## 基于 DSP/BIOS 实现发动机实时在线状态监测

## 施先旺 (西安航天动力研究所, 陕西 西安 710100)

摘 要:介绍了发动机工作过程中状态实时在线监测软件设计的难点、软件体系结构、任务设计及主要模块的功能,提出基于 DSP/BIOS 嵌入式实时操作系统的技术实现途径。相关技术已通过充分的测试和验证、在实际应用中运行稳定、可靠。

关键词:发动机;状态监测;数据采集;ADC;DSP/BIOS

中图分类号: V434

文献标识码: A

文章编号: (2010) 05-0054-05

# Real-time on-line state monitoring of an engine based on DSP/BIOS

SHI Xian-wang

(Xi'an Aerospace Propulsion Institute, Xi'an 710100, China)

**Abstract:** The embedded real-time monitoring in the working process of an engine is a key technology. The real-time on-line state monitoring difficulties encountered in software design, software architecture, task design and functions of key modules are introduced. An approach based on embedded real-time operation system and its implementation with DSP/BIOS are presented. The relevant solutions have been verified and proved thoroughly. They have played a key role in practical applications.

Keywords: engine; state monitoring; data acquisition; ADC; DSP/BIOS

## 0 引言

在某型发动机控制监测系统中,需要在发动机工作过程中实时采集并传送发动机状态参数,为实时控制和远程遥测系统提供数据。利用 DSP/ BIOS 嵌入式实时操作系统的多任务机制,在多种实时处理过程并存的条件下,完成了数据的长时间、快速定时采集、滤波、计算、判断、通讯

等,实现了对发动机工作状态的可靠、实时在线 监测。

## 1 应用背景与需求分析

在某型发动机工作过程中,其控制监测系统 执行任务控制计算机发出的指令,完成发动机增 压、点火、关机、应急处置及燃料排放等操作。 为确定发动机任意时刻状态,特别是指令执行过

收稿日期: 2010-05-10; 修回日期: 2010-06-24

基金项目: 国家航天技术支撑项目

作者简介:施先旺(1968-),男,高级工程师,研究领域为火箭发动机检测与控制、嵌入式系统等

程中的状态、工作过程中燃料剩余量等,需要测量高压气源及燃料贮箱压力、燃料泵入口及出口压力、燃烧室压力、燃料贮箱及泵温度,实时计算燃料剩余量;同时,为确认控制监测系统状态,需要测量电源电压、处理机板 ADC 芯片温度及基准电压。上述参数共包括压力 12 个、温度 4 个、电源电压 4 个、其它参数 4 个。图 1 为某发动机控制监测系统数据采集硬件框图。

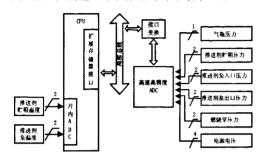


图 1 数据采集硬件框图

Fig. 1 Diagram of data acquisition assembly

由图 1 知, 待开发的软件需完成以下功能:

- 1) 同时管理两个 ADC, 其中一个内嵌于处理器芯片,另一个为独立的 SPI 接口 ADC 芯片, 经过接口转换后,连接到处理器扩展存储器接口(XINTF):
- 2) 实现数据采集,包括采样通道配置、采样 参数设定、采集过程启动与停止、采样码数据缓 存及读取等;
- 3) 根据被测参数特点,执行数字滤波、传感器读数计算等运算;
  - 4) 据发动机特性和工作状态, 计算燃料耗量;
- 5) 实时健康监控,即根据设定的燃料耗尽关机限,检测燃料剩余量,自动启动耗尽关机程序;
- 6) 将采样数据分时、分批组装为各种遥测遥 控数据包:
- 7) 向任务控制计算机及遥测计算机实时发送遥测遥控数据包。

## 2 软件概要设计

根据以上需求,确定了软件的体系结构,定

义了数据结构、接口及数据采集处理过程。

#### 2.1 软件体系结构

实时在线状态监测过程包括数据采集硬件的操作、数据处理两个主要流程,因此采用了分层系统、管道过滤器结合事件驱动的体系结构形式。从模块组成角度,软件包括硬件层、中间层、软件层和功能层,其中硬件层即两个ADC部件的软件接口;中间层即ADC部件设备驱动软件,为上层软件模块提供操作ADC的方法;软件层为任务和数据管理层;功能层完成数据采集、滤波、计算、判断、通讯等各项具体功能。从数据流角度,本软件的主要流程是典型的数据输入、处理、输出的过程。为提高实时性、可靠性,为数据的采集、处理及传送等过程定义相应的异步事件,采用事件驱动模型完成数据流各环节的操作。

在控制监测系统中,除上述数据采集处理过程外,还需要同时完成实时控制、实时通讯等,传统的循环、带中断的循环、函数队列调度等软件运行结构都难以满足实时性要求,不能充分利用计算机的处理能力,也难以调试、维护,必须采用实时操作系统。

#### 2.2 嵌入式实时操作系统 DSP/BIOS

DSP/BIOS 是 TI 公 司 针 对 TMS320C28x、TMS320C5000 及 TMS320C6000 等系列处理器的高度优化、成熟的嵌入式实时操作系统,具有可固化、可裁减、可剥夺、多任务、时间特性确定等特性,提供硬件抽象和系统服务,配备实时分析、内核裁减工具等,与开发工具无缝集成,无须运行时授权,可提供源码,提供完全的技术支持。

DSP/BIOS 实现了一个基于固定优先级的抢先式调度器,任务按优先级调度。DSP/BIOS 中的任务称为线程,按优先级从高到低包括硬件中断 HWI、软件中断 SWI、任务 TSK、后台线程 IDL 四种,以及为周期性任务特别设计的硬件定时 CLK、软件定时 PRD,其中 CLK 为 HWI 级别线程,PRD 为 SWI 级别线程。DSP/BIOS 提供了快速灵活的任务间通信机制,支持线程安全全局变量、锁、信号量、邮箱、消息队列、管道等。

#### 2.3 任务设计

#### 2.3.1 数据转换方式

对于图 1 中两个 ADC,根据参数特点和 ADC 特性,片内 ADC 设定为连续自动转换方式,直接查询转换结果并取平均值;外部扩展 ADC 采用软件定时触发方式,转换结果保存在接口变换电路FIFO 中,响应 FIFO 溢出中断读取转换结果。

#### 2.3.2 任务划分

采用实时系统设计方法(DARTS)完成实时在线状态监测软件的设计,基于 H. Gomaa 准则划分任务,得到 DSP/BIOS 任务如下:

- 1) 硬件中断 PIE\_INT1\_5, 回调函数名为 XINT2\_ISR, 中断周期为 10ms。响应扩展 ADC 数据就绪中断,产生硬件中断事件,引发中断处理流程。
- 2) 软件中断 SWI\_XIntADS, 回调函数名为 swiXIntADS, 执行周期为 10ms。完成扩展 ADC 数据就绪中断处理。
- 3) 软件定时 PRD\_DaqExPacer, 回调函数名为 prdDaqExPacer, 周期为 10ms。定时启动扩展ADC 数据转换。
- 4) 任务 TSK\_DaqEx, 回调函数名为 tskDaqEx, 周期为 10ms。读取扩展 ADC 数据并计算压力、电压、温度读数。
- 5) 任务 TSK\_DataPak, 回调函数名为 tskDat-aPak, 周期为 10ms。计算燃料耗量并监视剩余

- 量,定时将采集数据打包并启动数据发送。
- 6) 任务 TSK\_Daq, 回调函数名为 tskDaq, 周期为 320ms。读取片内 ADC 数据,取平均值,计算温度读数。

另外还包括相关的实时通讯任务 TSK\_Tx-CmdEcho、TSK\_TxData; 指令处理任务 TSK\_EngineSeqCmd,本文略。各任务间的关系参见图 2。

任务之间的通讯和行为同步采用二进制信号 量结合共享内存实现。二进制信号量参见表 1。 2.3.3 任务结构图

扩展 ADC 数据采集处理流程参见图 3。片内 ADC 数据采集处理流程参见图 4。燃料耗量计算 及数据包组装处理流程参见图 5。

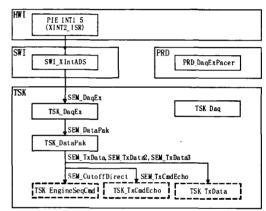


图 2 实时在线状态监测任务层次图

Fig. 2 Task flow chart of real-time on-line state monitoring process

表1 二进制信号量

Tab. 1 List of binary semaphores

序号	信号量名称	发送线程	接收线程	用途	激活周期
1	SEM_DaqEx	SWI_XIntADS	TSK_DaqEx	扩展 ADC 数据采集	10 ms
2	SEM_DataPak	TSK_DaqEx	TSK_DataPak	耗量计算/数据打包	10 ms
3	SEM_TxData	TSK_DataPak	TSK_TxData	发送状态监控数据 1	100 ms
4	SEM_TxData2	TSK_DataPak	TSK_TxData	发送状态监控数据 2	100 ms
5 `	SEM_TxData3	TSK_DataPak	TSK_TxData	发送状态监控数据 3	100 ms
6	SEM_TxCmdEcho	TSK_DataPak	TSK_TxCmdEcho	发送控制数据	100 ms
7	SEM_CutoffDirect	TSK_DataPak	TSK_EngineSeqCmd	发送耗尽关机指令	-

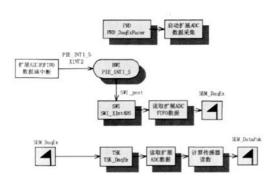


图 3 扩展 ADC 数据采集处理流程

Fig. 3 Flow chart of data acquisition and processing for extended ADC module



图 4 片内 ADC 数据采集处理流程

Fig. 4 Flow chart of data acquisition and processing for on-chip ADC module

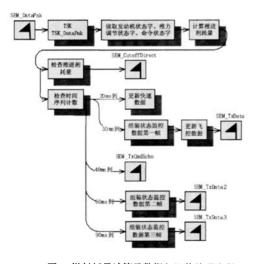


图 5 燃料耗量计算及数据包组装处理流程 Fig. 5 Flow chart of fuel consumption calculation and data package assembly

## 3 软件详细设计与实现

#### 3.1 硬件驱动

硬件驱动借鉴了 DSP/BIOS IOM 设备驱动程序模型,提供 ADC 硬件操作、设备初始化、数

据缓冲、通道管理、中断管理、电源管理等一系列标准接口。对于片内 ADC, 典型接口函数为:

/\* Internal function prototypes. \*

static void adcLibInit (void) :

static BOOL adcIoControl ( ADC\_DEVICE \*lpDevice, UINT16 nCommand,

int nParam1, int nParam2);

static int adcCopyResults ( ADC\_DEVICE
\*lpDevice, UINT16 \*lpBuf, int nWords);

#if \_ADC\_INITIALIZE\_ISR\_AUTO\_

void adcaIsr (void);

static interrupt void adcaIsr\_nonBIOS (void);

#endif

/\* Global function prototypes. \*/

BOOL adcOpen (UINT16 nID, UINT16 nAcqPres, UINT16 nClkPres, BOOL bIntMode):

int adcSetChannels ( UINT16 nID, UINT16 nChannels, const UINT16 \*lpInputs, UINT16 nBufSize);

BOOL adcStart (UINT16 nID, BOOL bOneShot);

BOOL adcStop (UINT16 nID);

BOOL adcPowerDown (UINT16 nID);

void adcClose (UINT16 nID);

int adcRead (UINT16 nID, UINT16 \*lpBuf, int nWords);

void adcIsr (UINT16 nID);

#ifdef \_ADC\_SUPPORT\_IRQ\_HOOK\_
BOOL adcSetHook (UINT16 nID, void (\*intHook)
(int) , int nParam) ;
#endif

#### 3.2 数据采集

数据采集过程基于硬件驱动,通过相关任务协作完成,见图 3、4。扩展 ADC 数据采集过程包括启动、读取数据转换 FIFO、将转换数据复制到数据缓冲区、计算传感器读数等。PRD\_Daq ExPacer按设定的周期 10ms 定时启动一次 ADC 转换,数据自动保存在专用 FIFO 中;当 FIFO 数据达到预

先设定的个数时触发扩展 ADC 的 FIFO 数据满中断,PIE\_INT1\_5 响应中断激活 SWI\_ X IntADS,读取转换数据,激活信号量 SEM\_DaqEx;SEM\_DaqEx 激活 TSK\_DaqEx,依次完成扩展ADC 采集数据读取、计算,并激活发送等处理过程。片内 ADC 用于采集温度值,考虑到温度变化缓慢、转换精度较低,设置 ADC 为自动连续转换方式,在 TSK\_Daq 中查询、读取转换结果并累加,累加次数到时取平均值、计算温度读数。

#### 3.3 燃料耗量计算及耗尽监控

图 5 中,当扩展 ADC 数据采集、计算完成后,通过信号量 SEM\_DataPak 激活 TSK\_DataPak,完成耗量计算;当燃料剩余量超出设定的耗尽关机门限时,通过信号量 SEM\_CutoffDirect 启动发动机关机程序。燃料耗量与发动机工作状态有关,起动成功后为起动段耗量;起动结束进入稳定状态后计算燃料流量对时间的积分可得。为计算燃料流量,需要根据经验公式,获取燃烧室压力、计算燃料总流量、燃料瞬时流量,进而通过数值积分获得燃料耗量。为提高可靠性,燃烧室压力测量为两个通道,互为备份,须对压力值进行检验、表决,进而计算或换算燃烧室压力。

在计算燃料耗量过程中,根据预置的燃料加注量换算剩余量,分别检查各燃料剩余量,若任一燃料剩余量超出设定的耗尽关机门限,将激活信号量 SEM\_CutoffDirect,模拟关机指令,进而启动发动机关机程序,实现自主耗尽关机。

#### 3.4 数据包组装与发布

图 5 中,TSK\_DataPak 按时间序列将数据、相关状态字打包;数据包就绪后,依次激活对应的信号量,从而激活相应的数据包发送任务。数据包按时间序列发送可以平衡通讯及任务处理负载,有利于系统平稳、可靠运行。

## 4 软件测试

在单元测试、组装测试、确认测试及系统联 试各阶段进行了大量的测试,对各项功能、接口 进行了全面、充分的验证。测试重点包括:

1) 硬件驱动程序:按从底层到高层顺序分别

- 逐一测试两个 ADC 部件各接口函数:
- 2) 数据采集任务:内部 ADC 任务测试,扩展 ADC 中断、中断处理、任务处理及数据读取过程测试,数据采集精度及采样周期测试,稳定性测试:
- 3) 燃料耗量监控: 燃料耗量计算过程、精度测试, 传感器表决测试, 耗尽检测过程测试, 耗尽长机测试:
- 4) 数据发送:数据包组装周期测试,数据发送测试,数据包测试;
  - 5) 综合测试。

### 5 结束语

将嵌入式实时操作系统引入到发动机状态监测软件设计,利用 DSP/BIOS 提供的实时多任务调度能力,实现了多参数实时采集、计算、转换及通讯。试验表明,DSP/BIOS 的成功运用,使得设计的软件结构清晰、实时性好、运行稳定可靠,满足发动机状态在线监控和遥测遥控的要求。

#### 参考文献:

- [1] HASSAN Gomaa. 并发与实时系统软件设计[M]. 姜昊, 周靖, 译. 北京: 清华大学出版社, 2003.
- [2] LI Qing. Real-time concepts for embedded systems [M]. CMP Books, 2003.
- [3] 许艳, 陈星. 基于 DSP/BIOS IOM 模型的设备驱动程序 开发[J]. 电子测量技术, 2006 (6): 45-46.
- [4] 员天佑, 李潮, 谢阅. DSP/BIOS 多任务环境下的实时数据采集与处理[J]. 微计算机信息, 2006 (3): 154-155.72.
- [5] DART David. Using the DSP/BIOS kernel in real-time DSP applications[M]. USA: Texas Instruments, 2001.
- [6] Anon. TMS320 DSP/BIOS User's Guide [M]. USA: Texas Instruments, 2004.
- [7] 王立峰, 李会, 程季多. 基于 TCP/Modbus 协议的面向多连接信号采集器设计[J]. 现代电子技术, 2010 (7): 175-178.
- [8] 崔競, 张斌珍. 基于 DSP 的高性能通用并行弹载计算机设计与实现[J]. 现代电子技术, 2009 (11): 14-17.

(编辑: 陈红霞)