Carpeta de comunicación de avances en el variador

Hasta la fecha de hoy 9/5 logramos estos avances en los variadores:

* Identificamos que variador no funcionaba y lo descartamos.
* Conseguimos un patrocinador que nos proporcione un variador para reemplazar al inoperante.
* Nos familiarizamos con el uso del variador y sus parámetros.
* Realizamos curvas de aceleración y desaceleración mediante parámetros.
* Desinstalamos ambos motores de la cabina y los probamos con el variador, con un correcto funcionamiento de las dos partes.
* Instalamos nuevamente el motor del pitch a la cadena que conecta la caja reductora al eje e hicimos que el variador mueva la C de la cabina, con éxito.
* Probamos el control por borneras y mediante las entradas digitales conectadas switches pudimos controlar el encendido, cambio de sentido y una detención de emergencia del motor.

Hasta la fecha de hoy 28/5 los avances fueron:

* Probamos utilizar el protocolo modbus con 485.
* Llego el conversor de TTL a 485 y lo probamos con una ESP32.
* No logramos que haya una comunicación entre el variador GTAKE y el microcontrolador, ya que no teníamos el mapeo de modbus del variador.
* Hablamos con un trabajador de servicio técnico de GTAKE para preguntarle sobre el mapeo de modbus de nuestro variador y no nos supieron responder, nos dijieron que iban a consultar con los proveedores de china y nos iban a dar una respuesta en un largo plazo de tiempo.
* Se nos ocurrió cambiar el modo de comunicación y en vez de usar 485 utilizar PWM con las entradas analógicas, al menos en el variador GTAKE porque en el DANFOSS creemos que no vamos a tener problemas.

Hasta la fecha de hoy 17/06 los avances fueron:

* Logramos descargar el software de Danfoss para parametrizar desde el mismo.
* Conseguimos las licencias para poder utilizar el software profesionalmente.
* Parametrizamos el variador mediante el software nuevo.
* Logramos movilizar la estructura con los variadores recibiendo ordenes un microcontrolador.
* Probamos conectar el sensor MPU a la estructura para medir su ángulo y controlar la posición con los variadores mediante código.