

DT-SENSE

THERMOPILE ARRAY SENSOR

Quick Start

Trademarks & Copyright

AT, IBM, and PC are trademarks of International Business Machines Corp. Windows is a registered trademark of Microsoft Corporation. Pentium is a trademark of Intel Corporation. CodeVisionAVR is copyright by Pavel Haiduc, HP InfoTech s.r.l. BASCOM-51 and BASCOM-AVR are copyright by MCS Electronics. I²C is a registered trademark of Philips Semiconductors. Delphi is a trademark of Inprise Corporation. DT-51 is a trademark of Innovative Electronics.

1. PENDAHULUAN

DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR merupakan sebuah sistem sensor cerdas yang mampu mengukur temperatur obyek secara non-kontak berdasarkan radiasi inframerah yang dipancarkan obyek tersebut. Sistem ini terdiri dari sebuah sensor *thermopile array* dan sebuah modul berbasis mikrokontroler yang digunakan untuk mengambil data sensor dan mengolahnya menjadi data temperatur, serta mengatur antarmuka dengan sistem lain. Salah satu aplikasi DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR antara lain untuk mendeteksi api lilin, mengukur temperatur bola lampu, kompor, solder, atau obyek-obyek lainnya secara non-kontak.

2. SPESIFIKASI DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR

Spesifikasi DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR sebagai berikut:

- Mengukur suhu obyek pada range 0°C - 100°C.
- Beroperasi pada suhu ruangan 0°C - 60°C.
- Akurasi sensor *thermopile array* ± 2°C.
- Terdapat 8 kanal sensor *thermopile* dan 1 *thermistor* untuk mengukur temperatur ruangan.
- Mampu mendeteksi api sebuah lilin atau panas bohlam 15W pada jarak maksimum 200 cm dari mata sensor pada suhu ruangan 20°C.
- Sumber catu daya menggunakan tegangan 9 - 12 VDC melalui regulator atau tegangan 4,8 - 5,4 VDC tanpa melalui regulator.
- Pin Input/Output kompatibel dengan level tegangan TTL dan CMOS.
- Dilengkapi dengan antarmuka UART TTL dan I²C.
- Tersedia 2 konektor untuk motor servo standar.
- Dilengkapi dengan *jumper* untuk pengaturan alamat, sehingga bisa di-cascade sampai 8 modul tanpa perangkat keras tambahan (untuk satu *master* menggunakan antarmuka I²C).

3. SISTEM YANG DIANJURKAN

Sistem yang dianjurkan untuk penggunaan DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR adalah:

Perangkat keras:

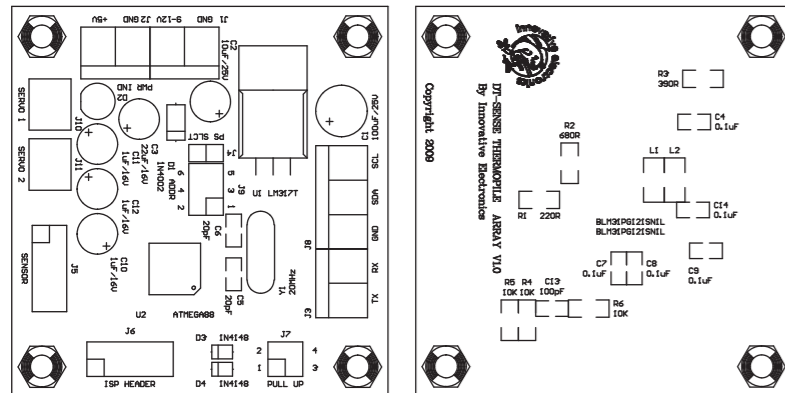
- PC™ AT™ Pentium® IBM™ Compatible dengan port Serial (COM1/COM2) dan Paralel (LPT) atau USB.
- DT-51 Minimum System, DT-51 Low Cost Series, atau DT-AVR Low Cost Series.
- CD-ROM Drive dan Hard disk.

Perangkat lunak:

- Sistem operasi Windows® 98 SE.
- BASCOM-8051®, BASCOM-AVR®, atau CodeVisionAVR®.
- File yang ada pada CD program: CONTOH_I2C.PRJ, CONTOH_I2C.C, MANUAL DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR, dan QUICK START DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR.

4. PERANGKAT KERAS DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR

4.1. TATA LETAK KOMPONEN DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR



4.2. KONEKTOR DAN PENGATURAN JUMPER

Konektor POWER (J1 dan J2) berfungsi sebagai konektor untuk catu daya modul. Catu daya bisa melalui regulator tegangan (menggunakan J1) atau tanpa melalui regulator tegangan (menggunakan J2).

Konektor	Pin	Nama	Fungsi
J1	1	GND	Titik referensi untuk catu daya input
	2	9-12VDC	Terhubung ke catu daya untuk input (9 - 12 V)
J2	1	GND	Titik referensi untuk catu daya input
	2	5VDC	Terhubung ke catu daya untuk input tanpa regulator (4,8 - 5,4 V)

Jumper PS SLCT (J4) berfungsi untuk memilih sumber catu daya yang digunakan oleh DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR. Berikut deskripsi bagaimana memilih sumber catu daya yang digunakan oleh DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR melalui *jumper* PS Select:

Jumper PS Select (J4)	Sumber Catu Daya
	J1 Dengan Regulator (9 - 12 V)
	J2 Tanpa Regulator (4,8 V - 5,4 V)

Penting!

Jika J1 digunakan sebagai jalur catu daya input (J4 terpasang), maka J2 tidak boleh digunakan sebagai jalur catu daya input.

Jika J2 digunakan sebagai jalur catu daya input, maka J4 harus dilepas dan J1 tidak boleh digunakan sebagai jalur catu daya input.

Konektor INTERFACE (J8 dan J3) masing-masing berfungsi sebagai konektor antarmuka I²C dan antarmuka UART TTL.

Konektor	Pin	Nama	Fungsi
J8	1	GND	Titik referensi
	2	SDA	I ² C-bus data input / output
	3	SCL	I ² C-bus clock input
J3	1	TXD	Output serial level TTL dari modul
	2	RXD	Input serial level TTL ke modul

Jumper PULL UP (J7) berfungsi untuk mengaktifkan resistor *pull-up* untuk pin SDA dan SCL pada antarmuka I²C.

Jumper PULL UP (J7)	Fungsi
	<i>Pull-up</i> tidak aktif (<i>jumper</i> terlepas)
	<i>Pull-up</i> aktif (<i>jumper</i> terpasang)

Penting!

Apabila lebih dari satu modul dihubungkan pada I²C-bus maka *jumper* J7 (SCL/SDA) salah satu modul saja yang perlu dipasang.

Jumper ADDR (J9) berfungsi untuk mengatur alamat I²C dari modul DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR.

J9 (A2) Pin 5-6	J9 (A1) Pin 3-4	J9 (A0) Pin 1-2	Alamat I ² C	
			Alamat Tulis I ² C	Alamat Baca I ² C
■	■	■	E0H	E1H
■	■	■	E2H	E3H
■	■	■	E4H	E5H
■	■	■	E6H	E7H
■	■	■	E8H	E9H
■	■	■	EAH	EBH
■	■	■	ECH	EDH
■	■	■	EEH	EFH

Keterangan:

■ : *jumper* terpasang

Konektor SENSOR (J5) sebagai konektor untuk sensor *thermopile array* sensor.

Pin	Nama	Fungsi
2	GND	Titik referensi catu daya ke sensor
4	VAmb	Sinyal output dari <i>thermistor</i>
5	VSensor	Sinyal output dari <i>thermopile</i>
7	C	Selektor input ke-3
8	AVCC	Output tegangan catu daya ke sensor
9	B	Selektor input ke-2
10	A	Selektor input ke-1
1, 3, 6	NC	Tidak terhubung kemana-mana

Konektor SERVO1 (J10) sebagai konektor untuk motor servo standar 1. Motor servo digunakan sebagaiudukan sensor sehingga mata sensor dapat menyapu sudut 180° secara horisontal atau vertikal pada proses *autoscan*.

Pin	Nama	Fungsi
1	GND	Titik referensi catu daya ke motor servo
2	VCC	Tegangan catu daya ke motor servo
3	Servo	Output pulsa (1 - 2 ms) ke motor servo

Konektor SERVO2 (J11) sebagai konektor untuk motor servo standar 2. Motor servo ini tidak digunakan pada proses *autoscan* sehingga fungsinya lebih bebas. Motor servo ini dapat digunakan sebagaiudukan motor servo ke-1 sehingga mata sensor dapat menyapu sudut 180° untuk arah yang berbeda.

Pin	Nama	Fungsi
1	GND	Titik referensi catu daya ke motor servo
2	VCC	Tegangan catu daya ke motor servo
3	Servo	Output pulsa (1 - 2 ms) ke motor servo

5. PERANGKAT LUNAK DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR

DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR memiliki antarmuka UART TTL dan I²C yang dapat digunakan untuk menerima perintah atau mengirim data.

5.1. ANTARMUKA UART TTL

Parameter komunikasi UART TTL adalah sebagai berikut:

- 38400 bps
- 8 data bit
- 1 stop bit
- tanpa *parity* bit
- tanpa *flow control*

Semua perintah yang dikirim melalui antarmuka UART TTL dimulai dengan mengirim 1 byte data yang berisi <nomor perintah> dan (jika diperlukan) 1 byte data parameter perintah.

Jika perintah yang telah dikirimkan merupakan perintah yang meminta data dari modul DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR, maka DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR akan mengirimkan data melalui jalur TX TTL.

Sebuah data parameter yang memiliki *range* lebih besar dari 255 desimal (lebih besar dari 1 byte) dikirim secara dua tahap. Satu byte data MSB dikirim lebih dahulu kemudian diikuti dengan data LSB. Misalnya parameter <PosisiServo> yang memiliki *range* 500 - 2500. Jika <PosisiServo> bernilai 1500 maka byte MSB yang dikirim/diterima adalah 5 dan byte LSB yang dikirim/diterima adalah 220 ((5x256)+220=1500).

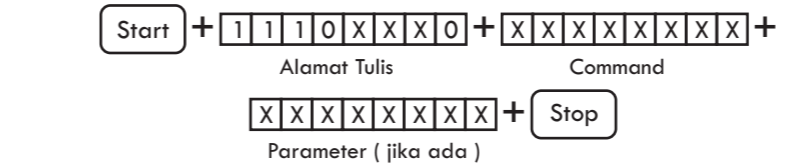
Perintah dan parameter yang bisa digunakan dapat dilihat pada bagian 5.3.

5.2. ANTARMUKA I²C

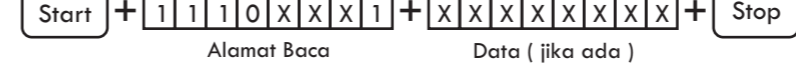
Modul DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR memiliki antarmuka I²C. Pada antarmuka I²C ini, modul DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR bertindak sebagai *slave* dengan alamat sesuai dengan telah ditentukan sebelumnya melalui pengaturan *jumper* (lihat bagian 4.2). Antarmuka I²C pada modul DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR mendukung *bit rate* sampai dengan maksimum 100 kHz.

Semua perintah yang dikirim melalui antarmuka I²C diawali dengan *start condition* dan kemudian diikuti dengan pengiriman 1 byte alamat modul DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR. Setelah pengiriman alamat, selanjutnya *master* harus mengirim 1 byte data yang berisi <nomor perintah> dan (jika diperlukan) 1 byte data parameter perintah. Selanjutnya, setelah seluruh parameter perintah telah dikirim, urutan perintah diakhiri dengan *stop condition*.

Berikut urutan yang harus dilakukan untuk mengirimkan perintah melalui antarmuka I²C.



Jika perintah yang telah dikirimkan merupakan perintah yang meminta data dari modul DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR, maka data-data tersebut dapat dibaca dengan menggunakan urutan perintah baca. Berikut urutan yang harus dilakukan untuk membaca data dari DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR.



Sebuah data parameter yang memiliki *range* lebih besar dari 255 desimal (lebih besar dari 1 byte) dikirim secara dua tahap. Satu byte data MSB dikirim lebih dahulu kemudian diikuti dengan data LSB. Misalnya parameter <PosisiServo> yang memiliki *range* 500 - 2500. Jika <PosisiServo>

bernilai 1500 maka byte MSB yang dikirim/diterima adalah 5 dan byte LSB yang dikirim/diterima adalah 220 ((5x256)+220=1500).

Perintah dan parameter yang bisa digunakan dapat dilihat pada bagian 5.3.

5.3. COMMAND SET

Berikut ini daftar lengkap perintah-perintah dalam antarmuka UART dan I²C.

5.3.1. STATUS CHECK

Fungsi	Untuk memeriksa status DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR
Command	00H
Parameter	-
Respon	<status> 06H → modul dalam posisi <i>idle</i> dan siap menerima perintah 15H → modul sedang sibuk dan tidak siap menerima perintah
Delay antara Command dan Respon	10 ms
Keterangan	• Khusus untuk jalur komunikasi UART, modul tidak akan memberikan respon balasan (15H) saat modul sedang sibuk.

5.3.2. AUTOSCAN PEAK

Fungsi	Untuk menentukan letak temperatur paling tinggi
Command	01H
Parameter	<Posisi Awal Scan> 50 - 250 → Posisi awal motor servo yang diinginkan sebelum memulai proses <i>autoscan</i> , dalam satuan 10ms. <i>Range</i> yang diperbolehkan 500 - 2500ms. <Posisi Akhir Scan> 50 - 250 → Posisi akhir motor servo yang diinginkan setelah melalui proses <i>autoscan</i> , dalam satuan 10ms. <i>Range</i> yang diperbolehkan 500 - 2500ms. <Interval Posisi> 25 - 200 → Interval perubahan posisi motor servo pada proses <i>autoscan</i> , dalam satuan ms. <i>Range</i> yang diperbolehkan 25 - 200ms. <Tunda> 0 - 255 → Waktu jeda sebelum melakukan <i>sampling</i> data dan mengubah posisi motor servo pada proses <i>autoscan</i> , dalam satuan 10ms. <i>Range</i> yang diperbolehkan 0 - 2550ms.
Respon	-
Delay antara Command dan Respon	-
Keterangan	• Pada proses ini, konektor servo yang digunakan adalah konektor servo ke-1. • Arah putaran motor servo yang terhubung pada konektor servo ke-1 (CW/CCW) pada saat proses <i>autoscan</i> ditentukan melalui variabel <Posisi Awal Scan> dan <Posisi Akhir Scan>. • Setelah selesai melakukan <i>scanning</i> , motor servo akan bergerak ke posisi data temperatur paling tinggi (puncak).

5.3.3. AUTOSCAN VALLEY

Fungsi	Untuk menentukan letak temperatur paling rendah
Command	02H
Parameter	<Posisi Awal Scan> 50 - 250 → Posisi awal motor servo yang diinginkan sebelum memulai proses <i>autoscan</i> , dalam satuan 10ms. <i>Range</i> yang diperbolehkan 500 - 2500ms. <Posisi Akhir Scan> 50 - 250 → Posisi akhir motor servo yang diinginkan setelah melalui proses <i>autoscan</i> , dalam satuan 10ms. <i>Range</i> yang diperbolehkan 500 - 2500ms. <Interval Posisi> 25 - 200 → Interval perubahan posisi motor servo pada proses <i>autoscan</i> , dalam satuan ms. <i>Range</i> yang diperbolehkan 25 - 200ms. <Tunda> 0 - 255 → Waktu jeda sebelum melakukan <i>sampling</i> data dan mengubah posisi motor servo pada proses <i>autoscan</i> , dalam satuan 10ms. <i>Range</i> yang diperbolehkan 0 - 2550ms.
Respon	-
Delay antara Command dan Respon	-
Keterangan	• Pada proses ini, konektor servo yang digunakan adalah konektor servo ke-1. • Arah putaran motor servo yang terhubung pada konektor servo ke-1 (CW/CCW) pada saat proses <i>autoscan</i> ditentukan melalui variabel <Posisi Awal Scan> dan <Posisi Akhir Scan>. • Setelah selesai melakukan <i>scanning</i> , motor servo akan bergerak ke posisi data temperatur paling rendah (lembah).

5.3.4. AUTOSCAN HIGHER

Fungsi	Untuk menentukan letak temperatur paling tinggi dari batas
Command	03H
Parameter	<p><Posisi Awal Scan> 50 - 250 → Posisi awal motor servo yang diinginkan sebelum memulai proses <i>autoscan</i>, dalam satuan 10ms. Range yang diperbolehkan 500 - 2500ms.</p> <p><Posisi Akhir Scan> 50 - 250 → Posisi akhir motor servo yang diinginkan setelah melalui proses <i>autoscan</i>, dalam satuan 10ms. Range yang diperbolehkan 500 - 2500ms.</p> <p><Interval Posisi> 25 - 200 → Interval perubahan posisi motor servo pada proses <i>autoscan</i>, dalam satuan ms. Range yang diperbolehkan 25 - 200ms.</p> <p><Tunda> 0 - 255 → Waktu jeda sebelum melakukan <i>sampling</i> data dan mengubah posisi motor servo pada proses <i>autoscan</i>, dalam satuan 10ms. Range yang diperbolehkan 0 - 2550ms.</p> <p><Batas> 0 - 255 → Batas temperatur yang digunakan sebagai syarat perbandingan, dalam satuan °C. Range yang diperbolehkan 0 - 255°C.</p>
Respon	-
Delay antara Command dan Respon	-
Keterangan	<ul style="list-style-type: none"> Pada proses ini, konektor servo yang digunakan adalah konektor servo ke-1. Arah putaran motor servo yang terhubung pada konektor servo ke-1 (CW/CCW) pada saat proses <i>autoscan</i> ditentukan melalui variabel <Posisi Awal Scan> dan <Posisi Akhir Scan>. Begitu menemukan temperatur yang lebih tinggi daripada temperatur batas, motor servo akan berhenti dan proses <i>autoscan</i> selesai.

5.3.5. AUTOSCAN LOWER

Fungsi	Untuk menentukan letak temperatur yang lebih rendah dari batas
Command	04H
Parameter	<p><Posisi Awal Scan> 50 - 250 → Posisi awal motor servo yang diinginkan sebelum memulai proses <i>autoscan</i>, dalam satuan 10ms. Range yang diperbolehkan 500 - 2500ms.</p> <p><Posisi Akhir Scan> 50 - 250 → Posisi akhir motor servo yang diinginkan setelah melalui proses <i>autoscan</i>, dalam satuan 10ms. Range yang diperbolehkan 500 - 2500ms.</p> <p><Interval Posisi> 25 - 200 → Interval perubahan posisi motor servo pada proses <i>autoscan</i>, dalam satuan ms. Range yang diperbolehkan 25 - 200ms.</p> <p><Tunda> 0 - 255 → Waktu jeda sebelum melakukan <i>sampling</i> data dan mengubah posisi motor servo pada proses <i>autoscan</i>, dalam satuan 10ms. Range yang diperbolehkan 0 - 2550ms.</p> <p><Batas> 0 - 255 → Batas temperatur yang digunakan sebagai syarat perbandingan, dalam satuan °C. Range yang diperbolehkan 0 - 255°C.</p>
Respon	-
Delay antara Command dan Respon	-
Keterangan	<ul style="list-style-type: none"> Pada proses ini, konektor servo yang digunakan adalah konektor servo ke-1. Arah putaran motor servo yang terhubung pada konektor servo ke-1 (CW/CCW) pada saat proses <i>autoscan</i> ditentukan melalui variabel <Posisi Awal Scan> dan <Posisi Akhir Scan>. Begitu menemukan temperatur yang lebih rendah daripada temperatur batas, motor servo akan berhenti dan proses <i>autoscan</i> selesai.

5.3.6. READ AUTOSCAN

Fungsi	Untuk membaca hasil <i>autoscan</i>
Command	05H
Parameter	-
Respon	<p><maxVal> 0 - 255 → Nilai temperatur hasil proses <i>autoscan</i> terakhir (Peak, Valley, Higher, Lower), dalam satuan °C. Range yang diperbolehkan 0 - 255°C.</p> <p><maxX> 0 - 255 → Jumlah <i>increment/decrement</i> yang telah dilakukan dari mulai <Posisi Awal Scan> sampai saat menemukan posisi akhir <i>autoscan</i>. Range yang diperbolehkan 0 - 255 kali.</p>

Respon	<p><maxY> 0 - 7 → Kanal sensor <i>thermopile</i> yang menangkap temperatur tertinggi/terendah/lebih tinggi dari batas/lebih rendah dari batas pada proses <i>autoscan</i>. Range yang diperbolehkan kanal 0 - 7.</p>
Delay antara Command dan Respon	10ms
Keterangan	-

5.3.7. SET SERVO 1

Fungsi	Untuk mengatur posisi motor servo 1
Command	06H
Parameter	<p><Posisi> 500 - 2500 → Posisi motor servo yang diinginkan, dalam satuan ms. Range yang diperbolehkan 500 - 2500ms.</p>
Respon	-
Delay antara Command dan Respon	-
Keterangan	<ul style="list-style-type: none"> Perintah ini digunakan untuk mengatur posisi servo yang terhubung pada konektor servo ke-1.

5.3.8. SET SERVO 2

Fungsi	Untuk mengatur posisi motor servo 2
Command	07H
Parameter	<p><Posisi> 500 - 2500 → Posisi motor servo yang diinginkan, dalam satuan ms. Range yang diperbolehkan 500 - 2500ms.</p>
Respon	-
Delay antara Command dan Respon	-
Keterangan	<ul style="list-style-type: none"> Perintah ini digunakan untuk mengatur posisi servo yang terhubung pada konektor servo ke-2.

5.3.9. GET SERVO 1

Fungsi	Untuk membaca posisi motor servo 1
Command	08H
Parameter	-
Respon	<p><PosisiServo> 500 - 2500 → Posisi motor servo sekarang, dalam satuan ms. Range yang diperbolehkan 500 - 2500ms.</p>
Delay antara Command dan Respon	15ms
Keterangan	<ul style="list-style-type: none"> Perintah ini digunakan untuk mengetahui posisi servo yang terhubung pada konektor servo ke-1, misalkan setelah proses <i>autoscan</i>.

5.3.10. GET SERVO 2

Fungsi	Untuk membaca posisi motor servo 2
Command	09H
Parameter	-
Respon	<p><PosisiServo> 500 - 2500 → Posisi motor servo sekarang, dalam satuan ms. Range yang diperbolehkan 500 - 2500ms.</p>
Delay antara Command dan Respon	15ms
Keterangan	<ul style="list-style-type: none"> Perintah ini digunakan untuk mengetahui posisi servo yang terhubung pada konektor servo ke-2, misalkan setelah proses <i>autoscan</i>.

5.3.11. ENABLE/DISABLE SERVO 1

Fungsi	Untuk mengaktifkan atau menon-aktifkan motor servo 1
Command	0AH
Parameter	<p><Status> 0 → Menon-aktifkan motor servo 1 1 → Mengaktifkan motor servo 1</p>
Respon	-
Delay antara Command dan Respon	-
Keterangan	<ul style="list-style-type: none"> Jika motor servo diaktifkan, maka motor servo akan selalu berusaha mempertahankan posisi sudutnya sesuai dengan yang diperintahkan. Status motor servo harus aktif untuk perintah-perintah yang menggunakan motor servo (perintah: Set Servo atau <i>Autoscan</i>). Jika motor servo dinon-aktifkan, maka motor servo tidak berfungsi dan dapat digerakkan dengan tangan. Perintah menon-aktifkan motor servo dapat digunakan untuk menghemat penggunaan catu daya. Status terakhir motor servo tidak disimpan pada EEPROM dan akan kembali menjadi aktif saat modul baru dinyalakan atau setelah reset.

5.3.12. ENABLE/DISABLE SERVO 2

Fungsi	Untuk mengaktifkan atau menon-aktifkan motor servo 2
Command	0BH
Parameter	<p><Status> 0 → Menon-aktifkan motor servo 2 1 → Mengaktifkan motor servo 2</p>
Respon	-
Delay antara Command dan Respon	-
Keterangan	<ul style="list-style-type: none"> Jika motor servo diaktifkan, maka motor servo akan selalu berusaha mempertahankan posisi sudutnya sesuai dengan yang diperintahkan. Status motor servo harus aktif untuk perintah-perintah yang menggunakan motor servo (perintah: Set Servo). Jika motor servo dinon-aktifkan, maka motor servo tidak berfungsi dan dapat digerakkan dengan tangan. Perintah menon-aktifkan motor servo dapat digunakan untuk menghemat penggunaan catu daya. Status terakhir motor servo tidak disimpan pada EEPROM dan akan kembali menjadi aktif saat modul baru dinyalakan atau setelah reset.

5.3.13. ENABLE/DISABLE CHANNEL

Fungsi	Untuk mengaktifkan atau menon-aktifkan kanal sensor <i>thermopile</i>
Command	0CH
Parameter	<p><StatusKanalSensor> bit 0 → Status kanal sensor 0 (LSB) bit 1 → Status kanal sensor 1 bit 2 → Status kanal sensor 2 bit 3 → Status kanal sensor 3 bit 4 → Status kanal sensor 4 bit 5 → Status kanal sensor 5 bit 6 → Status kanal sensor 6 bit 7 → Status kanal sensor 7 (MSB)</p>
Respon	-
Delay antara Command dan Respon	-
Keterangan	<ul style="list-style-type: none"> Jika sebuah bit yang mewakili status kanal sensor diberi logika 1, maka kanal sensor menjadi aktif dan dapat mendeteksi temperatur di depannya. Jika sebuah bit yang mewakili status kanal sensor diberi logika 0, maka kanal sensor menjadi non-aktif dan hasil pembacaan sensor akan selalu bernilai 0. Pada proses <i>autoscan</i>, jika sebuah kanal sensor tidak aktif, maka proses <i>autoscan</i> akan mengabaikan nilai temperatur yang dihasilkan kanal sensor tersebut. Status terakhir kanal sensor <i>thermopile</i> tidak disimpan pada EEPROM dan seluruh kanal akan kembali menjadi aktif saat modul baru dinyalakan atau setelah reset.

5.3.14. READ ALL CHANNELS

Fungsi	Untuk membaca data temperatur semua kanal sensor
Command	0DH
Parameter	-
Respon	<p>8 byte <AllTempData> 0 - 255 → Nilai temperatur data kanal, dalam satuan °C. Range yang diperbolehkan 0 - 255°C.</p>
Delay antara Command dan Respon	100ms
Keterangan	<ul style="list-style-type: none"> Nilai temperatur kanal sensor ke-0 dikirimkan pertama, kemudian data kanal sensor ke-1, dan seterusnya sampai kanal sensor ke-7. Jika sebuah kanal tidak diaktifkan, maka hasil pembacaannya akan bernilai 0.

5.3.15. READ AMBIENT

Fungsi	Untuk membaca data temperatur <i>ambient</i> /sekitar
Command	30H
Parameter	-
Respon	<p><TemperatureData> 0 - 255 → Nilai temperatur <i>ambient</i>, dalam satuan °C. Range yang diperbolehkan 0 - 255°C.</p>
Delay antara Command dan Respon	100ms
Keterangan	-

5.3.16. READ CHANNEL N-1

Fungsi	Untuk membaca data temperatur kanal sensor n-1
Command	3nH
Parameter	-
Respon	<p><TempDataN> 0 - 255 → Nilai temperatur dari kanal n-1, dalam satuan °C. Range yang diperbolehkan 0 - 255°C.</p>

Delay antara Command dan Respon	100ms
Keterangan	<ul style="list-style-type: none"> n diganti dengan angka 1 untuk kanal ke-0, angka 2 untuk kanal ke-1, dan seterusnya sampai dengan angka 8 untuk kanal ke-7. Jika sebuah kanal tidak diaktifkan, maka hasil pembacaannya akan bernilai 0.

6. PROSEDUR PENGUJIAN

- Pasang sensor ke motor servo sehingga sapuan sensor mencakup 180°.
- Lepas *jumper* pada J4 sehingga sumber catu daya yang akan digunakan adalah 5 VDC.
- Hubungkan servo pada konektor SERVO1 (J10).
- Hubungkan sensor *thermopile* pada konektor SENSOR (J5).
- Hubungkan sumber catu daya 5 VDC ke modul DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR.
- Jika modul DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR berhasil melakukan *power-on reset* dengan baik, maka motor servo akan bergerak ke posisi *default*-nya.
- Letakkan obyek yang memiliki temperatur cukup tinggi bila dibandingkan temperatur ruangan (misalkan solder, lilin, bohlam yang menyala, dsb.) dengan tinggi sesuai dengan tinggi mata sensor, dan letakkan pada jarak antara 5 - 40 cm dari sensor dan masih dalam jangkauan sapuan motor servo dan sensor.
- Kirimkan perintah AUTOSCAN PEAK melalui antarmuka UART TTL.
- Modul DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR akan melakukan proses *autoscan* dan jika berhasil mendeteksi obyek tersebut, maka mata sensor akan terarah menuju ke posisi obyek.

7. CONTOH APLIKASI DAN PROGRAM

Sebagai contoh aplikasi, dimisalkan modul DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR digunakan untuk mencari posisi obyek yang memiliki temperatur di atas 50°C dengan antarmuka I²C. Modul DT-AVR Low Cost Micro System (LCMS) digunakan sebagai *master*. DT-AVR LCMS bertugas untuk mengirimkan perintah AUTOSCAN HIGHER dan membaca hasilnya serta menyalakan LED jika obyek ditemukan. Pada CD yang disertakan pada saat pembelian modul DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR disertakan program contoh_i2c.c yang ditulis dengan menggunakan CodeVisionAVR 1.25.2 versi evaluasi. Pada program tersebut, DT-AVR LCMS akan membaca kondisi tombol. Jika tombol ditekan, maka DT-AVR LCMS mengirimkan perintah AUTOSCAN HIGHER ke DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR (alamat E0H). Setelah proses *autoscan* selesai dan ditemukan obyek yang memiliki temperatur lebih tinggi dari 50°C, maka DT-AVR LCMS akan mengirimkan perintah READ AUTOSCAN dan menyalakan LED. Setelah LED menyala selama 2 detik, DT-AVR LCMS akan mematikan LED dan kembali menunggu penekanan tombol lagi.

Sebagai contoh aplikasi lain, dimisalkan modul DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR terhubung ke *Personal Computer* (PC) dan akan dikendalikan menggunakan perangkat lunak. Jalur komunikasi yang digunakan adalah jalur komunikasi UART. Oleh karena level tegangan UART pada modul DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR dan PC berbeda, maka diperlukan perangkat UART Level Converter.

Pada CD yang disertakan pada saat pembelian modul DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR disertakan program "testTPA.exe" yang ditulis dengan menggunakan Delphi 7. Setelah modul DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR terhubung ke PC serta catu daya telah menyala, jalankan perangkat lunak "testTPA.exe" pada PC.

Pilih "Setting COM" untuk mengatur konfigurasi komunikasi serial yang akan digunakan. Pilih *port* sesuai dengan *port* yang digunakan pada PC dan atur konfigurasi lainnya menjadi **38400 bps, 8 data bits, 1 stop bits, no parity, no flow control**. Untuk mulai menguji fungsi-fungsi DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR pilih tombol "Connect".

Untuk menguji fungsi pengaturan servo pada konektor SERVO1, geser *slider* kontrol SERVO 1 ke kiri atau ke kanan. Demikian juga untuk menguji fungsi pengaturan servo pada konektor SERVO2, geser *slider* kontrol SERVO 2 ke kiri atau ke kanan.

Untuk menguji sensor *thermopile*, tekan tombol "Read Temperature". Jika sensor dan koneksinya bekerja dengan baik, maka pada tampilan temperatur *ambient* akan ditampilkan temperatur sekitar dan pada tampilan temperatur tiap kanal akan ditampilkan data temperatur yang diperoleh oleh sensor (jika tidak ada obyek panas di depan sensor, maka nilai data masing-masing kanal akan mendekati temperatur sekitar).

Penjelasan lebih lanjut terdapat pada MANUAL DT-SENSE THERMOPILE ARRAY SENSOR.

Terima Kasih atas kepercayaan Anda menggunakan produk kami, bila ada kesulitan, pertanyaan atau saran mengenai produk ini silakan menghubungi technical support kami:

support@innovativeelectronics.com