

Taller de proyecto final

Robot recolector de residuos

Placa controladora de motor DC

24 de julio de 2010

Resumen

En el presente se establecen las especificaciones para la placa controladora de motor DC. Se expone el circuito de la placa, explica funcionamiento y se muestran posibles usos.

Palabras Clave: *Robot, residuos, motor de continua, driver, controladora, encoder, protocolo, serial, rs-232, daisy chain.*

1. Introducción

Un robot recolector de basura tiene una necesidad principal que es poder movilizarse por el terreno y debido a que el desplazamiento se realiza mediante ruedas, el control de los motores que las impulsan es una necesidad básica.

En las siguientes secciones se explica y detalla cada uno de los aspectos tenidos en cuenta para diseñar y crear la placa controladora de motores de corriente continua para el robot.

2. La placa genérica

Como se explica en el documento *Placa módulo genérico*, la comunicación es un aspecto importante y se uso dicha placa como base y modelo para el diseño de la controladora de motores de continua. El circuito como se puede apreciar en las secciones 11 y 12, comparten gran parte de la disposición lógica y funcional de los componentes. Esta cuestión ayuda en gran medida tanto al armado y manipulación de las placas al mantener la compatibilidad modular entre las mismas.

Se utiliza el mismo microcontrolador que la placa genérica y se comparten los switches de configuración para los modos de comunicación y programación.

3. Requerimientos funcionales

Como requerimientos mínimos se encontraba el poder controlar la velocidad de forma estable de los motores bajo demanda, determinar el sentido de giro de los motores, poder obtener información sobre el consumo y tener acceso a un historico de vueltas o cuentas de encoder que tuvo el motor.

También era deseable poder delegar cierta lógica en el control, determinando la cantidad de movimiento que se deseaba que el motor realizara y asegurarse una mejor resolución para el control de posición.

4. Comandos del protocolo para la controladora

Como se explica en el documento *Protocolo de comunicación*, cada placa tiene sus comandos propios para el intercambio de comandos y envío de información. Entre otros se encuentran los comandos necesarios para especificar y obtener la velocidad y sentido de giro, seteo y lectura del historico de cuentas del encoder, cuentas para detener el motor y control sobre la alarma de consumo de corriente del motor.

5. El motor de corriente continua

El motor elegido es un motor de corriente continua
VER QUE MOTOR VA A IR - consumo y demas...

6. La caja reductora

La caja de reducción es permite convertir las altas revoluciones del motor en una menor cantidad pero a un mayor torque. Esto es necesario porque la mayor potencia del motor se obtiene al girar a altas revoluciones, pero dicha velocidad no es de utilidad para impulsar las ruedas debido al pequeño torque y alta velocidad.

VER QUE CAJA TIENE EL MOTOR QUE VA A IR - relacion, torque y demas...

7. Encoders en el motor

Los encoders son de gran utilidad para poder medir el ángulo de giro que realizó el motor en cierto intervalo de tiempo. Esto se traduce en que si se conoce la relación entre una vuelta de motor y una vuelta de rueda y sus dimensiones, se puede controlar la velocidad del robot. La precisión con la que se mide la velocidad depende en gran medida de la resolución del encoder y del control de tiempo en el microcontrolador.

VER QUE ENCODERS TIENE EL MOTOR QUE VA A IR - cuentas por vuelta, tipo de sensado

8. Driver de potencia

Debido a que el consumo del motor excede la potencia que puede erogar el microcontrolador, se necesita un driver de potencia que soporte dicho consumo. El driver elegido es el *L298N* con las salidas puenteadas en configuración paralela para aumentar la potencia a 4A. Los diodos *FR304* fueron los elegidos como rectificadores complemento al driver.



Figura 1: Borneras de 2 y 3 pines para la alimentación de la placa

| Pin | Voltaje |
|-----|-------------------------|
| 1 | GND |
| 2 | 12v (depende del motor) |

Cuadro 1: Alimentación del motor

El consumo de corriente es medido mediante el conversor analógico digital incluido en el microcontrolador.

Se dejó la posibilidad de realizar una modificación al circuito, agregando un divisor de voltaje para dar una referencia al *ADC* y poder ajustar el rango de lectura del mismo al requerido por el circuito.

9. Alimentación

La alimentación principal de la lógica de la placa es 7 a 20 voltios, con la posibilidad de alimentarla directamente con 5 voltios por uno de los pines del conector. La alimentación del motor es por un conector distinto aislando así el ruido generado por los motores de la lógica.

En la figura 1 se muestran las borneras y en los cuadros 2 y 1 el pinout de las mismas.

La regulación interna de voltaje para la lógica realiza por medio de un regulador 7805 de igual forma que se hace en la placa genérica.

10. Configuración

El header de programación *P1* se utiliza para conectar la placa con el programador y debuguer de código *ICD2* como se explica en la sección ??.

Los headers *P2* y *P3* vinculan las resistencias *R5* y *R6* del divisor de voltaje con el voltaje de referencia para el conversor analógico digital del microcontrolador.

| Pin | Voltaje |
|-----|----------|
| 1 | GND |
| 2 | 5v |
| 3 | 7v a 12v |

Cuadro 2: Alimentación de la lógica

| Pin | Señal | Pin | Señal |
|-----|-----------|-----|--------------|
| 1 | Motor_B | 2 | Motor_A |
| 3 | Motor_IDX | 4 | No conectado |
| 5 | Encoder_B | 6 | GND |
| 7 | Encoder_A | 8 | GND |
| 9 | +5 VCC | 10 | GND |

Cuadro 3: Pinout del header del motor

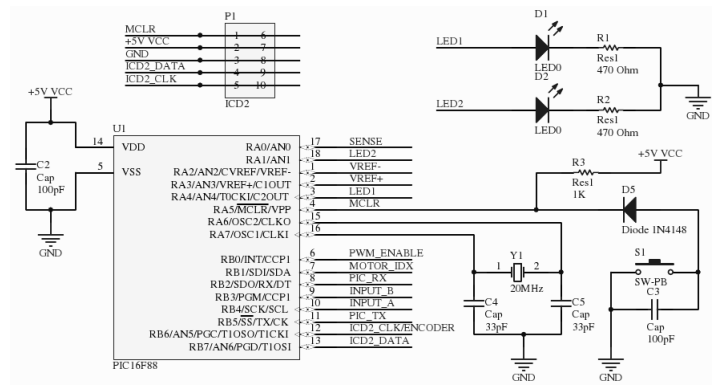


Figura 2: Microcontrolador y header de programación

El header de pines $P4$ se utiliza para la conexión con el motor, explicado en el cuadro 3.

El switch $S3$ se utiliza para determinar el papel de la placa dentro de la cadena (modo *LINK* o modo *LAST*). El switch $S2$ se utiliza para asociar los pines del microcontrolador con el canal de datos del header de programación (modo *ICD2*) o con el encoder elegido en el $S4$ (Encoder_A o Encoder_B).

11. Esquemático

En la figura 2 se detalla el esquemático del microcontrolador y el conexionado el header de programación.

En la figura 3 se muestra el módulo de comunicación y el conexionado con los conectores para conformar la cadena *Daisy chain*.

La figura 4 muestra el esquemático del driver y el header del motor.

En la figura 5 se ve el header del divisor de voltaje para el voltaje de referencia del ADC del microcontrolador.

En la figura 6 se muestra la fuente de alimentación y borneras.

12. Circuito

En la figura 7 se muestra la máscara de componentes de la placa. En la figura 8 se muestran ambas capas de la placa.

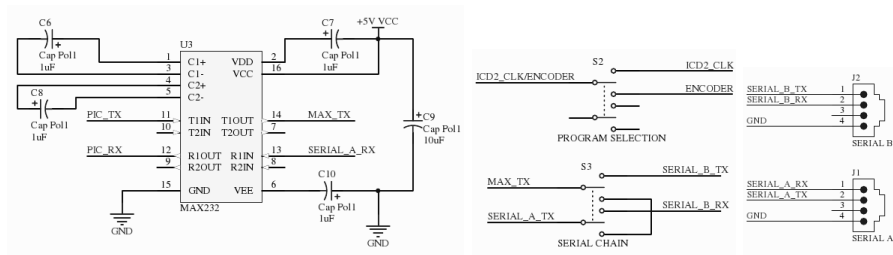


Figura 3: Comunicación, switch de modo y conectores de entrada y salida

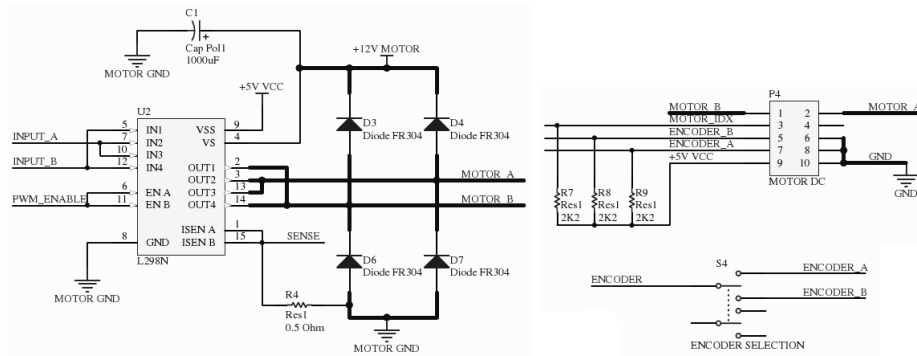


Figura 4: Driver y header de conexión con el motor

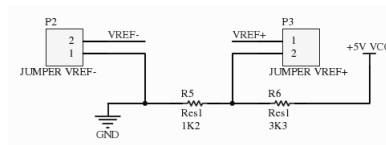


Figura 5: Header que conecta el divisor de voltaje con el microcontrolador para definir el voltaje de referencia

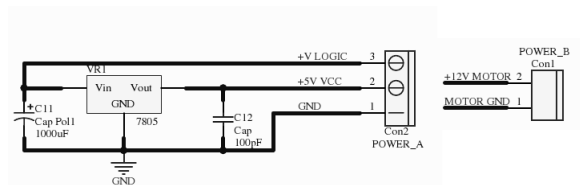


Figura 6: Fuente de alimentación de la lógica y motor

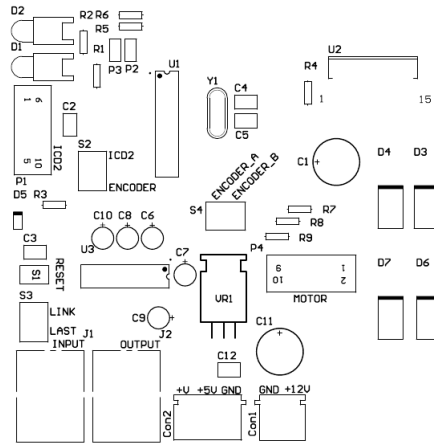


Figura 7: Máscara de componentes

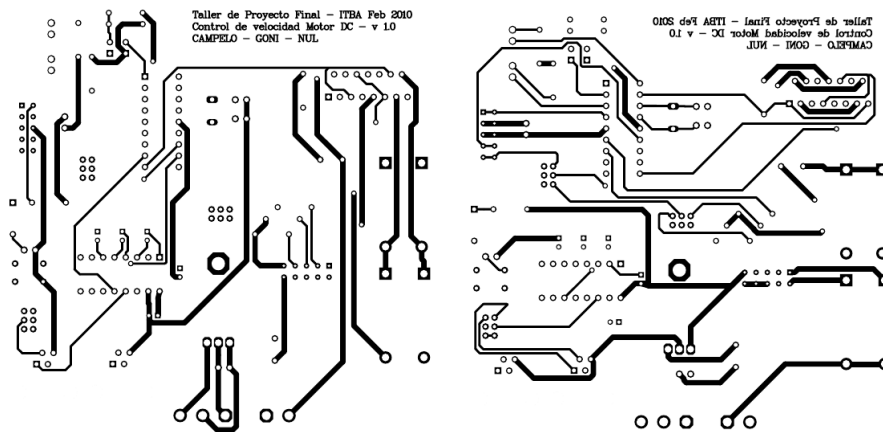


Figura 8: Capas superior e inferior de la placa

13. Código básico

Debido a que la placa fue pensada como punto de partida, se provee del código utilizado como base para la programación de las otras placas controladoras.

```
//CCS PCM V4.023 COMPILER

#define CARD_GROUP      MOTOR_DC      // Ver protocol.h
#define CARD_ID         0             // Valor entre 0 y E

// Descripcion de la placa
#define DESC            "CONTROL MOTOR DC 1.0" // Maximo DATA_SIZE bytes

/* Modulo Motor - main.c
 * PIC16F88 - MAX232 - L298 - MR-2-60-FA
 *
 *
 *                               PIC16F88
 *
 * -----
 * VREF -|RA2/AN2/CVREF/VREF      RA1/AN1|- MOTOR:CHA_B
 * LED -|RA3/AN3/VREF+/C1OUT     RA0/AN0|- L298:SEN
 * LED -|RA4/AN4/TOCKI/C2OUT     RA7/OSC1/CLKI|- XT CLOCK pin1, 27pF to GND
 * RST/ICD2:MCLR -|RA5/MCLR/VPP   RA6/OSC2/CLKO|- XT CLOCK pin2, 27pF to GND
 * GND -|VSS                      VDD|- +5v
 * L298:ENABLE -|RBO/INT/CCP1      RB7/AN6/PGD/T10SI|- ICD2:PGD
 * MOTOR:IDX -|RB1/SDI/SDA         RB6/AN5/PGC/T10SO/T1CKI|- ICD2:PGC/MOTOR:CHA_A
 * MAX232:R1OUT -|RB2/SDO/RX/DT    RB5/SS/TX/CK|- MAX232:T1IN
 * L298:INPUT_B/-|RB3/PGM/CCP1     RB4/SCK/SCL|- L298:INPUT_A
 * ICD2:PGM '-----'
 *
 */

#include <16F88.h>
#define DEVICE_ADC = 10
#include <stdio.h>
#include <string.h>
#include <stdlib.h>

#fuses HS,NOWDT,NOPROTECT,NOLVP
#use delay (clock=20000000)

#use rs232(BAUD=115200,PARITY=N,XMIT=PIN_B5,RCV=PIN_B2,BITS=8,ERRORS,TIMEOUT=1,STOP=1,UART1)
#use fast_io(A)
#use fast_io(B)

#byte porta=0x05
#byte portb=0x06

// MAX232
#bit tx=portb.5
#bit rx=portb.2

// Led
#bit led1=porta.3
#bit led2=porta.4

// L298
#bit inputA=portb.4
#bit inputB=portb.3
#bit enable=portb.0
#bit sensor=porta.0

// Motor inuts
#bit motorIDX=portb.1
#bit channelA=portb.6
#bit channelB=porta.1

#include <../../protocolo/src/protocol.c>
/*
** Variables definidas en protocol.c

short reset; // Variable para hacer el reset
short crcOK; // Informa si el CRC del paquete parseado fue correcto
short sendResponse; // Informa que no debe mandarse la respuesta automatica
```

```

char buffer[MAX_BUFFER_SIZE]; // Buffer de recepcion de comandos
int buffer_write;              // Indice de escritura
int buffer_read;               // Indice de lectura
int data_length;               // Largo de los datos en el buffer

struct command_t command;      // Comando parseado
struct command_t response;     // Respuesta

** Implementar las siguientes funciones (usadas por el protocolo)

void init(); // Inicializa puertos y variables
void doCommand(struct command_t * cmd); // Examina y ejecuta el comando

***/

#define MAX_CONSUMPTION 150
#define MAX_CONSUMPTION_COUNT 5

// Correccion de la cantidad de cuentas por segundo en base al periodo del TMRO
#define INTERVAL_CORRECTION 5

// Girar -> clockwise or unclockwise
// Intercambiar entre el motor derecho y el izquierdo
#define CLOCKWISE 1
#define UNCLOCKWISE -1

// Sentido de giro del motor
signed int turn;
// Cantidad de overflows del TMRO
long tmr0_ticks;
// Valor acumulado del ADC - Consumo aprox
long adc_value;
// Ultimo valor del consumo
long last_consumption;
// Valor de duty del PWM
signed long duty;
// Cantidad de cuentas del encoder medidas por intervalo
signed long counts_real;
// Cantidad de cuentas del encoder esperadas por intervalo
signed long counts_expected;
// Cantidad de cuentas del encoder historicas (32 bits)
signed int32 counts_total;
// Cantidad de cuentas del encoder restantes para detener el motor
signed long counts_to_stop;
// Cantidad de cuentas del encoder desde el ultimo intervalo
signed long last_counts;
signed long last_counts2;
// Tengo una cantidad de cuentas para hacer?
short counts_check;
// Corrijo el PWM segun lo esperado?
short correct_duty;
// Indica que hay que enviar una alarma de consumo
short consumption_alarm;
// Cuenta cuantas alarmas se enviaron
int alarm_count;
// Indica que hay que avisar que el motor se detuvo
short shutdown_alarm;
// Indica si se apagaron los motores por el alto consumo
short motor_shutdown;

// Variables temporales
signed int32 * tmp32;
signed long * tmp16;

/* Setea el PWM */
void SetPWM(signed long pwm);

// Interrupcion del Timer0
#INT_RTCC
void Timer0_INT()
{
    // Seteo el valor para que interrumpa cada 6.25ms
    set_timer0(12);
}

```



```

// Comienza la lectura del ADC
read_adc(ADC_START_ONLY);

// Agrego al historico de cuentas el ultimo acumulado
counts_real = get_timer1();
counts_total += (counts_real - last_counts2) * turn;
last_counts2 = counts_real;

// Tengo una cantidad de cuentas para hacer?
if (counts_check == 1)
{
    // Verifico si pasaron las cuentas que se habian pedido
    if (counts_to_stop < 1)
    {
        // Detengo el motor
        counts_check = 0;
        counts_to_stop = 0;
        counts_expected = 0;
        duty = 0;
        SetPWM(duty);
        correct_duty = 0;
        last_counts = 0;
    } else {
        counts_real = get_timer1();
        counts_to_stop -= (counts_real - last_counts); // * turn;
        correct_duty = 1;
        last_counts = counts_real;
    }
} else {
    correct_duty = 1;
}

// Tomo la muestra
adc_value += read_adc(ADC_READ_ONLY);

if (++tmr0_ticks == 32)
{
    // Entra cada 200ms

    // Obtengo la cantidad de cuentas desde la ultima entrada
    counts_real = get_timer1();
    set_timer1(0);
    last_counts = 0;
    last_counts2 = 0;
    // Promedio el consumo segun la cantidad de tmr0_ticks
    last_consumption = adc_value / tmr0_ticks;

    if (last_consumption >= MAX_CONSUMPTION)
    {
        consumption_alarm = 1;
        if (alarm_count++ == MAX_CONSUMPTION_COUNT)
        {
            motor_shutdown = 1;
            alarm_count = 0;
            consumption_alarm = 0;
            shutdown_alarm = 1;
        }
    }

    tmr0_ticks = 0;

    // Mantengo el consumo promedio desde que arranque y borro el temporal
    adc_value = 0;

    // Corrijo el PWM segun lo esperado
    if ((correct_duty == 1) && (counts_real != counts_expected))
    {
        duty += (counts_expected - counts_real) * 5;
        if (duty > 1023L)
            duty = 1023;
        else if (duty < 0)
            duty = 0;
        SetPWM(duty * turn);
    }
}

```

```

        } else if ((counts_expected == 0) && (duty != 0)) {
            SetPWM(duty = 0);
        }
    }
    return;
}

void init()
{
    // Inicializa puertos
    set_tris_a(0b11100111);
    set_tris_b(0b11100110);

    // ***ADC***
    setup_port_a(sANO); //VSS_VREF);
    setup_adc(ADC_CLOCK_INTERNAL);
    set_adc_channel(0);
    setup_adc_ports(sANO);
    // Deberia usar VREF_A2... probar
    setup_vref(VREF_HIGH | 8); // VREF a 2.5V -> no hay cambios...

    // ***PWM***
    setup_ccp1(CCP_PWM);
    // Seteo al PWM con f: 4.88 kHz, duty = 0
    set_pwm1_duty(0);
    setup_timer_2(T2_DIV_BY_4, 255, 1);

    // ***TIMER1 - ENCODER COUNTER***
    // Seteo el Timer1 como fuente externa y sin divisor
    setup_timer_1(T1_EXTERNAL | T1_DIV_BY_1);
    set_timer1(0);

    // ***TIMER0 - TIME BASE***
    // Seteo el Timer0 como clock -> dt = 6.25ms
    setup_counters(RTCC_INTERNAL, RTCC_DIV_128);
    set_timer0(12);
    // Interrupcion sobre el Timer0
    enable_interrupts(INT_RTCC);

    // Habilito las interrupciones
    enable_interrupts(GLOBAL);

    // Variable para hacer el reset
    reset = false;

    // Sentido de giro del motor
    turn = CLOCKWISE;
    // Cantidad de overflows del TMRO
    tmr0_ticks = 0;
    // Valor acumulado del ADC - Consumo aprox
    adc_value = 0;
    last_consumption = 0;
    // Valor de duty del PWM
    duty = 0;
    // Cantidad de cuentas del encoder esperadas por intervalo
    counts_expected = 0;
    // Cantidad de cuentas del encoder totales
    counts_total = 0;
    // Cantidad de cuentas del encoder restantes para detener el motor
    counts_to_stop = 0;
    // Cantidad de cuentas del encoder desde el ultimo intervalo
    last_counts = 0;
    last_counts2 = 0;
    // Tengo una cantidad de cuentas para hacer?
    counts_check = 0;
    // Corrijo el PWM segun lo esperado?
    correct_duty = 1;
    // Indica que hay que enviar una alarma de consumo
    consumption_alarm = 0;
    // Cuenta cuantas alarmas se enviaron
    alarm_count = 0;
    // Indica que hay que enviar una alarma de consumo
    shutdown_alarm = 0;
    // Indica si se apagaron los motores por el alto consumo

```

```

        motor_shutdown = 0;

        return;
    }

    /* Setea el duty del PWM segun el valor. Positivo o negativo determina el sentido */
    void setPWM(signed long pwm)
    {
        if (pwm < 0)
        {
            inputA = 0;
            inputB = 1;
        } else {
            inputA = 1;
            inputB = 0;
        }

        if (motor_shutdown == 1)
        {
            pwm = 0;
        } else {
            pwm = (abs(pwm));

            if (pwm > 1023L)
                pwm = 1023;
        }

        set_pwm1_duty(pwm);

        return;
    }

    void main()
    {
        // Placa Generica - Implementacion del protocolo
        init();

        // Init del protocol
        initProtocol();

        counts_expected = 30;

        // FOREVER
        while(true)
        {
            // Hace sus funciones -> interrupcion

            // Enviar alarma de alto consumo
            if (consumption_alarm == 1)
            {
                /* Indica al controlador principal que hay un consumo extremo en el motor,
                posiblemente un atasco del motor o de la rueda.
                :DATO:
                Numero entero positivo de 16 bits en el rango desde 0x0000 hasta
                0x03FF, que representa el consumo ante el que sono la alarma.
                :RESP:
                -
                */
                command.len = MIN_LENGTH + 2;
                command.to = MAIN_CONTROLLER;
                command.from = THIS_CARD;
                command.cmd = DC_MOTOR_MOTOR_STRESS_ALARM;
                // A la posicion 0 dentro de command.data la tomo como signed long *
                tmp16 = (command.data);
                // Le asigno el valor del ultimo consumo del motor
                (*tmp16) = last_consumption;
                command.crc = generate_8bit_crc((char *)&command, command.len, CRC_PATTERN);
                consumption_alarm = 0;
                // Envio del comando
                send(&command);
            }

            // Enviar aviso de motor apagado
            if (shutdown_alarm == 1)

```

```

    {
        /* Indica al controlador principal que el motor ha sido apagado debido al alto
        consumo. Enviado luego de sucesivos avisos del comando DC_MOTOR_MOTOR_STRESS_ALARM.
        :DATO:
        Numero entero positivo de 16 bits en el rango desde 0x0000 hasta
        0x03FF, que representa el consumo ante el que sono la alarma.
        :RESP:
        -
        */
        command.len = MIN_LENGTH + 2;
        command.to = MAIN_CONTROLLER;
        command.from = THIS_CARD;
        command.cmd = DC_MOTOR_MOTOR_SHUT_DOWN_ALARM;
        // A la posicion 0 dentro de response->data la tomo como signed long *
        tmp16 = (command.data);
        // Le asigno el valor del ultimo consumo del motor
        (*tmp16) = last_consumption;
        command.crc = generate_8bit_crc((char *)&command, command.len, CRC_PATTERN);
        shutdown_alarm = 0;
        // Envio del comando
        send(&command);
    }

    // Protocolo
    runProtocol(&command);
}

return;
}

/* Verifica que el comando sea valido y lo ejecuta */
void doCommand(struct command_t * cmd)
{
    int crc, i, len;

    // Calculo del CRC
    crc = generate_8bit_crc((char *)cmd, cmd->len, CRC_PATTERN);

    // CRC ok?
    if (cmd->crc != crc)
    {
        // Creo respuesta de error
        response.len = MIN_LENGTH + cmd->len + 2 + 1;
        response.to = cmd->from;
        response.from = THIS_CARD;
        response.cmd = COMMON_ERROR;
        response.data[0] = 0x00;
        // Agrego el paquete que contiene el error de CRC
        response.data[1] = cmd->len;
        response.data[2] = cmd->to;
        response.data[3] = cmd->from;
        response.data[4] = cmd->cmd;
        // Campo data
        len = cmd->len - MIN_LENGTH;
        for (i = 0; i < len; i++)
            response.data[5 + i] = (cmd->data)[i];
        // CRC erroneo
        response.data[5 + len] = cmd->crc;
        // CRC esperado
        response.data[5 + len + 1] = crc;
        // CRC de la respuesta
        response.crc = generate_8bit_crc((char *)&response, response.len, CRC_PATTERN);

        crcOK = false;
        return;
    }

    crcOK = true;

    // Minimo todos setean esto
    response.len = MIN_LENGTH;
    response.to = cmd->from & 0x77;
    response.from = THIS_CARD;
    response.cmd = cmd->cmd | 0x80;
}

```

```

switch (cmd->cmd)
{
    // Comandos comunes
    case COMMON_INIT:
        init();
        // Enviar la descripcion de la placa en texto plano
        strcpy(response.data, DESC);
        response.len += strlen(response.data);
    break;
    case COMMON_RESET:
        // Enviar la descripcion de la placa en texto plano
        strcpy(response.data, DESC);
        response.len += strlen(response.data);
        // Reset!
        reset = true;
    break;
    case COMMON_PING:
        // No hace falta hacer mas nada
    break;
    case COMMON_ERROR:
        // Por ahora se ignora el comando
    break;

    /* Comandos especificos */

    case DC_MOTOR_SET_DIRECTION:
        /* Seteo del sentido de giro del motor
        :DATO:
        0x00 para sentido horario o 0x01 para sentido anti-horario.
        :RESP:
        -
        */
        if (((cmd->data)[0] & 0x01) == 0)
        {
            turn = CLOCKWISE;
        } else {
            turn = UNCLOCKWISE;
        }
    break;
    case DC_MOTOR_SET_DC_SPEED:
        /* Seteo de la velocidad del motor en cuentas del encoder por segundo
        :DATO:
        0x00 para sentido horario o 0x01 para sentido anti-horario. Numero
        entero de 16 bits con signo, que representa la velocidad en cuentas
        por segundos.
        :RESP:
        -
        */
        if (((cmd->data)[0] & 0x01) == 0)
        {
            turn = CLOCKWISE;
        } else {
            turn = UNCLOCKWISE;
        }
        // A la posicion 1 dentro de cmd->data la tomo como signed long *
        tmp16 = (cmd->data) + 1;
        // Le asigno el valor de la velocidad ajustada a 1 segundo
        counts_expected = (*tmp16) / INTERVAL_CORRECTION;
        // Habilita el motor
        motor_shutdown = 0;
    break;
    case DC_MOTOR_SET_ENCODER:
        /* Seteo de la cantidad de cuentas historicas del encoder
        :DATO:
        Numero entero de 32 bits con signo, con el valor para setear en el
        historico del encoder.
        :RESP:
        -
        */
        // A la posicion 0 dentro de cmd->data la tomo como signed int32 *
        tmp32 = (cmd->data);
        // Le asigno el valor de las cuentas historicas
        counts_total = (*tmp32);

```

```

break;
case DC_MOTOR_GET_ENCODER:
    /* Obtener la cantidad de cuentas historicas del encoder
    :DATO:
    -
    :RESP:
    Numero entero de 32 bits con signo, que representa el valor historico
    del encoder.
    */
    // A la posicion 0 dentro de response->data la tomo como signed int32 *
    tmp32 = (response.data);
    // Le asigno el valor de las cuentas historicas
    (*tmp32) = counts_total;
    // Corrijo el largo del paquete
    response.len += 4;
break;
case DC_MOTOR_RESET_ENCODER:
    /* Resetear las cuentas historicas a cero
    :DATO:
    -
    :RESP:
    -
    */
    counts_total = 0;
break;
case DC_MOTOR_SET_ENCODER_TO_STOP:
    /* Seteo de cuantas cuentas debe girar hasta detenerse
    :DATO:
    Numero entero de 16 bits con signo, que representa la cantidad de
    cuentas del encoder restantes para que el motor se detenga.
    :RESP:
    -
    */
    // A la posicion 0 dentro de cmd->data la tomo como signed long *
    tmp16 = (cmd->data);
    // Le asigno el valor de la velocidad ajustada a 1 segundo
    counts_to_stop = (*tmp16);
    // Habilito el chequeo de cuentas para detener el motor
    counts_check = 1;
break;
case DC_MOTOR_GET_ENCODER_TO_STOP:
    /* Obtener la cantidad de las cuentas restantes que quedan por
    realizar hasta detenerse.
    :DATO:
    -
    :RESP:
    Numero entero de 16 bits con signo, que representa la cantidad
    de cuentas del encoder restantes para detener el motor.
    */
    // A la posicion 0 dentro de response->data la tomo como signed long *
    tmp16 = (response.data);
    // Le asigno el valor de la velocidad ajustada a 1 segundo
    (*tmp16) = counts_to_stop;
    // Corrijo el largo del paquete
    response.len += 2;
break;
case DC_MOTOR_DONT_STOP:
    /* Deshace los comandos DC_MOTOR_DONT_STOP y DC_MOTOR_GET_ENCODER_TO_STOP,
    deshabilita el conteo de cuentas para frenar y sigue en el estado actual.
    :DATO:
    -
    :RESP:
    -
    */
    counts_check = 0;
break;
case DC_MOTOR_MOTOR_CONSUMPTION:
    /* Numero entero positivo de 16 bits en el rango desde 0x0000 hasta
    0x03FF, que representa el consumo promedio del ultimo segundo.
    :DATO:
    -
    :RESP:
    -
    */

```

```

        // A la posicion 0 dentro de response->data la tomo como signed long *
        tmp16 = (response.data);
        // Le asigno el valor del ultimo consumo del motor
        (*tmp16) = last_consumption;
        // Corrijo el largo del paquete
        response.len += 2;
    break;
    /*case DC_MOTOR_MOTOR_STRESS_ALARM:
    break;
    case DC_MOTOR_MOTOR_SHUT_DOWN_ALARM:
    break;*/
    case DC_MOTOR_GET_DC_SPEED:
        /* Obtiene la velocidad del motor en cuentas del encoder por segundo
        :DATO:
        0x00 para sentido horario o 0x01 para sentido anti-horario. Numero
        entero de 16 bits con signo, que representa la velocidad en cuentas
        por segundos.
        :RESP:
        -
        */
        // Sentido de giro del motor
        if (turn == CLOCKWISE)
        {
            (response.data)[0] = 0x00;
        } else {
            (response.data)[0] = 0x01;
        }
        // A la posicion 1 dentro de response->data la tomo como signed long *
        tmp16 = (response.data) + 1;
        // Le asigno el valor de la velocidad ajustada a 1 segundo
        (*tmp16) = counts_real * INTERVAL_CORRECTION;
        // Corrijo el largo del paquete
        response.len += 2;
    break;

    default:
        response.len++;
        response.cmd = COMMON_ERROR;
        response.data[0] = 0x01; // Comando desconocido
    break;
}

// CRC de la respuesta
response.crc = generate_8bit_crc((char *)&response, response.len, CRC_PATTERN);

return;
}

```

El código incluye al archivo *protocolo.c* que se puede encontrar en la documentación de la placa genérica.