



UNIVERSIDAD DE CHILE
FACULTAD DE CIENCIAS FÍSICAS Y MATEMÁTICAS
DEPARTAMENTO DE DEPARTAMENTO DE INGENIERÍA
ELÉCTRICA

DISEÑO E IMPLEMENTACIÓN DEL SOFTWARE DE CONTROL PARA EL
COMPUTADOR A BORDO DE UN PICO-SATÉLITE

TESIS PARA OPTAR AL TÍTULO DE TÍTULO DE INGENIERO CIVIL
ELECTRICISTA

CARLOS EDUARDO GONZÁLEZ CORTÉS

PROFESOR GUÍA:
MARCOS DÍAZ QUEZADA

MIEMBROS DE LA COMISIÓN:

SANTIAGO DE CHILE
MARZO 2013

Índice general

1. Introducción	1
1.1. Fundamentación y objetivos generales	1
1.2. Objetivos específicos	1
2. Contextualización	3
2.1. Marco Teórico	3
2.1.1. Sistemas embebidos	3
2.1.2. Sistemas Operativos	6
2.1.3. Ingeniería de Software	10
2.1.4. Satélites	12
2.2. Antecedentes generales	13
2.3. Antecedentes específicos	13
3. Diseño del software	14
3.1. Resumen	14
3.2. Requerimientos	14
3.2.1. Requerimientos generales	14
3.2.2. Requerimientos operacionales	14
3.3. Plataforma	16
3.4. Arquitectura de software	17
3.4.1. Arquitectura Global	17
3.4.2. Controladores de hardware	17
3.4.3. Sistema operativo	17
3.4.4. Aplicación	17
4. Pruebas y resultados	18
4.1. Pruebas modulares	18
4.1.1. Pruebas a Console	18
4.1.2. Pruebas a Hauskeeping	18
4.1.3. Pruebas a Dispatcher	18
4.1.4. Pruebas a Executer	18
4.2. Pruebas de arquitectura	18
4.3. Pruebas de integración básica	18
5. Conclusiones	19
5.1. Conclusiones generales	19
5.2. Conclusiones específicas	19

5.3. Trabajo futuro	19
-------------------------------	----

Índice de tablas

2.1. Guía de microcontroladores PIC	4
---	---

Índice de figuras

2.1.	Arquitectura de la CPU del PIC24F	5
2.2.	Arquitectura del PIC24F	6
2.3.	Sistema Operativo como capa de abstracción	7
2.4.	<i>Real time scheduling</i>	8
2.5.	Tareas de FreeRTOS, diagrama de estados	9
2.6.	<i>Scheduling</i> de tareas	10

Capítulo 1

Introducción

1.1. Fundamentación y objetivos generales

Esta memoria se enmarca en el desarrollo del proyecto SUCHAI que consiste en la implementación, lanzamiento y operación de un pico-satélite Cubesat, siendo esta la primera aproximación en esta materia para la universidad y el país. Uno de los componentes fundamentales de un satélite es su computador a bordo, sistema encargado de dar inteligencia y operatividad al satélite durante todo su tiempo de vida útil en el espacio. En el caso de un pico-satélite se tiene el desafío de dotar de todas las funcionalidades estándar de un satélite en un sistema computacional de recursos extremadamente limitados, estamos hablando de sistemas embebidos que utilizan microcontroladores de baja potencia y capacidad de cómputo como microcontroladores PIC24 o PIC18.

El objetivo de este trabajo es el diseño, desarrollo e implementación del *software* que gobierna el computador a bordo del satélite. Se requiere diseñar una arquitectura de *software* que abarque desde controladores de hardware hasta la aplicación final para el control de satélite. Esta arquitectura debe cumplir con requerimientos de calidad de *software* como modularidad, expansibilidad y facilidad de mantenimiento estando adaptada en específico a sistemas embebidos que emplean microcontroladores de gama media.

La implementación se llevará a cabo en específico para el satélite SUCHAI y busca proveer la funcionalidad básica de este sistema que incluye la interacción de un computador a bordo, un sistema de control de energía y un sistema de comunicaciones. De esta manera el *software* de control se cuenta como un recurso más que será considerado y adaptado a las necesidades específicas del proyecto en la etapa de integración general de sistemas del satélite.

1.2. Objetivos específicos

Los objetivos específicos del proyecto se enumeran a continuación

- Diseñar una arquitectura de *software* para el sistema de control del satélite
- Implementar controladores de hardware para el microcontrolador
- Implementar controladores de periféricos principales (Transceiver, EPS y RTC)
- Integrar un sistema operativo de tiempo real multitarea como sistema embebido
- Implementar el flujo principal de la arquitectura del *software* de control del satélite
- Integrar sistema de comunicaciones al *software* de control
- Integrar sistema de energía al *software* de control
- Pruebas del sistema integrado

El listado de objetivos presenta un orden temporal en la ejecución de estas tareas puesto que objetivo es dependiente del cumplimiento de los objetivos anteriores. El trabajo se puede considerar terminado cuando se ha probado la implementación e integración del *software* con los módulos de comunicaciones y energía obteniendo un sistema satelital con las mínimas funcionalidades.

Capítulo 2

Contextualización

2.1. Marco Teórico

Se deben revisar los siguientes temas que son parte del contexto del proyecto realizado.

2.1.1. Sistemas embebidos

Los sistemas embebidos a diferencia de un computador personal que es usado con fines generales para una amplia variedad de tareas, son sistemas computacionales normalmente utilizados para atender una cantidad limitada de procesos, realizar tareas específicas o dotar de determinada inteligencia a un sistema más complejo. Un sistema embebido está compuesto por uno o más microcontroladores pequeños que cuentan con periféricos para manejar diferentes protocolos de comunicación; conversores ADC; timers; puertos de entrada y salida digitales, todo en integrado en un mismo chip para guardar espacio y ahorrar energía. Parte fundamental de un sistema embebido es el software que provee la funcionalidad final, usualmente se usa el término firmware para referirse a este código con que se programa el microcontrolador el cual por lo general es específico para la plataforma de hardware y se relaciona a muy bajo nivel. A diferencia de un computador de propósito general donde el usuario puede cargar una serie de programas en él para un amplio rango de usos, el usuario de un sistema embebido no tiene la capacidad de reprogramarlo fuera de las posibilidades que el desarrollador ha brindado al sistema[?].

Para el diseño de sistemas embebidos se debe considerar ciertos aspectos que los diferencian de otros tipos de sistemas de computacionales, tales como[?]:

- Un sistema embebido se mantiene siempre funcionando y debe proveer respuesta en tiempo real. Se debe diseñar considerando una operación continua y una posible reconfiguración del sistema estando ya en marcha.
- Las interacciones con el sistema pueden ser impredecibles y no se tiene control so-

bre ellas. Existen sistemas que son controlados por el usuario mediante una interfaz preparada para ellos, mientras que otros sistemas deben atender eventos imprevistos sin dejar de realizar tareas rutinarias.

- Existen limitaciones físicas. Normalmente estos sistemas poseen limitadas características de: poder de cómputo, memoria de datos y de programa; espacio físico; y disponibilidad de energía.
- El diseño de software para sistemas embebidos requiere una interacción de bajo nivel. Existe una amplia gama de plataformas de hardware para desarrollar sistemas embebidos y se requiere interactuar también con una amplia gama de dispositivos externos. Por esto se requiere desarrollar capas de drivers de periféricos que oculten las diferencias de hardware a la aplicación final del sistema.
- Es importante considerar aspectos de seguridad y confiabilidad del sistema durante todo su desarrollo debido a que la mayoría de los sistemas embebidos son usados para controlar otros sistemas críticos en diversos procesos.

Microcontroladores PIC

Todo sistema embebido está formado fundamentalmente por un microcontrolador que brinda la capacidad de cómputo y el control de diferentes periféricos que normalmente están integrados en el mismo chip. Entre los principales fabricantes de microcontroladores se encuentran: Microchip, Texas Instrument, ARM, Motorola, NVidia. Este trabajo se concentra en los microcontroladores PIC desarrollados por la compañía Microchip. La familia de microcontroladores PIC es bastante amplia adaptándose a un amplio rango de necesidades, la tabla 2.1 resume las principales características de los diferentes modelos y puede ser utilizada como una guía para determinar el dispositivo adecuado según la aplicación:

Tabla 2.1: Guía de microcontroladores PIC

Familia	Instrucciones	Datos	Memoria Programa	Memoria RAM	Velocidad	Periféricos	Usos
PIC10	12 bit	8 bit	512 Words	64 Bytes	16MHz	IO, ADC	Espacio reducido, bajo costo. Lógica digital, control IO
PIC12	12 bit	8 bit	4 Kwords	256 Bytes	32MHz	IO, ADC, TIMER, USART	Bajo costo. Logica digital, control IO, sensores
PIC16	14 bit	8 bit	16 Kwords	2 Kbytes	48MHz	IO, ADC, TIMER, USART, PWM	Control, sensores, recolección de datos, display, interfaz serial.
PIC18	16 bit	8 bit	64 Kwords	4 Kbytes	64MHz	IO, ADC, TIMER, USART, PWM, USB, CAN, ETHERNET, LCD	Control, sensores, datos, interfaz serial, ethernet, display.
PIC24	24 bit	16 bit	512 Kbytes	96 Kbytes	70 MIPS	IO, ADC, TIMER, USART, PWM, USB, CAN, ETHERNET, RTCC, DMA, CRC, PPS	Uso general
dsPIC	24 bit	16 bit	512 Kbytes	54 Kbytes	70 MIPS	IO, ADC, DAC, TIMER, USART, PWM, USB, CAN, ETHERNET, RTCC, DMA, CRC, PPS, CODEC, QEI	Uso general. Procesamiento señales. Control de motores.
PIC32	32 bit	32 bit	512 Kbytes	128 Kbytes	80 MHz	IO, ADC, TIMER, USART, PWM, USB, CAN, ETHERNET, RTCC, DMA, CRC, PPS, CODEC, CTMU	Uso general
Los valores representan el tope de linea para cada familia							

A continuación se describen las características específicas de los microcontroladores PIC24 que corresponde al dispositivo utilizado en este trabajo.

Arquitectura Poseen un juego de instrucciones *Reduced Instruction Set Computing* (RISC) (80 instrucciones) de ancho fijo en 24 bits que en su mayoría se ejecutan en un solo ciclo excepto: divisiones; cambios de contexto; y acceso por tabla a memoria de programa[?]. Se basa en una arquitectura Harvard modificada de 16 bits de datos[?] lo que significa que el dispositivo posee una memoria de datos tipo *Random Access Memory* (RAM) separada de la memoria de datos (FLASH) pudiendo acceder de manera independiente e incluso simultáneamente a las instrucciones del programa y a los datos de este alojados en RAM. La arquitectura de la CPU la completan una *Arithmetic Logic Unit* (ALU) con *hardware* dedicado para realizar multiplicaciones y divisiones. El detalle de la arquitectura del microcontrolador PIC24 se detalla en la figura 2.1. También posee un vector de hasta 128 interrupciones con capacidad para atender hasta 8 de ellas lo que permite liberar al procesador de la espera de sucesos asíncronos ya que son notificados y atendidos de manera específica en una rutina de atención de la interrupción.

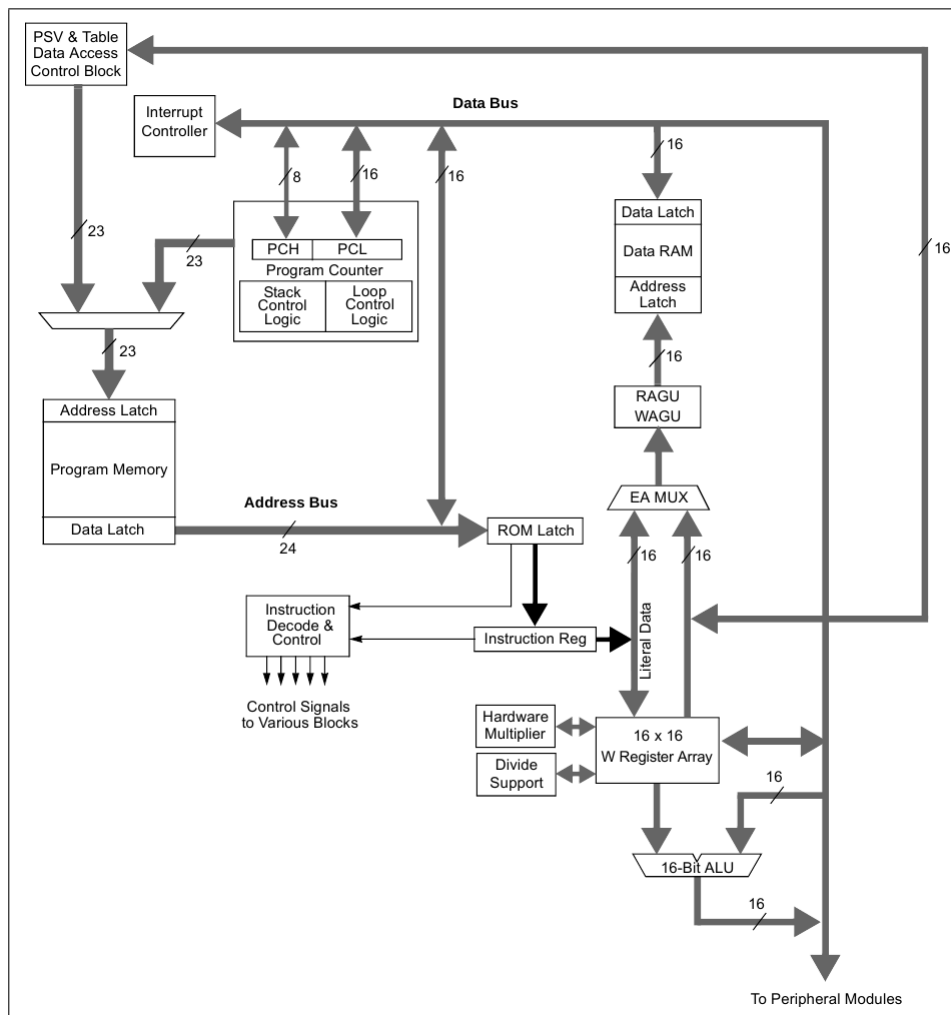


Figura 2.1: Arquitectura de la CPU del PIC24F

Periféricos La familia de microcontroladores PIC24F integra en el mismo chip una serie de periféricos que permiten realizar funciones específicas a través de hardware especialmente diseñado. Esto hace que el PIC24F se convierta en un sistema embebido capaz de ser utilizados

en aplicaciones que requieran: conversores analógicos a digitales; temporizadores; comunicación síncronas y asíncronas como RS232, SPI o I2C; USB o Ethernet; manteniendo acotados los costos del sistema. Una lista de los periféricos disponibles para estos microcontroladores se detalla en la figura 2.2. El acceso para configurar, guardar y obtener datos de estos periféricos se realiza a través de registros que están mapeados en la memoria de datos del microcontrolador por lo tanto comparten el bus de datos y no son necesarias instrucciones extras para su integración. Junto con una completa documentación de la arquitectura y funcionamiento de cada periférico, los compiladores de lenguaje C de Microchip proveen librerías para acceder a estas funcionalidades a través de una API de más alto nivel.

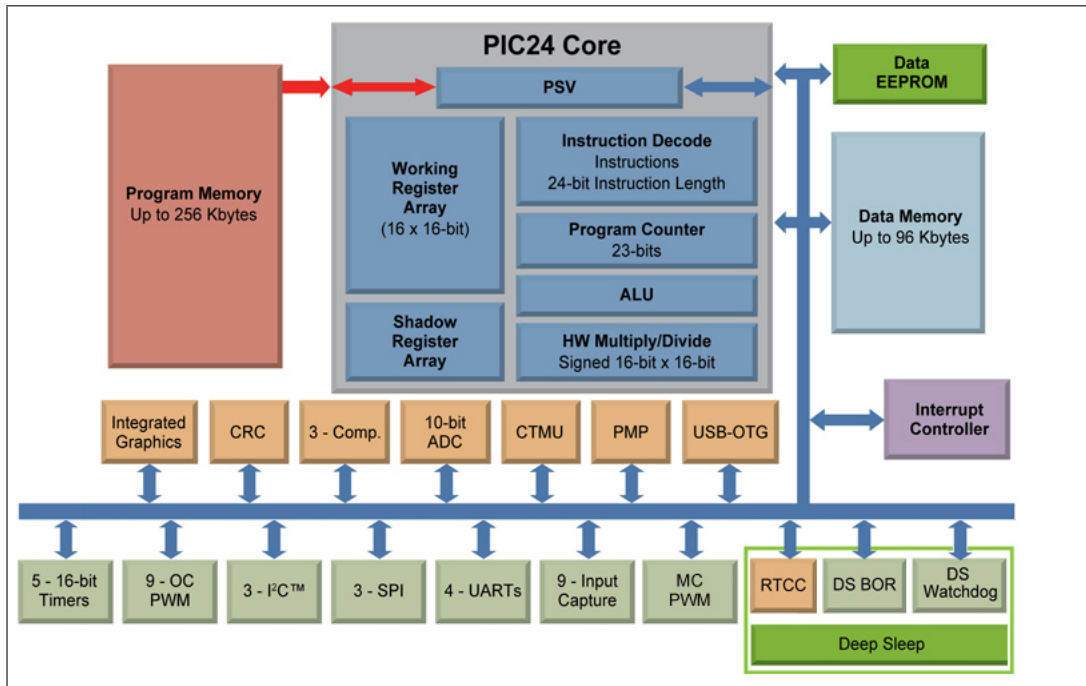


Figura 2.2: Arquitectura del PIC24F

Desarrollo

2.1.2. Sistemas Operativos

Un sistema operativo es la aplicación base de un sistema computacional pues brinda servicios básicos al resto de las aplicaciones de uso general que se ejecutan en el computador. El sistema operativo es la capa entre el hardware y las aplicaciones. El hardware puede variar considerablemente entre un sistema y otro, por eso se necesita una capa de abstracción que haga a la aplicación independiente de la plataforma en que se ejecuta. Para esto el sistema operativo provee servicios que usan interfaces de bajo nivel con el hardware las cuales no están disponibles para la aplicación. La figura 2.3 es un esquema que ilustra un sistema operativo como una capa de abstracción del hardware. Ejemplos de sistemas operativos los son UNIX, GNU/Linux, FreeRTOS, entre otros.

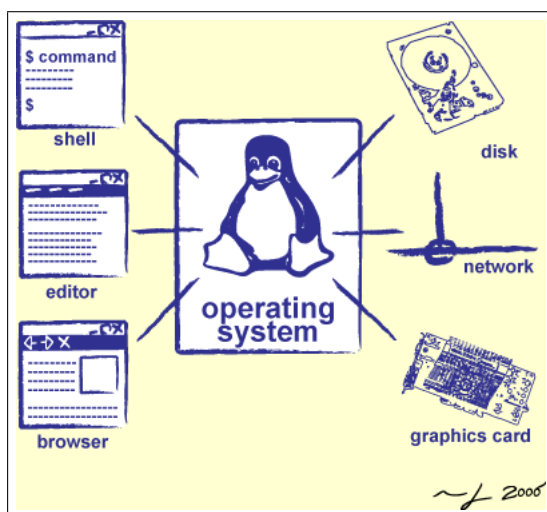


Figura 2.3: Sistema Operativo como capa de abstracción

Sistemas Operativos de Tiempo Real

Parte fundamental de un sistema operativo es su *scheduler*, módulo encargado de intercambiar entre las múltiples tareas que se deben ejecutar cediendo un espacio de tiempo para utilizar el procesador. La forma en que trabaja el *scheduler* define el tipo de sistema operativo que se posee. Un sistema operativo de tiempo real posee un *scheduler* diseñado para proveer un flujo de ejecución determinista, pues solo sabiendo con exactitud la tarea que el sistema ejecutará en un determinado momento se pueden cumplir los requerimientos estrictos de *timing*[?]. Esto es un aspecto de especial interés en sistemas embebidos que normalmente requieren respuesta en tiempo real ante eventos no predecibles.

La figura 2.4 demuestra la forma de conseguir un sistema de tiempo real mediante el uso de prioridades para las diferentes tareas. En este ejemplo la mayor parte del tiempo el sistema está en estado *idle*, sin código que ejecutar. Sin embargo ante la presencia de ciertos eventos el sistema debe responder de manera instantánea cambiando de contexto a la tarea correspondiente. Ciertas tareas pueden requerir un estricto *timing* ejecutándose de manera periódica, por ejemplo. En este caso se asigna una alta prioridad para asegurar que el sistema operativo siempre ejecutará esta tarea cuando corresponda.

FreeRTOS

FreeRTOS es un tipo de *Real Time Operating System* (RTOS) que está diseñado para ser lo suficientemente pequeño como para ser utilizado en un microcontrolador como sistemas embebidos[?]. Como estos sistemas son realmente limitados, normalmente no existe la posibilidad de ejecutar un sistema operativo completo como GNU-Linux, pero FreeRTOS provee un kernel capaz de manejar múltiples tareas con prioridades; comunicación entre tareas; *timing* y primitivas de sincronización. Por su reducido tamaño no provee funcionalidades de alto nivel como una consola de comandos; así como tampoco funcionalidades de bajo niv-

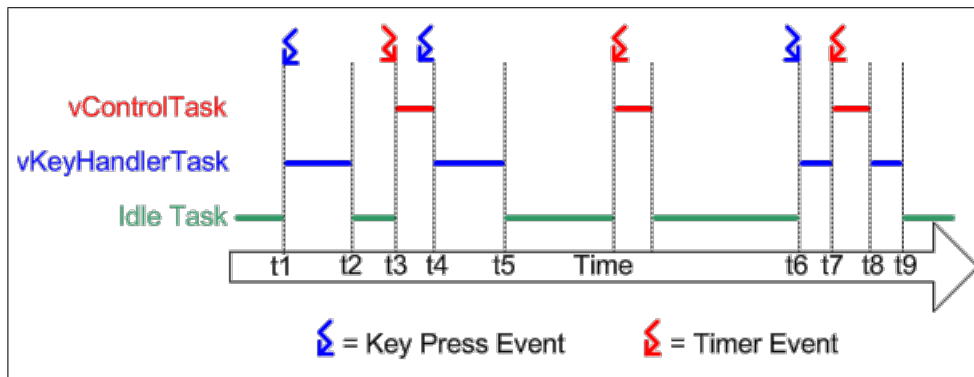


Figura 2.4: *Real time scheduling*

el como controladores para el hardware o periférico. Entre sus principales características se encuentran:

- *Scheduler pre-emptive* o cooperativo.
- Sincronización y comunicación entre tareas a través de colas, semáforos, semáforos binarios y mutexes.
- Mutexes con herencia de prioridades.
- Software *timers*.
- Bajo consumo de memoria (Entre 6K y 10K en ROM).
- Altamente configurable.
- Detección de *stack overflow*
- Soporte oficial a 33 arquitecturas de sistemas embebidos.
- Estructura de código portable, escrito en C.
- Licenciado bajo *General Public License* (GPL) modificada que permite su uso comercial sin publicar código fuente.
- Gratuito
- Amplia documentación, foros y asistencia técnica.

Funcionamiento Los conceptos fundamentales detrás del funcionamiento de FreeRTOS son las tareas y el *scheduler*. Una tarea es un hilo de procesamiento, normalmente una función que se ejecuta de manera continua. Una tarea se puede encontrar dos estados fundamentales: ejecutándose y no ejecutándose. Cuando una tarea se está ejecutando tiene el control del procesador y el código dentro de la función que representa a la tarea es procesado. El estado “no ejecutándose” en realidad consta de tres sub-estados como se observa en la figura 2.5: se inicia en un estado “listo” lo que indica que la tarea está en condiciones de ser seleccionada por el *scheduler* y pasar a estado “ejecutándose”; el estado “bloqueado” significa que la tarea no está disponible para ser ejecutada pues está en espera de algún evento, por ejemplo, la liberación de un mutex; cuando la tarea está en estado “suspendida” tampoco se puede ejecutar, la tarea debe explícitamente reanudarse para quedar en condiciones de ser ejecutada.

La creación de tareas y el control de sus estados se realiza a través de la API de FreeRTOS que documenta claramente todas las posibles operaciones que se pueden realizar sobre una

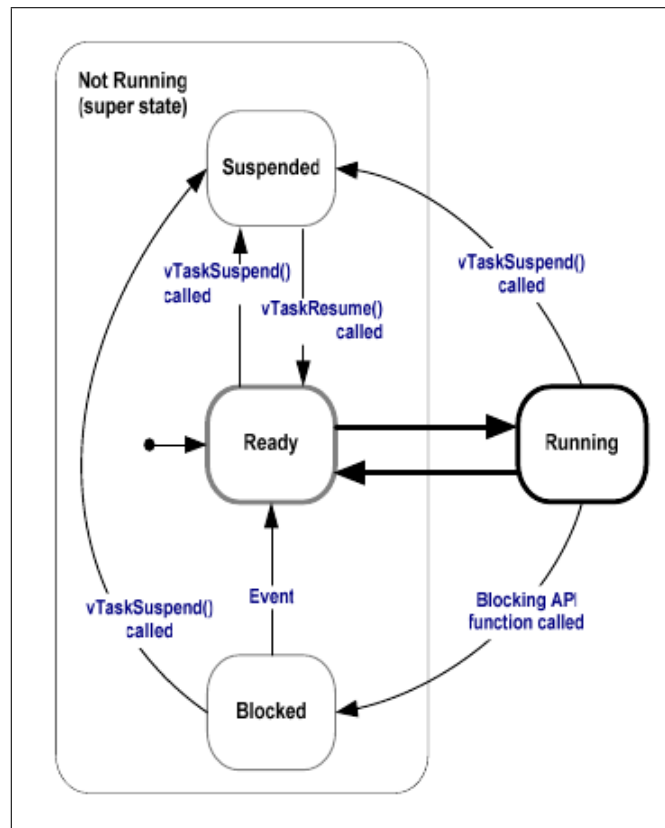


Figura 2.5: Tareas de FreeRTOS, diagrama de estados

tarea.

El *scheduler* es la parte fundamental del kernel que controla la ejecución de las diferentes tareas disponibles. Su objetivo es generar la sensación de estar en un ambiente multitarea, cuando en realidad sólo una tarea puede ejecutarse a la vez ya que se posee un solo procesador. Como se detalla en la figura 2.6 la función del *scheduler* es entregar una porción de tiempo de ejecución fijo a una tarea y una vez que este tiempo se cumple se debe guardar el estado de ejecución de esta tarea y se procede a ejecutar otra. Así cada una de las tareas se ejecuta durante una pequeña porción de tiempo, hasta que completa su trabajo; si el tiempo de proceso asignado a cada tarea es lo suficientemente pequeño pareciera que muchas cosas ocurrieron simultáneamente. Claramente una sola tarea tomaría, en términos absolutos, menos tiempo en terminar si no fuera interrumpida, pero se gana un sistema más fluido cuando se deben ejecutar en conjunto tareas que toman mucho tiempo de proceso y otras relativamente cortas.

El algoritmo de *scheduling* se basa en un sistema de prioridades, donde la tarea en condiciones de ejecutarse que tenga la mayor prioridad siempre debe ser ejecutada. Si varias tareas en estado “listo” comparten la misma prioridad se aplica un algoritmo de *round-robin*. Las tareas que están en estado “suspendido” y “bloqueado” nunca son seleccionadas por el *scheduler* y por lo tanto no consumen recursos. Haciendo un correcto uso de las prioridades y los diferentes estados se consigue un sistema que se ejecuta de manera fluida y haciendo un uso óptimo del procesador.

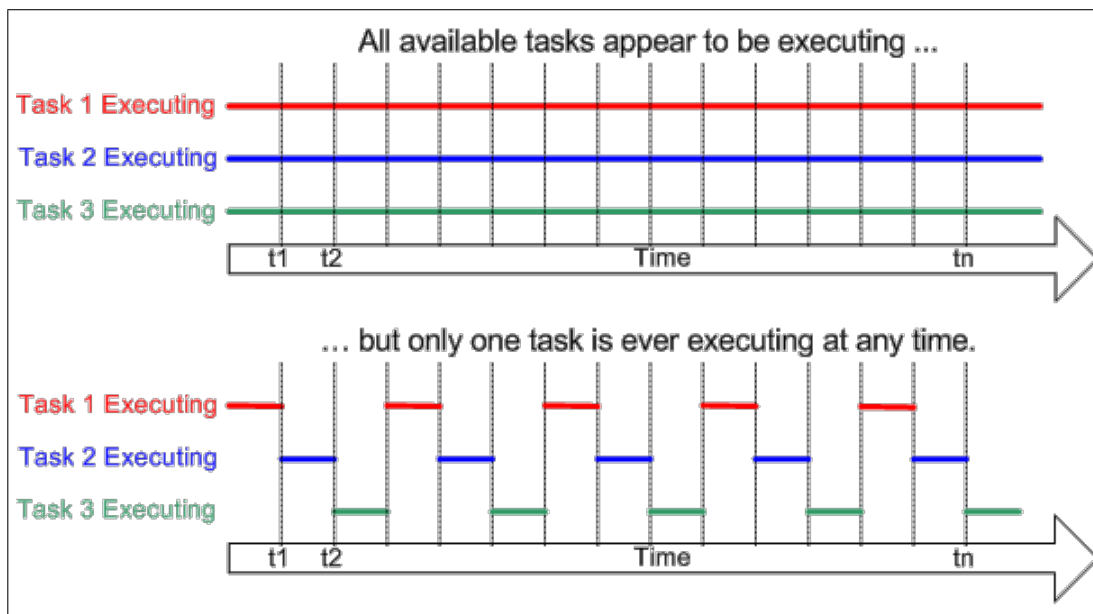


Figura 2.6: *Scheduling* de tareas

2.1.3. Ingeniería de Software

Licencias de Software

Se entiende por licencia de software a un contrato entre el desarrollador del software y el usuario final para su utilización según una serie de términos o condiciones. La licencia puede ceder ciertos derechos al usuario final; controlar la cantidad de copias que puede utilizar; el ámbito geográfico y temporal para la utilización; o bien proteger al desarrollador frente a la utilización del programa informático que se licencia. Existen al menos tres tipos de licencias de software:

- **Privativas:** El software es distribuido al usuario bajo un *End-User License Agreement* (EULA) en que el propietario fija las condiciones de uso y se reserva la propiedad del programa informático. Generalmente impide el acceso al código fuente; la realización de ingeniería inversa; el uso del software por más de un usuario; se entrega el derecho de uso por un tiempo definido y por lo general provee cierta asesoría técnica. Es común que se debe pagar por el uso de un programa bajo este tipo de licencia.
- **Libres:** Este tipo de licencias otorgan al receptor la libertad de usar, estudiar, compartir y modificar el software. Existen varias licencias que cumplen con esta definición, por ejemplo: MIT, BSD, **LGPL!** (**LGPL!**) y GPL. Se dividen en dos tipos básicas licencias con *copyleft* y sin *copyleft*. Se habla de una licencia con *copyleft* cuando esta indica que el software derivado debe mantener la misma licencia original impidiendo la generación de software privativo a partir de desarrollos libres, por ejemplo. Por lo general cumplir esta licencia requiere que se garantice el acceso al código fuente, de aquí el termino conocido como software de código abierto. La mayoría del software bajo estas licencias se distribuye de forma gratuita aunque su uso comercial no está necesariamente prohibido. No todo software gratuito es necesariamente software libre.

- **Dominio Público:** Si un programa informático se distribuye sin ningún tipo de licencia, se dice que es de dominio público. No posee ningún tipo de restricción sobre su uso, así como ninguna responsabilidad sobre sus creadores.

La aplicación de licencias se rige según las normativas legales locales. En el caso de las licencias libres por lo general basta con distribuir el texto de la licencia junto con la aplicación y agregar un encabezado indicando el tipo de licencia que se utiliza. Para atribuir autoría se suele utilizar las definiciones de la Convención de Berna, que indica que todo lo que se escribe queda automáticamente sujeto a copyright desde el momento en que la obra es fijada en un soporte material[?]. En Chile la legislación vigente al respecto es la Ley 17.336 de propiedad Intelectual.

GPL

La GPL es una licencia de software creada en 1989 por la *Free Software Foundation* que busca declarar que el software así licenciado es software libre y por lo tanto el usuario posee los siguientes derechos[?]:

- Libertad de usar el software para cualquier propósito.
- Libertad de modificar el software para adaptarlo a las propias necesidades.
- Libertad para compartir el software.
- Libertad para publicar los cambios que se han realizado.

Actualmente se encuentra en su versión 3.0 que a diferencia de versiones previas es una licencia con *copyleft* y agrega cláusulas para proteger la libertad del usuario frente a nuevas prácticas en contra del software libre, tales como[?]:

- Tivoización: El término se refiere a la práctica de limitar los derechos de los usuarios que compren sistemas que funcionan con software libre mediante mecanismos de hardware, por ejemplo evitando la ejecución de versiones modificadas del software embebido.
- Leyes que prohíben software libre: Se asegura de que ciertas leyes puedan limitar los derechos del usuario de un software con licencia GPL.
- Uso malicioso de patentes: Evita el uso indiscriminado de patentes, como por ejemplo, intentar obtener beneficios patentado desarrollos de software libre lo cual es una amenaza a la libertad de los usuarios.

Aplicación de la licencia Para licenciar un proyecto de software libre bajo la GPL V3.0 se deben seguir los siguientes pasos[?]:

1. Agregar un aviso informativo del *copyright* al inicio de cada archivo con código fuente de la aplicación. Un ejemplo es la siguiente línea: «Copyright 2012 Universidad de Chile»
2. Bajo el aviso de *copyright* se agrega una autorización de copia indicando que el software se distribuye bajo los términos de la licencia GPL. Un ejemplo de este aviso se cita en un ejemplo posterior.

3. Se debe incluir junto al código fuente el texto completo de la licencia en un archivo llamado LICENSE. El texto de la licencia se puede obtener desde el siguiente enlace: <http://www.gnu.org/licenses/gpl.txt>.

A continuación se detalla el encabezado que debería incluir cada fichero del proyecto de software hipotético llamado Foobar que es licenciado bajo GPL.

```
Foobar - Description - «Copyright 2012 Universidad de Chile»
```

```
This file is part of Foobar.
```

```
Foobar is free software: you can redistribute it and/or modify  
it under the terms of the GNU General Public License as published by  
the Free Software Foundation, either version 3 of the License, or  
(at your option) any later version.
```

```
Foobar is distributed in the hope that it will be useful,  
but WITHOUT ANY WARRANTY; without even the implied warranty of  
MERCHANTABILITY or FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE. See the  
GNU General Public License for more details.
```

```
You should have received a copy of the GNU General Public License  
along with Foobar. If not, see <http://www.gnu.org/licenses/>.
```

Patrones de diseño

Command Pattern

2.1.4. Satélites

En general sobre lo qué es una satélite y tópicos transversales a todo proyecto aeroespacial.

Pico-satélites

Satélites tipo Cubesat

Estándar

Aplicaciones

2.2. Antecedentes generales

Carrera satelital chilena

2.3. Antecedentes específicos

SUCHAI proposal

Investigaciones asociadas

Lagmuir Probe

Capítulo 3

Diseño del software

3.1. Resumen

En este capítulo se describe el proceso de diseño del software de control para el satélite. El proceso de diseño considera en primera instancia los requerimientos funcionales de la misión así, requerimientos generales de desarrollo, así como la plataforma de hardware sobre la que se debe diseñar para tener claro las limitaciones y alcances del diseño final.

El diseño de la aplicación se detalla en diferentes niveles, incluyendo una visión global en base a módulo y se centra en específico en la aplicación de un determinado patrón de diseño que guía la solución propuesta en forma de una arquitectura basada en *command patern*

Para el diseño de la arquitectura se ha utilizado un patrón de diseño llamado *command pattern* el cual se programa en lenguaje C para el compilador Microchip MPLAB C30 V3.3x utilizando el sistema operativo FreeRTOS. Todo esto sobre una plataforma de desarrollo CubesatKit que cuenta con un procesador PIC24FJ256GA110.

3.2. Requerimientos

3.2.1. Requerimientos generales

3.2.2. Requerimientos operacionales

Los requerimientos operacionales se refieren a las funcionalidades que se espera que el computador a bordo del bus SUCHAI deba realizar. Estos requerimientos son los requisitos básicos que el sistema debe cumplir para considerar que se cuenta con un satélite capaz de llevar a cabo la misión del proyecto SUCHAI. Estos requerimientos son agrupados por área para un mejor ****

Área de comunicaciones

Configuración inicial del *transceiver*

Despliegue de antenas

Procesamiento de telecomandos

Protocolo de enlace

Envío de telemetría

Control central

Organizar telemetría

Programa de vuelo

Obtener el estado del sistema

Tolerancia a fallos de software

Secuencia de inicio

Inicialización del sistema

Área de energía

Estimación de la carga de la batería

Presupuesto de energía

Órbita

Actualizar parámetros de órbita

Payloads

Ejecución de comandos de *payloads*

Tolerancia a fallos

Estado de salud del sistema

Mucho tiempo sin conexión a tierra

Problemas al desplegar la antena

Watchdog

Fallos de hardware

3.3. Plataforma

Se describe la plataforma final donde se ejecutará la aplicación, en este caso un sistema embebido consistente de un PIC24FJ256GA110

3.4. Arquitectura de software

3.4.1. Arquitectura Global

3.4.2. Controladores de hardware

3.4.3. Sistema operativo

3.4.4. Aplicación

Capítulo 4

Pruebas y resultados

En este capítulo se detallan y discuten los resultados obtenidos luego de la implementación del sistema. Se detalla una metodología para realizar las pruebas tanto a módulos aislados como del sistema integrando. Finalmente se analiza el funcionamiento del satélite con sus tres sistemas básicos integrados donde se realiza un chequeo de cumplimiento de estándares y funcionalidades esperadas por el equipo que dirige el proyecto SUCHAI.

4.1. Pruebas modulares

4.1.1. Pruebas a Console

4.1.2. Pruebas a Hauskeeping

4.1.3. Pruebas a Dispatcher

4.1.4. Pruebas a Executer

4.2. Pruebas de arquitectura

4.3. Pruebas de integración básica

Capítulo 5

Conclusiones

Finalmente se realizan las conclusiones del trabajo realizado, entregando información útil que se obtiene luego de realizar la investigación durante todo el proceso. También se plantea el trabajo futuro y/o pendiente. Además se entregan las ramas o líneas de investigación a seguir en base al trabajo realizado.

5.1. Conclusiones generales

5.2. Conclusiones específicas

5.3. Trabajo futuro

Bibliografía