DIVISIÓN DE INGENIERÍA MECÁNICA E INDUSTRIAL

CIRCUITOS DIGITALES - ESP32CAM

Práctica: Configuración del ambiente e introducción al ESP32

Objetivo:

- Familiarizarse con el IDE de Arduino
- Agregar y configurar las bibliotecas y recursos necesarios para futuras prácticas

Introducción

Un microcontrolador es un circuito integrado capaz de realizar actividades previamente programadas y descargadas en su memoria. De manera general podemos comprender a los microcontroladores en 3 bloques funcionales, su unidad de procesamiento, su memoria y sus respectivos puertos de entrada o salida.

Descripción:

Una de las mayores tendencias comerciales debido a la explosión del denominado "Internet of Things" fue sin duda el uso de microcontroladores, esto debido a factores como su bajo costo de producción además de un bajo consumo energético.

La presente práctica hace uso de uno de los microcontroladores más famosos de la empresa ESPRESSIF, el cual además de tener un bajo, a su vez integra en el mismo chip tecnología como Wi-Fi, Bluetooth e incluso un módulo de cámara integrado.

A continuación, algunos aspectos generales del microcontrolador que se usará

Tabla 1 Características generales del ESP-32

Características del ESP32-CAM		
Procesador	Procesador de 32 bits de 160 MHz	
RAM	520 KB SRAM integrada, expandible 4 MPSRAM	
Puertos	UART/SPI/I2C/PWM/ADC/DAC	
soportados		
Tecnologías	TFCards, OV2640 and OV7670 cameras	
soportadas		

Tabla de entradas y salidas:

A continuación, se muestra una imagen con las entradas y salidas del ESP32-CAM:

DIVISIÓN DE INGENIERÍA MECÁNICA E INDUSTRIAL

CIRCUITOS DIGITALES - ESP32CAM

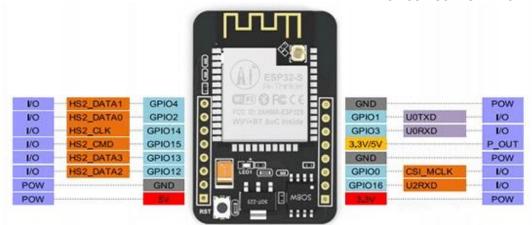


Figura 1. Características generales del ESP-32

Tabla 2 Descripción de los puertos del ESP-32

Puerto	Tipo	Descripción	
GPIO 4	I/O	Datos 1 aunque también se puede emplear para controlar el LED que está integrado en el ESP32	
GPIO 2, 12 y 13	I/O	Puertos de entrada y salida de datos	
GPIO 1 y 3	TXD y RXD	Son los pines del puerto serial por lo que se usan para cargar el código en memoria	
GPIO 0	MCLK	Además de ser de entrada y salida de datos sirve también para determinar los modos del microcontrolador	
GPIO 14 y 15	CLK y CMD	Además de ser puertos de entrada y salida de datos, también pueden ser usados para realizar acciones a más bajo nivel	

Además, podemos notar que también tenemos 3 pines GND además de 2 pines para alimentación uno de 3.3V y otro de 5V.

Diagrama de conexiones:

Entre las muchas ventajas que nos ofrece el ESP32-CAM es un módulo de cámara*, específicamente el modelo cam-OV2640, sin embargo, debido a lo compacto que es podemos observar que no integra una conexión directa a USB, por lo que se usará un programador FTDI para de esta forma descargar nuestros proyectos en memoria.

A continuación, se muestra el esquema de cómo se conectaría el ESP32 con el programador FTDI:

DIVISIÓN DE INGENIERÍA MECÁNICA E INDUSTRIAL

CIRCUITOS DIGITALES - ESP32CAM

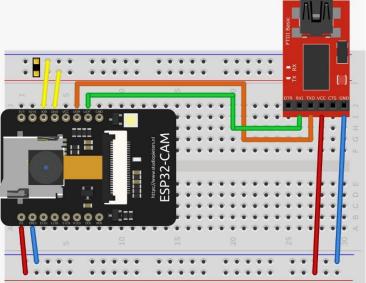


Figura 2. Esquema de conexión del ESP32 y el programador FTDI

Observamos que tenemos usados los puertos correspondientes GND y alimentación de 5V (Azul y rojo), a su vez observamos que se encuentran conectados el GPIO1 y GPIO3 (Naranja y verde) que serán los puertos para descargar nuestros futuros programas, por otro lado, debido a que vamos a grabar nuestro programa en memoria necesitamos conectar GPIO 0 a GND en este caso se empleó directamente el que está al lado del pin 0 (Amarillo).

Configuración del ambiente en Arduino IDE:

Una vez conocido el hardware, es necesario configurar el ambiente de desarrollo que emplearemos para programar, compilar y descargar nuestros programas.

En este caso para poder compilar y descargar el código a nuestro microcontrolador se empleará Arduino IDE, en caso de no tenerlo descárgalo de la página oficial de Arduino; https://www.arduino.cc/



DIVISIÓN DE INGENIERÍA MECÁNICA E INDUSTRIAL

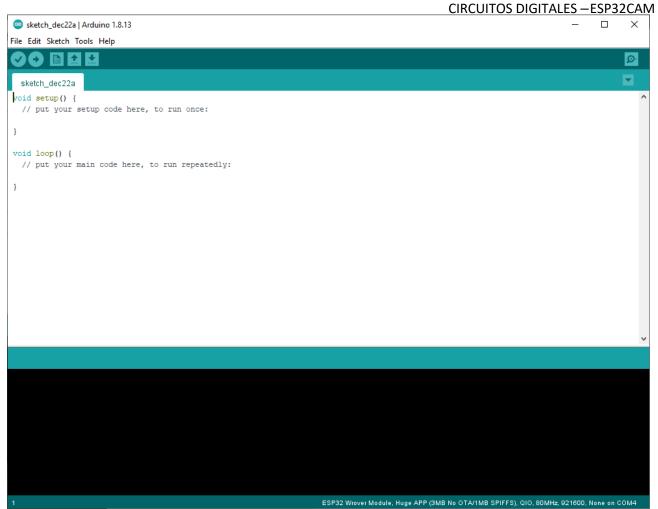


Figura 2. Aspecto general del IDE de arduinio

Una vez instalado el IDE, lo primero que debemos hacer es descargar las bibliotecas de ESP32 necesarias para trabajar, para ello en el apartado de **Arduino** > **Preferences**, agregar el siguiente URL https://dl.espressif.com/dl/package_esp32_index.json en el apartado de "**Additional Board Manager URLs**"



DIVISIÓN DE INGENIERÍA MECÁNICA E INDUSTRIAL
CIRCUITOS DIGITALES —ESP32CAM

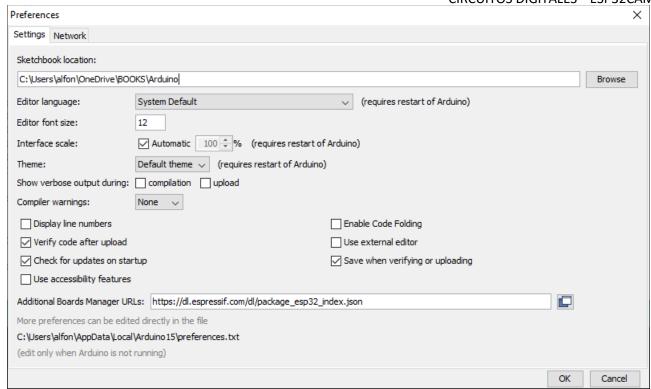


Figura 3. Apartado donde se agregan las bibliotecas externas en el IDE de arduino

Posteriormente, ir al apartado de **Tools** > **Board** > **Boards Manager...** , escribir o buscar **ESP32** e instalar la biblioteca resultante:

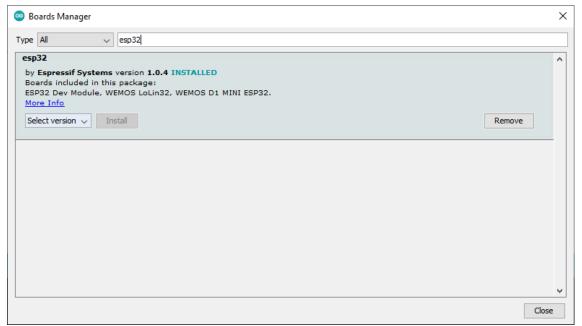


Figura 4. Apartado de descarga de la biblioteca principal del ESP32



DIVISIÓN DE INGENIERÍA MECÁNICA E INDUSTRIAL

CIRCUITOS DIGITALES - ESP32CAM

Una vez instalada escoger la tarjeta a la que vamos a descargar nuestro programa, específicamente es la denominada "ESP32 Wrover Module"

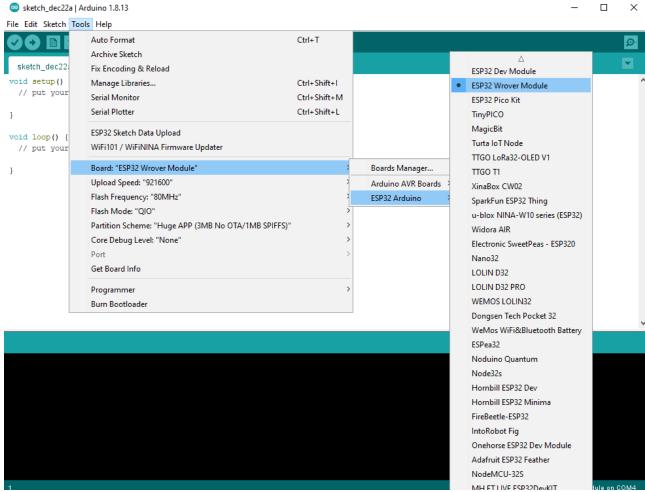


Figura 5. Selección del modelo específico de nuestro ESP-32

Por último, a continuación, se muestra la compilación y descarga de un programa en nuestro microcontrolador, podemos observar que en color rojo se nos pide que hagamos un reset mediante el botón que tiene nuestro micro, esto se debe a que estamos descargando el programa y es necesario fijarlo en memoria

DIVISIÓN DE INGENIERÍA MECÁNICA E INDUSTRIAL

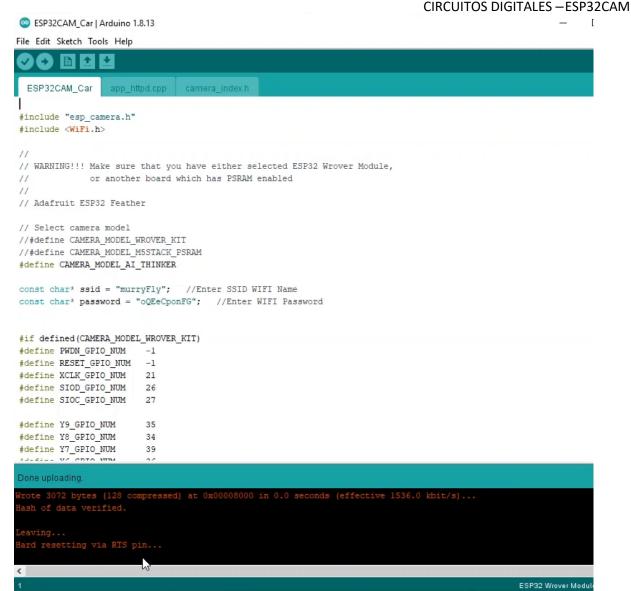


Figura 6. Visualización general de cómo se vería la interfaz una vez compilado y descargado el código en nuestro ESP

Notas y reglas de funcionamiento

Una vez descargado el programa, antes de oprimir el botón de reset es necesario desconectar el GPIO0 del GND (Amarillo), en caso de no hacerlo en el monitor serial de nuestro IDE se mostraría un mensaje de "programa por descargar".

Recursos extras:

Para más información acerca del ESP32, puede consultarse la página oficial de ESPRESSIF: https://www.espressif.com/en/products/socs/esp32/overview