Trabajo práctico final Robot recolector de residuos Placa módulo genérico

25 de marzo de 2010

Resumen

En el presente se establecen las especificaciones para la placa del módulo genérico. Se expone el circuito de la placa, explica funcionamiento y se muestran posibles usos.

Palabras Clave: Robot, residuos, protocolo, serial, rs-232, daisy chain.

1. Introducción

TODO

2. Microcontrolador

El microcontrolador elegido para la placa es el 16F88 de Microchip. Cuenta con una memoria FLASH para 4096 instrucciones de programa, una memoria RAM de 368 bytes y una memoria EEPROM de 256 bytes. En la subsección 2.1 se listan algunos de los principales periféricos incluidos en el microcontrolador. Se utiliza con un cristal externo de 20MHz como clock.

Para la carga y debug del firmware específico para cada placa se utiliza el programador ICD2, como se explica en la sección 9. Cuenta con un reducido set de instrucciones básicas todas con el mismo tiempo de ejecución.

2.1. Periféricos

El microcontrolador 16F88 cuenta con 2 puertos de 8 entradas y salidas cada uno de tipo TTL y CMOS. Cada pin se encuentra multiplexado con uno o más periféricos internos.

2.1.1. Timers

Cuenta con 3 timers o contadores.

El TMR0 es de 8 bits y contiene un preescaler de 8bits, es usado como WDT. También puede ser utilizado como contador externo por el pin RA4.

El TMR1 es de 16 bits y contiene un preescaler de 2
bits. Puede ser utilizado como contador externo por el pi
n RB6 o con un cristal externo conectado a los pines RB6 y RB7.

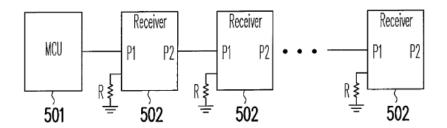


Figura 1: Diagrama general del método daisy chain

El TMR2 es de 8 bits, contiene un preescaler de 2 bits y contiene un postscaler de 4 bits. Es de vital importancia para el módulo de PWM por hardware.

2.1.2. ADC

Cuenta con un conversor analógico digital de 8 o 10 bits multiplexado en 7 canales, 5 canales en el puerto A y 2 en el puerto B. Es posible definir voltajes de referencia mediante ciertos pines o usar valores internos de referencia como Vcc y GND.

2.1.3. PWM

Cuenta con un módulo de generación de un PWM por hardware de 10 bits de resolución con el ciclo y período configurable mediante el TMR2

2.1.4. AUSART

Cuenta con un módulo de UART para comunicación sincrónica o asincrónica utilizado para la implementación del daisy chain por RS-232.

2.1.5. Otros

Para mayor información respecto a los periféricos o configuración del microcontrolador, se recomienda revisar las hojas de datos directo del fabricante.

3. Comunicación

El protocolo de comuncación consta de paquetes que son enviados con un destinatario específico y representa un pedido de información o comando que debe ser ejecutado en destino.

Ver la documentación del protocolo para mayor información.

La comunicación está basada en el método *Daisy chain* (patente US20090316836A1). La cadena se construye con las placas controladoras, las cuales se comunican entre ellas retransmitiendo cada paquete hacia adenlante.

La mayoria de los paquetes o mensajes enviados se originan en el controlador principal que luego recibe una respuesta de confirmación de recepción.

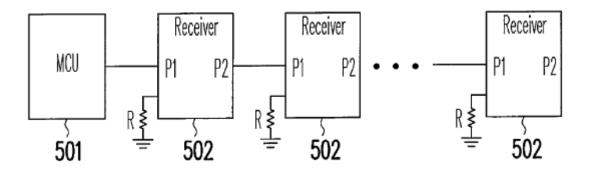


Figura 2: Pinout de los puertos de comuncación de entrada y salida

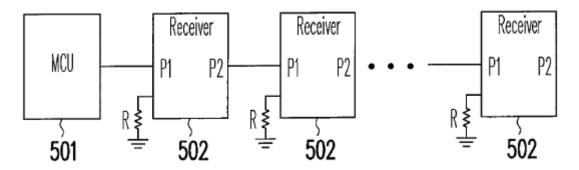


Figura 3: Pinout de la alimentación de la placa

Como parte de la configuración de la placa, existe un switch que determina el tipo de ***eslavon*** de la placa, si es un nodo intermedio o la punta de la cadena.

En la figura 2 se especifica el pinout del puerto de entrada y de salida. También se especifica el conexionado contra el controlador principal.

4. Alimentación

La alimentación principal de la placa es 7 a 20 voltios, con la posibilidad de alimentarla directamente con 5 voltios por uno de los pines del conector, ver figura 3.

5. Configuración

switches, headers de leds y pines

6. Posibles usos

uso de los pines...

7. Esquemátido

esquematico de la placa

8. Circuito

capas del circuito

9. El programador

pines de conexionado, modelo, marca, bla

10. Código básico

codigo minimo para que funcione con el protocolo, includes, etc...