



**UNIVERSIDAD POLITÉCNICA
DE LA ZONA METROPOLITANA DE GUADALAJARA**

Samuel Caleb Martínez Hernández

8-A

Ing. Mecatrónica

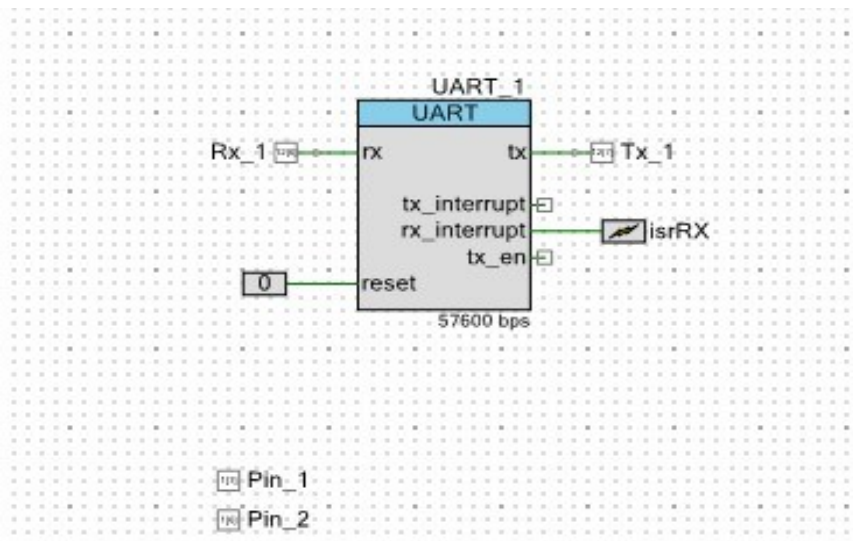
Sistemas Embebidos

Practica UART

Introducción

El objetivo de la práctica es hacer una comunicación entre la comunicación de la PsoC un motor a pasos y la terminal PUTTY para lograr hacer que el motor gire 360 y -360 también que indique el proceso del motor.

1- La primera parte de la practica fue realizar el diagrama para el puerto UART:

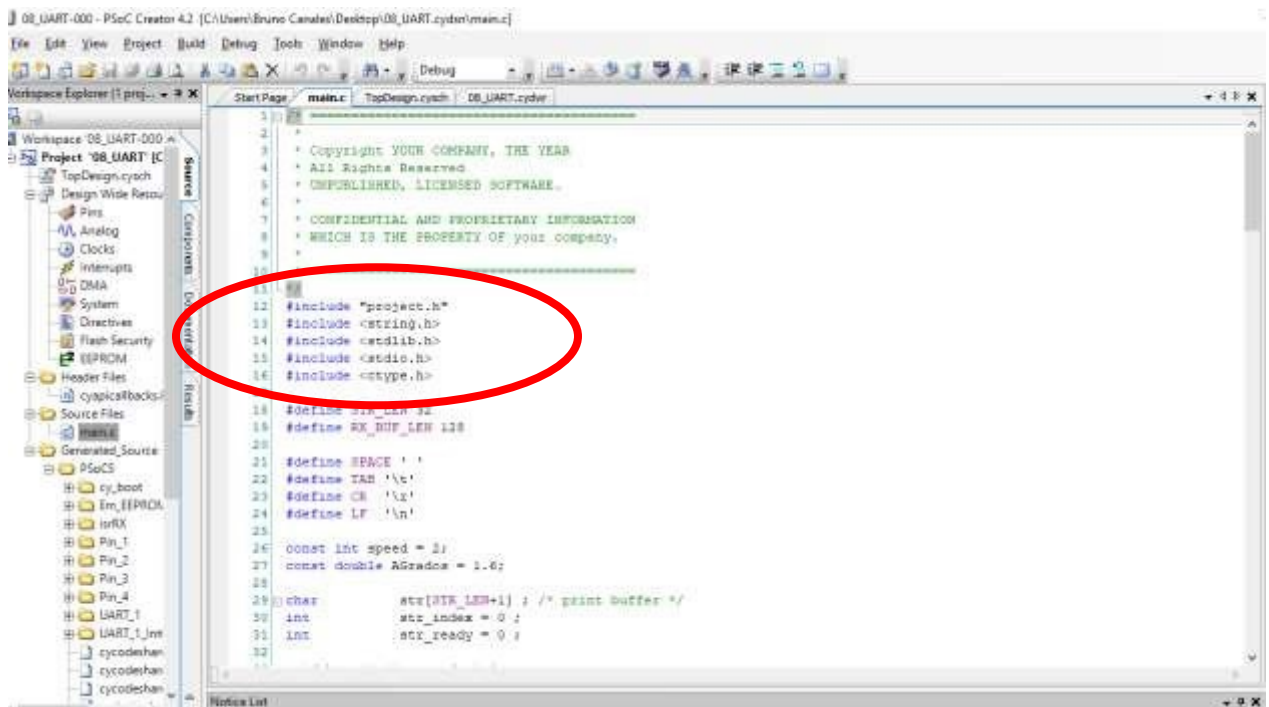


En este caso solo se necesitaron dos pines de salida ya que el motor va de la mano con un driver que controla el motor así que



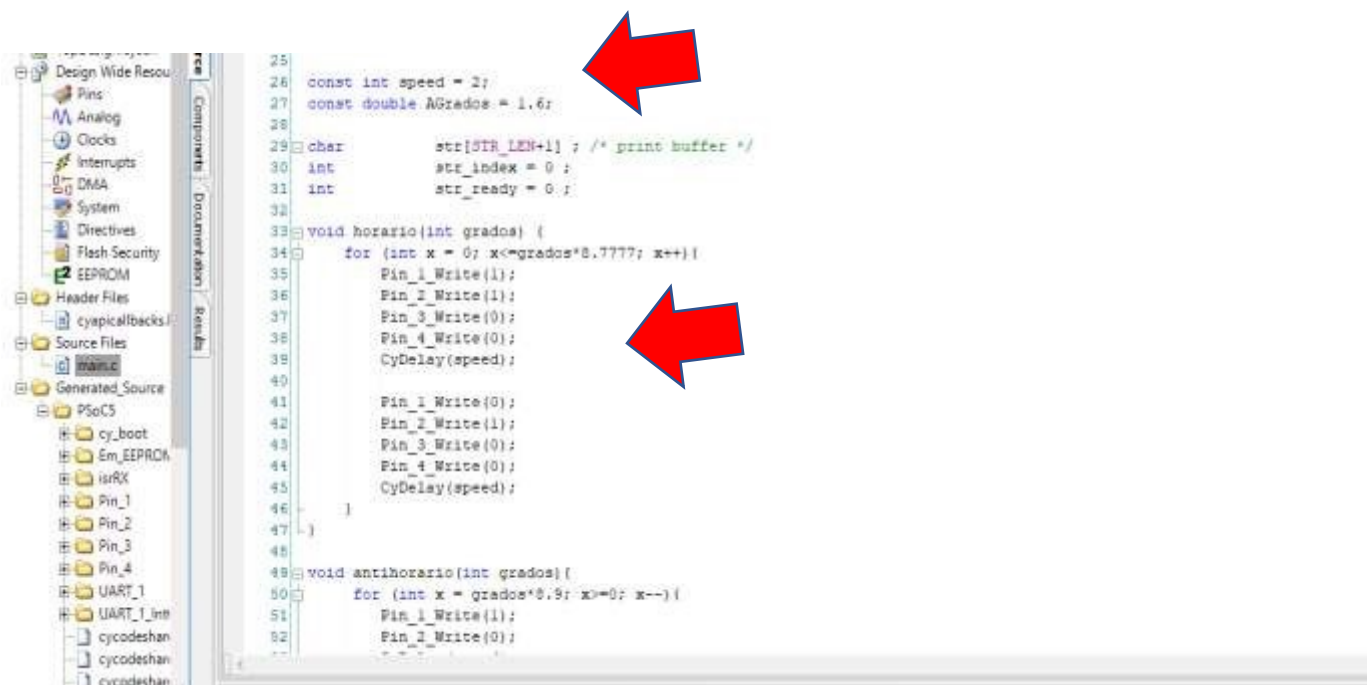
solo se necesita un pulso y dirección por eso los dos pines. Esta es la dirección de los pines hacia mi psoc:

2- Después compilamos, ya que todo esté bien pasamos a la programación.



Esas son las librerías necesarias para poder hacer la comunicación de la psoc y putty.

Esta parte del programa es para controlar la velocidad y precisión del motor y darles control a los pines de salida:

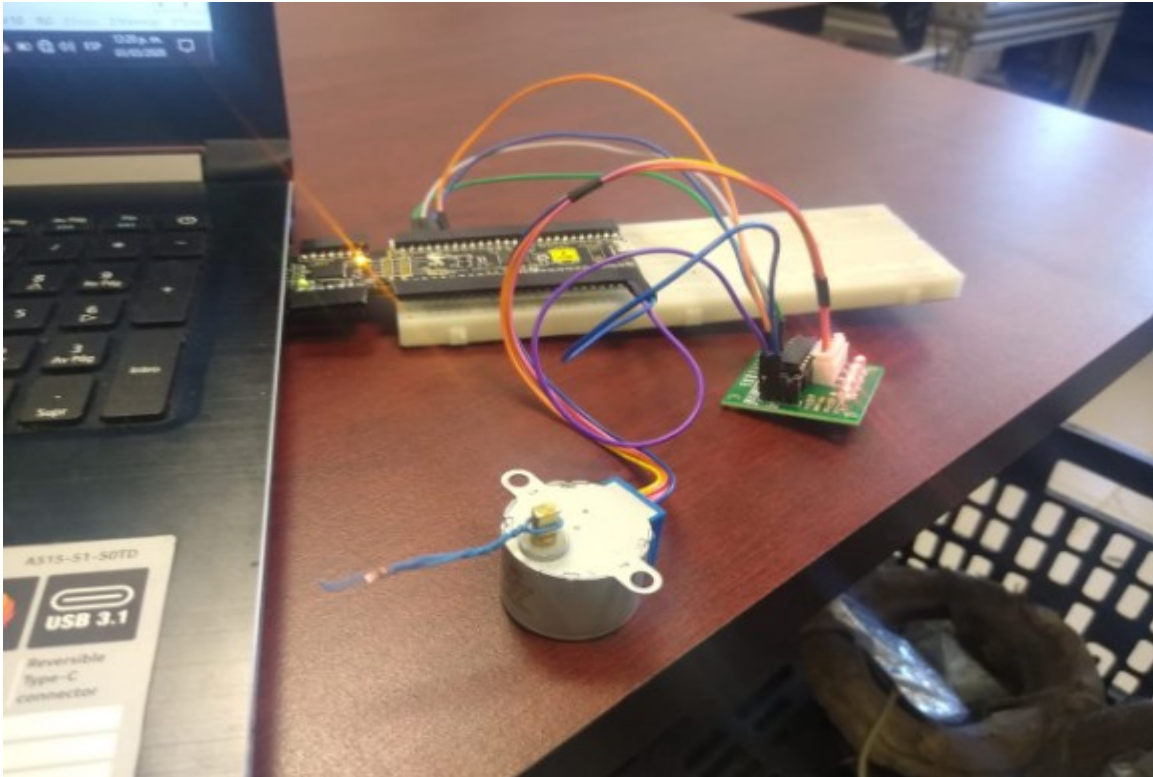


Las siguientes imágenes son lo que resta del código:



Como se muestra en la siguiente imagen, esta es la terminal putty y nos indica que es un motor grados y en este caso le pusimos 360 grados y nos indica que está realizando el proceso (Realizando Giro)

Evidencia



Conclusión.

Lo mas importante de la práctica, sin duda alguna es la gran precisión que debe de tener el motor a la hora de hacer los giros completos de 360 grados, por así decirlo, entiendo que deba ser así, ya que en el mundo de la ingeniería cualquier error puede significar perdidas significativas de dinero he incluso vidas.