***Requisitos del proyecto***

***Comité de Empresas de Software Embebido de Querétaro***

***CESEQ***

***DIPLOMADO DE SOFTWARE EMBEBIDO***

REVISIÓN (2019/05/02)

**REVISORES:**

Uriostegui, Luis; Pérez, José; Pérez, Adbeel;

Reynoso, Daniel; Zuñiga, Gregorio; Donjuán, Eduardo; Vázquez, Germán; Santa Ana, Rafael;

**Nota:**

Este documento se está actualizando semanalmente, por lo que la última versión está controlada en la siguiente dirección: <https://drive.google.com/drive/u/1/folders/0BydOs3Mey500RjJsV2IxWU1RNUk>

Se deberá enviar un correo a: [faguilar@uteq.edu.mx](mailto:faguilar@uteq.edu.mx) para solicitar acceso a este repositorio.

Table of Contents

[1 ENTREGABLES: 3](#_Toc7699677)

[1.1. Estructura de folders del proyecto 3](#_Toc7699678)

[1.2. Documentación del Proceso de desarrollo de software 3](#_Toc7699679)

[1.3. SW de control para Dispositivo CESEQ-001. 4](#_Toc7699680)

[1.3.1. Descripción del proyecto (Requisitos generales). 4](#_Toc7699681)

[1.3.2. Requerimientos funcionales específicos: 5](#_Toc7699682)

[1.3.2.1. Entradas 5](#_Toc7699683)

[1.3.2.2. Salidas 7](#_Toc7699684)

[1.3.2.3. Control 9](#_Toc7699685)

[1.3.2.4. Sistema Operativo 9](#_Toc7699686)

[1.3.3. Requerimientos no funcionales 10](#_Toc7699687)

[1.3.3.1. Apariencia del display. 10](#_Toc7699688)

[2 INSUMOS: 11](#_Toc7699689)

[3 INFRAESTRUCTURA: 11](#_Toc7699690)

[4 PROCEDIMIENTOS: 11](#_Toc7699691)

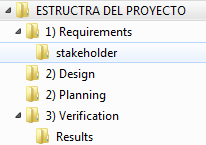
[5 REFERENCIAS BIBLIOGRÁFICAS: 12](#_Toc7699692)

[6 CONTROL DE VERSIÓN DEL DOCUMENTO 12](#_Toc7699693)

# ENTREGABLES:

## Estructura de folders del proyecto

El proyecto deberá mostrar la siguiente estructura:



Figura

Esta estructura puede ser descargada desde:

<https://github.com/adpema79/ceseq_diplomado.git>

## Documentación del Proceso de desarrollo de software

El primer documento en el que se deberá trabajar está localizado en raiz:

<PATH DEL PROYECTO>\Software Development Plan.docx

Este documento, denominado Software Development Plan (SDP), tiene la siguiente estructura, la cual deberá ser seguida:

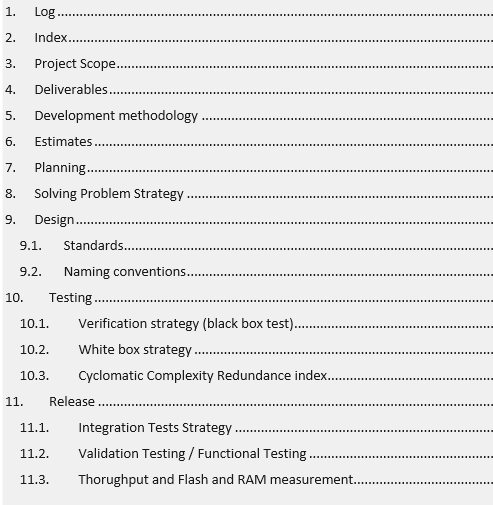


Figura Índice

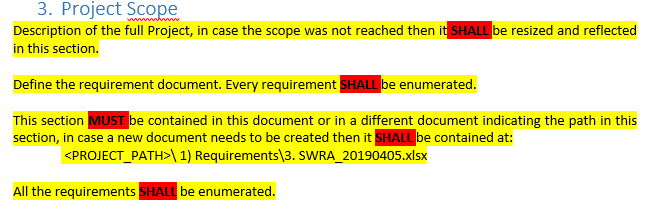
El documento puede estar escrito en inglés o bien en español, en caso de establecer un idioma como predefinido y por cuestiones del proyecto se necesita usar otro idioma, este segundo idioma deberá estar indicado de la siguiente manera “*English text*”.

El SDP es considerado el documento maestro del proyecto y deberá seguirse y cumplirse a cabalidad.

Cada sección contiene:

* **SHALL**. Actividades que deben cumplirse de manera obligatoria
* **COULD/MUST**. Estas actividades deben cumplirse, pero da opciones para su entrega (estas opciones deben ser definidas en el mismo documento)
* **SUGGESTED**. Estas actividades son sugeridas, opcionales, con base a la conveniencia del proyecto.

Ver el ejemplo a continuación:



Figura

## SW de control para Dispositivo CESEQ-001.

El software deberá estar operando de acuerdo a requisitos definidos a continuación.

### Descripción del proyecto (Requisitos generales).

Requisitos de operación del dispositivo CESEQ-C001 y CESEQ-P001

**Definición del problema**.

Controlar la velocidad de un motor de corriente directa mediante la aplicación de una señal cuadrada que varía en su ancho de pulso y cuya frecuencia de trabajo

La frecuencia de trabajo **debe** estar en un rango de f=1KHz a f=10KHz (esta frecuencia puede ser modificada para obtener dentro del rango para mejorar la señal de retroalimentación del motor).

Una vez seleccionada la frecuencia de trabajo (señal del sensor de efecto hall con menor ruido), esta **debe** ser fija, variando únicamente el “*duty cycle*”.

Mediante el uso de un sensor de efecto hall acoplado al rotor del motor se **debe** medir la velocidad del motor el cual proveerá una serie de pulsos cada que se complete una vuelta completa, esta medición.

Así, a mayor velocidad del motor, mayor será el número de pulsos leídos y mientras menor sea la velocidad, menor será el número de pulsos.

El voltaje de alimentación de la tarjeta de potencia **debe** ser de 12 Volts.

El motor **debe** seguir el valor de referencia o “*SetPoint*” (velocidad deseada), el cual estará dado por una entrada de la tarjeta de control.

La pantalla LCD o interfaz gráfica **debe** mostrar la velocidad del motor y SetPoint (ambos en RPM’s); así como el porcentaje de trabajo de la señal cuadrada.

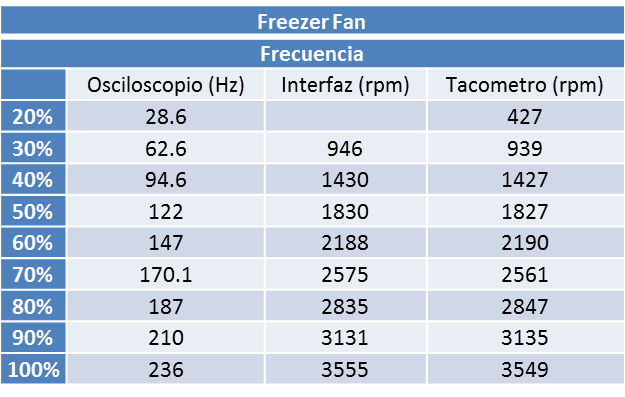
### Requerimientos funcionales específicos:

### Entradas

**Sensor de Efecto Hall**

La salida del sensor es un tren de pulsos de una señal cuadrada de frecuencia variable con voltaje máximo de 13.6 V descrita en la tabla 1.

**Tabla 1 Valores sin carga del motor @13.6V.**



\*Columna 1 corresponde al porcentaje del ciclo de trabajo de una señal PWM cuya frecuencia es de 10Khz a un voltaje de 13.5V.

\*\*Columna 2: Frecuencia de trabajo

\*\*\*Columna 3: Revoluciones por minuto

\*\*\*\*Columna 4: Revoluciones por minuto

Cabe señalar que, los pulsos que se generan no son simétricos. Para medir la velocidad **debe** considerar, el número de pulsos registrados, en el sensor de efecto hall, que ocurrieron en un periodo de 100 ms, promediarse con el de los siguientes 100 ms y, el resultado, será la velocidad mostrada en el display.



Figura señal de salida de sensor de efecto Hall

**Ajuste del valor de referencia o SetPoint mediante potenciómetro.**

El ajuste del potenciómetro **debe** estar dado por:

**Voltaje % PWM Velocidad**

**en el**

**Potenciómetro Promedio**

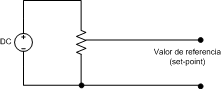
0 V x 0 rpm

1.5V x 1500 rpm

3V x 3000 rpm

3.3V x 3000 rpm

El ajuste del potenciómetro **debe** estar conectado como se muestra en la figura 1.



Figura

Para atenuar el ruido que pueda haber en la resistencia, se **deben** tomar tres muestras con un periodo de 100ms, estas **deben** de ser promediadas y el resultado será el valor del offset.

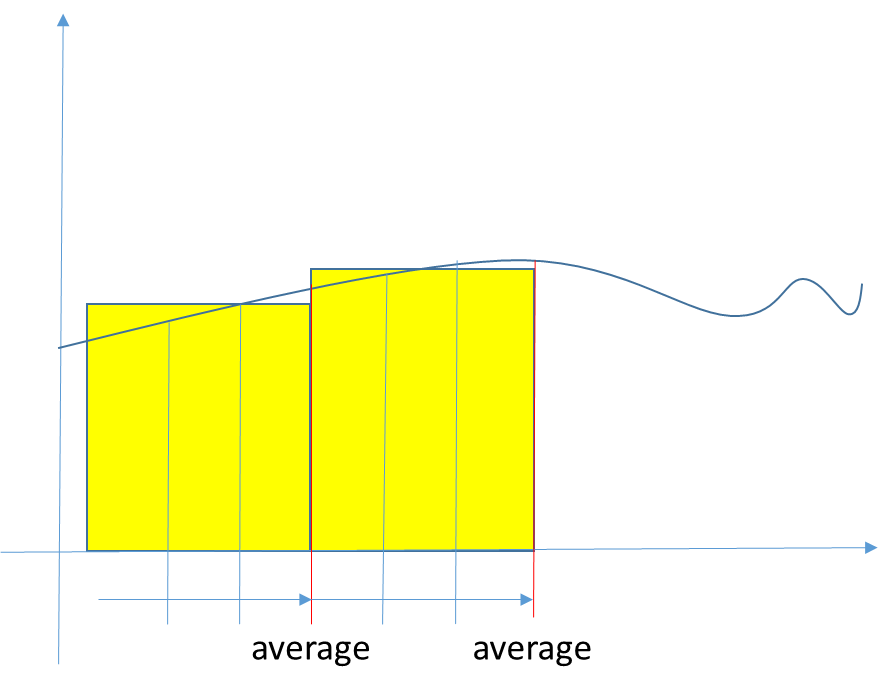


Figura señal de entrada del potenciómetro

**Ajuste del valor de referencia o SetPoint mediante puerto UART.**

El ajuste del potenciómetro **debe** estar dado por:

**Señal de control %PWM Velocidad**

**Promedio**

0x00 x 0 rpm

0x100 x 1500 rpm

0x200 x 3000 rpm

0x255 x 3000 rpm

El protocolo de comunicación en al UART entre la PC y la tarjeta es abierto, pero **debe** estar documentado (sección: diseño) y controlado (github).

El tiempo mínimo entre mensajes de actualización del offset **debe** ser de 200ms.

La velocidad de transmisión de al UART **debe** estar configurada a 115200 bits por segundo.

### Salidas

**Variación de velocidad de ventilador**

Se **debe** considerar que:

* El circuito de potencia **debe** estar alimentado todo el tiempo a 12 volts
* El circuito **debe** proporcionar una salida estandarizada de 3.3V proveniente del sensor de efecto hall.

Se **debe** considerar el siguiente diagrama esquemático del circuito para el diseño de POTENCIA:

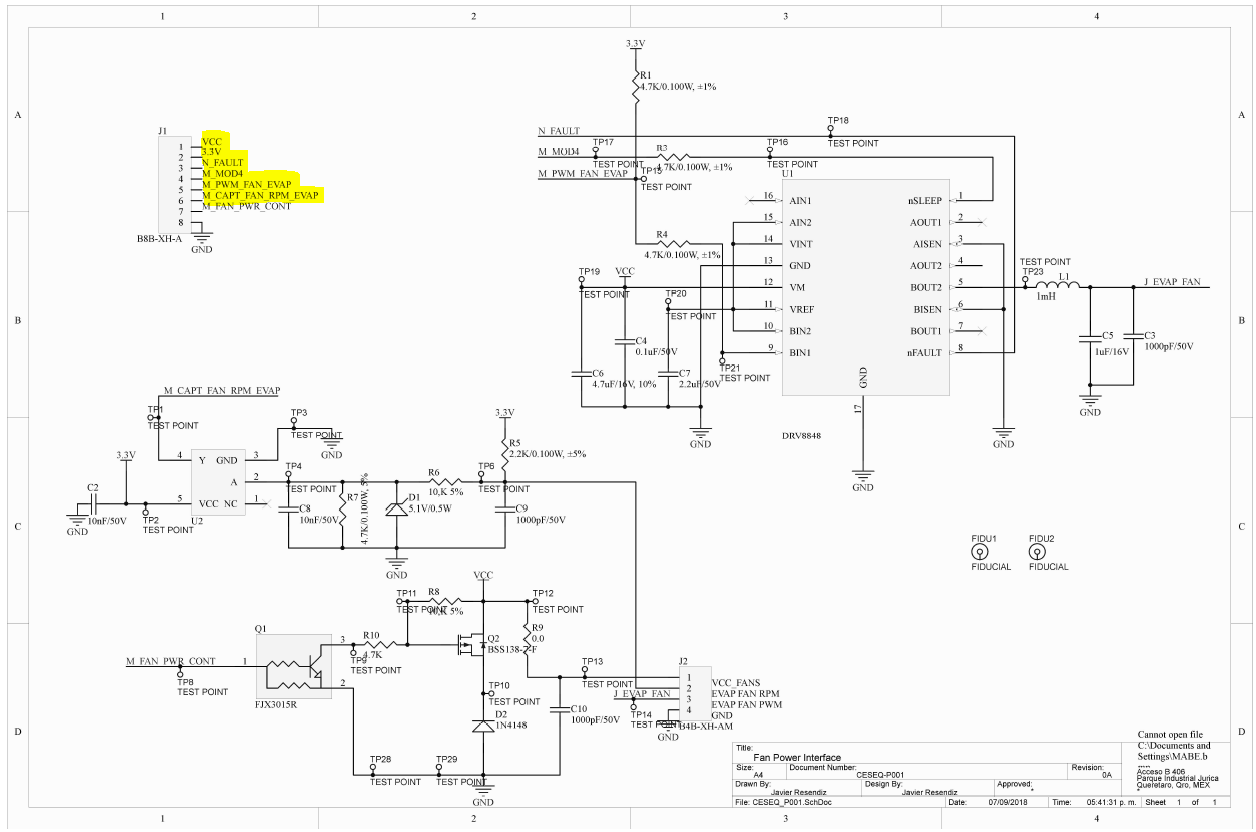


Figura Diagrama esquemático

VCC = 12 Volts

N\_FAULT = *“Error condition to Uc”*

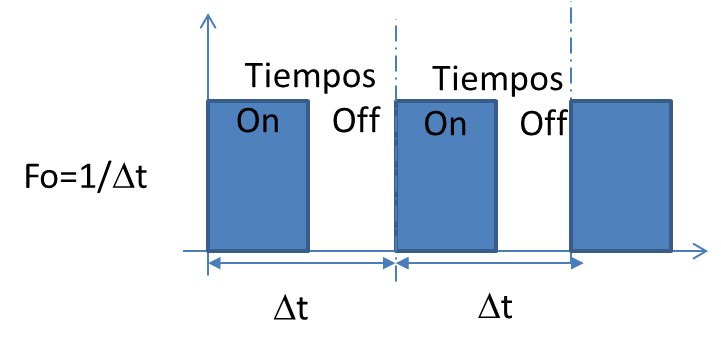
M\_CAPT\_FAN\_RPM\_EVAP = *“Hall sensor condition”*

*M\_FAN\_PWR\_CONT = “Not used”*

**Voltaje de alimentación del motor**

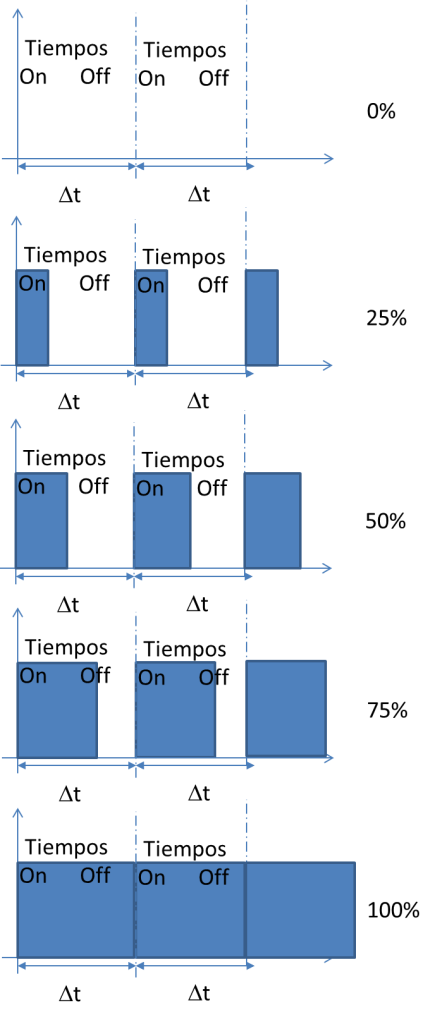
El voltaje de alimentación del motor del ventilador **debe** ser de 12 Vcd.

El tiempo de operación del motor **debe** determinarse basado en el tiempo de operación de la salida BOUT1, entre On/Off, a un periodo constante Δt, como se muestra en la figura 4:



Figura

Así, al variar el tiempo de encendido On, se **debe** variar la velocidad del motor. El cambio en el tiempo On puede ir desde 0%, 25%… al 100%, dependiendo del ajuste del “*set-point*”. Ver figura 9:



Figura

Este porcentaje de operación deberá ser indicado en la pantalla del display de la siguiente forma:

**Nombre del proyecto:** Control Vel. Motor CD

**Duty cycle:**  XXX %

**Speed:** XXXX RPM

**SW Versión:** X.X

**HW Versión:** CESEQ-C001 / CESEQ-P001

**Programadores:** Apellido1, Nombre1

Apellido2, Nombre2

### Control

El control puede ser de tipo:

1. Proporcional
2. Proporcional-Integral
3. Proporcional-Integral-Derivativo
4. Redes neuronales
5. Lógica difusa
6. Variables de estado
7. Algoritmos genéticos
8. Etc.

Los tiempos definidos para ejercer la acción de control **deben** de realizarse cada 100 ms.

### Sistema Operativo

El sistema **debe** contar con un sistema operativo. Este OS está abierto a las siguientes opciones:

1. Máquina de estado. Deberán definir:
   * Estados
   * Eventos
2. Calendarizador (scheduler)
   * Tareas
   * Máquinas de estado (si aplica)
3. Sistema Operativo (Renesas Operative System)
   * RTOS (preemptive/non-preemptive)
     + Tareas
     + Eventos
     + Máquinas de estado (si aplica)
     + Semáforos.
     + Display handler
4. Otro
   * Especificar.

**Configuraciones al Inicializar el sistema operativo.**

Durante el proceso de la inicialización del sistema operativo **debe** considerar la configuración de los siguientes registros:

1. Memoria *EEPROM*.
2. Temporizador por interrupción cada XXms (definido por el usuario).
3. Convertidores analógicos digitales
4. Modulares de ancho de pulso
5. Puertos digitales.
6. *Watchdog timer*
7. *Input capture.*
8. Pantalla *LCD*

**Tareas del sistema operativo**

El sistema **debe** considerar las siguientes tareas:

1. Puertos
   * Entradas-salidas digitales.
   * Convertidores analógicos digitales.
   * Modulación de ancho de pulso PWM.
   * Puerto SPI.
2. Control.
   * (ver sección de Control)
3. Diagnósticos.
   * Modo estático.
     + Detección de corto a batería.
   * Modo dinámico.
     + Detección de corto a tierra.
4. Actualización de la pantalla LCD.
5. Grabar valores en EEPROM.
   * Diagnóstico de cortos.
   * Controles digitales.

**Análisis de *throughput y* Balanceo de tareas**

Las tareas **deben** ser ejecutadas en un tiempo denominado ciclo de operación TIC’s que corresponde a x mS. Todas las operaciones deberán desarrollarse en ese periodo.

Las tareas **deben** ser monitoreadas con una resolución de al menos 10x TIC’s. Además, **deben** ser almacenadas en variables de tipo entero.

El criterio de rediseño **debe** ser: si el Throughput es mayor al 70% del uso del CPU. Será necesario dividir estados/tareas/subrutinas, para alcanzar el throughput propuesto.

**Diagnósticos**

El sistema **debe** detectar:

A) Cortos en la etapa de Potencia.

B) Corrupción de memoria

D) Motor atascado.

E) Error en la comunicación con el display.

**Análisis de la complejidad ciclomática**

Revisión de la Complejidad a través de la CCCC, la cual **debe** ser <19.

### Requerimientos no funcionales

Los requerimientos no funcionales que deben estar comprendidos en el documento SDP son los siguientes:

### Apariencia del display.

El display **debe** tener las siguientes características:

* + - 1. Contraste adecuado
      2. Buena iluminación
      3. Uso de la tipografía claro y legible.
      4. Velocidad de refrescado adecuado para evitar ver “*glitches*” o transiciones.

# INSUMOS:

El proyecto **debe** contar con:

1. Tarjeta YSSKS7G2E30 de RENESAS para control
2. Display: 320X240, 2.4’’
3. Dispositivo CESEQ\_P001 como dispositivo de potencia
4. Dispositivo CESEQ\_C001 como planta o dispositivo a controlar

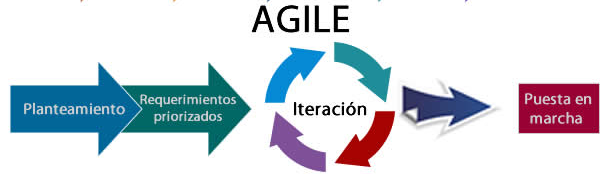
# INFRAESTRUCTURA:

Cada equipo **debe** contar con:

1. Infraestructura
   * Mesa de trabajo,
   * Infraestructura de Red alámbrica o wifi.
   * PC con conectividad
2. Hardware
   * Osciloscopio,
   * Multímetro,
   * Fuente de alimentación,
   * Generador de funciones,
   * Tacómetro.
3. Software:
   * *Renesas e2Studio IDE* (*Eclipse Based*),
   * Compilador GCCARM.
   * GIT.
   * Microsoft Office.

# PROCEDIMIENTOS:

* 1. Se debe utilizar una Metodología Agyle, preferiblemente SCRUM.



**Figura 6**

* 1. Se **debe** controlar los requisitos, documentos y código generado:
* Requisitos.
* Versiones de software y liberaciones.
  1. Se **debe** considerar un el diseño de un código reusable Código:

1. Modular.
2. Reutilizable.
3. Mantenible.
4. Basado en pruebas.

# REFERENCIAS BIBLIOGRÁFICAS:

NA.

# CONTROL DE VERSIÓN DEL DOCUMENTO

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **No. Rev** | **Descripción del cambio** | **Autor** | **Fecha** |
| 8 | 1. Se detalló cada uno d elso requisitos    * Palabra clave **debe**.    * Se eliminaron requisitos específicos del display    * Se agregaron requisitso de las señales de entrada y salida.    * Se eliminó secciones que ya están contenidas en el SDP. | Adbeel Pérez | 20190502 |
| 7 | 1. Se modificó el modelo de la tarjeta de control. 2. Se modificó la sección 1.1 en el punto de Aplicación de Estándares de codificación y convenciones. 3. Se agregó el punto   1.2.3.2 Apariencia del display   1. Se modificó el punto 1.2.2.4 en la sección de diagnósticos | Eduardo Donjuán  Luis Urióstegui  José Rodríguez  Adbeel Pérez  Rafael Santa Ana  Germán Vázquez | 20171031 |
| 6 | 1. Se modificaron la sección de documentación del proceso de desarrollo de sw. 2. Captura del tren de pulsos del sensor de efecto hall. 3. Variación de velocidad de ventilador. | Adbeel Pérez  Eduardo Donjuan | 20171024 |
| 5 | 1. Se modificó formato general 2. Se agregó control 3. Sistema operativo    * Inicialización    * Tareas | Luis Uriostegui  Adbeel Perez | 20171007 |
| 4 | 1. Se creó tabla de contenidos 2. Se agrega tabla de datos del ventilador 3. Se agregó descripción del circuito potencia del ventilador. | Luis Urisotegui  Adbeel Perez | 20171004 |
| 3 | Se modificó   1. Planeación  * Diseño arquitectura de SW * Prueba de Software  1. Insumos 2. Infraestructura | Adbeel A. Pérez  Jose S. Pérez  Luis H. Urióstegui | 20170926 |
| 2 | Se modificaron los siguientes puntos:   1. Documento SDP → se definieron más temas y se reorganizaron 2. se restructiraron los procedimientos. | Adbeel A. Pérez | 20170922 |
| 1 | Revisión inicial | CESEQ, comité técnico | 20170919 |