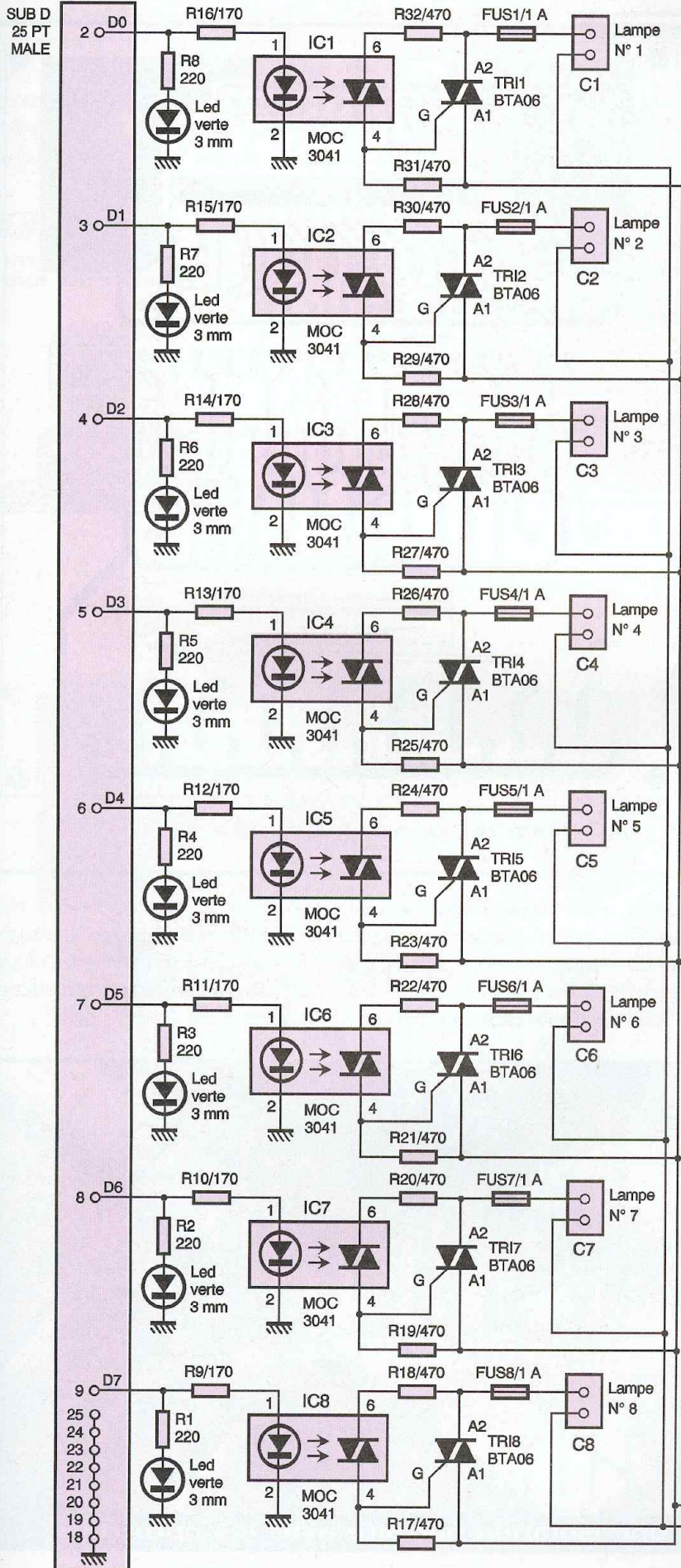
Le modèle retenu pour le montage est un BTA06, celui-ci peut supporter un courant de 6A max. La tension de service, à ne pas dépasser, est de 600V pour le modèle choisi. Un fusible protège chaque sortie vers les lampes à commander. Il est à noter que pour certaines applications, il est nécessaire, selon la notice constructeur, d'insérer un circuit «snubber» aux bornes du triac, ce circuit est composé d'une résistance de 39Ω en série avec un condensateur de $0,01 \mu F$.

Une résistance de 170Ω limite le courant dans chacune des entrées de l'optotriac, la valeur min. de déclenchement de l'optotriac est 15mA. Une résistance de 220Ω limite le courant dans chaque LED de visualisation.

La réalisation

La **figure 3** donne le dessin du circuit imprimé, celui-ci devra être réalisé avec un soin particulier (par la méthode photographique ; typon + exposition aux UV), la platine étant raccordée, d'une part au PC et sur-





tout au secteur 220V.
 Le perçage des trous se fera en 0,8mm et 1,5mm pour le passage des pattes de composants plus larges, tels que les supports de fusibles.
 La **figure 4** présente l'implantation des composants. Souder, dans un premier temps, par ordre de taille : les résistances, les supports DIL des optotriacs, pour terminer par les borniers, les LED, la prise 25 brochés, les triacs et les supports de fusible.

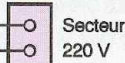
Mise en service

Après avoir vérifié qu'aucun court-circuit éventuel n'est présent, que les valeurs de composants et que le sens de montage des optotriacs et des triacs ont été respectés, connecter le montage au port parallèle du PC sans, toutefois, l'alimenter en 220V.
 Pour vérifier le fonctionnement, lancer le logiciel de commande "regie.exe" présenté ci-après, appuyer sur le bouton marche, les LED doivent clignoter selon l'animation que vous aurez choisie. Si le fonctionnement de la platine suit le clignotement des LED sur l'écran de votre PC alors le montage est correct, vous pouvez relier les huit lampes aux borniers de sortie et alimenter en 220V, une fois le logiciel et l'animation sélectionnés, les lampes clignotent de façon identique aux LED de la platine.

Le logiciel de commande

Le logiciel est réalisé sous Visual Basic : il utilise, pour commander le port parallèle, une librairie dynamique (DLL). Cette librairie dynamique (INOUT.DLL) permet aux nouvelles versions de logiciels de programmation (Visual Basic, Delphi) ne possédant plus d'instructions capables de piloter un port tel le port parallèle du PC, de pouvoir enfin permettre cette fonction jadis bien utile. Pour les lecteurs souhaitant utiliser cette DLL à des fins personnelles, l'auteur vous invite à visiter son site

Schéma de principe



INTERNET (adresse en fin d'article) sur lequel sont fournies des explications pour la mise en œuvre de cette DLL sous Visual Basic 3 et Visual Basic 4.

Il est à noter que ce logiciel ne «tourne» pas sous Windows NT, et WINDOWS XP., pour qui les commandes vers le port parallèle depuis une DLL restent assez difficiles à mettre en œuvre.

Vous pouvez télécharger le logiciel sur le site de la revue : www.eprat.com

Possibilité du logiciel

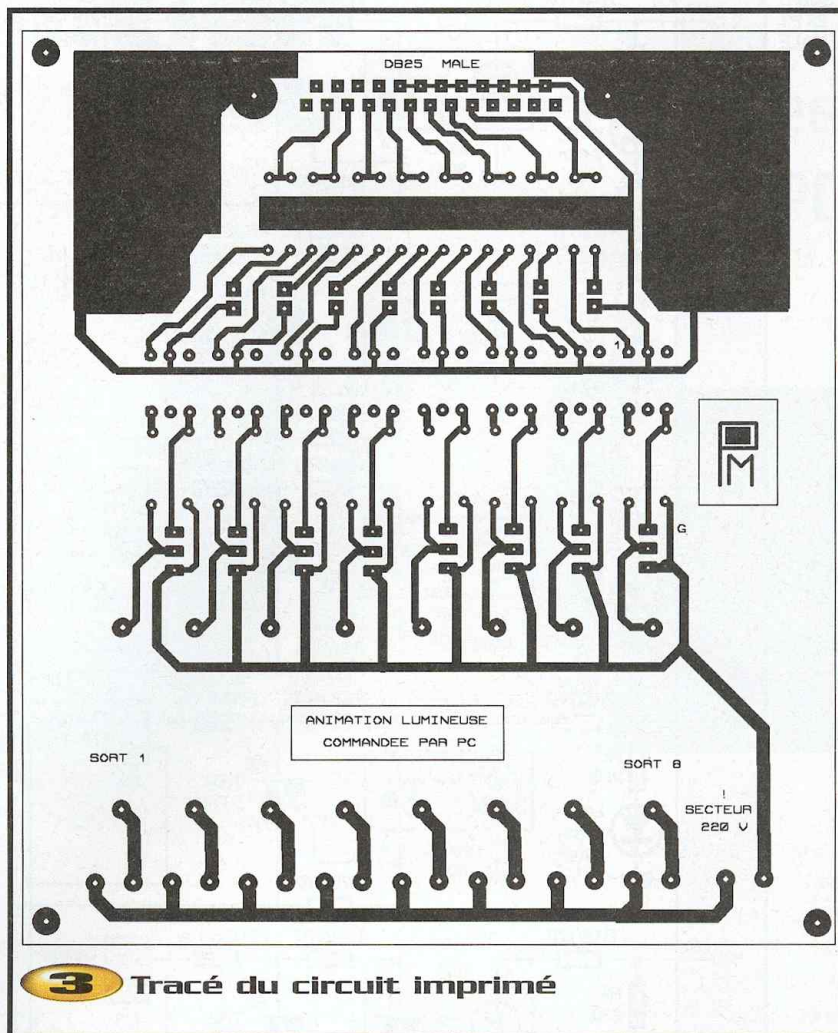
La copie d'écran du logiciel de commande est en **figure 5**

- Neuf jeux de lumière sont pré-programmés tel que chenillard, mode aléatoire, intérieur vers extérieur, chenillard double, etc. La vitesse de défilement de ces animations pré-programmées est modifiable en temps réel par un potentiomètre rectiligne du logiciel de commande. Huit LED sur le logiciel permettent de suivre les sorties de la carte.

- Possibilité d'enregistrer la séquence en cours d'exécution et de rappeler celle-ci au moyen de deux boutons «enregistrement et lecture».

- Possibilité de création en mode manuel d'une animation par action sur les huit potentiomètres, correspondant à chacune des voies, et d'enregistrer cette séquence. Les LED clignotent à une vitesse dépendante de la position du potentiomètre rectiligne de chaque voie.

- Séquence autonome, cette fonction permet de créer et de rejouer des séquences préenregistrées, les potentiomètres prennent la position du cycle en cours de lecture. Un curseur permet de modifier le temps entre chaque cycle à jouer. Pour créer une séquence autonome, cliquer sur le bouton «définition» et indiquer le numéro des cycles à rejouer en automatique en laissant un espace entre chaque numéro de cycle (exemple 0 2 10 12 32 45). Vous pouvez donner un nom à votre séquence, ainsi définie, avec le bouton «enregistrer», ainsi vous pouvez créer autant de séquences que vous le souhaitez. Un bouton «lecture» permet de choisir une séquence prédéfinie et enregistrée. Trois fichiers d'exemple (spot1.txt spot2.txt et spot3.txt) de séquence sont présents sur le fichier que

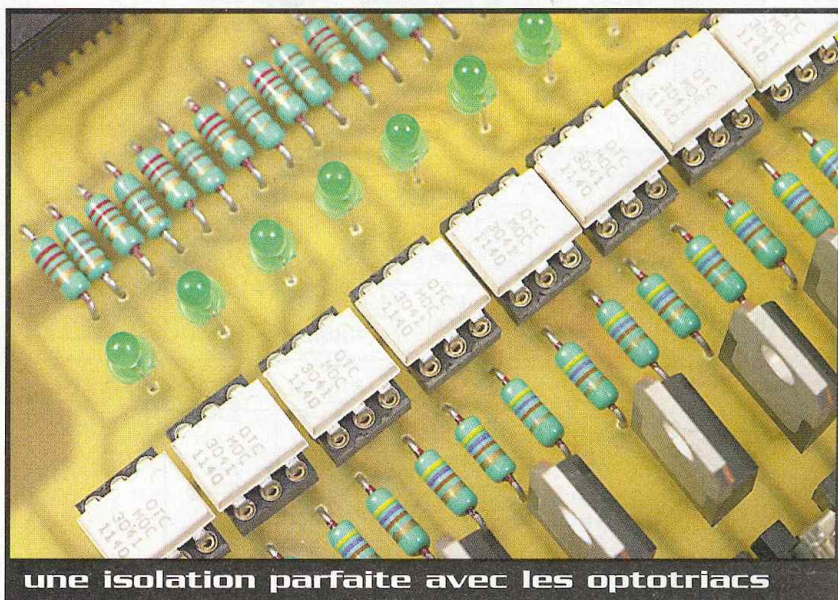


vous allez télécharger.

- Inversion de l'état d'un spot par click sur la LED correspondante du logiciel. La lampe de sortie suit l'état de la LED.

- Défilement d'un message avec le bouton

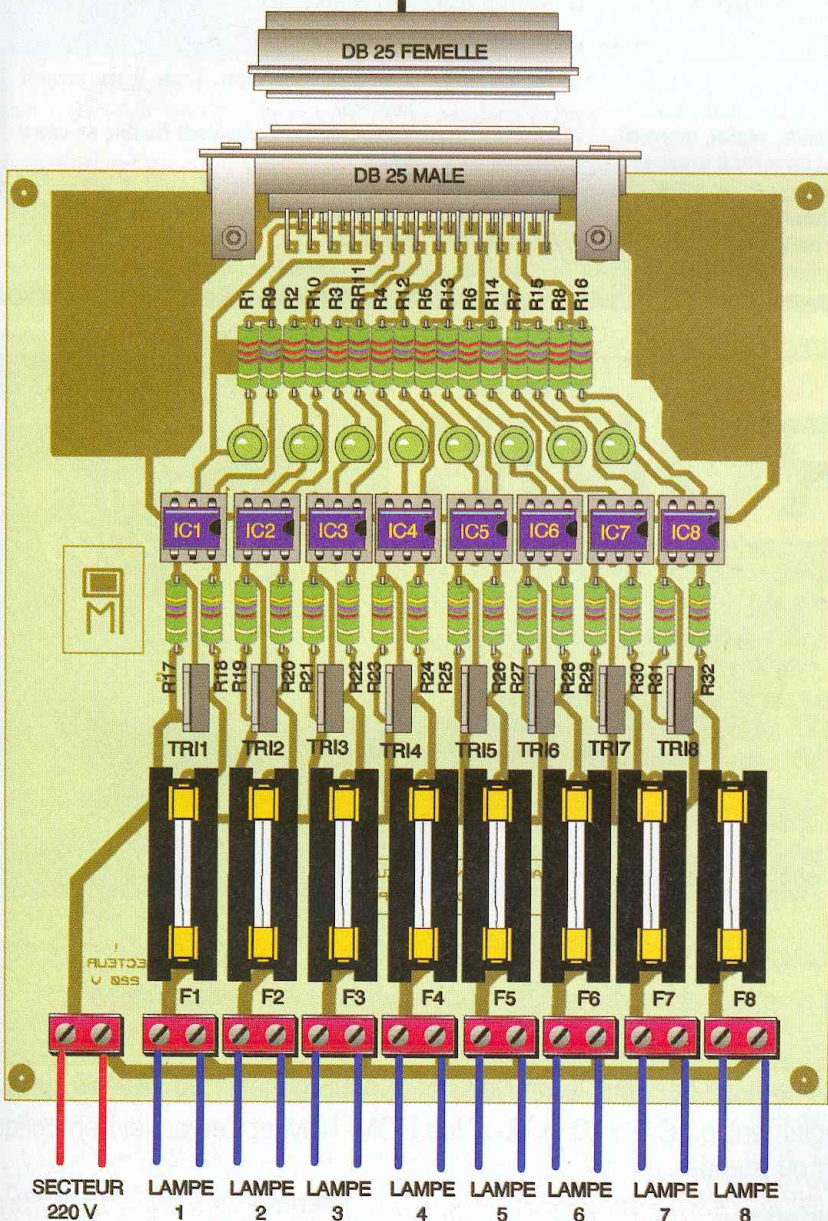
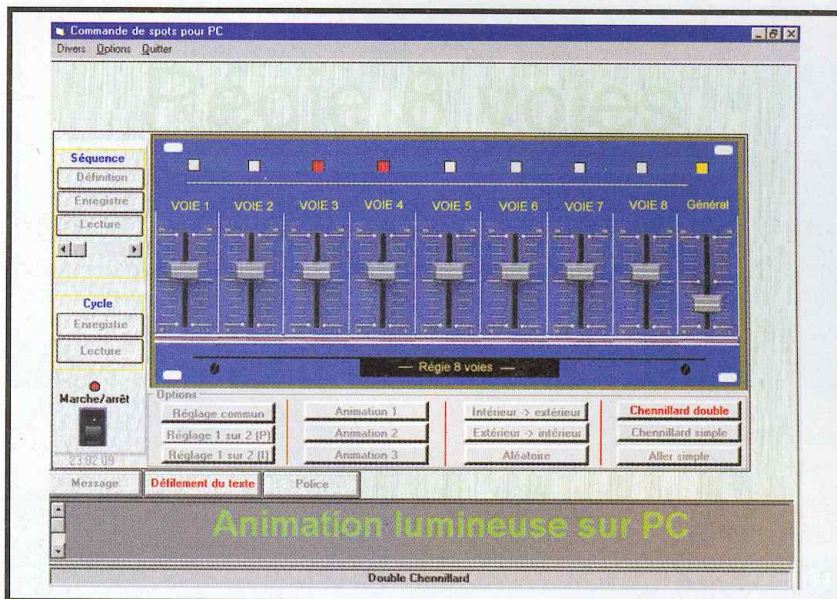
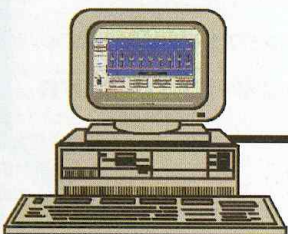
«défilement». Ce message peut être, bien sûr, prédéfini avec le bouton «Message» ainsi que la police de caractère. Toute modification est enregistrée dans le fichier «install.ini».



une isolation parfaite avec les optotriacs

- Sélection de tous les potentiomètres en même temps. Cette fonction permet de caler toutes les lampes sur la même fréquence de clignotement (tous les potentiomètres sont liés et prennent le même réglage).

4 Implantation des éléments



5 Copie d'écran du logiciel de commande

- Choix de l'adresse du port parallèle. Par défaut, l'adresse du port parallèle est h378. Toute modification est enregistrée dans le fichier «install.ini». Trois adresses de port vous sont indiquées : h378 , h278 et h3bc. Ces adresses sont en notation hexadécimale dans le menu option, vous devez entrer l'adresse précédée d'un et commercial (&h378 par exemple). Une autre façon consiste à entrer l'adresse en décimal (888 par exemple qui correspond à &h378).

Conclusion

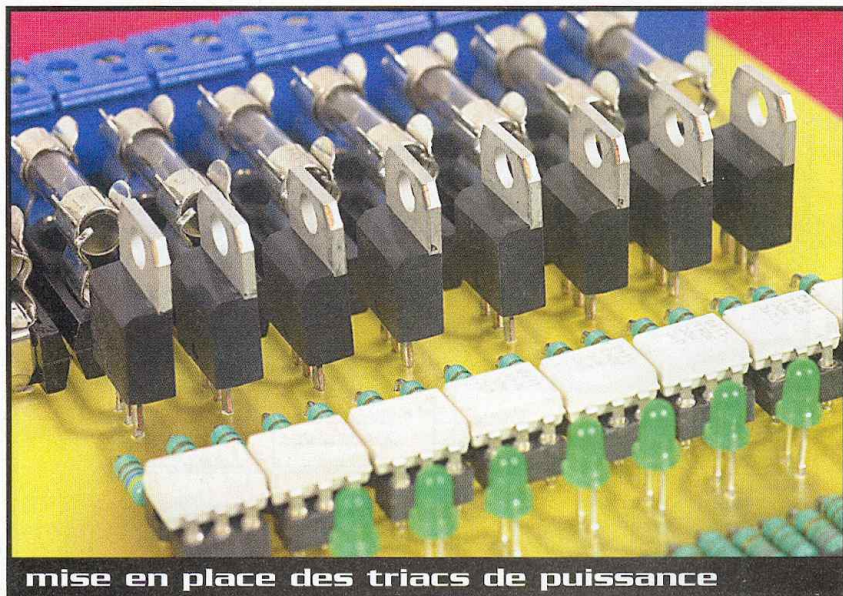
Cette platine, de réalisation simple, permet de piloter les sorties du port parallèle d'un PC avec un logiciel élaboré sous l'environnement Windows. Le coût des composants reste dans une fourchette de prix raisonnable, de plus le logiciel est compatible avec d'éventuels autres montages de même type déjà proposés.

Le développement du logiciel reste la partie la plus longue et difficile à mettre en œuvre.

Bonnes animations.

Site : <http://perso.libertysurf.fr/p/may>

P. MAYEUX



mise en place des triacs de puissance

Contact

ELECTRONIQUE PRATIQUE

est sur

INTERNET:

composez
www.electroniquepratique.com

vos remarques etc:

redac@eprat.com

Nomenclature

IC₁ à IC₆ : optotriacs MOC3041

DEL₁ à DEL₆ : diodes électroluminescentes
 3mm

TRI₁ à TRI₆ : triacs 6A/600V (BTA06)

R₁ à R₆ : 220 Ω 5%

(rouge, rouge, marron)

R₇ à R₁₆ : 170 Ω 5% (marron, violet, marron)

R₁₇ à R₃₂ : 470 Ω 5%
 (jaune, violet, marron)

8 supports 6 broches

Conn₁ : Prise SUBD 25 points mâle pour

Circuit imprimé

1 cordon 25pt pour port // mâle/femelle

9 borniers doubles à vis pour circuit imprimé

8 supports à souder pour fusible en verre 5x20

8 fusibles en verre 1A

1 cordon mâle/femelle pour port parallèle

GO TRONIC

4 Route Nationale - BP 13

08110 BLAGNY Tél. : 03 24 27 93 42 - Fax : 03 24 27 93 50

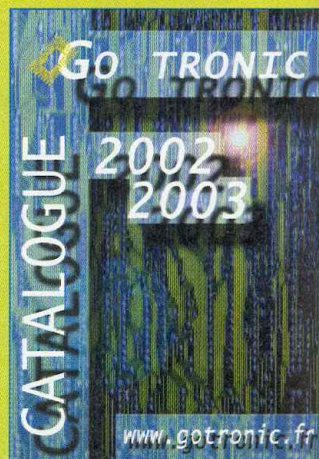
Web : www.gotronic.fr - E-mail : contacts@gotronic.fr

Ouvert du lundi au vendredi (de 9h à 12h et de 14h à 18h et le samedi matin de 9h à 12h).

FERME DU 3 AU 26 AOUT 2002 INCLUS

Réservez dès à présent le LE CATALOGUE GÉNÉRAL 2002/2003

www.gotronic.fr



PLUS DE 300 PAGES de composants, kits, robotique, livres, logiciels, programmeurs, outillage, appareils de mesure, alarmes...

Recevez le **Catalogue Général 2002/2003**

contre 6 €

(10 € pour les DOM-TOM et l'étranger).

GRATUIT pour les Ecoles et les Administrations.

Veuillez me faire parvenir le nouveau catalogue général **GO TRONIC**, je joins mon règlement de 6 € (10 € pour les DOM-TOM et l'étranger) en chèque, timbres ou mandat.

Nom Prénom

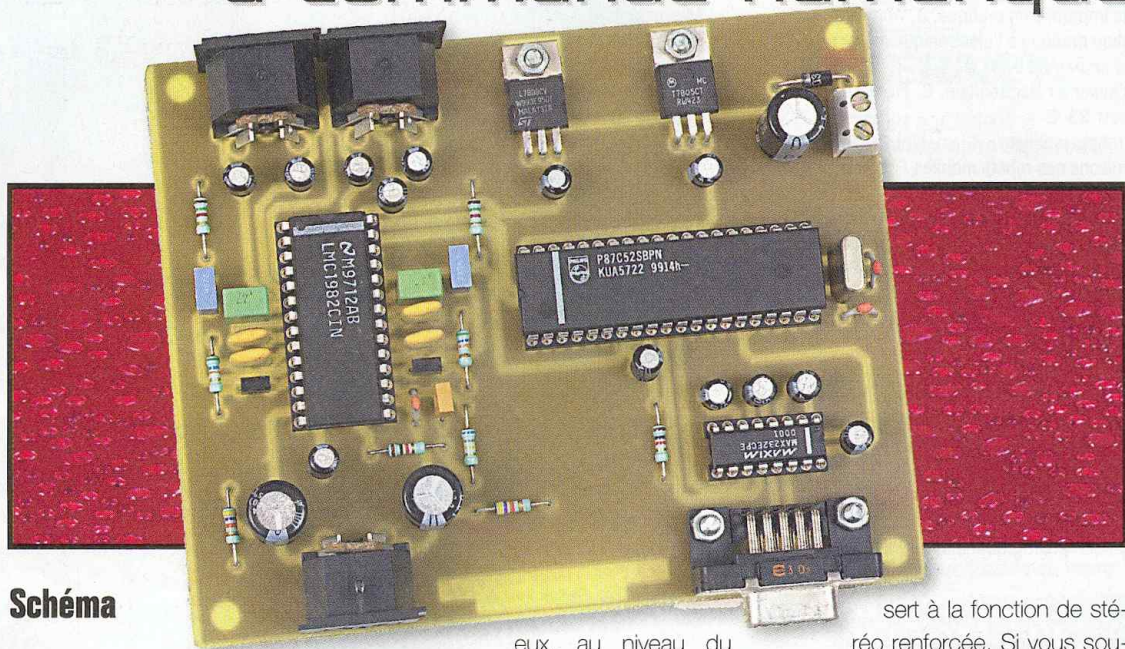
Adresse

.....

Code postal Ville

Correcteur de tonalité

à commande numérique



Schéma

Le schéma du montage est reproduit en **figure 1**. Le cœur du montage est un microcontrôleur P89C51RC+ ou RD+ qui dispose d'une mémoire FLASH interne, ce qui explique la simplicité de la partie numérique.

Il est à noter que le programme associé au microcontrôleur n'utilise que des ressources communes aux P89C51RC+ et 87C52. Vous pourrez donc utiliser également un microcontrôleur 87C52 pour ce montage, ce qui est appréciable en raison des problèmes récents d'approvisionnement des P89C51RD+ et P89C51RC+.

L'UART interne du microcontrôleur est mise à profit pour établir la communication avec un port RS232 de l'ordinateur auquel sera raccordé le montage. Les lignes RXD et TXD du microcontrôleur sont mise en forme par un circuit MAX232 (U_3) qui est bien connu de nos lecteurs. Notez que la gestion de la liaison RS232 est simplifiée au maximum puisque les signaux de contrôle de flux matériel (DTR, DSR, DCD, CTS et RTS) ne sont pas utilisés sur notre maquette. Ils sont simplement rebouclés entre

eux, au niveau du connecteur CN_4 , pour que l'UART du PC dispose, en permanence, de l'autorisation de dialoguer. Le microcontrôleur ayant une charge de travail relativement faible, il aura bien assez de temps pour traiter les données venant du port série.

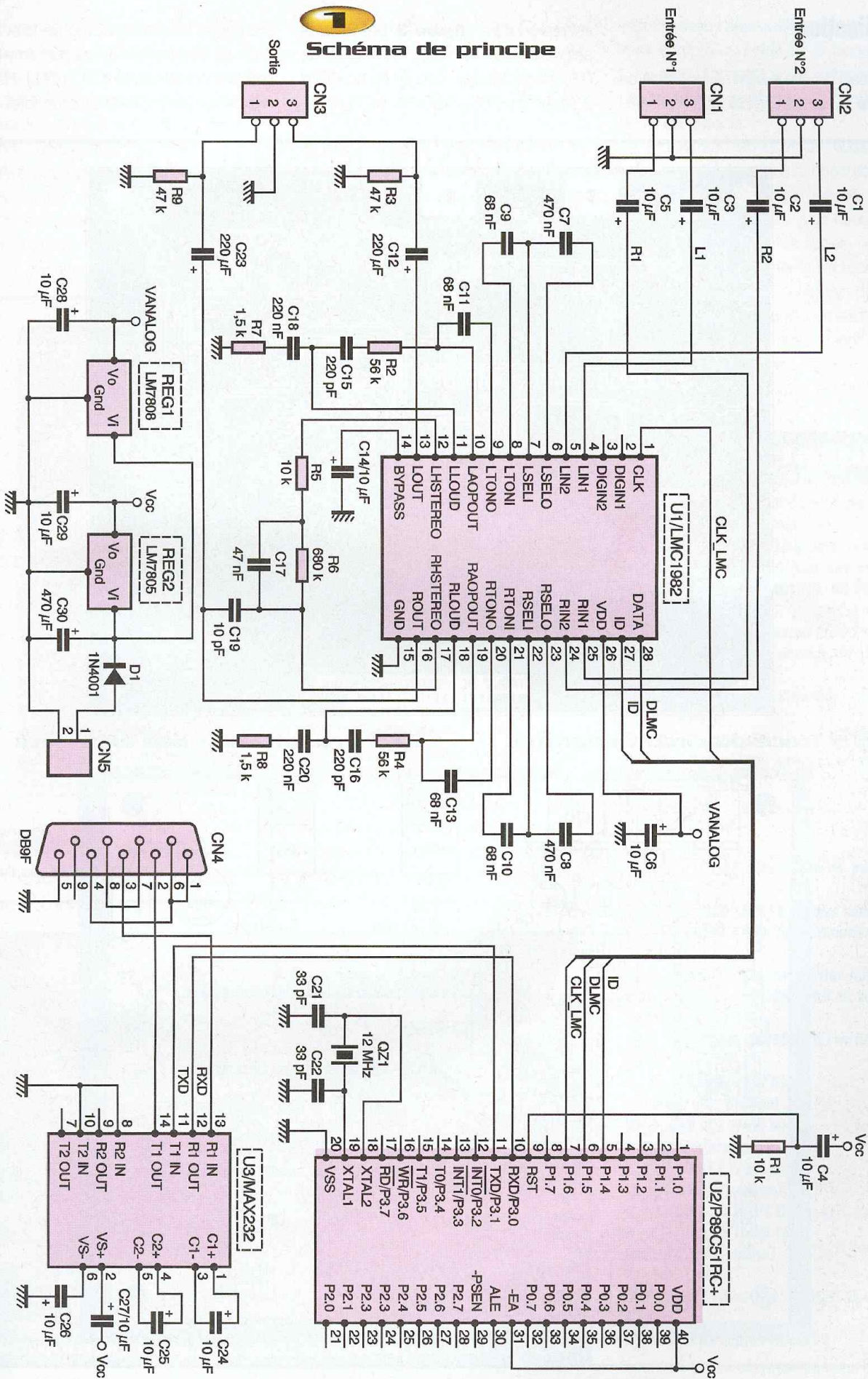
L'interface avec les signaux audio est organisée autour du circuit spécialisé LMC1982 (U_1). Le schéma correspondant n'est pas très original puisqu'il correspond en tous points à ce qui est décrit dans la note d'application du circuit. Mais pourquoi chercher à compliquer les choses ? Le périmètre d'utilisation du circuit LMC1982 étant parfaitement bien défini, il n'y a aucune raison de vouloir modifier la valeur des composants associés au circuit U_1 . Les condensateurs de liaison C_1 à C_3 , C_5 , C_{12} et C_{23} permettent de transmettre les signaux audio avec une bande passante largement suffisante, de sorte que vous n'aurez pas besoin d'en changer la valeur (de toutes les façons, pour un correcteur de tonalité la notion de bande passante est un peu étrange). Le réseau R/C constitué de R_5 , R_6 , C_{17} et C_{19}

sert à la fonction de stéréo renforcée. Si vous souhaitez utiliser cette fonction, nous vous conseillons de respecter la valeur des composants et de ne pas chercher à utiliser des valeurs approchantes (particulièrement pour R_6 et C_{19}).

Le montage sera alimenté par une tension de 12VDC qui n'a pas besoin d'être stabilisée. Une tension correctement filtrée fera très bien l'affaire. Par exemple, vous pourrez faire appel à un bloc d'alimentation capable de fournir 150mA sous 12VDC. La diode D_1 permet de protéger le montage en cas d'inversion du connecteur d'alimentation. Notez que nous avons utilisé deux régulateurs sur ce montage. Ceci était nécessaire, d'une part, parce que le circuit U_1 nécessite une tension d'alimentation qui dépasse 5V et, d'autre part, parce que cela permet d'isoler les courants de la partie logique de ceux de la partie analogique. Ceci permet de réduire le 'bruit' véhiculé par les lignes d'alimentation au strict minimum. Notez que le circuit U_1 , bien qu'alimenté sous 8V, sait adapter ses signaux logiques pour rester compatibles avec un microcontrôleur alimenté en 5V.

Le correcteur de tonalité que nous vous présentons ce mois-ci possède la particularité d'être piloté à distance par un ordinateur, via une liaison RS232. Le montage possède 2 entrées stéréo, un réglage général du volume, un réglage des basses et des aigus ainsi que quelques effets : stéréo renforcée et loudness. Le montage vous est proposé avec une petite application Windows pour le contrôler, qu'il vous sera très facile de modifier pour lui ajouter des fonctions de synchronisation avec d'autres équipements.

Schéma de principe

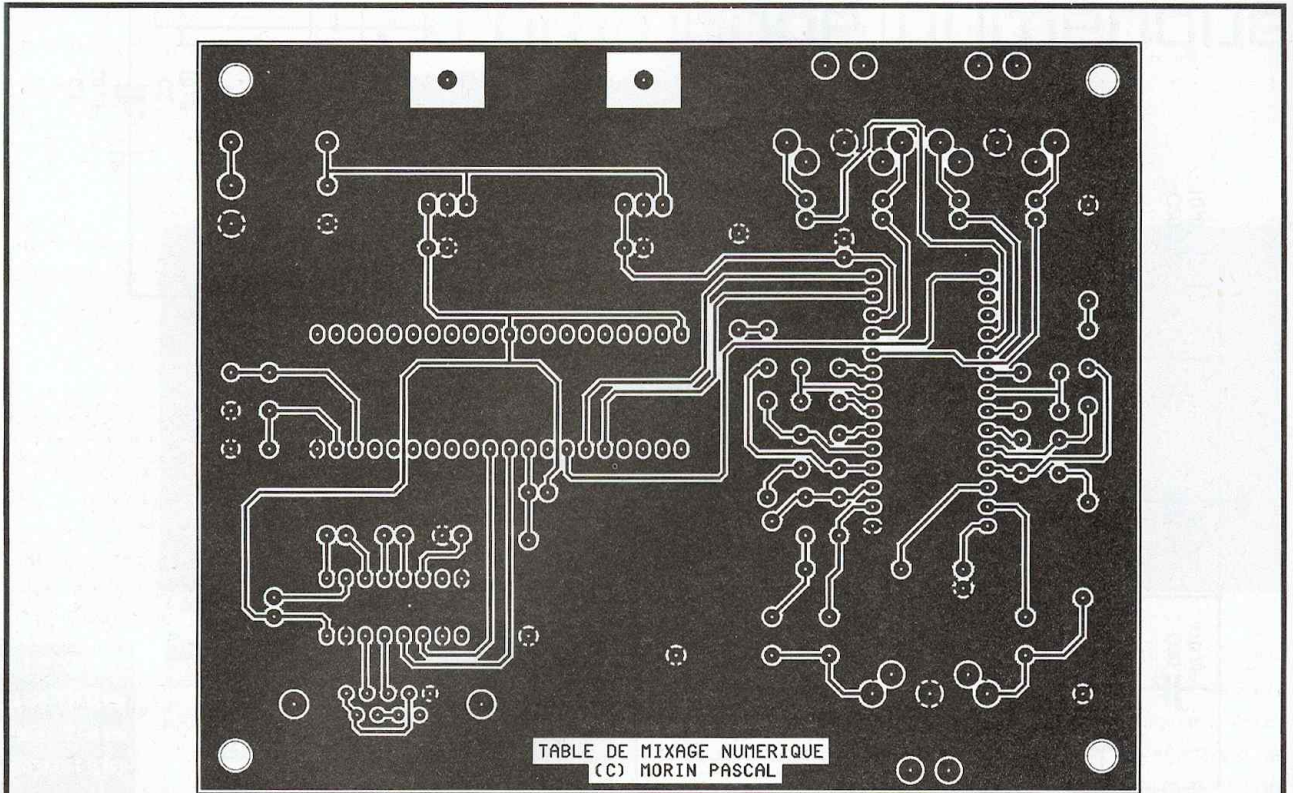


Réalisation

Le dessin du circuit imprimé est visible en **figure 2**. La vue d'implantation associée

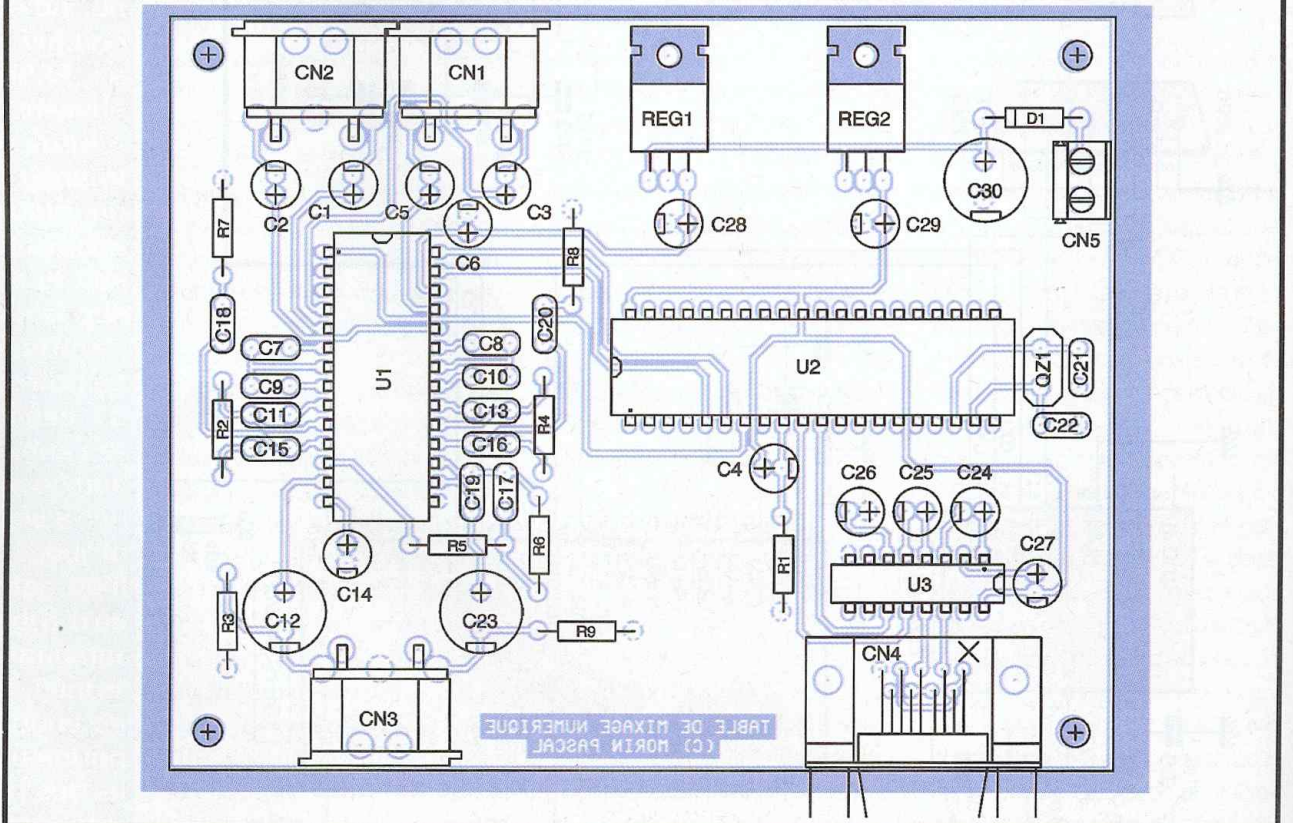
est reproduite en **figure 3**. Les pastilles seront percées à l'aide d'un foret de 0,8 mm de diamètre, pour la plupart. En ce qui concerne REG₁, REG₂, D₁ et CN₅, il faudra

percer les pastilles avec un foret de 1 mm de diamètre. En ce qui concerne les connecteurs DIN audio (CN₁ à CN₃), il faudra percer les pastilles avec un foret de



2 Tracé du circuit imprimé

3 Implantation des éléments



1,5 mm de diamètre. Avant de réaliser le circuit imprimé, il est préférable de vous procurer les composants pour vous assurer qu'ils s'implanteront correctement. Cette remarque concerne particulièrement les connecteurs audio.

Il n'y a pas de difficulté particulière pour l'implantation. Soyez tout de même attentifs au sens des condensateurs et des circuits intégrés, et respectez scrupuleusement la valeur des condensateurs de

découplage des lignes d'alimentations si vous voulez éviter les mauvaises surprises. Le connecteur CN₄ est un connecteur femelle. Soyez-y attentifs car un modèle mâle s'implante également sur le circuit imprimé, mais les points de connexions se retrouvent inversés par symétrie par rapport à l'axe vertical. Dans ce cas, il n'y a aucune chance pour que votre montage dialogue avec un PC.

En ce qui concerne le câble nécessaire pour relier notre montage à un PC, il suffit de fabriquer un câble équipé d'un connecteur DB9 mâle d'un côté et d'un connecteur DB9 femelle de l'autre côté (liaison fil à fil de la broche 1 à la broche 9). Ajoutons que le connecteur CN₄ sera immobilisé par deux boulons montés dans les passages prévus à cet effet (percer les trous avec un foret de 3,5mm de diamètre).

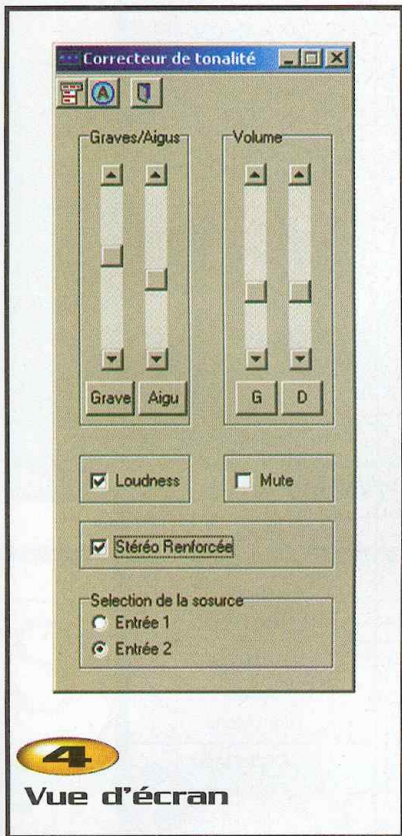
Le microcontrôleur sera programmé avec le contenu d'un fichier que vous pourrez vous procurer par téléchargement sur le serveur Internet de la revue.

Le fichier 'TONALITE.ROM' est le reflet binaire du contenu à programmer dans le microcontrôleur tandis que le fichier 'TONALITE.HEX' correspond au format HEXA INTEL. Rappelons que, pour ce montage, vous pouvez utiliser indifféremment un microcontrôleur P89C51RD+, P89C51RC+ ou 87C52. Si vous n'avez pas la possibilité de télécharger les fichiers vous pourrez adresser une demande à la rédaction en joignant une disquette formatée accompagnée d'une enveloppe

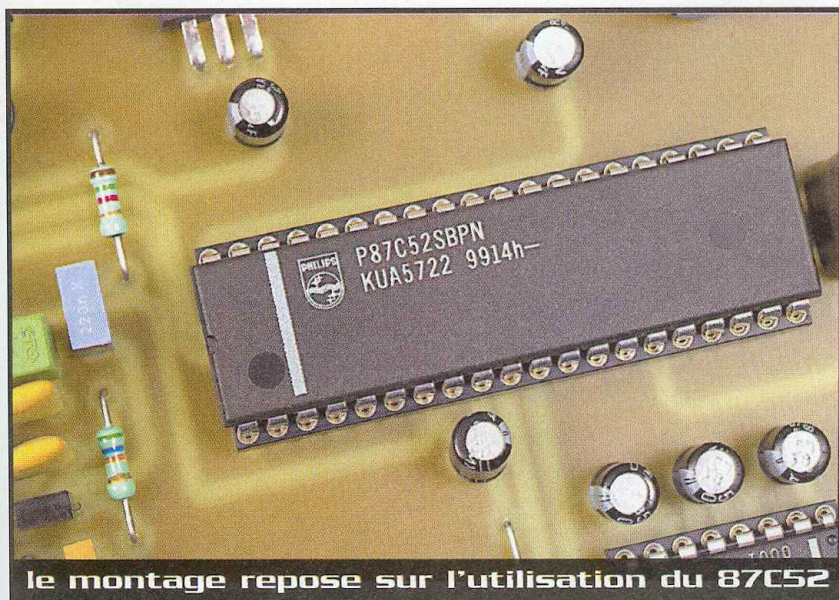
self-adressée convenablement affranchie (tenir compte du poids de la disquette). L'utilisation du montage est extrêmement simple grâce au programme WTonalite.exe qui lui est associé.

Le programme en question vous sera remis sous la forme d'un ensemble de fichiers nécessaires à la procédure d'installation (setup.exe) que vous obtiendrez en même temps que les fichiers nécessaires pour programmer le microcontrôleur. Avant de lancer l'installation du programme, veillez à ce que tous les fichiers qui vous auront été remis soient situés dans le même répertoire.

Le programme WTonalite a été conçu



Vue d'écran



le montage repose sur l'utilisation du 87C52

Nomenclature

CN₁ à CN₃ : embases DIN 3 ou 5 cts 180° à souder sur circuit imprimé

CN₄ : connecteur SubD 9 points, femelle, sorties coudées, à souder sur circuit imprimé (ex. : réf. HARTING 09 66 112 7601)

CN₅ : bornier de connexion à vis 2 plots, au pas de 5,08 mm, à souder sur circuit imprimé, profil bas

C₁ à C₆, C₁₄ : 10 µF/25V sorties radiales

C₇, C₈ : 470 nF

C₉ à C₁₁, C₁₃ : 68 nF

C₁₂, C₂₃ : 220 µF/25V sorties radiales

C₁₅, C₁₆ : 220 pF

C₁₇ : 47 nF

C₁₈, C₂₀ : 220 nF

C₁₉ : 10 pF

C₂₁, C₂₂ : 33 pF céramique au pas de 5,08mm

C₂₄ à C₃₀ : 470 µF/25V sorties radiales

D₁ : 1N4001 (diode de redressement 1A/100V)

QZ₁ : quartz 12 MHz en boîtier HC49/U

REG₁ : régulateur LM7808 (8V) en boîtier TO220

REG₂ : régulateur LM7805 (5V) en boîtier TO220

R₁, R₅ : 10 kΩ 1/4W 5%

(marron, noir, orange)

R₂, R₄ : 56 kΩ 1/4W 5%

(vert, bleu, orange)

R₃, R₉ : 47 kΩ 1/4W 5%

(jaune, violet, orange)

R₆ : 680 kΩ 1/4W 5% (bleu, gris, jaune)

R₇, R₈ : 1,5 kΩ 1/4W 5%

(marron, vert, rouge)

U₁ : LMC1982

U₂ : P89C51RC+ ou P89C51RC+ ou 87C52

U₃ : driver de lignes MAX232

1^{er} octet à transmettre = adresse du registre2^e octet à transmettre = donnée

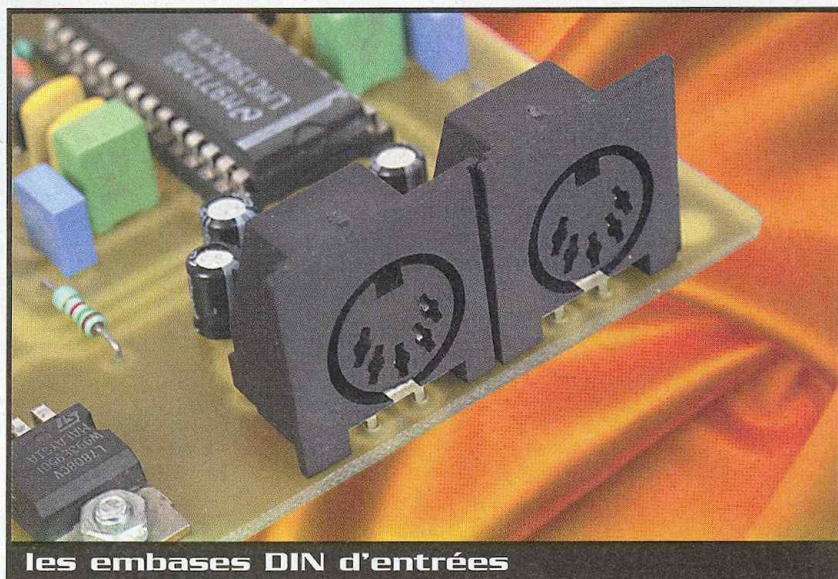
Address (A7 - A0)	Function	Data	Function Selected
01000000	Input Select + Mute	XXXXXX00 XXXXXX01 XXXXXX10 XXXXXX11	INPUT1 INPUT2 N/A MUTE
01000001	Loudness, Enhanced Stereo	XXXXXX00 XXXXXX01 XXXXXX10 XXXXXX11	Loudness OFF Enhanced Stereo OFF Loudness ON Enhanced Stereo OFF Loudness OFF Enhanced Stereo ON Loudness ON Enhanced Stereo ON
01000010	Bass	XXXX0000 XXXX0011 XXXX0110 XXXX1001 XXXX11XX	-12 dB -6 dB FLAT +6 dB +12 dB
01000011	Treble	XXXX0000 XXXX0011 XXXX0110 XXXX1001 XXXX11XX	-12 dB -6 dB FLAT +6 dB +12 dB
01000100	Left Volume	XX000000 XX010100 XX101XXX XX11XXXX	0 dB -40 dB -80 dB -80 dB
01000101	Right Volume	XX000000 XX010100 XX101XXX XX11XXXX	0 dB -40 dB -80 dB -80 dB
01000110	Mode Select	XXXXX100 XXXXX101 XXXXX11X	Left Mono Stereo Right Mono
01000111	Read Digital Input 1 or Digital Input 2 on IM Bus	XXXXXXD1D0	D0 = Digital Input 1 D1 = Digital Input 2

5

Liste des commandes du circuit LMC1982

pour les environnements Windows suivants : WINDOWS 9x / NT4 / 2000 / Me / XP (il a été testé avec succès sous Windows 98, Windows NT4 et Windows 2000). Lors de la première mise en service du programme WTonalite, commencez par ouvrir la boîte de dialogue de configuration du port série.

Les paramètres de fonctionnement du programme seront enregistrés dans la base des registres de Windows à la fermeture du programme. A la mise en service suivante du programme, tous les



les embases DIN d'entrées

réglages seront ré-affectés automatiquement à la valeur qu'ils possédaient avant la fermeture du programme.

Les lecteurs qui souhaitent réaliser, eux même, un programme pour piloter le mon-

tage pourront s'inspirer des fichiers sources qui leur seront remis avec le programme. Sachez que les paramètres de communication sont figés à 9600Bauds, 8 bits de données, 1 bit de stop et pas de parité. Les

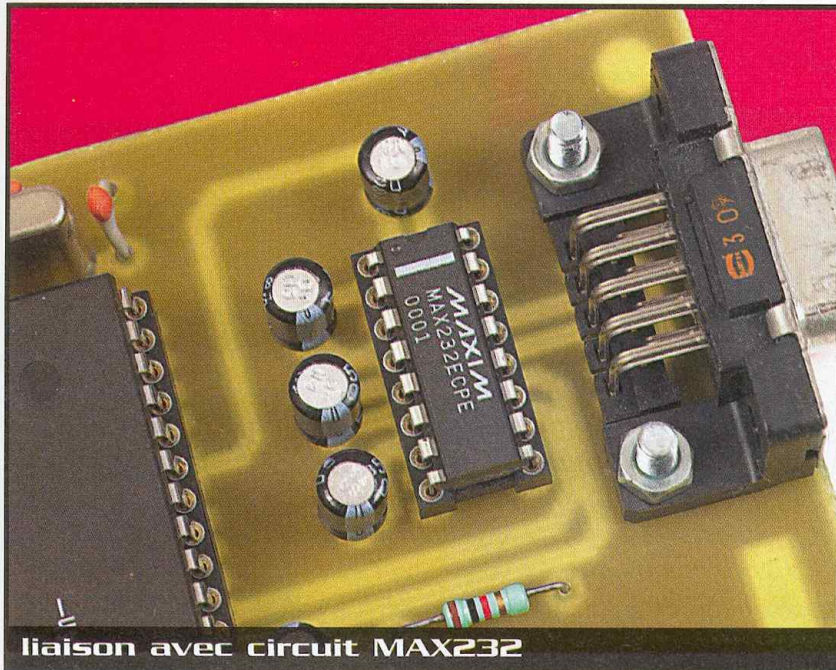
octets reçus par le montage sont transmis tels quels au circuit LMC2982 s'ils sont précédés par le caractère '*'. Le détail des commandes internes du circuit LMC2982 est indiqué en figure 5.

Lorsque vous utiliserez le montage, vous constaterez que le réglage du volume n'est pas linéaire. Ceci est dû au fait que le circuit LMC2982 utilise une progression linéaire de 2 dB par incrément.

Si vous souhaitez modifier cette situation, il vous faudra retoucher le programme qui pilote le montage pour programmer vous-même un réglage plus intuitif.

Les fichiers source du programme 'WTo-nalite.exe' seront installés dans le sous répertoire 'SOURCE' en même temps que les fichiers de l'application.

Pour modifier le programme vous devrez, toutefois, disposer d'un compilateur BUILDER C++ V4 puisque le programme utilise les objets VCL de BORLAND.



P. MORIN

Systeme D

Bricolage - Maison - Jardin

PISCINES & VÉRANDAS

Des modèles à tous les prix et les savoir-faire pour aller au bout de vos envies !

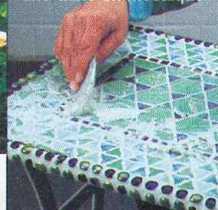
FENÊTRE DE TOIT sur tuiles canal



BANC D'ESSAI les débroussailluses



DÉCO PRATIQUE une table en mosaïque



BEN S'ÉQUIPER : les bardages bois, PVC, fibres-ciment...



UN KART ÉLECTRIQUE

POSER DES STORES intérieurs et extérieurs

En vente chez votre marchand de journaux dès le 25 juin

www.visoduck.fr
Choisissez la Qualité au meilleur prix

Il ya sans doute un distributeur VisoDuck près de chez vous.

MasterCRD4

Le MasterCRD2 PC
Integrable dans un emplacement 3.5'
Discret - Sobre - Multifonction.

En Boitier externe.
7 modes
Affichage par LED
Ou afficheur LCD



Toutes les cartes

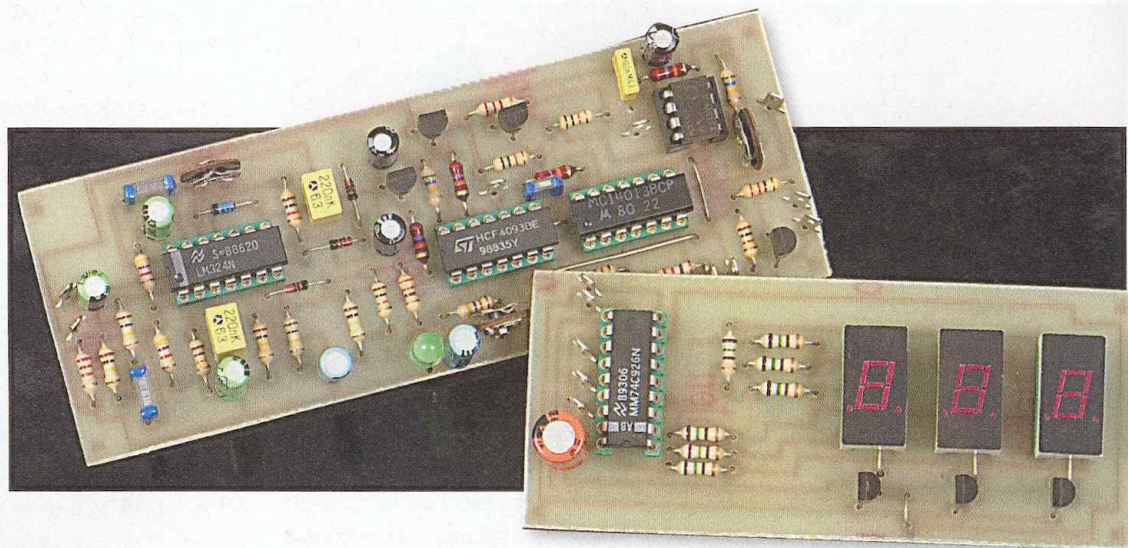
Goldwafer, Piccard, Funcard...
Programmateurs XP01, Apollo,...

Magic Modul

Le module CAM PCMCIA de développement programmable

Indiquez le code EP0708 lors de votre commande en ligne et bénéficiez de 10% de réductions sur toute la boutique. Offre valable jusqu'au 01.09.02. Offre non cumulable, dans la limite des stock disponibles.

Tachymètre cardiaque



Vous avez sans doute remarqué dans les hôpitaux, de ce petit «tuyau» que l'on enfle au bout de l'index des malades pour suivre leur rythme cardiaque. Ce système, qui exploite en fait la variation de transparence du doigt en fonction du flux sanguin qui le traverse, permet ainsi de mesurer très facilement et de façon tout à fait indolore le rythme cardiaque du malade, déclenchant au besoin une alerte sonore lorsque des limites prédéfinies sont atteintes.

Sans vouloir aller jusque là, nous vous proposons aujourd'hui de réaliser un appareil similaire qui vous permettra, en quinze secondes, de prendre votre pouls en posant simplement votre doigt sur une cellule photoélectrique.

Avant de poursuivre, précisons pour ceux d'entre vous qui sont «allergiques» aux microcontrôleurs que ce montage ne fait appel qu'à de banals composants classiques et que son prix de revient est ainsi à la portée de toutes les bourses.

Un principe simple

Le principe de l'appareil est assez simple à première vue. Il faut en effet compter des pulsations cardiaques pendant un certain laps de temps et donner ensuite le résultat en pulsations par minute, qui est l'unité de mesure habituelle en ce domaine. La solution qui vient à l'esprit consiste bien évidemment à compter les pulsations pendant une minute, ce qui permet de disposer directement du résultat. Néanmoins, comme c'est assez long et fastidieux, nous avons préféré procéder comme les infirmières, qui comptent pendant

quinze secondes et multiplient ensuite par quatre. Il est bien évident que pour offrir un bon confort de lecture c'est notre appareil qui fait cette multiplication.

Comme nous n'utilisons ici aucun microcontrôleur, il faut donc réaliser un circuit logique capable de compter pendant quinze secondes et d'afficher le résultat obtenu de façon permanente entre deux mesures. Ce compteur doit être précédé d'un dispositif aussi simple que possible, assurant la multiplication par quatre du nombre d'impulsions réellement reçues.

Un synoptique astucieux

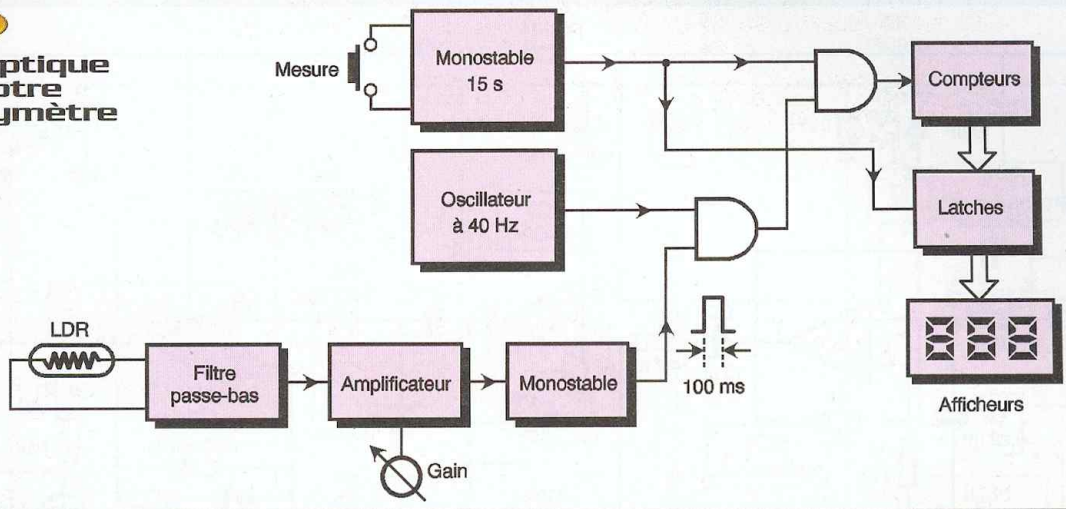
Ainsi que nous l'avons expliqué en introduction, nous allons procéder comme dans les appareils du commerce et faire appel à une banale LDR ou cellule photorésistante, sur laquelle il suffira de poser son index. Si l'éclairage de la pièce dans laquelle on se trouve est suffisant, les variations de transparence du doigt dues au passage du sang engendrent une variation de résistance de la LDR. Chaque variation correspond bien évidemment à un flux sanguin,

engendré lui-même par un battement cardiaque.

Il ne reste plus qu'à amplifier ces variations de résistance qui, vous vous en doutez, sont de très faible amplitude, et à les mettre en forme pour les appliquer à notre multiplificateur. Nous venons de construire ensemble le synoptique de notre montage qui vous est proposé **figure 1**. Nous y retrouvons un premier étage qui est en fait un filtre passe-bas. En effet, notre LDR n'est pas seulement influencée par les pulsations cardiaques mais aussi, hélas, par les pulsations nettement moins intéressantes des différents éclairages, alimentés par le secteur, qui nous entourent. Il faut donc éliminer du signal recueilli toute trace de 50 Hz, et c'est le rôle de ce filtre.

Il est suivi d'un amplificateur à gain réglable qui amène le signal restant à un niveau suffisant pour déclencher un monostable. Ce dernier génère une impulsion parfaitement calibrée pour toute pulsation cardiaque détectée. Cette impulsion ouvre une porte qui laisse passer vers le compteur un train d'impulsions généré par un oscillateur dont

1
Synoptique
de notre
tachymètre



la fréquence a été calculée afin que, pendant la durée de chaque impulsion calibrée, passent quatre impulsions produites par ce dernier. On réalise ainsi, très facilement et avec une précision largement suffisante, la multiplication par quatre dont nous avons besoin et ce, sans recourir au moindre microcontrôleur.

Lors de chaque appui sur le poussoir de mesure, une base de temps génère une impulsion calibrée de quinze secondes de durée. Cette impulsion a plusieurs fonctions :

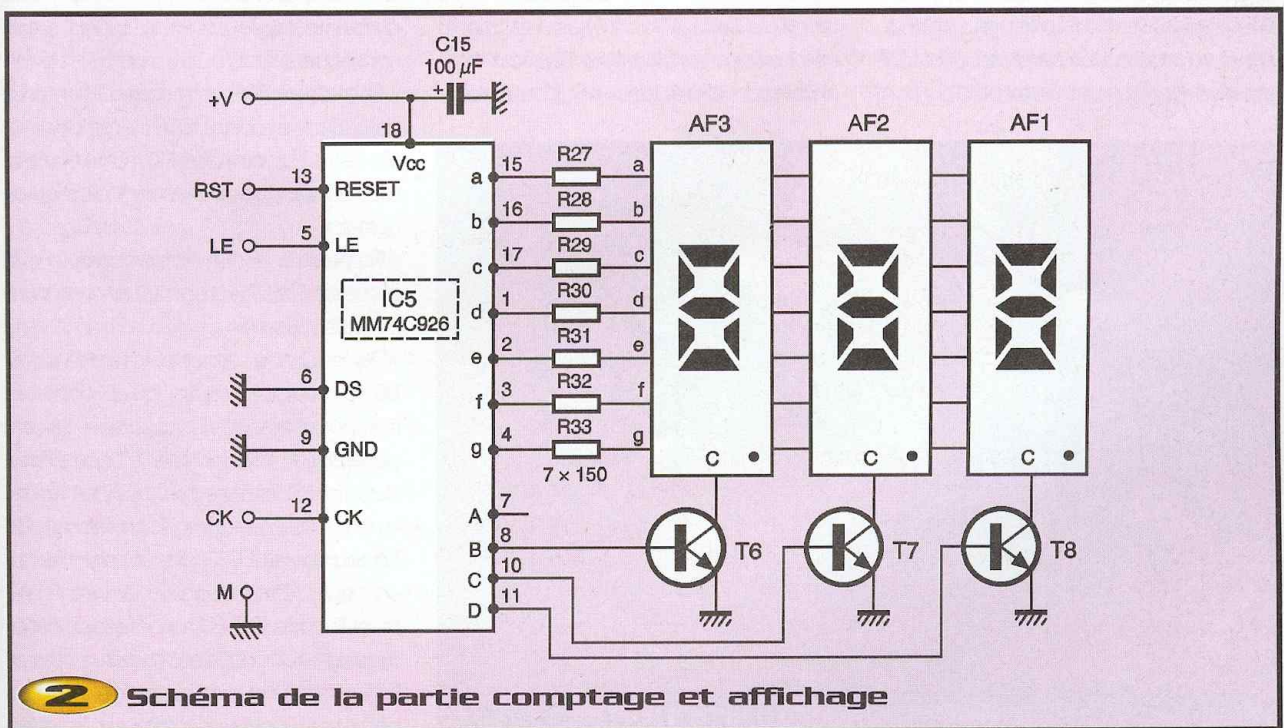
- elle ouvre les latches dont est muni le compteur, permettant ainsi aux sorties de ce dernier d'agir sur les afficheurs ;

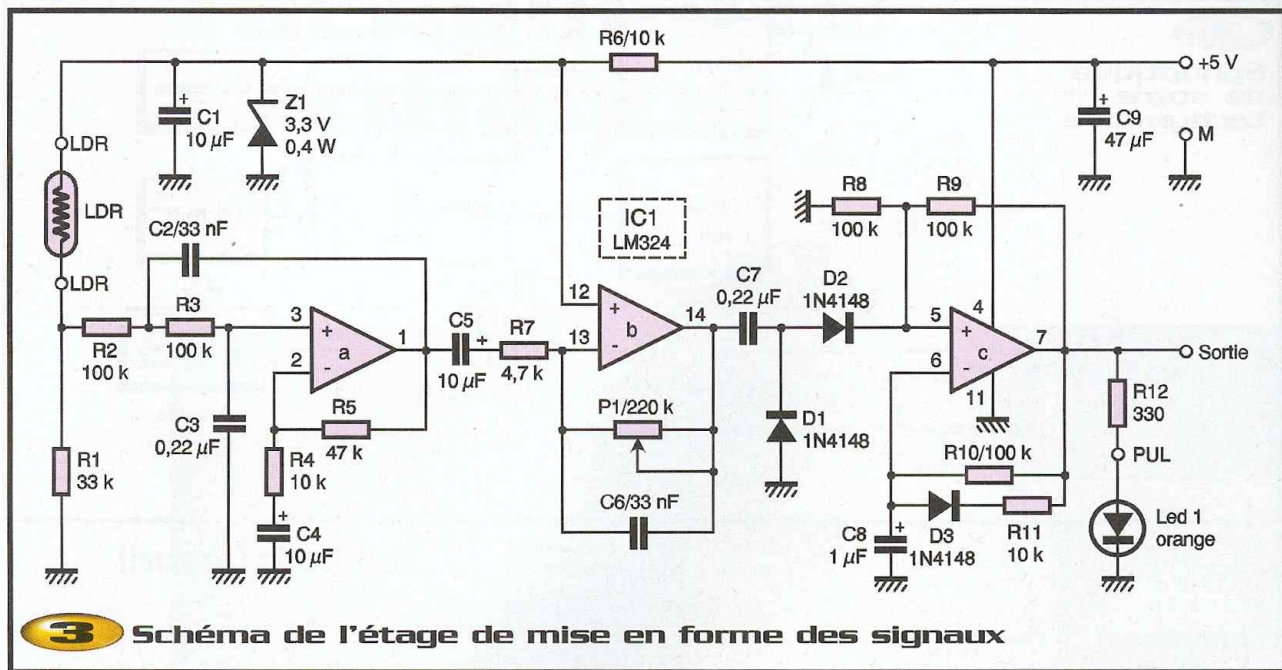
- elle ouvre la porte de mesure du compteur, lui permettant ainsi de recevoir les impulsions produites comme indiqué ci-dessus ;

- elle valide divers dispositifs garantissant l'exactitude des mesures comme nous le verrons lors de l'étude du schéma complet. L'étage de comptage et d'affichage, quant à lui, est très classique puisqu'il est composé d'un compteur proprement dit dont les sorties passent dans des latches ou verrous, qui peuvent être rendus transparents. Ils sont suivis de décodeurs 7 segments qui commandent à leur tour les afficheurs.

Schéma de l'appareil

Voyons tout d'abord la partie la plus simple, qui est celle du comptage et de l'affichage, présentée **figure 2**. Nous avons fait appel à un circuit intégré déjà assez ancien mais qui n'a toujours aucun équivalent sur le marché : le MM 74C926 de National Semiconductor. Il intègre en effet en un seul boîtier dix huit pattes, quatre compteurs, quatre latches et toute la circuiterie nécessaire à la commande de quatre afficheurs sept segments en mode multiplexé. Les différents signaux dont nous verrons la génération dans un instant sont appliqués sur les pattes adéquates :





3 Schéma de l'étage de mise en forme des signaux

- CK qui est l'entrée de comptage proprement dite ;
- LE qui est la commande des latches ;
- RST qui est la commande de mise à zéro des compteurs internes.

Comme il est équipé de sorties segments à fort courant, il commande directement les afficheurs via des résistances de limitation. Les cathodes communes de ces derniers sont, quant à elles, validées par des transistors commandés par ce même 74C926.

Examinons maintenant la **figure 3** qui présente la circuiterie de mise en forme du signal en provenance du capteur. La LDR est montée dans une branche d'un pont

diviseur à résistance. Au point commun R_1/R_2 , on dispose donc d'une tension fluctuant légèrement dans un sens ou dans l'autre en fonction des variations de luminosité reçues par la LDR. L'amplificateur opérationnel IC_{1a} est monté en filtre passe bas du deuxième ordre afin d'éliminer les influences parasites dues au 50 Hz du secteur, retransmises par les éclairages artificiels éventuellement présents dans la pièce.

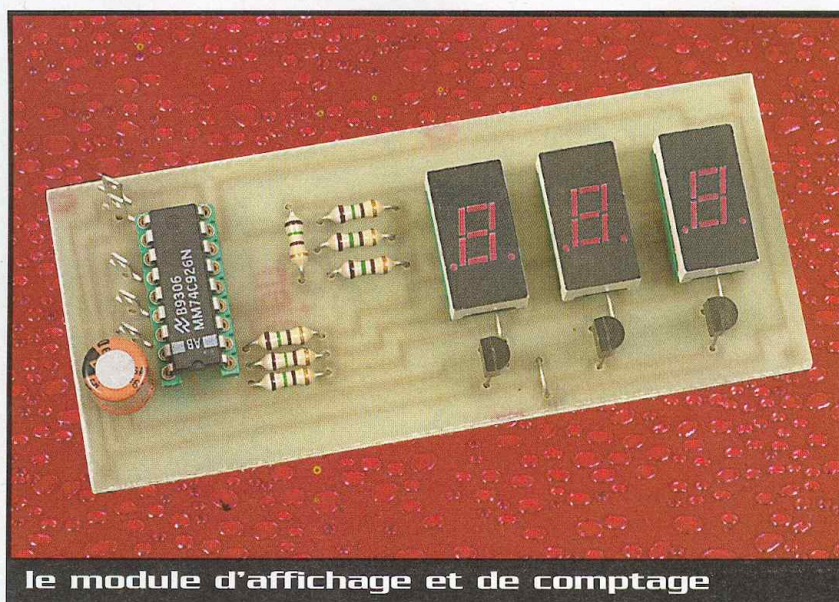
En sortie de celui-ci, on dispose donc d'un signal «propre» mais qu'il faut encore amplifier. C'est le rôle de IC_{1b} , qui est monté en classique amplificateur inverseur dont le gain peut être ajusté par P, pour s'adap-

ter aux conditions de mesure.

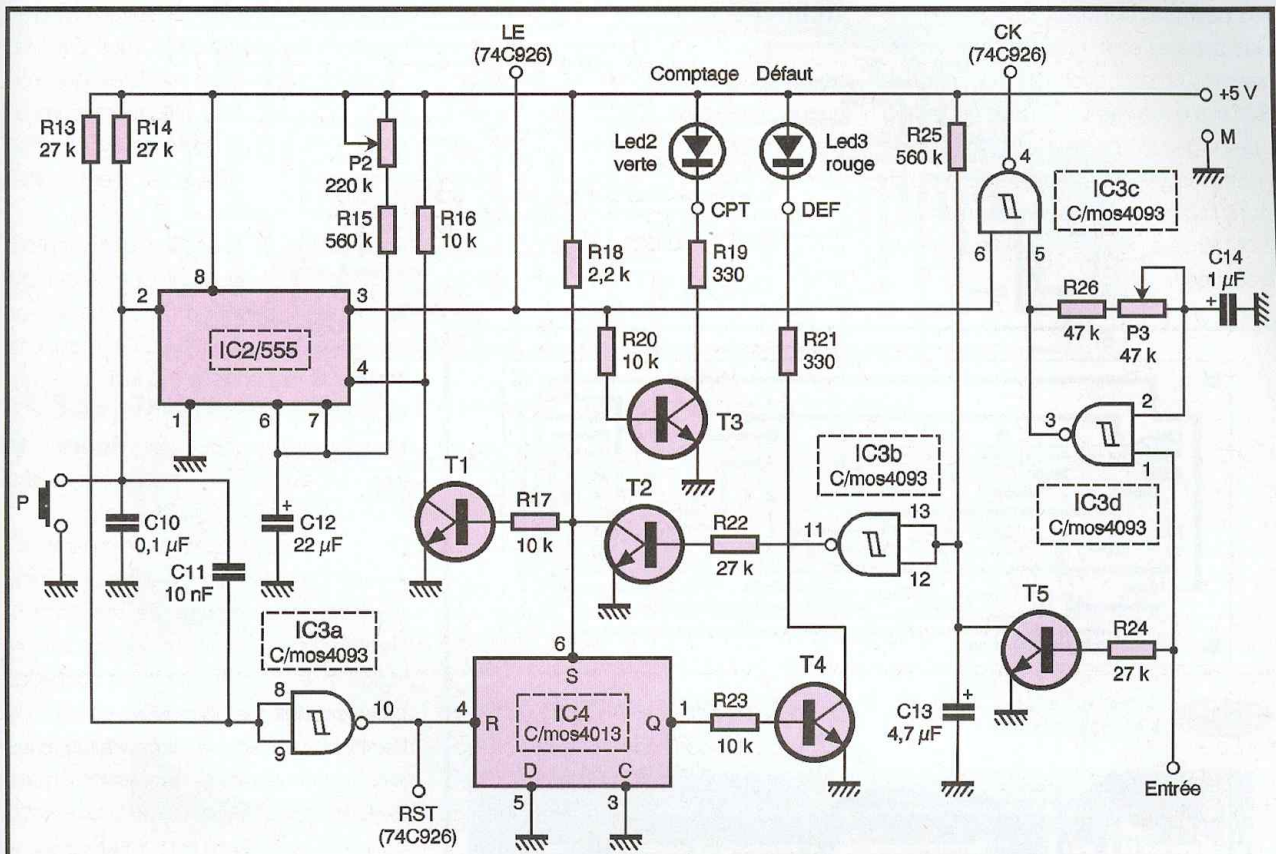
Le signal disponible en sortie de IC_{1b} , n'est pas exploitable directement par la logique qui suit aussi est-il transformé en impulsions calibrées, de 100 ms de durée, grâce à IC_{1c} monté en monostable. La LED, connectée en sortie de cet amplificateur, permet de visualiser les pulsations cardiaques et donne ainsi une indication sur le bon fonctionnement du capteur.

Voyons maintenant le schéma de la logique du montage qui vous est présenté **figure 4**. Pour provoquer une mesure, il suffit d'appuyer sur le poussoir P. Cela a trois conséquences :

- Remettre à zéro la bascule D contenue dans IC_4 , via la porte IC_{3a} , ce qui bloque le transistor T_4 et éteint la LED₃ si elle était allumée. On annule ainsi toute indication de défaut.
- Remettre à zéro le module compteur via son entrée RST, le préparant ainsi pour une nouvelle mesure.
- Déclencher le monostable réalisé autour de IC_2 , qui n'est autre qu'un 555. Les composants passifs associés lui font générer une impulsion de 15 s, qui est la durée d'une mesure comme nous l'avons vu ci-dessus. Cette impulsion sature T_3 qui fait allumer la LED₂ indiquant une mesure en cours. Cette impulsion ouvre également la porte IC_{3c} qui autorise l'application d'un signal d'horloge au module compteur. Enfin, cette impulsion ouvre également les latches du module compteur, permettant



Le module d'affichage et de comptage



4 Schéma de la partie logique

ainsi de suivre en direct l'évolution du comptage sur les afficheurs.

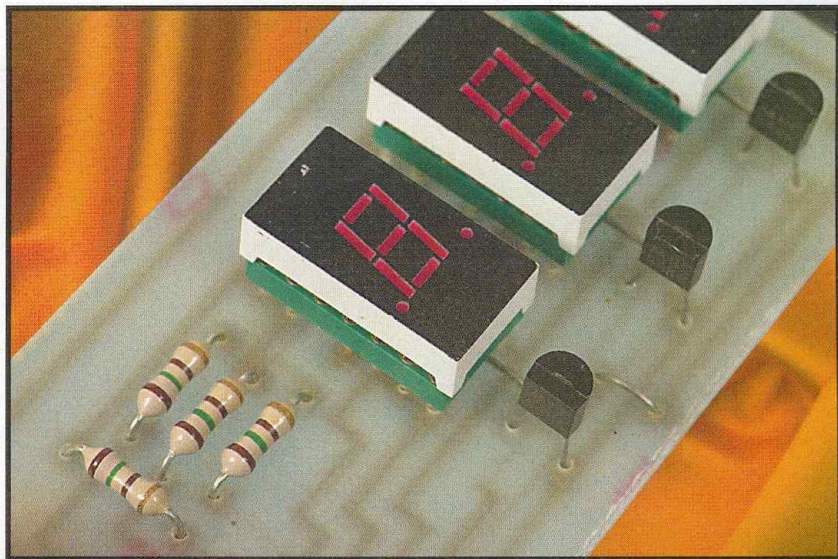
Le signal d'horloge appliqué au compteur est produit par l'oscillateur réalisé autour de IC_{3a} ; oscillateur qui ne peut fonctionner que lorsqu'il reçoit un niveau logique haut en provenance du module de mise en forme du signal. Comme la durée de cet état haut est calibrée à 100 ms et que l'oscillateur fonctionne à 40 Hz, on réalise ainsi une multiplication par quatre du nombre de pulsations cardiaques.

Pour éviter toute erreur de mesure, les impulsions en provenance du module de mise en forme débloquent régulièrement T₅, qui décharge donc tout aussi régulièrement C₁₃. De ce fait, en fonctionnement normal, la tension aux bornes de C₁₃ n'a pas le temps d'atteindre le seuil de basculement de IC_{3b}. Le transistor T₂ est ainsi saturé alors que T₃ est bloqué et IC₂ fonctionne normalement. Si ces impulsions viennent à manquer pendant plus de trois secondes environ, C₁₃ a le temps de se charger suffisamment. IC_{3b} change alors d'état, ce qui saturé T₁ et remet le monostable IC₂ en état de repos. Le cycle de

mesure est alors prématurément interrompu, puisqu'il n'a plus de signification. Pour éviter toute lecture erronée, cette situation fait changer d'état la bascule IC₄, ce qui allume la LED₃ signalant le défaut. Cette LED reste allumée jusqu'au lancement d'un nouveau cycle de mesure, interdisant ainsi toute mauvaise interprétation

des chiffres affichés, quel que soit le moment où cette lecture intervient après la fin du cycle interrompu.

L'alimentation de l'ensemble du montage s'effectue sous une tension de 5V. Nous n'avons pas prévu d'alimentation spécifique car, sur notre maquette, nous avons confié celle-ci à un bloc de quatre batte-



les afficheurs 7 segments

ries cadmium/nickel standards de 1,2V. Ces batteries sont régulièrement rechargées sur un petit chargeur indépendant. Bien que le montage soit assez gourmand à cause des afficheurs à LED, la durée de vie des batteries reste raisonnable si l'on éteint l'appareil après chaque mesure ; cette dernière ne dure en effet que quinze secondes !

Réalisation

Les composants étant très classiques, aucun problème d'approvisionnement n'est à craindre. Attention toutefois aux afficheurs car notre circuit imprimé est prévu pour des modèles 0,3 pouce type MAN 74 A, DL704 ou équivalent. Tous les afficheurs 0,3 pouce n'ayant pas le même

brochage ; vérifiez donc celui-ci au moyen du plan d'implantation si vous avez un doute à propos des modèles que l'on vous propose. Des afficheurs compatibles du brochage que nous avons utilisé sont disponibles notamment chez CONRAD.

Pour faciliter la réalisation d'un appareil compact, nous avons groupé l'ensemble du montage sur deux circuits imprimés. Le premier, dont le tracé vous est proposé **figure 5**, supporte le module de comptage, c'est à dire l'intégralité de la figure 2. Le deuxième, présenté **figure 6**, regroupe le reste du montage c'est à dire l'intégralité des figures 3 et 4.

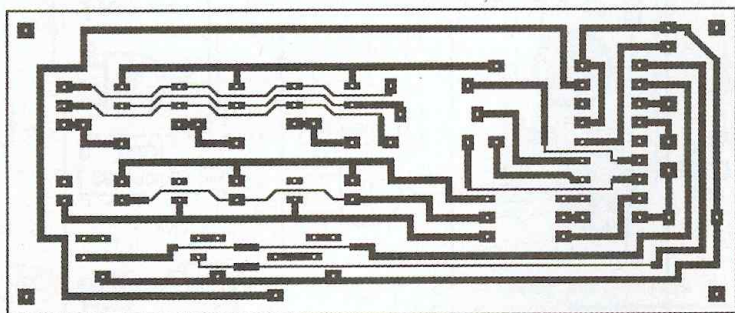
Le câblage pourra commencer par le circuit des afficheurs en suivant le plan d'implantation de la **figure 7**. Ces derniers seront montés sur des supports de circuits intégrés, dont vous aurez coupé les pattes inutiles. Cela permettra, en effet, de les surélever suffisamment pour que les autres composants ne viennent pas ensuite buter dans l'arrière de la face avant du boîtier qui recevra le montage.

L'autre module peut alors être câblé à son tour en suivant les indications de la **figure 8**. Veillez à câbler les straps en premier car l'un d'entre eux passe sous un support de circuit intégré. Attention au respect de la position des divers condensateurs chimiques. Une inversion de sens est en effet plus facile à faire sur des modèles radiaux que sur des condensateurs axiaux.

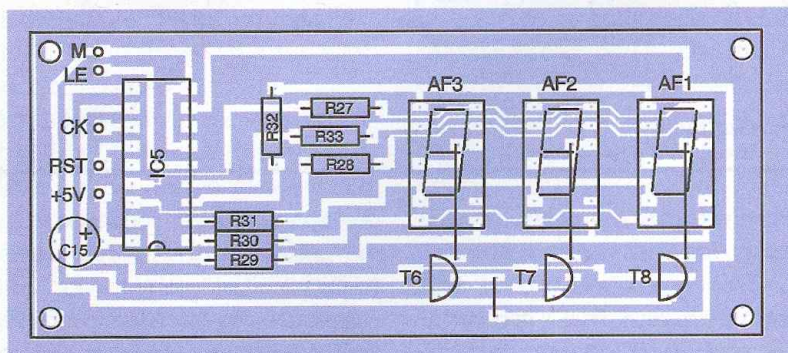
Comme vous pouvez le constater, nous avons prévu la mise en place de P_1 sur ce circuit ; cependant, si le montage doit être utilisé dans de nombreuses situations différentes et avec des éclaircissements très divers, il peut être utile de ramener P_1 en face avant. Dans ce cas, il sera relié au circuit imprimé par deux fils blindés ; le blindage de chacun d'entre eux étant relié à la masse du montage.

Essais et utilisation

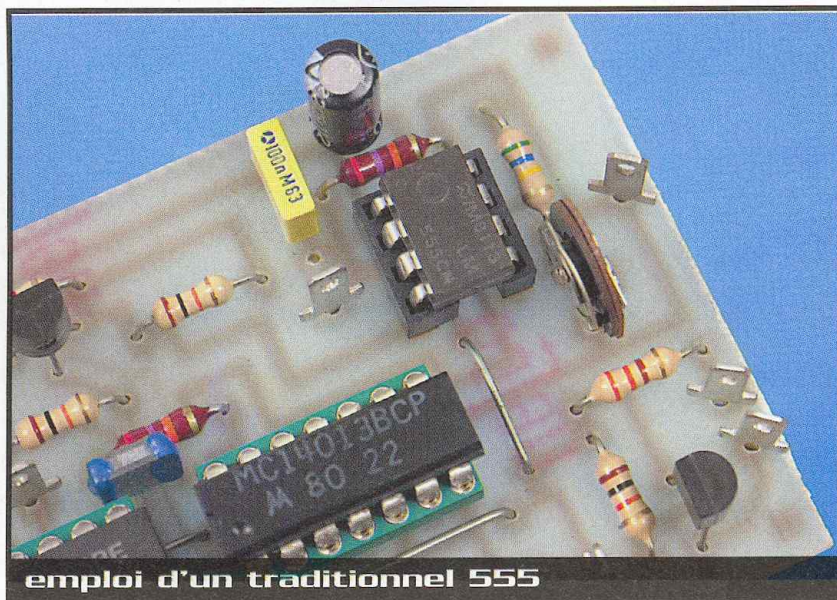
Nous vous conseillons de réaliser un montage sur table pour contrôler le bon fonctionnement du système avant sa mise en boîtier. Pour cela, reliez les deux modules par des fils souples isolés, connectez les différentes LED et soudez les pattes de la LDR sur les bornes qui lui sont destinées.



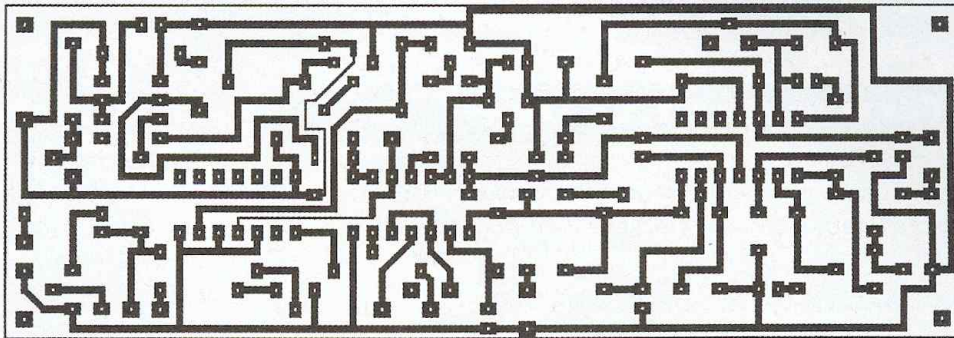
5 Tracé du circuit imprimé du module de comptage



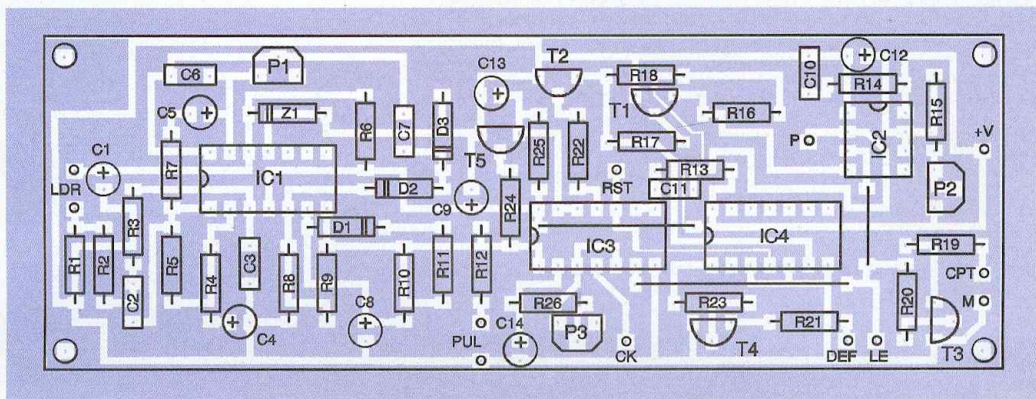
7 Implantation des composants du module de comptage



emploi d'un traditionnel 555



6 Tracé du circuit imprimé du module principal



8 Implantation des composants du module principal

Placez tous les potentiomètres à mi-course et mettez le montage sous tension. Les afficheurs doivent s'allumer ainsi que certaines LED. Nous n'avons pas prévu en effet de circuiterie de mise à zéro lors de la mise sous tension puisque cela est automatiquement réalisé, lors de l'appui sur P, pour demander une mesure.

Placez votre index bien à plat sur la face

sensible de la LDR dans une pièce normalement éclairée et faites en sorte que l'autre face de celle-ci ne puisse recevoir de lumière. Examinez la LED, qui doit s'allumer au rythme exact de vos battements cardiaques. Si ce n'est pas le cas, agissez sur P₁ pour y parvenir. Cela doit pouvoir être obtenu sans difficulté sauf, bien sûr, erreur de câblage des étages d'en-

trée. Lorsque c'est fait, passez aux essais de la logique. Laissez votre doigt sur la cellule avec la LED, qui clignote bien au rythme de vos pulsations cardiaques et appuyez sur P. Les afficheurs doivent passer à 000 et la LED₃ doit s'éteindre si elle était allumée. La LED₂ doit aussi s'allumer, signalant le comptage. Ajustez alors P₂ pour que la durée d'un cycle de comptage soit exactement de quinze secondes.

Pendant cette phase de comptage, le compteur doit s'incrémenter brutalement d'un certain nombre lors de chaque pulsation, c'est à dire lors de chaque allumage de la LED₁. Procédez alors à l'ajustement de P₃ pour que le compteur s'incrémente exactement de quatre unités à chaque pulsation.

Laissez finir le cycle de mesure en cours puis recommencez afin de vérifier qu'en fin de comptage la valeur indiquée maintenant correspond à celle que vous pouvez mesurer par un moyen classique (pouls et montre) à 5 % près environ, ce qui est largement suffisant pour une mesure de ce type.



aspect du module logique

Pour essayer la circuiterie d'indication de défaut, laissez votre doigt sur la cellule et

déclenchez un cycle de comptage, puis enlevez votre doigt. Au bout de trois

secondes environ, la LED rouge doit s'allumer et le cycle de comptage doit être interrompu.

Si tout est normal, le montage peut alors être mis en boîte, non sans avoir bloqué les curseurs des potentiomètres ajustables avec une goutte de vernis. Aucune contrainte particulière n'est à respecter au niveau du boîtier si ce n'est d'utiliser du fil blindé pour déporter P₁, si c'est nécessaire, comme nous l'avons dit ci-dessus.

Pour ce qui est de la LDR, une bonne solution consiste à la fixer sur une des faces planes du boîtier, sa face sensible affleurant celle-ci. Si vous souhaitez la déporter pour la placer dans un petit boîtier indépendant, reliez-la au montage par deux fils blindés dont chaque blindage sera relié à la masse, ou par une paire torsadée blindée dont le blindage sera traité de la même façon.

Nomenclature

IC₁ : LM324
 IC₂ : 555
 IC₃ : 4093 CMOS
 IC₄ : 4013 CMOS
 IC₅ : MM 74C926
 AF₁ à AF₃ : afficheurs 7 segments à LED de 0,3 pouce à cathodes communes, MAN74, DL704 ou tout modèle à brochage compatible
 D₁ à D₃ : 1N914 ou 1N4148
 Z₁ : zéner 3,3V/0,4W
 LED₁ : LED jaune
 LED₂ : LED verte
 LED₃ : LED rouge
 LDR : LDR quelconque
 R₁ : 33 kΩ 1/4W 5% (orange, orange, orange)
 R₂, R₃, R₈ à R₁₀ : 100 kΩ 1/4W 5% (marron, noir, jaune)
 R₄, R₆, R₁₁, R₁₆, R₁₇, R₂₀, R₂₃ : 10 kΩ 1/4W 5% (marron, noir, orange)
 R₅, R₂₆ : 47 kΩ 1/4W 5% (jaune, violet, orange)
 R₇ : 4,7 kΩ 1/4W 5% (jaune, violet, rouge)
 R₁₂, R₁₉, R₂₁ : 330 Ω 1/4W 5% (orange, orange, marron)

R₁₃, R₁₄, R₂₂, R₂₄ : 27 kΩ 1/4W 5% (rouge, violet, orange)
 R₁₅, R₂₅ : 560 kΩ 1/4W 5% (vert, bleu, jaune)
 R₁₈ : 2,2 kΩ 1/4W 5% (rouge, rouge, rouge)
 R₂₇ à R₃₃ : 150 Ω 1/4W 5% (marron, vert, marron)
 C₁, C₄, C₅ : 10 µF/25V chimique radial
 C₂, C₆ : 33 nF Mylar
 C₃, C₇ : 0,22 µF Mylar
 C₈, C₁₄ : 1 µF/25V chimique radial
 C₉ : 47 µF/25V chimique radial
 C₁₀ : 0,1 µF Mylar
 C₁₁ : 10 nF céramique ou Mylar
 C₁₂ : 22 µF/25V chimique radial
 C₁₃ : 4,7 µF/25V chimique radial
 C₁₅ : 100 µF/25V chimique radial
 P₁, P₂ : potentiomètres ajustables verticaux de 220 kΩ
 P₃ : potentiomètre ajustable vertical de 47 kΩ
 P : poussoir à un contact travail (contact en appuyant)
 1 support de CI 8 pattes
 6 supports de CI 14 pattes
 1 support de CI 18 pattes.

C. TAVERNIER

www.tavernier-c.com



312, rue des Pyrénées 75020 Paris
 Tél. : 01 43 49 32 30 Fax : 01 43 49 42 91
 Horaires d'ouverture : lundi au samedi 10 h 30 à 19 h

«Surfez» sur notre site internet de nombreuses promos «on line»
 www.compopyrenees.com

Extraits de nos disponibilités • N'hésitez pas à nous consulter

PROGRAMMATEUR MILLENIUM MAXI
 programme les cartes à puce et de type Wafer ainsi que les composants «24C16 et PIC16F84...»
 directement sur le support prévu à cet effet
SUPER PROMO 44,97 €

PROGRAMMATEUR MILLENIUM III
 idem Millennium + la carte à puce Fun Card 4 et l'ATMEL 24C256.
SUPER PROMO 44,97 €

	x 1	x 10	x 25
Carte Gold Wafer	8,50	8	7,50
Carte Silver	18,50	17,50	16,50
Carte Fun	18,50	17,50	16,50
PIC16F84	3,80	3,50	3,35
PIC16F876	9	8,84	8,68
24LC16	1,37	1,21	1,07
24LC32	1,82	1,67	1,52

Le CAR-04 est un lecteur/programmeur/copieur de cartes à puces compatible avec les modes de programmations Phoenix/Smartmouse/I2Cbus/AVR-SPI prog/PIC-JDMprog permettant entre autres de lire et programmer les WaferCard (PIC16C84, PIC16F84), les GoldCard (PIC16F84+24LC16), les SilverCard (PIC16F876+24LC64), les JupiterCard (AT90S2343+24C16), les FunCard (AT90S8515 +24C64), les cartes Eeproms à Bus I2C (24Cxx, D2000), les cartes SIM de téléphone portable ainsi que la mémoire de différents types de cartes asynchrones à microprocesseurs. La fréquence de fonctionnement de l'oscillateur

XP 02 nouveau programmeur
 Le programmeur XP02 est un lecteur/programmeur de cartes à puces (type ISO 7816) et de composants. Il permet de lire et de programmer : - Les cartes à puces (Goldcards, Silvercard, FunCard, Jupitercard, ...) - Les cartes EEPROM à bus I2C (Dx000, ...) - Les cartes SIM (GSM, ...) - Les composants EEPROM séries (famille 24Cxx, ...) - Les composants PIC de MICROCHIP (famille PIC12C50x, PIC16X84, PIC16F87x, ...) Il fonctionne sur tous les ports série de compatible PC et il est compatible avec de nombreux logiciels. **Meilleur rapport qualité prix.**
 Livré avec cordon port série, notice d'utilisation et disquette
Prix 89 €

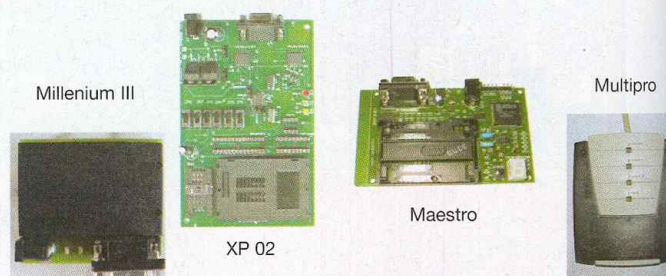
Programmeur Multipro
 Le multipro peut être utilisé avec toutes les cartes à puces existantes. Simple d'utilisation, il fonctionne parfaitement avec la PICCard, la Gold Wafer, Gold Card, Silver Card, Jupiter I, Jupiter II, Fun Card, Fun Card III, Green Card... Autogéré par son logiciel, il switch automatiquement entre les différents modes de programmation, aucun besoin de rajouter des jumpers ou des switches. Il est auto-alimenté directement par le PC et peut également fonctionner avec n'importe quel logiciel courant. Il peut être utilisé dans les modes suivants : JDM, Spi AVR3, 57 MHz, Spi AVR 6 MHz, Phoenix 3,57 MHz et 6 MHz, Smartmouse 3,57 MHz et 6 MHz
Prix 129 €

WN ELECTRONIQUE

vente en gros



- cartes à puces
- composants électroniques
- programmeurs

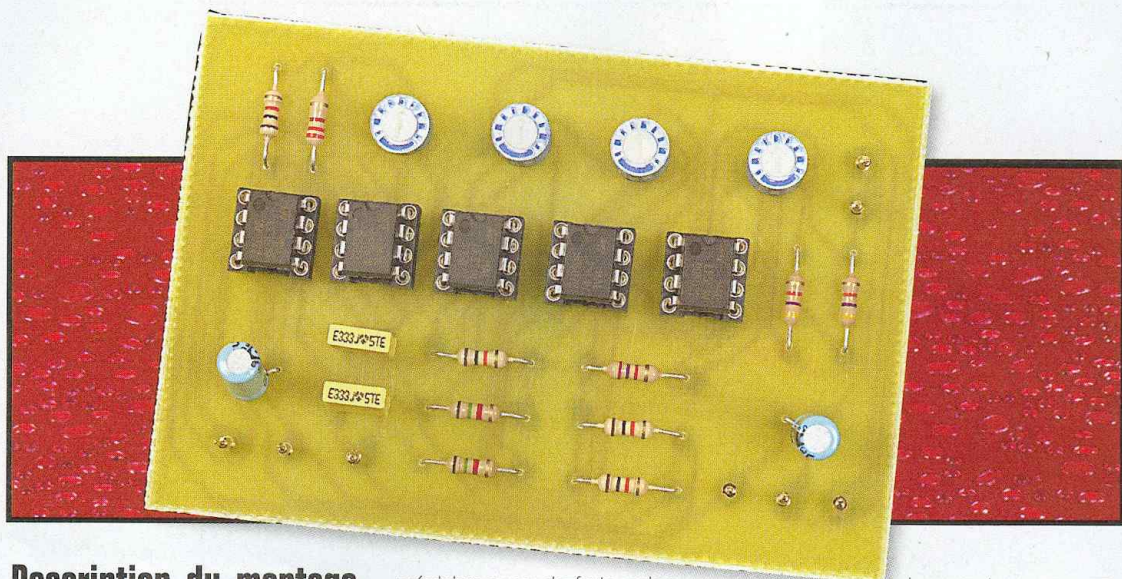


Revendeurs nous contacter

Fax : 01 47 97 95 12
 Portable : 06 09 65 91 99
 www.wnelectronique.com

Filtre audio

du second ordre à fonctions multiples



Description du montage

Ce filtre universel est constitué de 5 amplificateurs opérationnels OP27 (ANALOG DEVICES), bien que d'autres types d'amplificateurs opérationnels puissent être utilisés comme, par exemple, le LF351 (NATIONAL Semiconductor). Nous allons, dans une première partie, présenter les caractéristiques nécessaires pour le choix de cet amplificateur opérationnel pour, ensuite dans une seconde partie, décrire le fonctionnement de notre montage.

L'OP27 est un amplificateur opérationnel de précision dont la **figure 1** représente la structure interne et qui combine une faible tension de décalage et une faible dérive avec à la fois une vitesse élevée et un faible bruit. La tension de décalage qui descend jusqu'à $25\mu\text{V}$ et la dérive à $0,6\mu\text{V}/^\circ\text{C}$ au maximum rendent l'OP27 idéal, entre autre, pour les applications d'instrumentation de précision. Avec une tension de bruit exceptionnellement basse, de l'ordre de $3,5\text{nV}/\text{racine carrée de la fréquence}$ en Hertz à 10 Hz, un faible pic de bruit à la fréquence de 2,7 Hz et un gain élevé permettent une amplification de

précision avec de forts gains pour des signaux d'entrée avec de faibles niveaux. Le produit gain/bande-passante de 8 MHz et une vitesse de balayage de $2,8\text{V}/\mu\text{s}$ fournissent une excellente précision dynamique dans les systèmes très rapides d'acquisition de données.

Un faible courant de polarisation en entrée de valeur $\pm 10\text{ nA}$ est accompli en utilisant un circuit d'annulation du courant de polarisation. Sur toute la plage de température de fonctionnement, ce composant présente des courants typiques I_{b} et I_{os} de $\pm 20\text{ nA}$ et 15 nA respectivement. L'étage de sortie possède une bonne prédisposition pour commander de fortes charges. Une variation de la tension garantie entre $\pm 10\text{V}$ avec une charge de $600\ \Omega$ et une faible distorsion en sortie font de l'OP27 un excellent choix pour les applications audio professionnelles. Les valeurs des tensions de réjection en mode commun et en mode différentiel dépasse 120 dB. Ces caractéristiques, couplées avec une dérive à long terme de $0,2\mu\text{V}/\text{mois}$, permettent aux concepteurs de circuits d'atteindre des niveaux de performance jamais atteints précé-

demment avec un amplificateur opérationnel dans un boîtier de 8 broches.

Faible prix et forts volumes de production sont accomplis pour l'OP27 en utilisant un réseau ajustable de diodes zéners intégré à la puce du composant. Ce schéma d'ajustage fiable et stable a prouvé son efficacité depuis de longues années dans l'histoire de la production. L'OP27 fournit d'excellentes performances dans l'amplification à faible bruit et à haute précision pour des signaux à faibles niveaux. Les applications incluent les intégrateurs stables, les amplificateurs sommateur de précision, les détecteurs de tension de seuil de précision, les comparateurs et les circuits audio professionnels tels que les têtes de lecture de bande et les préamplificateurs pour microphone.

Ce circuit intégré remplace directement les amplificateurs du type 741 en retirant, ou non, les composants extérieurs de compensation.

Cependant, si le circuit du 741 est utilisé, il doit être modifié, ou retiré, pour assurer un fonctionnement correct de l'OP27 ; la tension de décalage de ce dernier peut être annulée

Le filtre du second ordre à usages multiples, décrit dans cet article, peut remplir aussi bien la fonction de filtre passe-bas, passe-haut ou passe-bande aux fréquences du domaine audio. Ce qui rend ce filtre unique est que toutes ses caractéristiques peuvent être ajustées indépendamment à l'aide de quatre potentiomètres.

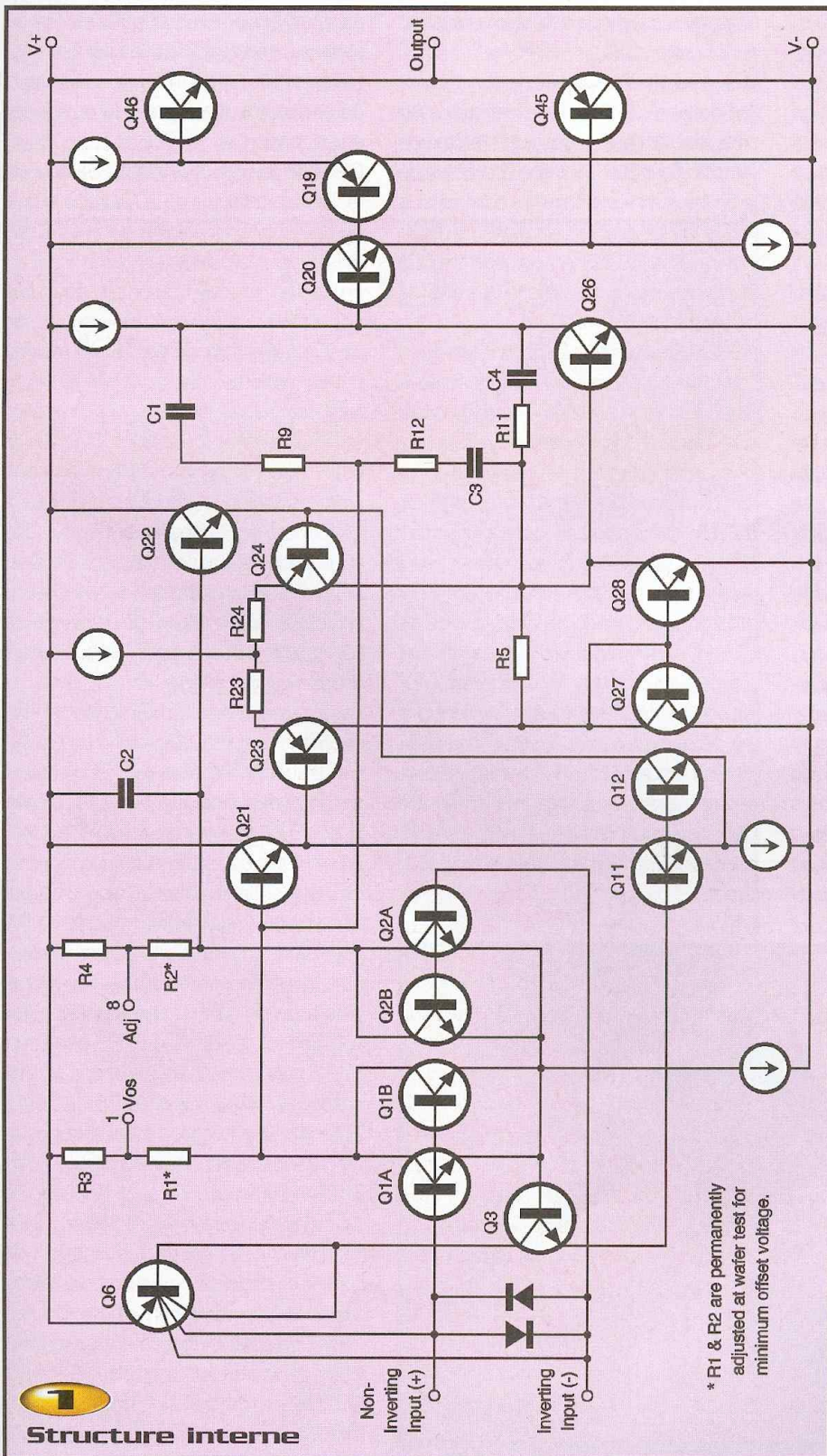
(ou à une autre tension si l'utilisateur le désire) en utilisant un potentiomètre. Ce composant fournit un fonctionnement stable avec des charges capacitives qui peuvent aller jusqu'à 2000 pF avec des

variations de tensions de $\pm 10V$. Des valeurs de capacités plus élevées doivent être découplées avec une résistance de 50Ω dans la boucle de contre-réaction. Cet amplificateur est stable pour le gain

unité. Des tensions thermoélectriques générées par des métaux dissemblables sur les contacts des broches d'entrée peuvent dégrader la performance de la dérive de la tension.

Un meilleur fonctionnement peut être obtenu si les deux contacts des broches sont maintenus à la même température. La tension d'entrée de décalage de l'OP27 est réglée au niveau de la puce à la fabrication. Cependant, si des réglages supplémentaires sont nécessaires, un potentiomètre externe de $10 \text{ k}\Omega$ peut être utilisé. D'autres valeurs pour ce potentiomètre peuvent être utilisées, de $1 \text{ k}\Omega$ à $1 \text{ M}\Omega$ avec une légère dégradation (de $0,1$ à $0,2 \mu\text{V}/^\circ\text{C}$). Le réglage à une autre valeur que zéro crée une dérive d'approximativement $300 \mu\text{V}/^\circ\text{C}$. La plage d'ajustement avec un potentiomètre de valeur $10 \text{ k}\Omega$ est de $\pm 4 \text{ mV}$. Si des plages de réglage plus faibles sont nécessaires, l'annulation de la sensibilité peut être réduite en utilisant un potentiomètre de plus faible valeur en conjonction avec des résistances fixes. Par exemple, un réseau constitué d'un potentiomètre de $1 \text{ k}\Omega$ avec, de part et d'autre, une résistance de $4,7 \text{ k}\Omega$ procure une plage de réglage de $\pm 280 \mu\text{V}$. Pour mesurer la spécification de bruit qui est de 80 nV crête-à-crête de l'OP27 sur la gamme de fréquence qui va de $0,1$ à 10 Hz , les précautions suivantes doivent être observées :

- Le circuit intégré doit respecter un temps de chauffage d'au moins 5 mn. Comme le montre la dérive de la courbe de temps de chauffage, la tension de décalage change typiquement de $4 \mu\text{V}$ à cause de l'augmentation de la température de la puce après ce temps de chauffage. Dans l'intervalle de temps de mesure de 10 s, ces températures induisent des effets qui peuvent excéder les dizaines de nV.
- Pour des raisons similaires, le cir-



1
Structure interne

* R1 & R2 are permanently adjusted at water test for minimum offset voltage.

cuit intégré doit être bien isolé des courants d'air ; cette protection minimise les effets de thermocouple.

- Un mouvement soudain, à proximité du composant, peut aussi augmenter le niveau de bruit.

- Le temps de test pour mesurer le bruit de 0,1 à 10 Hz ne doit pas dépasser 10 s. Comme le montre la courbe de réponse en fréquence du bruit, une fréquence de coupure à 0,1 Hz est définie par seulement un seul passage à zéro. Le temps de test de 10 s agit comme un zéro supplémentaire pour éliminer les contributions du bruit de la bande de fréquence en dessous de 0,1 Hz.

- Le test de densité bruit/tension est recommandé lorsque la mesure du bruit s'effectue sur un nombre important d'unités.

La mesure d'une densité de bruit/tension de 10 Hz correspond parfaitement à une lecture de bruit crête-à-crête de 0,1 à 10 Hz, puisque les deux résultats sont déterminés par un bruit blanc et par l'emplacement de la fréquence de coupure $1/f$.

Lorsque la résistance de contre-réaction est inférieure ou égale à 100Ω et que l'entrée est commandée par un signal impulsionnel large, rapide et d'amplitude supérieure à 1V, la courbe de sortie de la forme d'onde de sortie présente alors une pente ascendante de $2,8 \mu V/\mu s$. Durant la partie rapide de la contre-réaction de sortie, les diodes de protection d'entrée court-circuitent effectivement la sortie et l'entrée et un courant, limité seulement par une protec-

tion de sortie contre le court-circuit, sort du générateur de signaux.

Avec une résistance de contre-réaction de valeur supérieure ou égale à 500Ω , la sortie est capable de maintenir les exigences du courant (dont la valeur doit être inférieure ou égale à 20mA pour 10V) ; l'amplificateur reste dans son mode actif et une transition aplatie se produit.

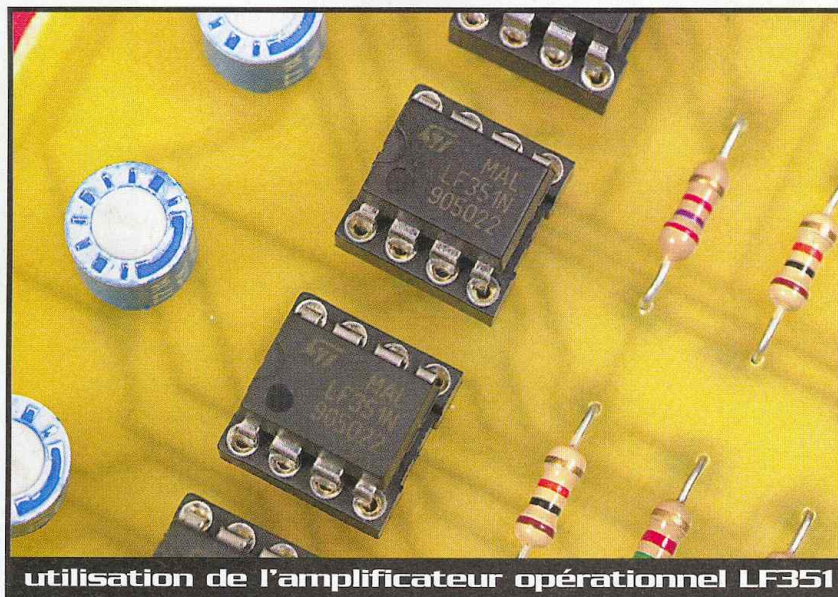
Si la valeur de la résistance de contre-réaction dépasse $2 k\Omega$, un pôle est créé avec cette résistance et la capacité d'entrée de l'amplificateur (8 pF) entraîne une dérive de la phase supplémentaire et réduit ainsi la marge de phase. Une capacité de faible valeur (20 à 50 pF) en parallèle avec la résistance de contre-réaction élimine ce problème.

L'OP27 est un amplificateur monolithique à très faible bruit. Les caractéristiques de la tension de bruit d'entrée de ce composant sont atteintes principalement en faisant fonctionner l'étage d'entrée avec un courant de polarisation élevé. La polarisation d'entrée et les courants de décalage, qui doivent normalement augmenter, sont maintenus à des valeurs raisonnables par un circuit d'annulation de la polarisation du courant en entrée. L'OP27 possède des courants I_b et I_{os} qui ont, pour valeur, seulement ± 40 et $35 nA$ respectivement à la température de $+25^\circ C$. Ceci est particulièrement important lorsque l'entrée présente une résistance de source très élevée. De plus, beaucoup de concepteurs d'amplificateurs audio préfèrent utiliser le couplage direct.

La tension de bruit est inversement proportionnelle à la racine carré du courant de polarisation. L'avantage du bruit de l'OP27 est qu'il disparaît lorsque des sources à hautes résistances sont utilisées. Avec une résistance de sortie inférieure à $1 k\Omega$, la faible tension de bruit de ce composant est maintenue. Avec une résistance de sortie supérieure à $1 k\Omega$, le bruit total augmente, mais est dominé par la résistance de bruit plutôt que par le bruit en courant ou en tension.

C'est seulement au-delà de valeurs de résistance de sortie de $20 k\Omega$ que le bruit en courant commence à dominer. L'utilisateur peut argumenter que le bruit en courant n'est pas important pour des applications avec des résistances de source faible à modérées. Si on regarde le bruit crête-à-crête de 0,1 à 10 Hz, la figure est moins favorable ; la résistance de bruit est négligeable, le courant de bruit devient important car il est inversement proportionnel à la racine carrée de la fréquence. Par conséquent, pour des applications à basses fréquences, il est préférable d'utiliser des résistances de sortie de valeur supérieure à $3 k\Omega$. La seule exception se produit lorsque l'erreur de gain est importante.

Les informations suivantes concernent les applications audio. Le circuit d'un préamplificateur phono utilise un OP27 comme amplificateur opérationnel. Un réseau $R_1/R_2/C_1/C_2$ forme un étage RIAA très précis avec des valeurs de composants courantes. La méthode populaire pour accomplir l'égalisation phono RIAA consiste à employer une contre-réaction qui dépend de la fréquence autour d'un bloc avec un gain de haute qualité. Proprement choisi, un réseau RC peut fournir les trois constantes de temps nécessaires de 3180, 318 et $75 \mu s$. Pour obtenir une égalisation initiale précise et stable, des résistances de précision, en film métallique, et des capacités, à film de polystyrène ou polypropylène, sont recommandées car elles possèdent de faibles coefficients de tension, de faibles facteurs de dispersion et de bonnes absorptions diélectriques. Les capacités en céramique à fort coefficient K doivent être évitées ici, bien que certaines céramiques, comme les types NPO, possèdent un excellent facteur de dissipation et



utilisation de l'amplificateur opérationnel LF351

une plus faible absorption diélectrique et peuvent, donc, être utilisées pour des valeurs faibles.

L'OP27 apporte une tension de bruit de $3,2\text{nV}/\text{racine carrée de la fréquence en hertz}$ et un courant de bruit de $0,45\text{pA}/\text{racine carrée de la fréquence en hertz}$ au circuit dans lequel il est utilisé. Afin de minimiser le bruit en provenance d'autres sources, la résistance R_3 doit avoir la valeur de $100\ \Omega$ qui génère une tension de bruit de $1,3\text{nV}/\text{racine carrée de la fréquence en hertz}$. Le bruit s'ajoute aux $3,2\text{nV}/\text{racine carrée de la fré-$

quence en hertz de l'amplificateur par seulement $0,7\ \text{dB}$. Avec une source de $1\ \text{k}\Omega$, le circuit de bruit mesure $63\ \text{dB}$ en dessous du niveau de référence de 1mV , non pondéré, dans une bande-passante de bruit de $20\ \text{kHz}$. Le gain est juste en dessous de 100 (ou encore de $40\ \text{dB}$).

Des gains plus faibles peuvent être obtenus en augmentant la valeur de la résistance R_3 , mais des gains supérieures à $40\ \text{dB}$ présentent plus d'erreurs d'égalisation à cause de la bande-passante de l'OP27 qui est de $8\ \text{MHz}$.

Ce circuit est capable de très faible distorsion sur sa plage de fonctionnement complète, généralement inférieure à $0,01\%$ à des niveaux qui peuvent aller jusqu'à 7V de valeur efficace.

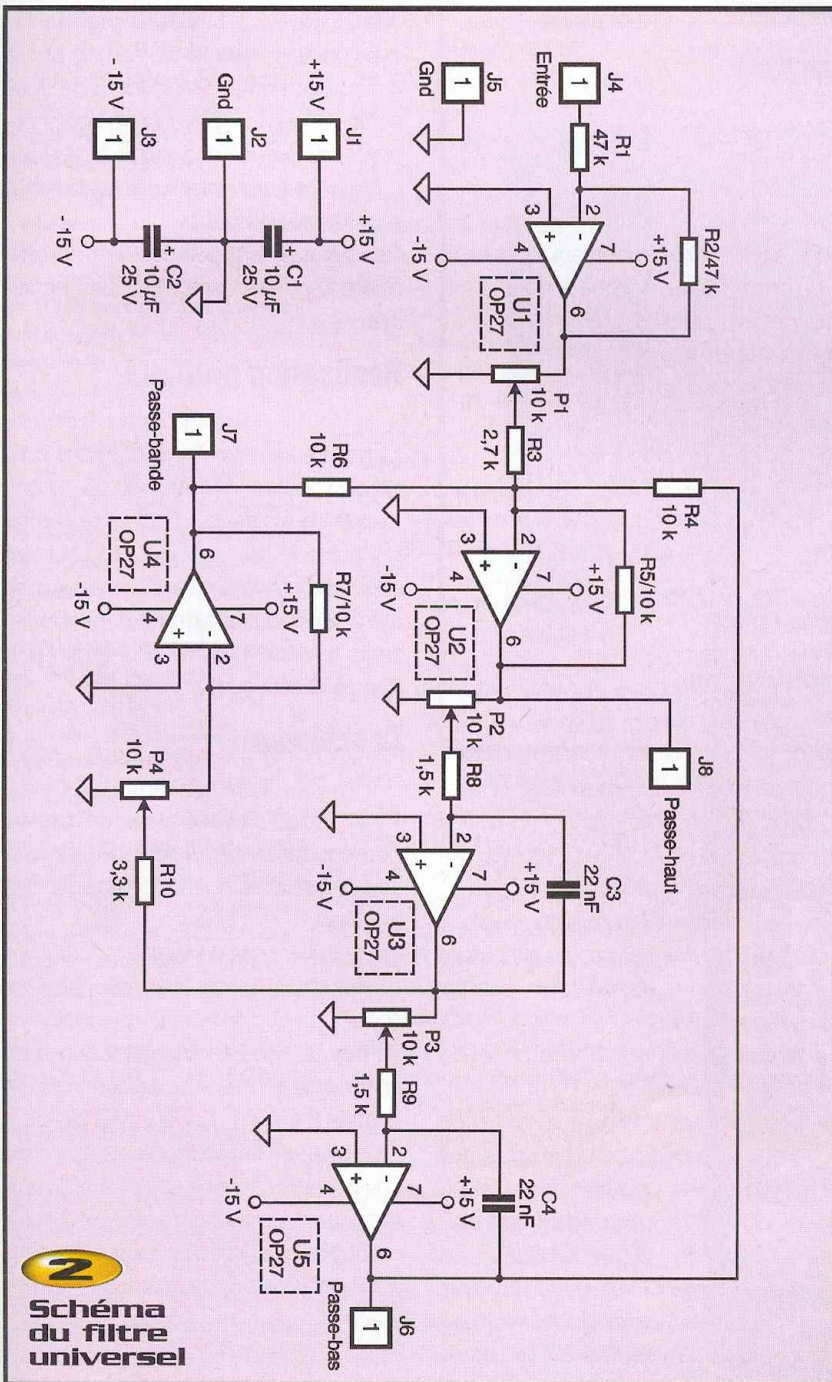
Avec des niveaux de sortie de 3V , il produit une distorsion harmonique totale inférieure à $0,03\%$ à des fréquences qui peuvent aller jusqu'à $20\ \text{kHz}$. La capacité C_3 et la résistance R_4 forment un simple filtre basse fréquence à $-6\ \text{dB}/\text{octave}$, avec une fréquence de coupure à $22\ \text{Hz}$. Comme option, la capacité de shunt de commutation C_4 , qui est du type électrolytique non polarisé, filtre les basses fréquences. En plaçant l'action du filtre passe-haut après l'amplificateur, le résultat désirable est la discrimination des composantes de bruit aux basses fréquences qui sont amplifiées par le préamplificateur RIAA et, aussi, contre les troubles en basses fréquences produits par la production des microsillons.

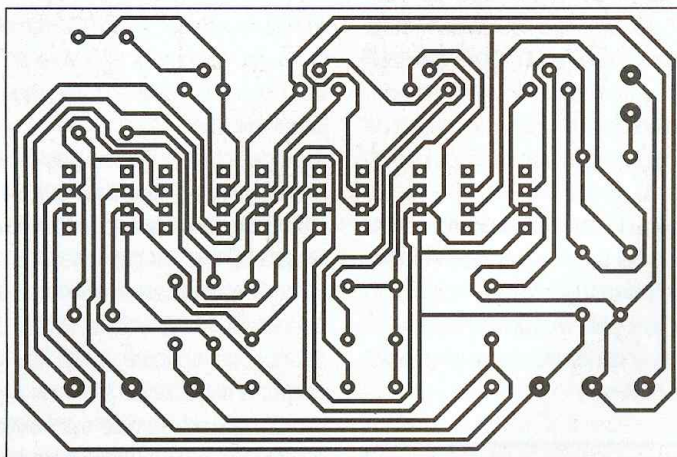
Un préamplificateur pour les enregistrements NAB est similaire au préamplificateur phono RIAA, bien qu'un gain plus important soit typiquement demandé, avec une égalisation qui demande une amplification aux basses fréquences plus importante. Tandis que l'égalisation pour l'enregistrement nécessite un gain plat pour les hautes fréquences au-dessus de $3\ \text{kHz}$, l'amplificateur n'a pas besoin d'être stabilisé pour le gain unité.

L'OP27 est un bon choix car il fournit une grande bande-passante et une importante fréquence de balayage. Pour beaucoup d'applications, les constantes de temps idéales peuvent nécessiter l'ajustage de certaines valeurs pour optimiser la réponse en fréquence dans le cas de performances des têtes de lecture non idéales et pour d'autres facteurs.

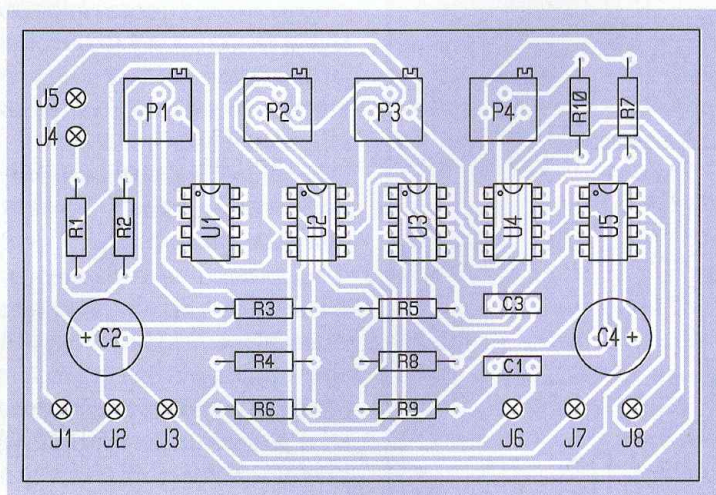
Les valeurs du réseau de la configuration établissent un gain de valeur $50\ \text{dB}$ à $1\ \text{kHz}$ et le gain en régime continu est supérieur à $70\ \text{dB}$. Ainsi, la tension de décalage en sortie pour le pire cas est juste au-dessus de 500mV . Une simple capacité en sortie de $0,47\ \mu\text{F}$ peut bloquer ce niveau sans affecter la plage dynamique.

La tête d'enregistrement peut être couplée directement à l'entrée de l'amplificateur, bien que le pire cas de polarisation de courant soit de 80nA . Un problème potentiel pour la tête de lecture est présenté par des transitions amplifiées des courants de pola-





3 Tracé du circuit imprimé



4 Implantation des éléments

Nomenclature

U₁ à U₅ : OP27 (ou LF351) + supports DIL

8 broches

C₁, C₂ : 10 µF/25V radial

C₃, C₄ : 22 nF

R₁, R₂ : 47 kΩ (jaune, violet, orange)

R₃ : 2,7 kΩ (rouge, violet, rouge)

R₄ à R₇ : 10 kΩ (marron, noir, orange)

R₈, R₉ : 1,5 kΩ (marron, vert, rouge)

R₁₀ : 3,3 kΩ (orange, orange, rouge)

P₁ à P₄ : potentiomètres 10 kΩ

J₁ à J₈ : picots

risation qui peuvent magnétiser la tête. L'OP27 ne présente pas de transitions importantes de courants de polarisation lors de la mise sous tension et hors tension. Cependant, c'est toujours avantageux de contrôler la vitesse de montée et de descente de la tension d'alimentation, pour éliminer les transitions.

La **figure 2** représente le schéma de notre filtre universel. $P_2 + R_8$ et $P_3 + R_9$ entraînent les caractéristiques en fréquence à varier indépendamment les unes des autres. De même, pour faire varier le coefficient Q du filtre indépendamment des autres valeurs, $P_4 + R_{10}$ est ajustable. Tous les gains changent lorsque $P_1 + R_3$ varie. Il y a trois sorties utiles dans notre circuit qui sont : passe-bas, passe-haut et passe-bande.

L'ajustage des caractéristiques en fréquence est plus compliquée ; $P_2 + R_8$ et $P_3 + R_9$ doivent être ajustées en même temps et avec les mêmes valeurs.

Bien que les potentiomètres soient linéaires, l'ajustage est logarithmique à cause de la masse virtuelle sur toutes les entrées positives des amplificateurs opérationnels. Les valeurs des composants sont sélectionnées de telle sorte que les caractéristiques qui dépendent de la rotation de chaque potentiomètre peuvent varier ainsi : de 0,2 à 5 kHz pour la fréquence de coupure avec un point milieu à 1 kHz ; de 0,3 à 11 pour le coefficient Q avec un point milieu à 1 ; un gain de 0 à 4 avec point milieu à 1. Il faut bien insister sur le fait que les ajustements sont indépendants les uns des autres. L'ajustage du gain n'a aucun effet sur le coefficient Q ou sur la fréquence.

Ceci est aussi vrai pour la valeur du coefficient Q et des caractéristiques en fréquence.

Réalisation pratique

Le câblage de notre circuit ne pose aucune difficulté particulière. Il est, bien sûr, recommandé de mettre les circuits intégrés sur un support au cas où ces derniers devraient être changés si une mauvaise manipulation survenait. La **figure 3** représente le circuit imprimé côté cuivre et la **figure 4** côté composants.

Conclusion

Il y a plusieurs autres types de filtre qui peuvent dériver en utilisant la configuration de base de notre montage de filtre universel.

Tous peuvent être conçus en utilisant une combinaison linéaire des trois filtres de base.

Le filtre de second ordre constitue aussi un schéma général pour des filtres d'ordre supérieur.

En cascade ces filtres, des filtres d'ordre pair peuvent être réalisés. Bien sûr, notre montage trouvera de nombreuses applications dans le domaine audio qui est son domaine de prédilection.

M. LAURY