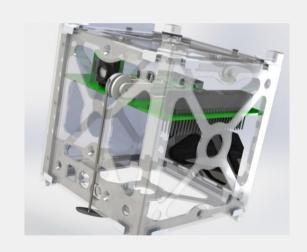
Avance de trabajo de título

"Diseño e implementación del software de control para el computador a bordo de un pico-satélite"



Presenta: Carlos González Cortés

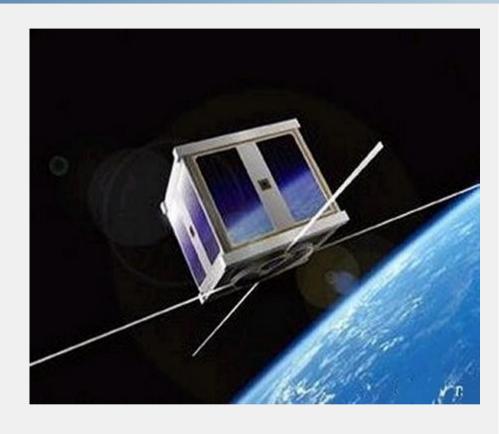
Profesor : Jorge López Hidalgo

Fecha: 26 de Ocutbre de 2012



Temario

- Contexto
 - Proyecto SUCHAI
 - Fundamentos
- Objetivos
 - Generales
 - Específicos
- Plan de trabajo
- Implementación
- Pruebas

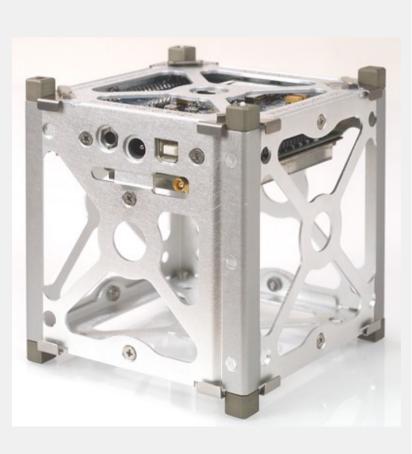




Contexto

Proyecto SUCHAI

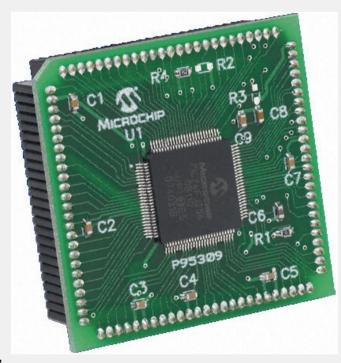
- Satelite of University of Chile for Aerospace Investigation
- Poner en orbita un satélite desarrollado en Chile
- Pico-satélite tipo Cubesat
 - Longitud 10x10x10 [cm]
 - Peso 1Kg
 - Componentes comerciales
- Fines educacionales y científicos
 - Ganar experiencia en materia aeroespacial
 - Proyectos de investigación aeroespacial
- Áreas de desarrollo
 - Electrónica
 - Comunicaciones
 - Energía





Fundamentos

- Computador abordo
 - Controlar operación y estado del sistema
 - Recepción y ejecución de telecomandos
 - Descarga de telemetría
- Sistema Embebido
 - Microcontrolador gama media
 - PIC24F256GA110
 - 16MIPS, Flash 256KB, RAM 16KB
- Requerimientos
 - Modular, extensible, fácil de mantener



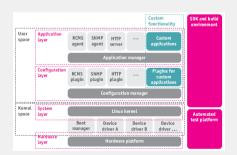
Objetivos

General:

 Implementar el software de control de un picosatélite

Específicos:

- Diseñar arquitectura de software
- Implementar Controladores
- Añadir Sistema Operativo
- Implementar software de control
- Integrar tres sistemas principales (OB, TRX, EPS)













Plan de trabajo

- Documentación
 - Microcontroladores, Arquitectura de software,
 Sistemas operativos
- Arquitectura de software
 - Diseño
- Implementación
 - Controladores de hardware
 - Sistema Operativo
 - Aplicación
 - Flujo principal
 - Integrar funcionalidades básicas
- Pruebas
 - Modulares
 - Integradas



Implementación

Arquitectura global



SOFTWARE DE CONTROL



SISTEMA OPERATIVO



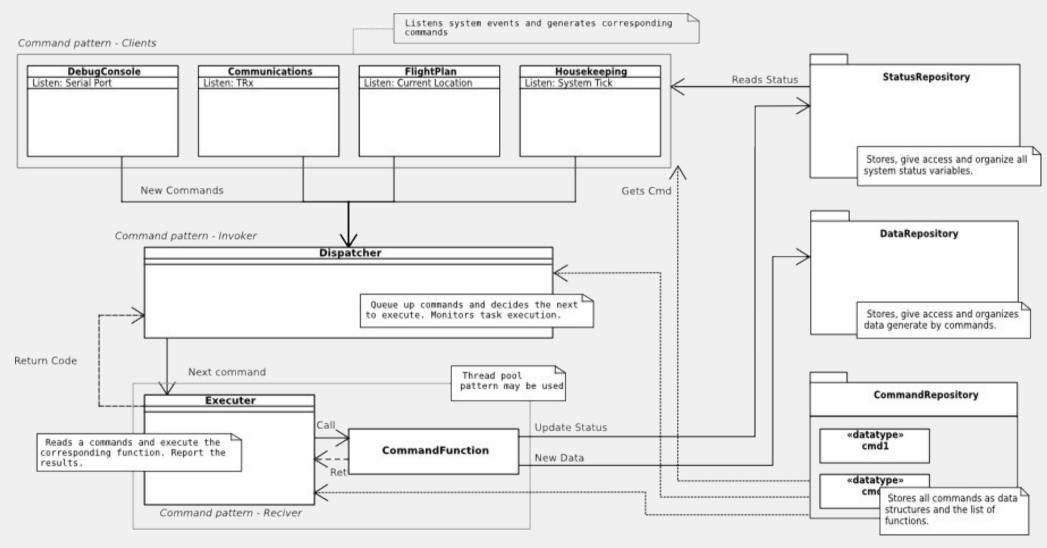
CONTROLADORES DE HARDWARE



Implementación

Software de control







Primeras pruebas



- Integración básica del software de control
 - Controlar OBC, EPS, TRX





Primeras pruebas



- Integración básica del software de control
 - Controlar OBC, EPS, TRX



```
Reading all dat Cubestat structure
ppc_lastResetSource= 4
ppc hoursWithoutReset- 0
ppc ResetCounter- 2
ppc_enwdt= 1
ppc osc- 3
ppc MB nOE USB_nINT_stat- 1
ppc_MB_nOE_MHX_stat= 0
ppc MB nON MHX stat- 0
ppc_MB_nON_SD_stat- 1
dep ant deployed- 1
dep_ant_tries- 1
dep_year= 165
dep month- 0
dep_week_day= 7
dep_day_number= 45
dep hours- 45
dep minutes- 125
dep_seconds- 11
```

Consultas

"Diseño e implementación del software de control para el computador a bordo de un pico-satélite"

