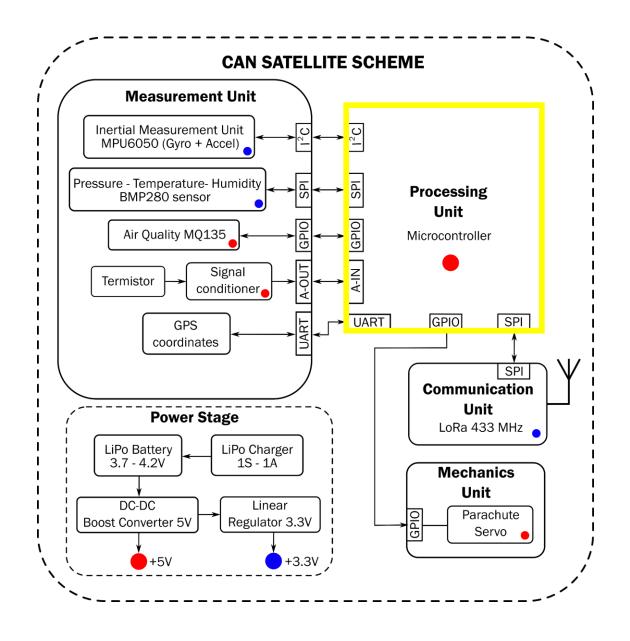


Etapa de medición

Ref.	Función	Rango de medida
MPU6050	Giroscopio	±250 a ±2000 [°/s]
	Acelerómetro	±2 a ±16 [g]
BMP280	Presión barométrica	300 a 1100 hPa
	Temperatura interna*	-40 a 85 °C
	Humedad Relativa**	0 a 100 %RH
MQ135	Benzeno	10 ppm a 300ppm
	NH3	10 ppm a 1000ppm
Termistor 10k	Temperatura externa*	-55 a 125 °C

^{*} El propósito de tener dos mediciones de temperatura es mejorar la precisión y vigilar el calentamiento de los componentes dentro de la lata.

^{**} La medición de humedad está disponible en el sensor BME280. El pinout del sensor BMP280 se conserva.

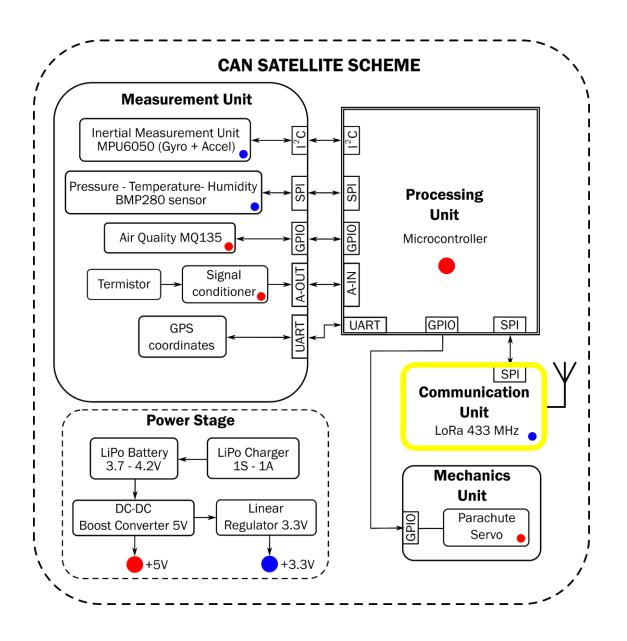


Etapa de procesamiento

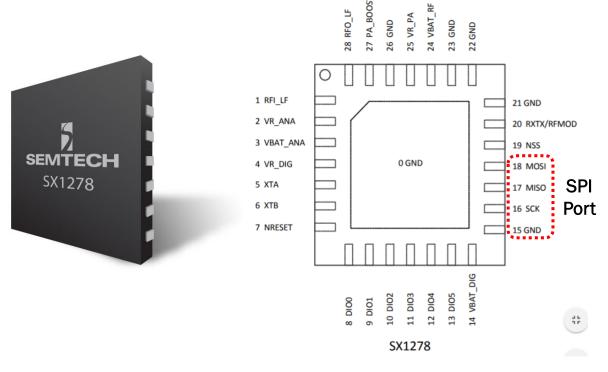


Atmel 328		
Rango Voltaje Nominal	5V	
GPIO pins	14	
PWM	6	
UART	1	
SPI	1	
I2C	1	
Entradas Analógicas	6	
Velocidad [MHz]	16	

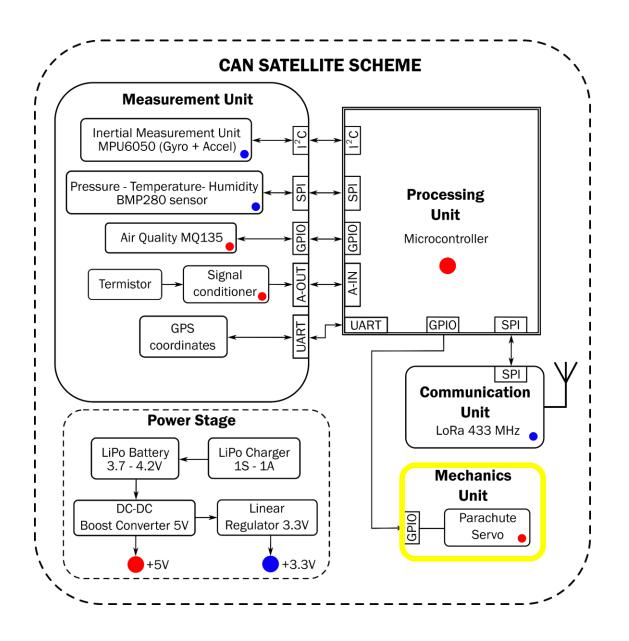
Cualquier microcontrolador de 8-bit, 16-bit y 32-bit funciona para esta aplicación. El costo del dispositivo fue el parámetro para elegirlo entre varios fabricantes (SiliconLabs, Freescale, Texas Instruments)



Etapa de Comunicaciones



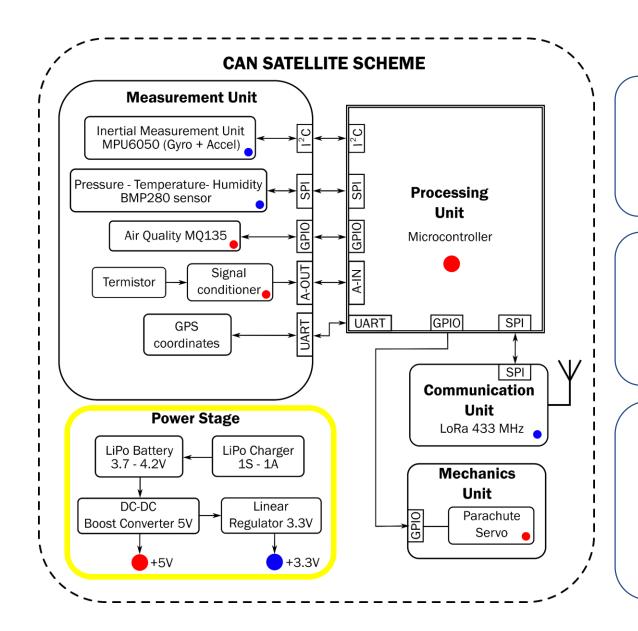
- Modem LoRa de -148 dBm de sensibilidad
- +20dBm 100mW potencia de salida máxima
- Baja corriente de RX a 9.9mA.
- SPI interface.



Etapa Mecánica



- Servomotor alimentado con +5V y controlado a través de un pin GPIO programado como PWM.
- Despliegue controlado del paracaídas.
- No compromete el consumo de potencia del satélite al accionarse sólo cuando es necesario.



Etapa de Potencia

Baterias Recargables



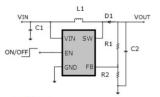
- Capacidad: 500mAh
- Voltaje de salida : 3.7V
- Composición química: lones de litio.

Cargador



- Capacidad de entrega: 1A
- Voltaje de alimentación: de entrega: 4.5V-9V

Elevador de voltaje



- Basado en el IC MT3608 de Aerosemi.
- Voltaje de entrada: 2V a 24V.
- Voltaje de Salida: Hasta 28V.



Interfaz Gráfica Estación en Tierra

