

LuaBot

Plataforma de Programación Orientada a la Robótica y Domótica

March 20, 2016

LuaBot (Nombre provisional) es una plataforma que puede ser usada en robótica, domótica u otros fines donde sea necesario automatizar un proceso y pueda intervenir la electrónica.

Consta tanto de un hardware y un software, ambos de tipo *open source*¹.

LuaBot es pensado como una herramienta que facilita la programación de tareas que necesiten ser automatizadas y/o tele-operadas incorporando elementos básicos para tal fin, además, evita al usuario final la engorrosa tarea de aprender un lenguaje de programación, haciendo que éste se ocupe principalmente del algoritmo a desarrollar.

1 Estado del Arte

1.1 Hardware

1.1.1 Microcontroladores

Los microcontroladores son computadoras en sí, eso se debe a que están constituidas por partes que tiene un computador de propósito general (portátil o computador de mesa) como lo es una unidad de procesamiento central (CPU), memoria principal (RAM) memoria secundaria (ROM), y periféricos, sin embargo, se diferencian de ellos por su arquitectura.

Y al mencionar la arquitectura se debe saber también que existen dos grandes tipos de tecnologías²: En primer lugar la Von Neumann la cual es muy usada por computadoras personales; en esta, la filosofía es usar un solo bus de direccionamiento de información solo que multiplexado, hacer uso de ésta arquitectura minimiza los costos de desarrollo, ya que usa menos elementos pero au-

¹Así se le conoce al hardware y software desarrollado y distribuido libremente. Para conocer más, puede visitar los siguientes enlaces: <http://www.oshwa.org/definition/spanish/>, <https://opensource.org/osd> y <http://www.gnu.org/philosophy/free-software-for-freedom.es.html>

²Una información más precisa la puede obtener del libro Sistema de Procesamiento Digital

menta el tiempo de ejecución de procesos. En segundo lugar está la tecnología Harvard que a diferencia de la primera tiene buses independientes para la memoria principal como para la memoria secundaria (memoria de programa). A pesar de que la tecnología Harvard usa más elementos que aumentan los costos de desarrollo puede hacer tareas con mayor velocidad a comparación de la Von Neuman. Esto hace que existan computadoras de propósito general (hacen muchas tareas) y otras de propósito específico (como los microcontroladores), aunque con el tiempo la tecnología a logrado que se optimice el espacio del dado del semiconductor, haciendo que éste paradigma desaparezca.

Los microcontroladores en general, se desarrollan con la tecnología Harvard ya que no requieren de tanta memoria o procesos complicados, pero si atender tareas de tiempo real, cosa que un computador personal no puede hacer en general.

Existen diferentes empresas populares que se encargan de producir familias de microcontroladores las cuales se diferencian por arquitecturas en el tamaño del bus, capacidad de memoria (RAM, ROM), velocidad, prestaciones en sus periféricos³ entre otros. Pero hablar de las características de las familias que construye cada empresa está fuera del alcance de este documento, sin embargo, a lo largo de la evolución de ésta tecnología las empresas han marcado su modo de operación.

Para facilitar la comprensión, se mencionará tres grandes empresas: Microchip, Atmel y Freescale (antes Motorola).

Microchip Es muy popular en el mercado de los microcontroladores con sus PIC⁴, en las comunidades educativas es uno de los más usados⁵, inclusive en Colombia hace unos 12 años cuando se hablaba de microcontroladores no se mencionaban así, sino se denominaban simplemente PIC's (La mayoría de estudiantes no tenían idea que PIC solo se trataba de una familia de microcontroladores). Ésto era debido a que Microchip (como lo hace Windows) domina tal mercado.

Las comunidades de desarrollo de software centraron sus esfuerzos en crear aplicaciones que compilaran programas escritos en C⁶ como es el caso de CCS creado para el año de 1992. Para quien quería hacer uso de tal recurso debía pagar una licencia y quienes no pudiesen pagar tal licencia podían hacer uso de un lenguaje de programación denominado ASSEMBLER⁷. Con el surgimiento

³En el libro: Microcontroladores: fundamentos y aplicaciones con PIC se hace referencia al uso de periféricos, pero señala que éstos son externos, cosa que no es precisa, un periférico también puede estar introducido en el encapsulado del microcontrolador, como es el caso de los convertidores A/D o los PWM.

⁴PICmicro usado como controlador interfaz periférico

⁵La plataforma *Pinguino* <http://www.pinguino.cc/> se desarrolló bajo PIC y lo que la hace atractiva para la mayoría es la capacidad de emulación del comportamiento del Arduino, pues usa la mayoría de instrucciones, así, si se sabe programar en Arduino, se puede programar para *Pinguino*.

⁶C es un lenguaje de programación de medio nivel (antes denominado de alto nivel)

⁷El lenguaje Assemble o ensamblador es un lenguaje de bajo nivel, eso quiere decir que está más cerca de la máquina que del ser humano.

de otras empresas que no privatizaban las herramientas de compilación usuarios esporádicamente migraron a otras plataformas, Microchip jactado por su superioridad se ha resistido a brindar herramientas libres potentes (aunque ya entrega unas con limitaciones), sin embargo, en la actualidad otras empresas han demostrado tener microcontroladores superiores a los ofrecidos por microchip.

ATMEL Ha demostrado ser superior a Microchip con sus microcontroladores AVR⁸ y ARM⁹ con sus bajos costos, potentes periféricos embebidos y rendimiento superior. Tal es así que el éxito de Arduino no se basa en la plataforma como tal, sino en haber adoptado los AVR como su cerebro, sin embargo, se debe recordar que son arquitecturas de 8 bit no de 32 bits¹⁰ como los ARM. Al éxito del hardware de Atmel hay que agregar que ofrece gratuitamente un software de programación que optimiza los recursos de los microcontroladores denominado *Atmel Studio*¹¹.

FreeScale Para microcontroladores, freescale maneja arquitecturas de 8 y 32 bits, pero la intención de mencionar a freescale es debido a su patente, freescale anunció hace un par de años la creación de microcontroladores a velocidades de operación de 120 MHz¹², de tamaños diminutos de aproximadamente 1.9x2 milímetros y otras características que se escapan de comparación por desconocimiento, aún así FreeScale promete mucho.

1.1.2 Sistema embebidos

Para hablar de sistemas embebidos es difícil globalizar pues un sistema embebido puede ser desde una calculadora, un celular o hasta el mismo microcontrolador, aún así, para contextualizar se mencionarán algunos ejemplos populares de sistemas embebidos.

Raspberry pi

1.2 Software

1.2.1 Lenguajes De Programación

⁸ Así como los PIC's los AVR son de 8 bits de tamaño de bus, sin embargo, solo por mostrar una diferencia olgada mientras que microchip solo tiene un registro de trabajo AVR tiene 32.

⁹ Son excepcionalmente poderosos para tareas de tiempo real con sus arquitecturas de 32 bits a comparación de las de 8 bits, para dar un ejemplo de su aplicación los procesadores de éstos microcontroladores son usados en la mayoría de celulares.

¹⁰ Si el tamaño del bus es mayor, corresponderá a hacer más tareas en paralelo, aumentando su velocidad de ejecución

¹¹ <http://www.atmel.com/Microsite/atmel-studio/>

¹² Son muy superiores si los comparamos con las velocidades de operaciones comunes de microchip de 8 a 20 MHz.

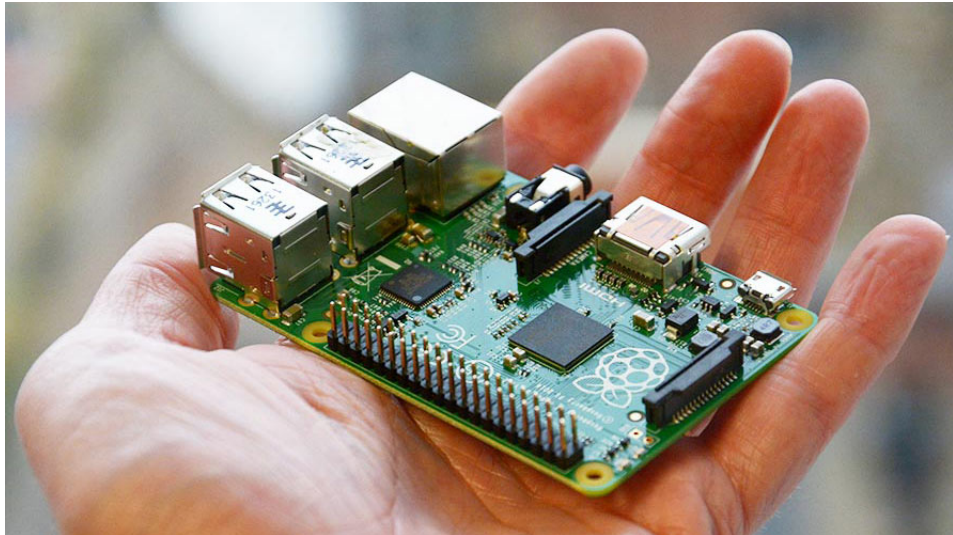


Figure 1: Computador A de 1.2GHz 64-bit quad-core ARMv8 CPU, 1G de RAM, wifi, bluetho ... en la palma de la mano.