BITÁCORA: BRAZO ROBÓTICO

ALEJANDRO OSORIO TRUJILLO

1088342470

VALENTINA ROJAS PULGARÍN

1088346280

UNIVERSIDAD TECNOLÓGICA DE PEREIRA

INGENIERÍA DE SISTEMAS Y COMPUTACIÓN

PEREIRA

2018

**Bitácora**

Se empieza la investigación con un buen documento para aprender Verilog, ya que al parecer es más simple que VHDL.

Finalmente elegimos la implementación en VHDL.

Posteriormente empezamos a investigar sobre motores paso a paso y se empezó a implementar el código en VHDL.

Después de investigar más a fondo sobre los brazos robóticos, encontramos que los servomotores son más adecuados para este tipo de tecnología, ya que presentan mayor torque y precisión.

El día 14 de Agosto asistimos a una reunión con la monitora Laura, donde nos explicó más a fondo el funcionamiento de los servomotores. También entendimos el código que nos mostró como base para continuarlo y aprendimos a asignar los pines y programar la FPGA para probar el código.

El día 15 de Agosto nos reunimos para continuar con la implementación del código del servomotor.

**Bibliografía**

* Tutorial Verilog: <http://www.iuma.ulpgc.es/~nunez/clases-FdC/verilog/Verilog%20Tutorial%20v1.pdf>
* Contador de un segundo: <https://www.edaplayground.com/x/4eeB>
* Servomotor Control with PWM and VHDL: <https://www.codeproject.com/Articles/513169/Servomotor-Control-with-PWM-and-VHDL>