Инженерно-конструкторское направление. Аэрокосмический профиль.

Модуль системы ориентации и стабилизации

В рамках задания требуется разработать независимый модуль спутника форм фактора cubesat. Для выбранного модуля требуется реализовать весь его необходимый функционал, а также корпус cubesat 1u и систему крепления разрабатываемого модуля в нем.

1. Условие задачи:

Для космического аппарата реализовать прототип модуля системы ориентации и стабилизации. Модуль состоит из гироскопа, акселерометра, магнитометра и модуля радиопередатчика.

При получении управляющего радиосигнала устройство должно исполнять тестирующий алгоритм, снимающий показания с датчиков и отправляющих их на радиостанцию при соблюдении определенных условий. В отправляемых сообщениях должны содержаться показания магнитометра, гироскопа. Снимаемые данные должны быть откалиброваны и представляться в в определённом формате. В показаниях магнитометра и гироскопа и акселерометра должны быть устранены смещения нуля, а величина снимаемых значений должна быть приведена в качестве трехмерного вектора.

Условием отправки сообщения на станцию является изменение наклона устройства хотя бы на 80 градусов за 2 секунды в любую из сторон вокруг одной из осей вращения. Если данное изменение положения зафиксировано, то устройство отправляет 3 сообщения с минимальным интервалом на станцию. После начала демонстрации участникам необходимо воссоздать данное условия, путем последовательного переворота кубсата на каждую из его граней.

При получении управляющего радиосигнала устройство должно исполнять тестирующий алгоритм. Алгоритм работы устройства:

- 1. Включение и инициализация систем;
- 2. Установка начального состояния устройства;
- 3. Начало прослушивания радиоканала;
- 4. Прием и расшифровка входящих сообщений;
- 5. При получении сообщения со станции:
- а. Переход в режим вещания сообщений;
 - b. До тех пор, пока не будут проведены все указанные вращения:
 - і.Отправка сообщений с параметрами снятыми с датчиков на станцию.
- 6. Возврат к пункту 2.

Отправляемые сообщения кодируются по определённым правилам перед отправкой на станцию приема. Вышеперечисленные требования к

Инженерно-конструкторское направление. Аэрокосмический профиль.

сообщению, а также пример станции приема, на основе радиомодуля nrf24 приведены в приложении 1. Описанная станция будет предоставлена участникам на очной защите, однако, если для выполнения кейса участниками используется иной модуль им также потребуется реализовать и собственную станцию приема для демонстрации на защите.

2. Требования к конструкции устройства.

Отличительной чертой спутника формата cubesat являются направляющие рельсы, предназначенные для помещения спутника в пусковой контейнер. Внутреннее содержимое спутника поддается интерпретации, но размеры и рельсы остаются неизменными. Корпус cubesat должен быть реализован с соблюдением замечаний, указанных на чертеже(Рисунок 1):

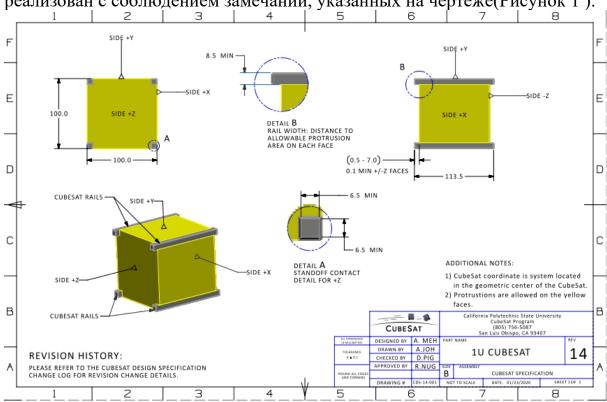


Рисунок 1. Чертеж спутника формфактора Cubesat 1u.

В дополнение к чертежу, при проектировании устройства необходимо соблюдать следующие требования:

- Никакие компоненты на сторонах, заштрихованных желтым цветом, не должны выступать дальше, чем на 6,5 мм по нормали к поверхности от плоскости рельса.
- Рельсы должны иметь минимальную ширину 8,5 мм, измеренную от края рельса до первого выступа на каждой грани.
- Края реек должны быть закруглены до радиуса не менее 1 мм.
- Концы направляющих на стороне +/- Z должны иметь минимальную площадь контакта 6,5 мм х 6,5 мм с соседними направляющими CubeSat.

Инженерно-конструкторское направление. Аэрокосмический профиль.

- Необходимо предоставить трёхмерные модели:
 - о Корпус модуля приёмника, осуществляющий жёсткое крепление всех элементов модуля (контроллера, приёмника, макетных/паечных плат и т. д.);
 - о Корпус спутника cubesat формфактора 1U;
 - о Итогового устройства в сборке.

Допускаются конструкторские расхождения в трёхмерной модели и физической реализации. Созданная модель должна удовлетворять требованиям функционирования итогового устройства;

- Необходимо представить программный код для разработанного устройства (формат .txt, .py, .c, .cpp, .h, .hpp, .cxx, .cc, .hxx или иного расширения, в названии файла должен быть указан язык программирования) для каждого этапа;
- Наличие электрической схемы для каждого из этапов.

2. Регламент испытания при демонстрации жюри:

- Демонстрация продукта без включения;
- Демонстрация включения продукта;
- Демонстрация алгоритма работы согласно заданию.

3. Форма представления результатов:

- Программный код в виде текстового файла (формат .txt, .py, .c, .cpp, .h, .hpp, .cxx, .cc, .hxx или иного расширения, в названии файла должен быть указан язык программирования));
- Трёхмерная модель конструкции в формате .stl;
- Электрическая схема в формате скриншота или .pdf;
- Демонстрация работы продукта в виде одной или нескольких видеозаписей, наглядно показывающих продукт и его поведение в условиях, описанных в регламенте испытаний;
- Отчёт, содержащий следующие пункты:
 - 1. Титульный лист с ФИО участников, наименованием кейса.
 - 2. Цель, задачи, гипотезу работы.
 - 3. Этапы проекта.
 - 4. Инструменты и методы, описание выбранных аппаратных средств, обоснование их применения.
 - 5. Полученные результаты, рекомендации по их применению и возможное решение выявленных проблем.

4. Примерный перечень материалов для выполнения задания:

Микроконтроллеры (Arduino, Raspberry и пр.), серводвигатели, шаговые моторы, электродвигатели, модуль лазера, лазерная указка, радиомодуль ардуино, батарейный блок.

Инженерно-конструкторское направление. Аэрокосмический профиль.

5. Примерный перечень программного обеспечения для выполнения задания:

Blender, tinkercad.com для 3d-моделирования;

tinkercad.com, fritzing для моделирования электрических схем (tinkercad.com может быть использован для написания программного кода для Arduino);

PyCharm Edu, Arduino IDE, STM32CubeIDE, Notepad++- как среда программирования.

6. Ссылки на рекомендуемые методические материалы для восполнения необходимых навыков:

- Гук А.П., Евстратова Л.Г. Дистанционное зондирование и мониторинг территорий. Часть 1. Дистанционное зондирование. Теоретические основы и технические средства. КУРС, 2019. 221 с.
- Сутырина Е.Н. Дистанционное зондирование Земли. Учеб. пособие. ИГУ, 2013. 165 с.
- Брайан У. Керниган, Роб Пайк. Практика программирования. Вильямс, 2021. 288 с.
- Брайан Керниган, Деннис Ритчи. Язык программирования С. Вильямс, 2019. 288 с.
- Дмитриев Д., Фомин А., Кармишин А., Дубровская В., Тяпкин Ю., Фатеев А., Борисевич В. Дистанционное зондирование Земли. Красноярск: Сибирский федеральный университет, 2014. 196 с.
- Груздов В.В. Новые технологии Дистанционного Зондирования Земли из космоса. : Техносфера, 2019. 482 с.
- Работа с датчиками. [Электронный ресурс] Режим доступа: http://zelectro.cc/
- Учебник по работе с устройствами. [Электронный ресурс] Режим доступа: <u>Учебник по работе с устройствами</u>
- Учебник: Электроника. В.А. Петин. [Электронный ресурс] Режим доступа: Электроника. В.А. Петин
- Уроки по работе с ардуино. [Электронный ресурс] Режим доступа: https://lesson.iarduino.ru/
- Уроки по работе с датчиками. [Электронный ресурс] Режим доступа: Ардуино. Датчики и сети для связи устройств.
- Проектная работа по разработке системы. [Электронный ресурс] Режим доступа: http://arduino-diy.com/
- Путеводитель по Ардуино. [Электронный ресурс] Режим доступа: Радио-ежегодник. Путеводитель по Ардуино.

Инженерно-конструкторское направление. Аэрокосмический профиль.

- Электронные ресурсы 1. ИТЦ «СКАНЭКС» [Электронный ресурс] Режим доступа: https://www.scanex.ru/
- OOO «Спутникс» [Электронный ресурс] Режим доступа: http://orbicraft.sputnix.ru/doku.php

Приложение 1.

Передаваемые данные отправляются в формате массива символов длиною в 32 элемента. Передаваемые параметры в массив записываются подряд, при этом перед значением параметра ставится символ, определяющий тип параметра: 'i', 'f','v'.

После буквы і в массив записывается 4 символа, соответствующие четырехзначному целому числу.

После буквы f в массив записывается 6 символов, соответствующие вещественному числу с 5 значащими символами и 1 точкой.

После буквы v в массив записывается 9 символов, соответствующие трем вещественным числам не больше единицы без разделительного знака и двумя разрядами после запятой.

Все незначащие элементы массив в конце данных заполняются нулями.

Пример сообщения:

Пример 1.

Тип	Число			Тип	Вещественное число						Отсутствующие значения									
i	0	0	1	2	f	0	•	1	2	3	4	0	0	0	0	•	•	•	0	

Пример 2.

Тип	Ось х вектора				Ось у вектора			Ось z вектора									
v	0	0	1	1	0	0	0	9	8	0	0	0	0	0	0		0

Для приема сообщений с устройства участникова реализована приемная станция, использующая следующий программный код, реализованный с

Инженерно-конструкторское направление. Аэрокосмический профиль.

применением библиотеки rf24 1.4.6 (<u>https://nrf24.github.io/RF24/</u>, доступна к скачиванию через менеджер библиотек Arduino IDE):

```
// MasterSwapRoles
#include <SPI.h>
#include <nRF24L01.h>
#include <RF24.h>
#define CE_PIN
#define CSN_PIN 10
const byte slaveAddress[5] = \{'R', 'x', 'A', 'A', 'A'\};
const byte masterAddress[5] = {'T','X','a','a','a'};
RF24 radio(CE PIN, CSN PIN); // инициализация радио
char dataToSend[10] = "Message 0";
char txNum = '0';
char dataReceived[16]; // массив для хранения данных, полученных с
отправителя. Должен совпадать с отправляемым массивом
bool newData = false;
unsigned long currentMillis;
unsigned long prevMillis;
unsigned long txIntervalMillis = 30*1000; // интервал времени, в котором
нужно слушать
//========
void setup() {
```

```
Serial.begin(9600);
    Serial.println("Старт программы станции");
    radio.begin();
    radio.setDataRate( RF24_250KBPS );
    radio.openWritingPipe(slaveAddress);
    radio.openReadingPipe(1, masterAddress);
    radio.setRetries(3,5); // интервал, счетчик
    send(); // для начала работы
    prevMillis = millis(); // установка часов
}
//========
void loop() {
    currentMillis = millis();
    if (currentMillis - prevMillis >= txIntervalMillis) { // отправка команды
раз в интервал
       send();
       prevMillis = millis();
    }
    getData();
    showData();
}
```

```
//=========
void send() { // отпарвка управляющего сообщения
        radio.stopListening();
           bool rslt;
           rslt = radio.write( &dataToSend, sizeof(dataToSend) );
        radio.startListening();
        Serial.print("Отправляемые данные ");
        Serial.print(dataToSend);
        if (rslt) {
           Serial.println(" Подтверждение принято");
           updateMessage();
        }
        else {
           Serial.println(" Не отправилось");
        }
}
//========
void getData() { // получение ответа
    if ( radio.available() ) {
       radio.read( &dataReceived, sizeof(dataReceived) );
       newData = true;
```

```
}
//========
void showData() { // отображение данных
    if (newData == true) {
        Serial.print("Принятые данные: ");
        Serial.println(dataReceived);
        decodeAndPrintData();
       newData = false;
    }
}
//========
void updateMessage() {
        // so you can see that new data is being sent
   txNum += 1;
   dataToSend[8] = txNum;
}
//========
void decodeAndPrintData() { // расшифровка сообщения по шаблону
  int i = 0;
 while (i<sizeof(dataReceived)){</pre>
```

```
switch (dataReceived[i]){
  case 'i'://целое число
    char buff_i[4];
    buff_i[0]=dataReceived[i+1];
    buff_i[1] = dataReceived[i+2];
    buff i[2]=dataReceived[i+3];
    buff_i[3]=dataReceived[i+4];
    Serial.print("Int_data = ");
    Serial.println(atoi(buff_i));
    i+=5;
    break;
  case 'f'://вещественное число
    char buff_f[6];
    buff_f[0]=dataReceived[i+1];
    buff_f[1]=dataReceived[i+2];
    buff_f[2]=dataReceived[i+3];
    buff_f[3]=dataReceived[i+4];
    buff_f[4]=dataReceived[i+5];
    buff_f[5]=dataReceived[i+6];
    Serial.print("Float_data = ");
    Serial.println(atof(buff_f));
    i+=7;
    break;
  case 'v'://вектор
    char buff vx[4];
    char buff_vy[4];
    char buff_vz[4];
    Serial.print("vector = (");
```

```
buff_vx[0]=dataReceived[i+1];
       buff_vx[1]='.';
       buff_vx[2]=dataReceived[i+2];
       buff_vx[3]=dataReceived[i+3];
        Serial.print(atof(buff_vx));
        Serial.print(" ");
       buff_vy[0]=dataReceived[i+4];
       buff_vy[1]='.';
       buff_vy[2]=dataReceived[i+5];
       buff_vy[3]=dataReceived[i+6];
        Serial.print(atof(buff_vy));
        Serial.print(" ");
       buff_vz[0]=dataReceived[i+7];
       buff_vz[1]='.';
       buff_vz[2]=dataReceived[i+8];
       buff_vz[3]=dataReceived[i+9];
        Serial.print(atof(buff_vy));
        i+=7;
       break;
      default:
        i++;
    }
  }
}
```