



MANUAL TÉCNICO

SIPMULATOR

Desarrollado por: Sophia Pinzón¹, Javier Castaño¹, Deywis Moreno²

¹Universidad Antonio Nariño
Facultad de Ingeniería Mecánica, Electrónica y Biomédica
Semillero de Investigación SITAD
Villavicencio-Colombia

²Universidad Antonio Nariño
Facultad de Ciencias
Bogotá-Colombia

2025

Versión 1.0

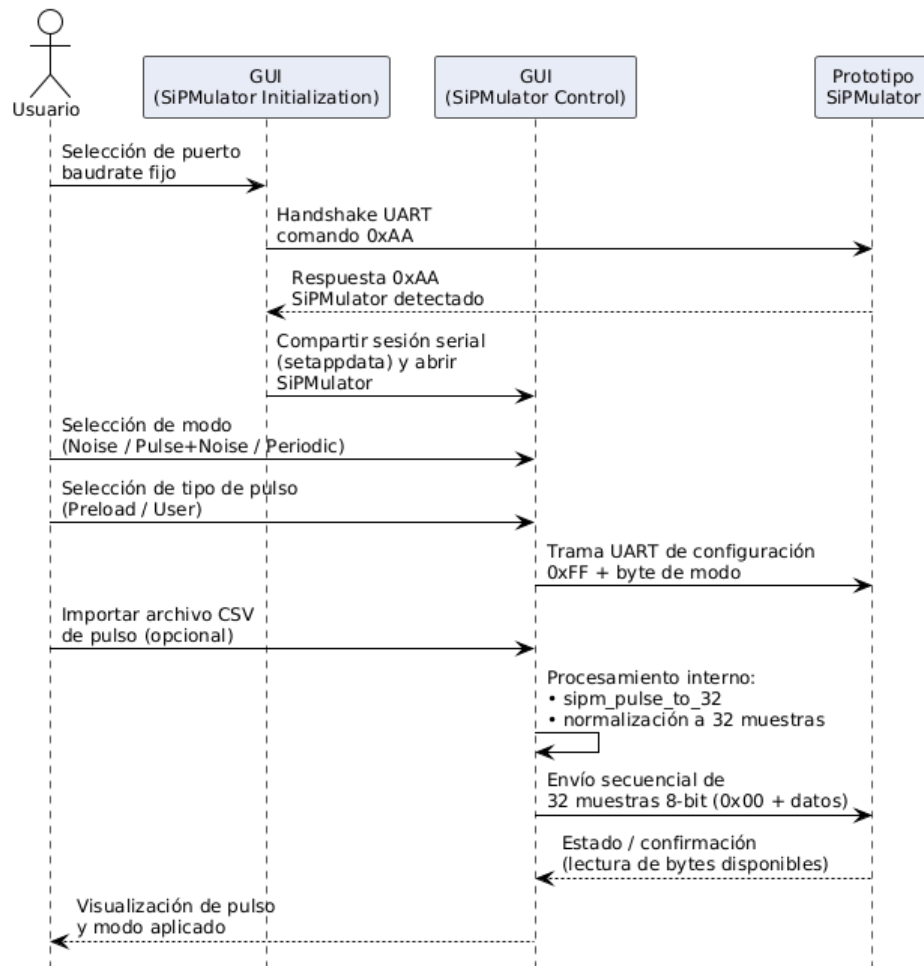
Tabla de Contenido

	Pág.
1. Descripción general del sistema	3
2. Arquitectura general del sistema	3
3. Flujo de inicialización	4
5. Procesamiento de pulsos	6
6. Gestión de pulsos pregrabados	8
7. Control de estado y validación	9
8. Diagrama de clases del sistema	9
9. Diagramas de secuencia lógica operativa del sistema.....	11
10. Gestión de Errores	14
Créditos y referencias	14

1. Descripción general del sistema

SiPMulator es una aplicación desarrollada en MATLAB App Designer que permite controlar un prototipo basado en FPGA capaz de generar pulsos equivalentes a los producidos por sensores SiPM. El software gestiona la comunicación UART, la carga de pulsos, la discretización de señales, la selección del modo de salida y la visualización gráfica en tiempo real.

2. Arquitectura general del sistema



La arquitectura se divide en:

2.1. Interfaz 1: SiPMulator_Initialization

- Detección del dispositivo (comando 0xAA).
- Apertura de puerto y transferencia de sesión vía setappdata.
- Lanzamiento de SiPMulator.

2.2. Interfaz 2: SiPMulator

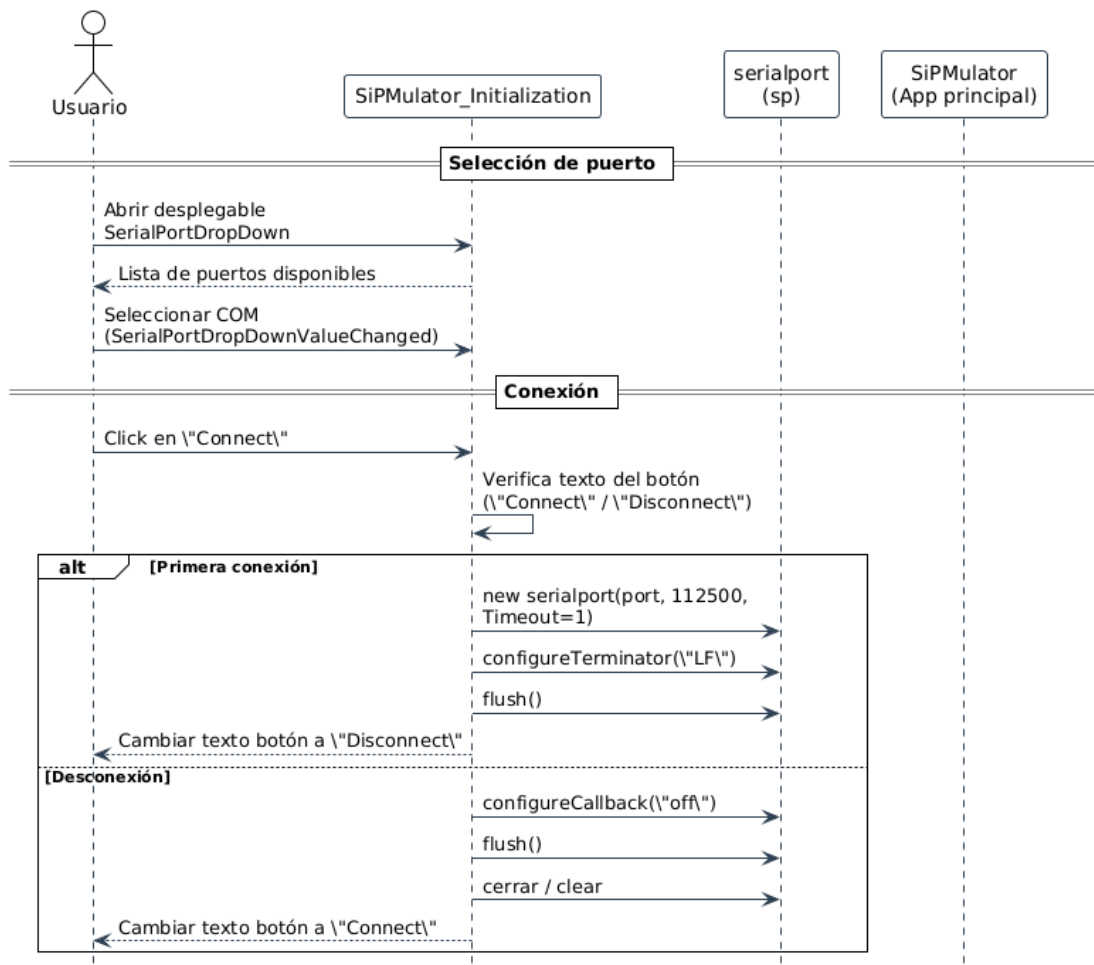
- Panel de control de señales.
- Módulo de envío de modos.
- Módulo de carga y envío de pulsos.
- Timer de verificación con FPGA.
- Renderizado en UIAxes.

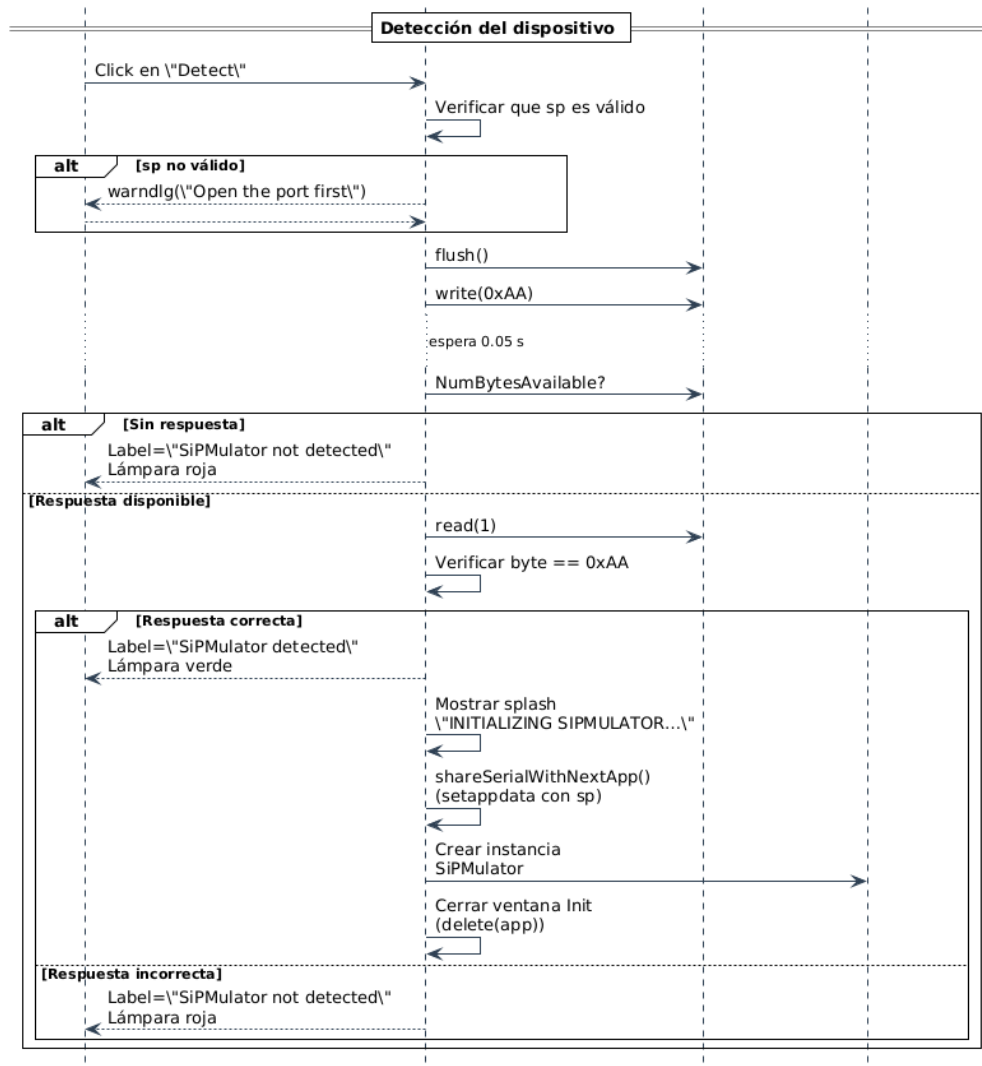
2.3. Módulos auxiliares:

- Módulos de procesamiento: sipm_pulse_to_32, plot_pulse_32_csv.
- Módulo de comunicación: SerialSession.

3. Flujo de inicialización

El proceso incluye: detección del puerto, apertura del puerto serial, envío del comando 0xAA, recepción de respuesta, ventana de inicialización y transferencia de la sesión serial a la aplicación principal, este flujo garantiza que SiPMulator esté conectado antes de lanzar la aplicación completa.



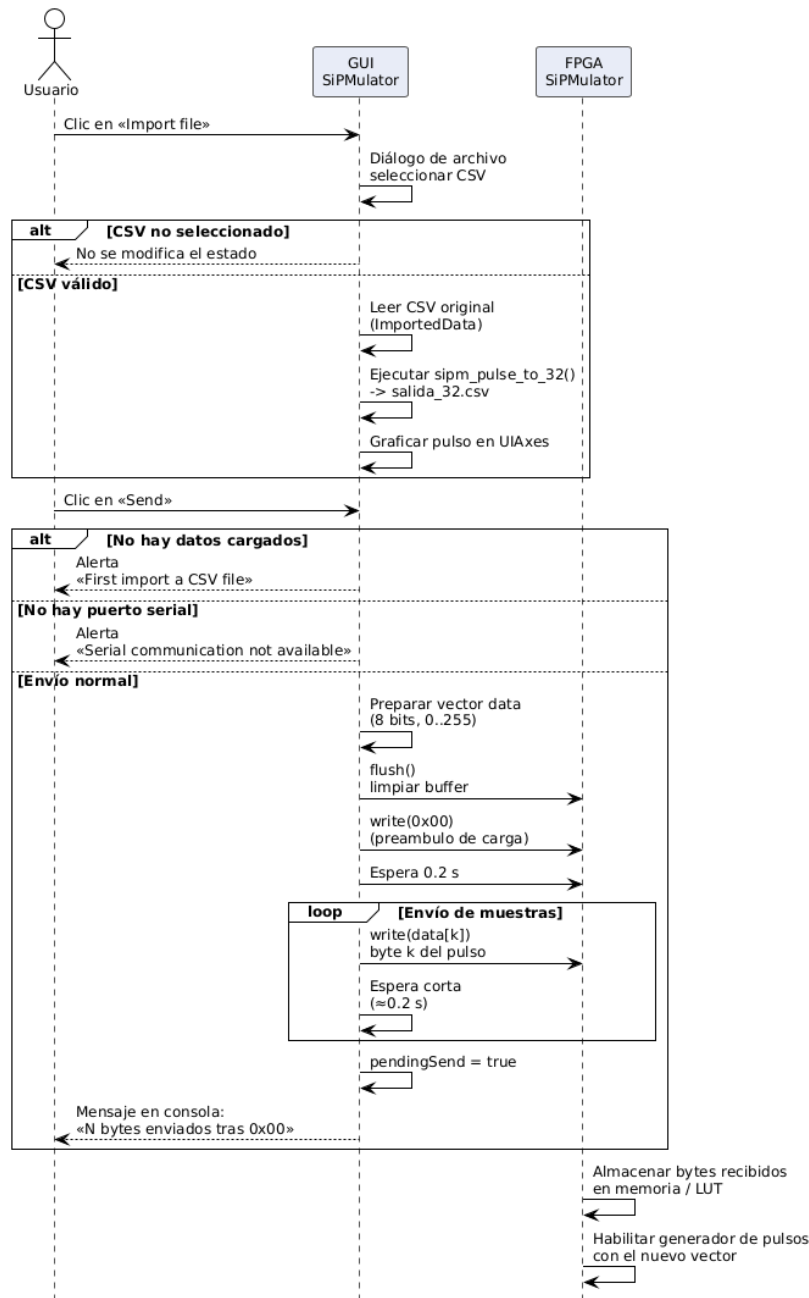


4. Comunicación UART con la FPGA

La comunicación opera bajo un protocolo simple de comandos:

- 0xAA: handshake.
- 0xFF: preámbulo antes de un cambio de modo.
- 0xBB: ruido.
- 0xCC: pulso con ruido.
- 0xDD: pulso periódico.
- 0x00: preámbulo para carga de pulsos de usuario.

La aplicación implementa validación, manejo de errores y reconexiones.



5. Procesamiento de pulsos

Basado en `sipm_pulse_to_32`, este módulo convierte un pulso original de ~12–15 muestras en un vector estándar de 32 muestras. El proceso incluye:

- Extracción de baseline (método auto/first/median).
- Ajuste exponencial de cola (modo fitexp).
- Interpolación pchip cuando el ajuste falla.
- Normalización al rango 8 bits.
- Forzado de baseline en muestra inicial y final.
- Escalamiento al pico deseado.

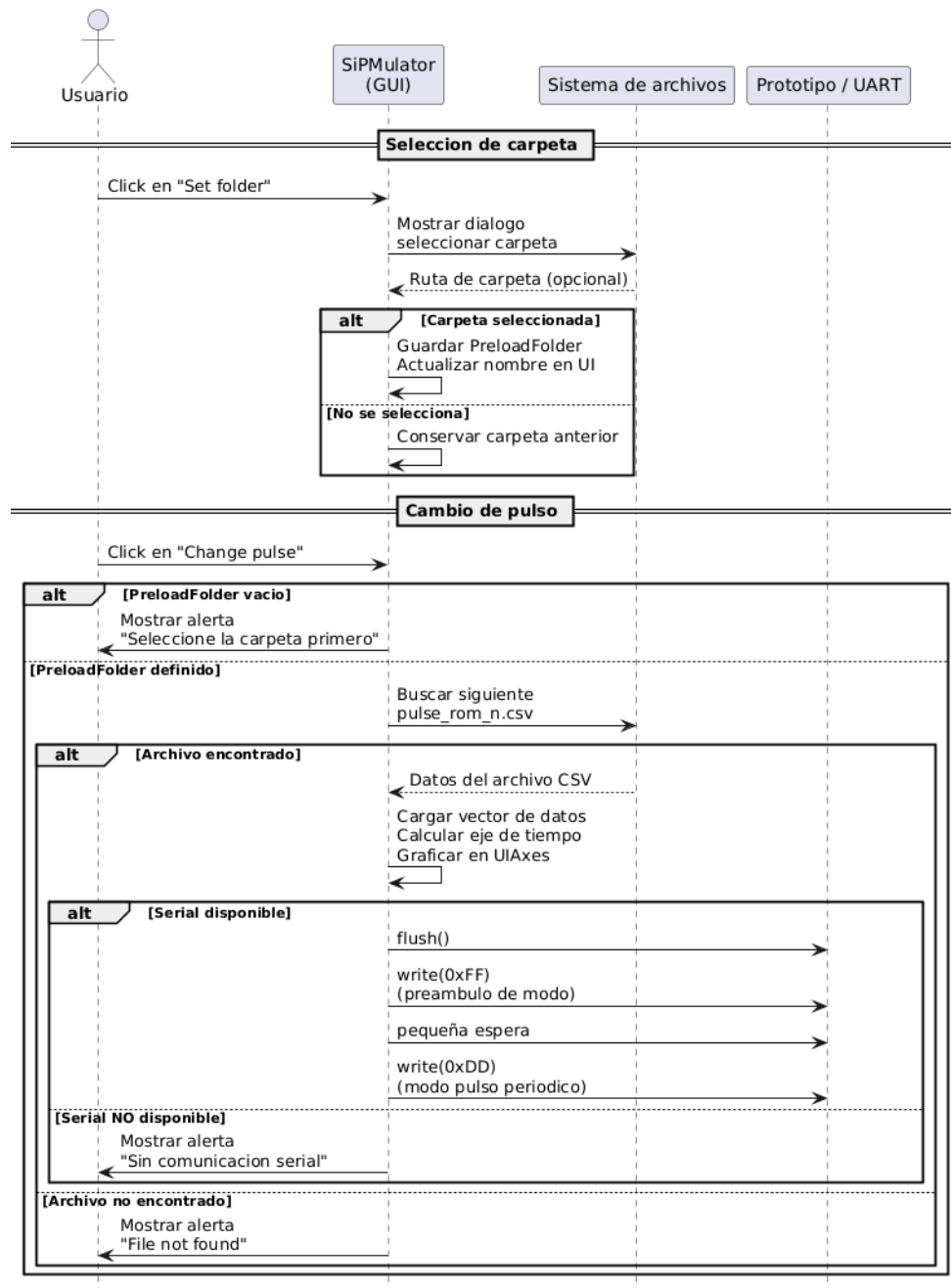


Diagrama matemático del ajuste exponencial



6. Gestión de pulsos pregrabados

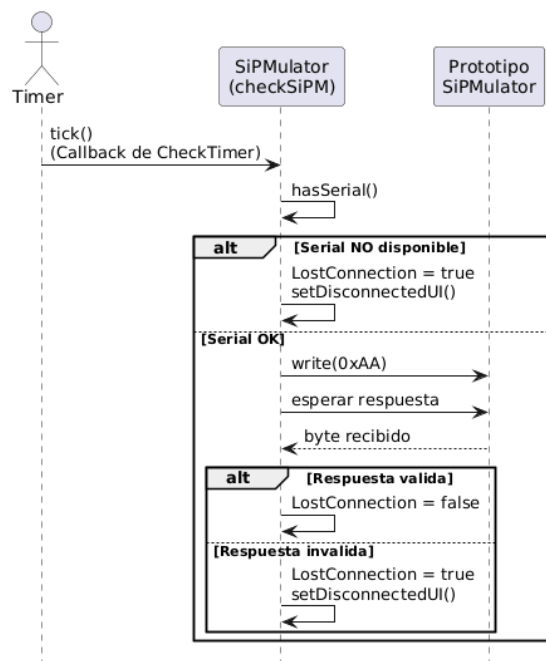
El sistema permite seleccionar una carpeta que contenga pulse_rom_n.csv, cada archivo se gráfica y puede enviarse automáticamente al prototipo junto con el modo correspondiente.



7. Control de estado y validación

El sistema implementa:

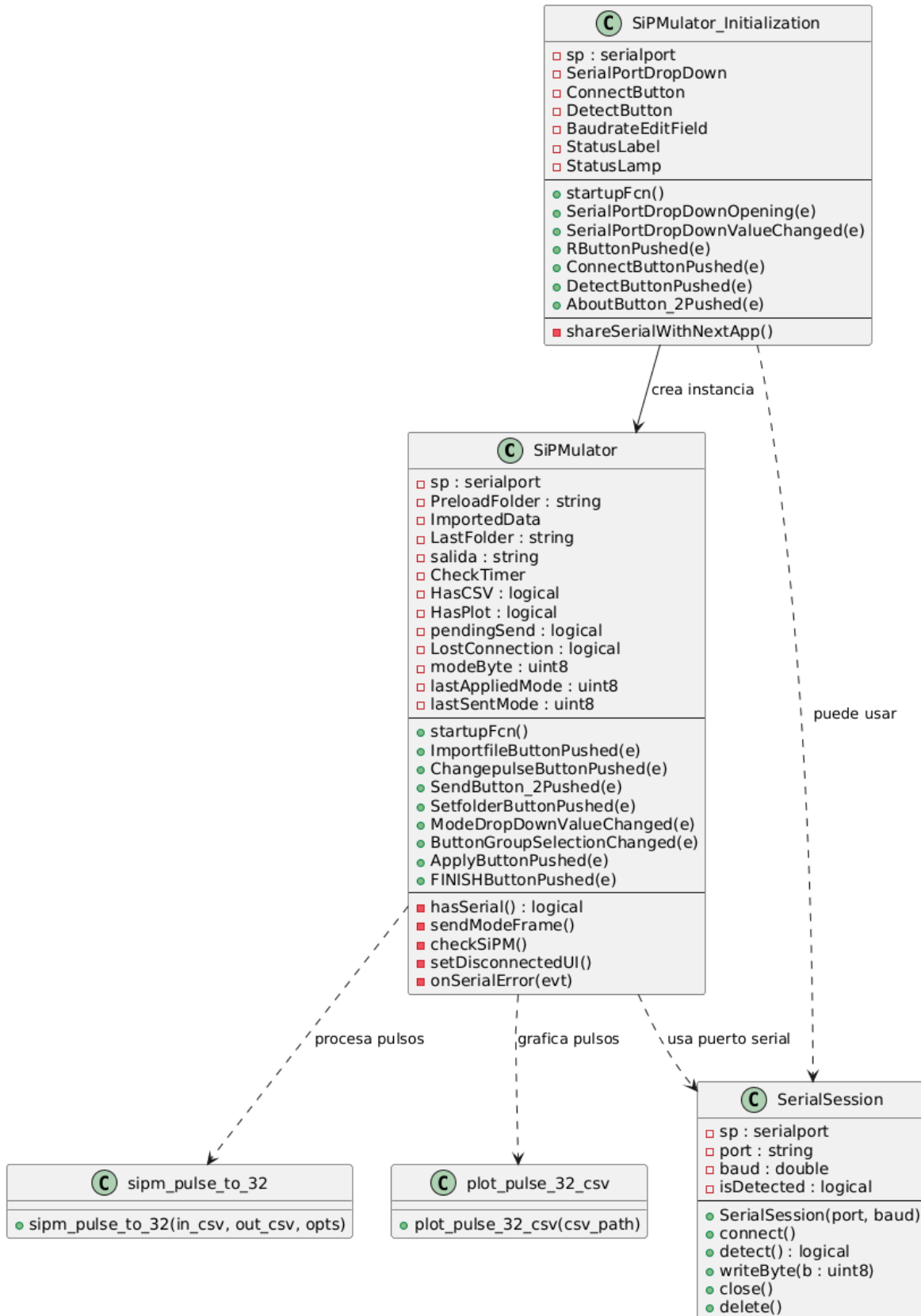
- Timer de verificación (1 Hz).
- Detección continua del estado del SiPMulador.
- Manejo de desconexión con apagado de UI.
- Alertas automáticas cuando se pierde la comunicación.



8. Diagrama de clases del sistema

Clases principales:

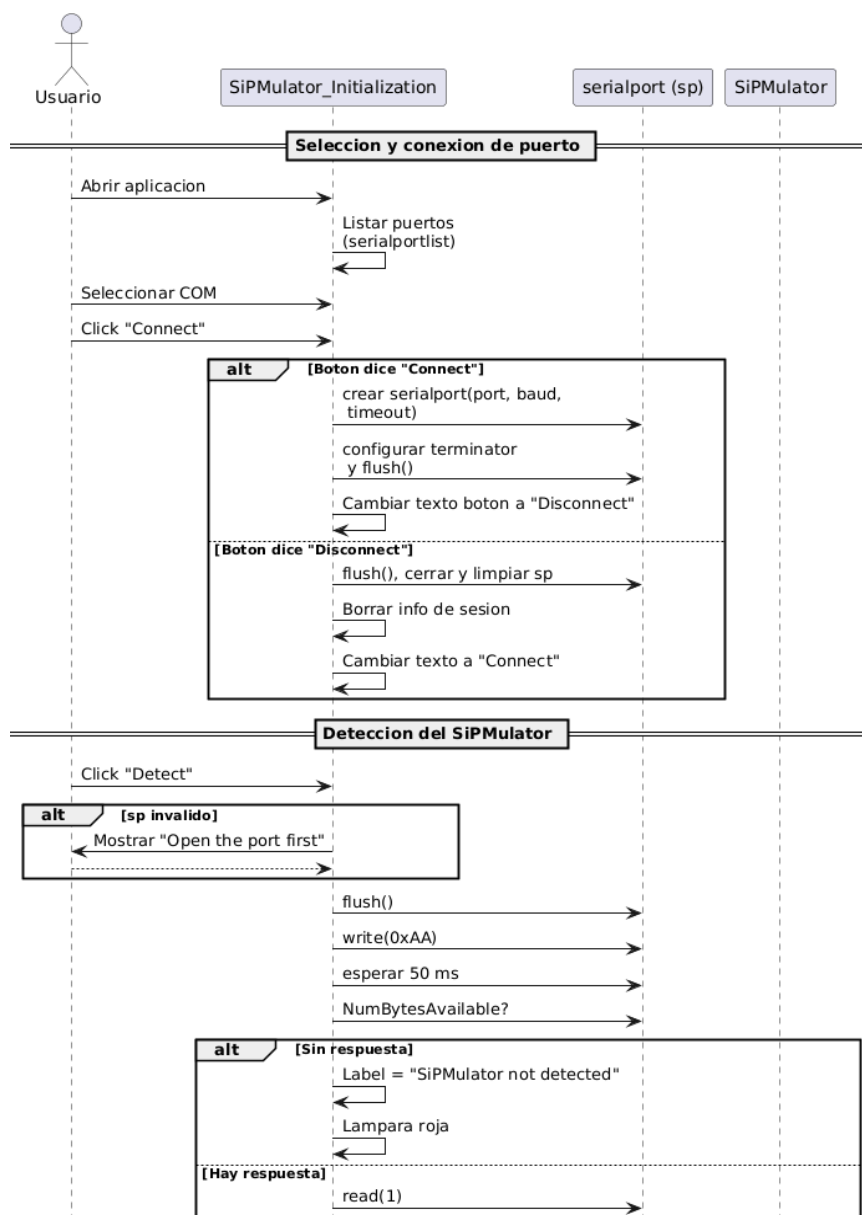
- SiPMulador: lógica central del control, envío de modos, carga de CSV, graficación y timer.
- SiPMulador_Initialization: establece la comunicación y lanza la aplicación principal.
- SerialSession: clase auxiliar para creación y manejo del puerto serial.

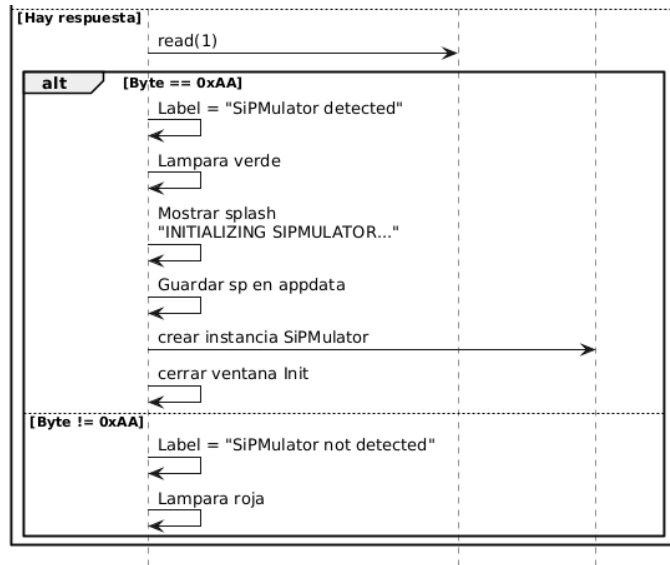


9. Diagramas de secuencia lógica operativa del sistema

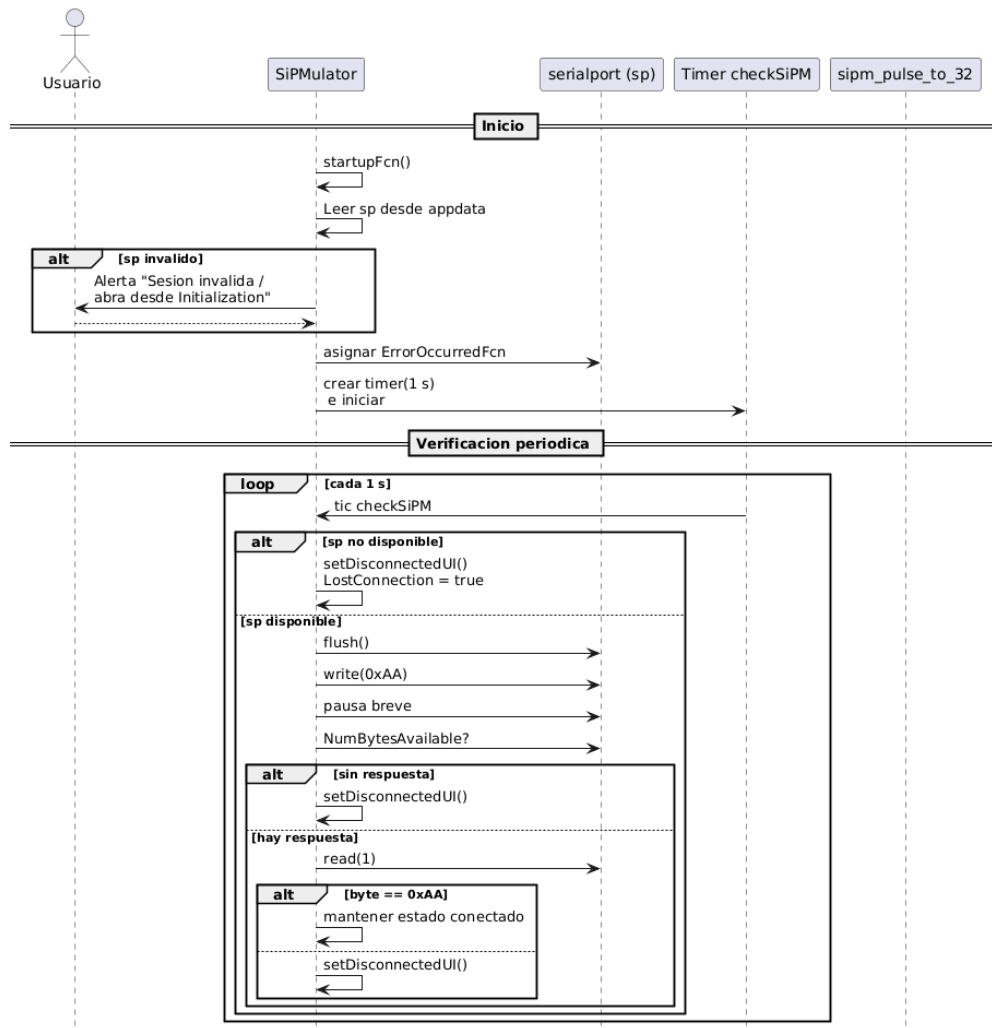
Los siguientes diagramas de secuencia describen la interacción entre el usuario, las interfaces gráficas y los módulos internos del SiPMulator, en ellos se detalla el orden exacto de llamadas, validaciones y mensajes intercambiados durante la conexión del puerto serial, la detección del dispositivo, la carga y envío de pulsos, el cambio de modos y la finalización de la sesión. Estos diagramas permiten visualizar con precisión el comportamiento dinámico del sistema y la comunicación entre sus componentes.

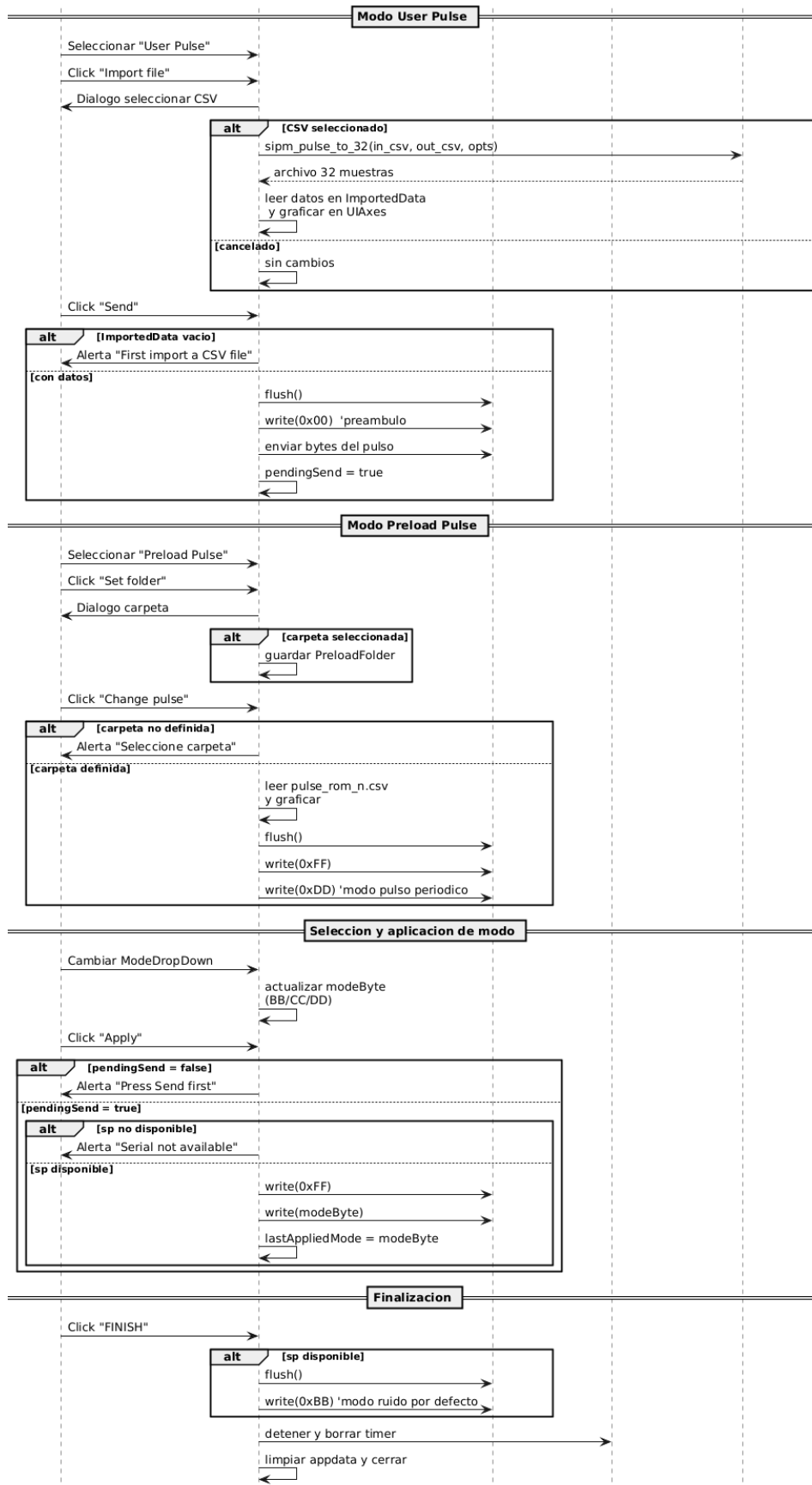
SiPMulator Initialization:





SiPMulator





10. Gestión de Errores

El sistema SiPMulator maneja:

- Errores de puerto serial (puerto inexistente, desconectado, acceso denegado).
- Errores de carga de archivos (formatos inválidos, CSV vacío, tamaño incorrecto).
- Errores de comunicación UART (timeout, no respuesta).
- Errores de estado en la interfaz (UI bloqueada, reconexión requerida).

Todos los errores despliegan mensajes mediante uialert.

Créditos y referencias

Autora: Slyán Sophia Pinzón Miramón.

Director: Dr. Javier Fernando Castaño.

Asesor: Dr. Deywis Moreno.

Proyecto de grado: Desarrollo de un prototipo sistema generador de señales analógicas para pruebas experimentales de DAPHNE.

Semillero de investigación SITAD – Universidad Antonio Nariño, 2025.