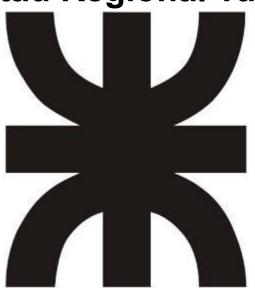
Universidad Tecnológica Nacional

Facultad Regional Tucumán



Técnicas Digitales II 2023

Sistema de Medición de Nivel de Agua con PSoC6

Integrante:

BOUSO PATRICIO JEREMIAS

Introducción

Este informe detalla el desarrollo de un proyecto que utiliza la placa PSoC6 de Infineon para implementar un sistema simulador de medición de nivel de agua. La placa PSoC6 se integra con un display 16x2 1602A mediante un módulo I2C, un LED, y dos botones, creando una interfaz interactiva que simula el funcionamiento de un medidor de líquido.

Objetivo

El objetivo principal de este proyecto es facilitar el uso y demostrar la capacidad de la placa PSoC6 para controlar dispositivos externos y crear una interfaz interactiva. Se simula un medidor de nivel de agua, donde la placa controla un LED que actúa como bomba de agua, un display que muestra información relevante y dos botones que interactúan con el sistema.

Componentes utilizados

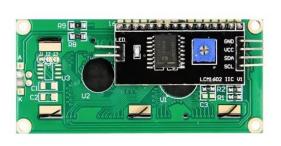
- •Kit de desarrollo de prototipos PSoC[™] 6 Wi-Fi BT (CY8CPROTO-062-4343W)
- Display 16x2 1602A Ver 5.5
- Modulo I2C HW-61
- 2 Pulsadores
- 1 Diodo led
- 3 Resistencias (100 ohm,560ohm)
- Protoboard y cables para la conexión

Software de desarrollo

• Entorno de Desarrollo ModusToolbox de Infineon

Conexión del Display

*El display y el modulo se los puede conseguir tanto por separado como ya ensamblado uno al otro





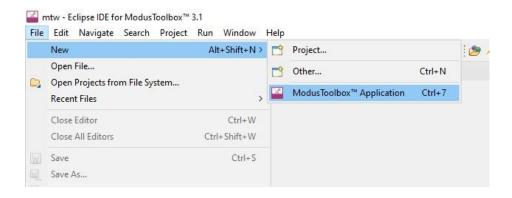
Los pines disponibles en este componente son:

- GND: Conexión a tierra
- VCC: Conexión a tensión positiva (3.3V a 5V)
- SCL: Es el pin de reloj para la sincronización.
- SDA: Es el pin de datos para la transmisión de información.

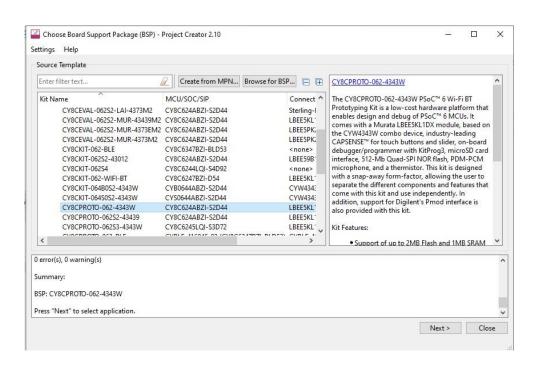
En este proyecto, se ha empleado la interfaz I2C para la conexión del display 16x2 1602A, permitiendo una comunicación eficiente entre la placa PSoC6 y el display. Además, se ha integrado un LED para representar visualmente el estado de la bomba de agua, y dos botones para la interacción del usuario con el sistema.

PASOS A SEGUIR PARA LA CREACION DEL CODIGO

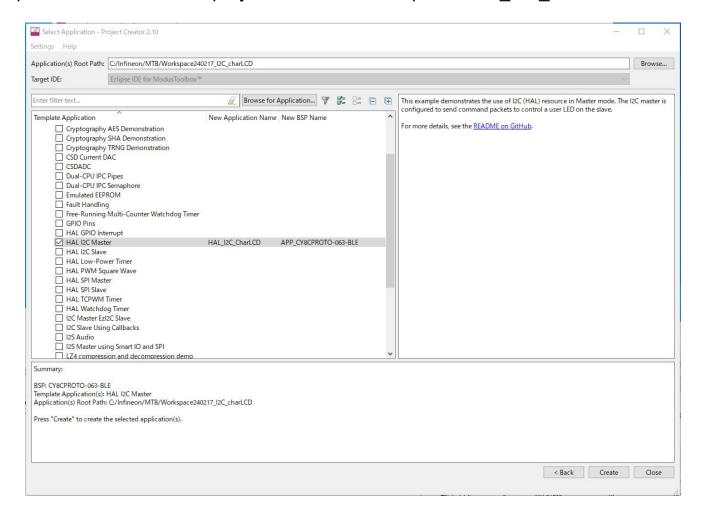
Paso 1: Creamos un nuevo proyecto en ModusToolbox, seleccionando el Paquete de Soporte adecuado para nuestra placa (<u>CY8CPROTO-062-4343W</u>)



Paso 2: En nuestro Project Creator seleccionamos la placa que estamos utilizando, en nuestro caso es CY8CPROTO-062-4343W



Paso 3: Seleccionamos la opción "HAL I2C Master" de "Periféricos". Y le ponemos un nombre al proyecto. En mi caso le puse "HAL I2C CharLCD"

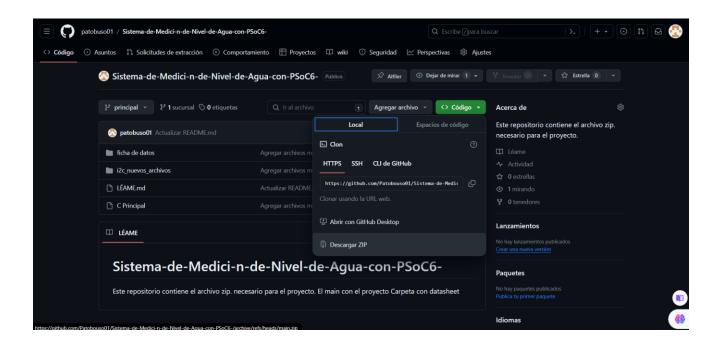


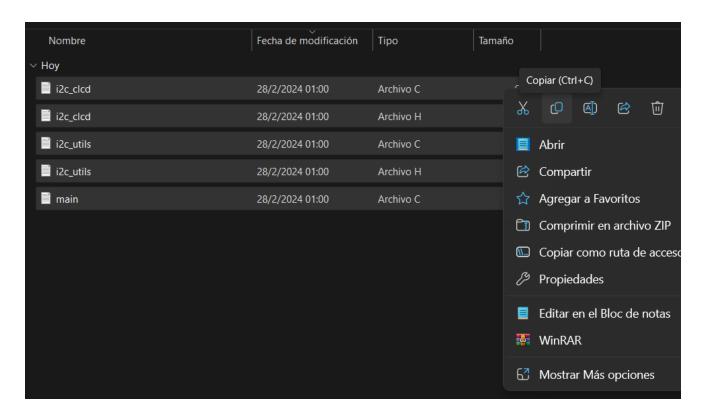
Paso 4: Una vez creada la aplicación, necesitamos importar los siguientes archivos fuente y archivos de encabezado: i2c_clcd.h, i2c_clcd.c, i2c_utils.h, i2c_utils.c, main.c

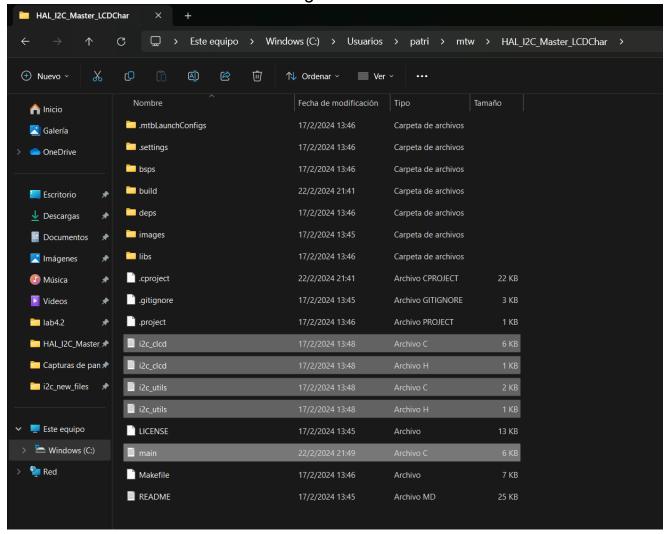
Estos archivos se encuentran en una carpeta zip. Llamada i2c_new_files en el link del repositorio que dejare al final del documento.

Simplemente copiamos y pegamos estos archivos, en la carpeta del proyecto.

El main viene con un codigo que mostrará "Hello" durante 2 segundos y luego comenzará a contar.







Paso 5: Antes de proceder a editar nuestro codigo, debemos establecer los puertos y pines donde se conectaran el display, el led y los botones en nuestra PSoC6.

ESQUEMA ELECTRICO

En mi caso conecte

DISPLAY

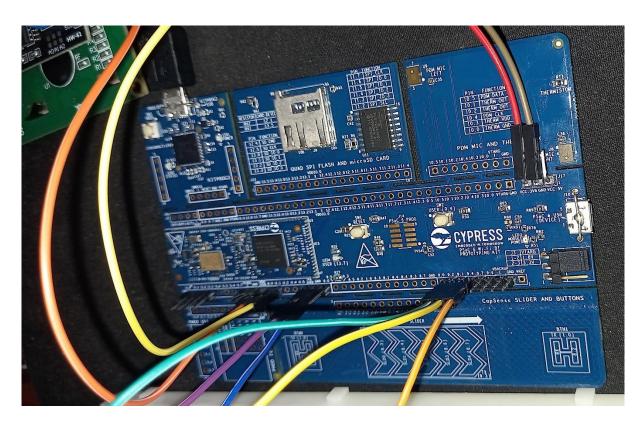
VCC= 3.3 V

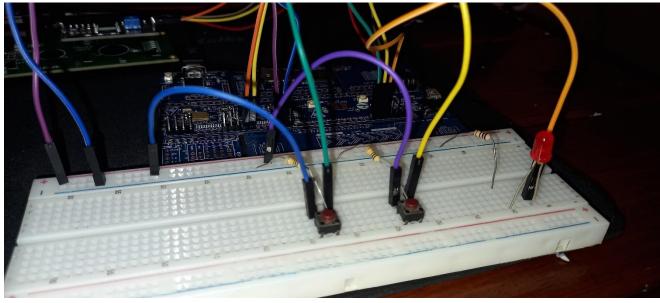
GND= GND

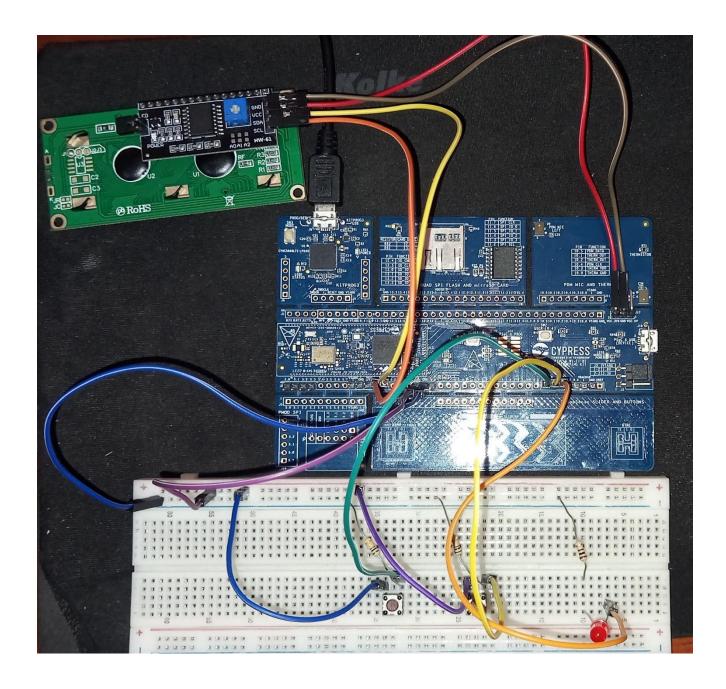
SCL = P6[0]

SDA = P6[1]

BOTON BAJO = P9[2] **BOTON ALTO** = P9[1] **LED**= P9[4]







Paso 6: Ingresamos a main, y copiamos el siguiente codigo donde se especifica los pi-

nes de la placa a utilizar, y también la programación para mostrar los mensajes en la pantalla y la programación de los botones.

```
#include "cyhal.h"
#include "cybsp.h"
#include "cy retarget io.h"
#include "i2c utils.h"
#include "i2c clcd.h"
          ******************
* Macros
/* Delay of 1000ms between commands */
#define CMD TO CMD DELAY
                              (1000UL)
/* Command valid status */
#define STATUS CMD DONE
                             (0x00UL)
/* Packet size */
#define PACKET_SIZE
                         (3UL)
void handle error(uint32 t status)
  if (status != CY RSLT SUCCESS)
    CY_ASSERT(0);
void init hardware(void)
  cy_rslt_t result;
  /* Initialize the device and board peripherals */
  result = cybsp init();
  /* Board init failed. Stop program execution */
  handle error(result);
  /* Initialize the retarget-io */
  result = cy_retarget_io_init(CYBSP_DEBUG_UART_TX, CYBSP_DEBUG_UART_RX,
                 CY RETARGET IO BAUDRATE);
  /* Retarget-io init failed. Stop program execution */
  handle error(result);
  result = i2c init();
  handle_error(result);
  /* Enable interrupts */
    _enable_irq();
}
int main(void)
```

```
{
  init hardware();
  /* \x1b[2J\x1b[;H - ANSI ESC sequence for clear screen */
  printf("\x1b[2J\x1b[;H");
  printf("************ "
      "HAL: I2C Master CharLCD "
      "****** \r\n\n");
  I2C CLCD Init();
  12C CLCD PutString("CARGANDO");
  cyhal gpio init(P9 2,CYHAL GPIO DIR INPUT, CYHAL GPIO DRIVE PULLUP, 1); //BOTON
BAJO
  cyhal_gpio_init(P9_1,CYHAL_GPIO_DIR_INPUT, CYHAL_GPIO_DRIVE PULLUP, 1); //BOTON
ALTO
  cyhal gpio init(P9 4,CYHAL GPIO DIR OUTPUT, CYHAL GPIO DRIVE STRONG, true);
//LED
  bool
         read val1;
         read val2;
  bool
  for (;;)
     read val1 = cyhal gpio read(P9 2);
     read val2 = cyhal gpio read(P9 1);
     if(read val1 == 1){
      I2C CLCD Clear();
      12C CLCD PutString("NIVEL BAJO");
        cyhal gpio write(P9 4, 0);
        cyhal system delay ms (200);
        cyhal gpio write(P9 4, 1);
        cyhal_system_delay_ms (200);
        cyhal gpio write(P9 4, 0);
        cyhal system delay ms (200);
        cyhal gpio write(P9 4, 1);
        cyhal system delay ms (200);
        cyhal gpio write(P9 4, 1);
     if(read val2 == 1){
      I2C CLCD Clear();
      I2C CLCD PutString("NIVEL ALTO");
      cyhal gpio write(P9 4, 0);
       cyhal system delay ms (200);
      cyhal gpio write(P9 4, 1);
```

```
cyhal_system_delay_ms (200);
cyhal_gpio_write(P9_4, 0);
cyhal_system_delay_ms (200);
cyhal_gpio_write(P9_4, 1);
cyhal_system_delay_ms (200);
cyhal_gpio_write(P9_4, 0);
}
```

La implementación de este codigo se basa en la simulación de un sistema de bombeo de agua. Al encenderse, el LED simula la activación de la bomba, y en el display se muestra el mensaje "CARGANDO". La interacción con los botones permite cambiar el estado del sistema:

Botón 1 (Sensor de Nivel Bajo): Al ser presionado, simula la detección de un nivel bajo de agua. El LED permanece encendido, y en el display se muestra "NIVEL BAJO".

Botón 2 (Sensor de Nivel Alto): Al ser presionado, simula la detección de un nivel alto de agua. El LED parpadea y se apaga, indicando que la bomba ha dejado de funcionar. En el display se muestra "NIVEL ALTO".

MEJORAS QUE SE PODRIAN REALIZAR EN UN FUTURO: Se puede explorar la posibilidad de mejorar la simulación agregando más funcionalidades, como la inclusión de sensores reales, tanto como sensores de liquido o sensores ultrasónicos, para detectar niveles de agua o la implementación de algoritmos más complejos para el control del sistema de bombeo.

Todos los códigos necesarios para la realización de este proyecto se encuentran en mi link de GitHub el cual agregaremos aquí debajo, aquí encontraran la carpeta zip. El código main, carpeta con datasheet del display lcd y del modulo I2C, todo lo necesario para hacer funcionar este proyecto:

https://github.com/Patobouso01/Sistema-de-Medici-n-de-Nivel-de-Agua-con-PSoC6-.git

Video mostrando el funcionamiento de nuestro proyecto:

https://youtube.com/shorts/BcgmICbgUXQ