

CARRERA DE ESPECIALIZACIÓN EN SISTEMAS EMBEBIDOS

MEMORIA DEL TRABAJO FINAL

Equipo Dip Coater para la creación de películas delgadas

Autor:
Ing. Martin Abel Gambarotta

Director:
Dr. Gastón Corthey (CONICET)

Jurados:
Alejandro Permingeat (FIUBA, DETECAP)
Diego Fernández (UBA)
Julián Iglesias (UTN)

*Este trabajo fue realizado en la Ciudad de General San Martín, Buenos Aires,
entre marzo de 2020 y abril de 2022.*

Resumen

La presente memoria describe el desarrollo y la implementación de un equipo dip coater utilizado en la fabricación de películas delgadas en el campo de estudio de las nanociencias. Se abarcarán aspectos de software, hardware y también de diseño y fabricación mecánica.

El equipo que surge de este proyecto será comercializado por TECSCI S.A.S en el transcurso del año 2022. Todo el material relacionado estará disponible ya que la empresa adhiere a los principios del software y hardware libre.

Índice general

| | |
|--|-----------|
| Resumen | I |
| 1. Introducción general | 1 |
| 1.1. Contexto | 1 |
| 1.2. Técnicas de dip coating | 2 |
| 1.3. Dip coaters en el mercado | 3 |
| 1.4. Objetivos y alcance | 5 |
| 1.4.1. Objetivos | 5 |
| 1.4.2. Alcance | 5 |
| 2. Introducción específica | 7 |
| 2.1. Movimientos controlados | 7 |
| 2.1.1. Estudio preliminar | 7 |
| 2.1.2. Circuitos Integrados Trinamic | 8 |
| 2.1.3. Driver TMC5130 | 9 |
| 2.2. Interfaz de usuario | 11 |
| 2.3. Equipo propuesto | 11 |
| 2.3.1. Componentes electrónicos | 11 |
| 2.3.2. Componentes mecánicos | 13 |
| 3. Diseño e Implementación | 15 |
| 3.1. Hardware | 15 |
| 3.1.1. Diseño y fabricación | 16 |
| 3.2. Firmware | 16 |
| 3.2.1. Capas de abstracción | 16 |
| 3.2.2. Framework de trabajo | 16 |
| 3.2.3. Módulos principales | 16 |
| 3.3. Estructura mecánica | 16 |
| 3.3.1. Modelos 3D | 16 |
| 3.3.2. Fabricación de piezas personalizadas a través de mecanizado CNC | 16 |
| 4. Ensayos y resultados | 17 |
| 4.1. Pruebas funcionales de hardware y rediseño | 17 |
| 4.1.1. Comunicación con periféricos | 17 |
| 4.1.2. Ensayo de funcionamiento continuo | 17 |
| 4.2. Pruebas funcionales firmware y rediseño | 17 |
| 4.2.1. Tiempo de ejecución de programas | 17 |
| 4.3. Calibración mecánica del equipo | 17 |
| 4.4. Pruebas de campo con personal capacitado | 17 |
| 5. Conclusiones | 19 |
| 5.1. Resultados obtenidos | 19 |

| | |
|-------------------------------|-----------|
| 5.2. Próximos pasos | 19 |
| Bibliografía | 21 |

Índice de figuras

| | | |
|------|---|----|
| 1.1. | Centro Tecnológico FUNINTEC. | 2 |
| 1.2. | Proceso completo desarrollado por el equipo. | 2 |
| 1.3. | Films de dioxido de titanio TiO ₂ ¹ | 3 |
| 1.4. | Equipo de la empresa Kibron. | 3 |
| 1.5. | Equipos de la empresa Biolin Scientific. | 4 |
| 1.6. | Equipo de la empresa Bungard. | 4 |
| 2.1. | Espesor vs velocidad. Imagen tomada de [11]. | 8 |
| 2.2. | Placa de desarrollo Startrampe + placa de evaluación TMC5130. | 9 |
| 2.3. | Diagrama en bloques TMC5130. | 9 |
| 2.4. | Función stallGuard2. | 10 |
| 2.5. | Función coolStep. | 11 |
| 2.6. | Esquema propuesto. | 12 |
| 2.7. | Guía Lineal IGUS. | 13 |
| 3.1. | Modelo 3D Kicad. | 15 |
| 3.2. | Placa fabricada MAYER SRL. | 16 |

Índice de tablas

| | |
|--|----|
| 1.1. Dip coaters en el mercado | 4 |
| 2.1. Comparación Stone | 12 |

Dedicado a mis padres!

Capítulo 1

Introducción general

En este capítulo se explica brevemente el marco en el cual se desarrolló el trabajo y se dan las primeras definiciones sobre el equipo construido.

1.1. Contexto

El trabajo consistió en la construcción de un equipo comercial *dip coater*. El trabajo se desarrolló en el marco de la fundación de la empresa TECSCI (*Technology for Science*).

La empresa tiene como visión ser referente internacional en el desarrollo de equipamiento científico y como misión pretende fabricar productos innovadores de alta calidad. Espera poder dar respuesta a las demandas de laboratorios de investigación, universidades y empresas de base tecnológica nacionales e internacionales.

Como valor agregado destacamos que la empresa adhiere a la filosofía del software y hardware libre [1], por lo tanto, el lector podrá acceder a todo el código fuente del firmware [2] y también a los archivos de diseño y fabricación del circuito impreso [3] necesarios para replicar, reparar o adaptar a sus necesidades el equipo.

Las soluciones que propone se orientan a dar respuesta a las problemáticas que se comparten tanto en el mercado local como en el internacional:

- Elevado precio del equipamiento científico y mantenimiento.
- Contratación exclusiva de servicio técnico asociado al fabricante.
- Soluciones de software y hardware cerradas que no permiten la adaptación del instrumental a experimentos científicos personalizados.

La empresa está incubada en FUNINTEC (Fundación Unsam Innovación y Tecnología) y sus instalaciones se encuentran dentro del Campus Miguelete en la UNSAM (Universidad Nacional de San Martín).

El impacto de esta incubación es positivo, ya que brinda herramientas para poder llevar a cabo los trabajos mecánicos necesarios para la fabricación del equipo. En la figura 1.1 podemos ver el taller mecánico donde se pueden fabricar todo tipo de piezas a través del mecanizado CNC (*computer numerical control*), necesarias en una etapa de prototipado y también con la posibilidad de poder escalarlo hacia una etapa de producción.



FIGURA 1.1. Centro Tecnológico FUNINTEC.

La empresa también cuenta con un laboratorio de electrónica con equipos para diseño y prototipado electrónico.

1.2. Técnicas de dip coating

En los laboratorios de investigación aplicados en nanotecnologías existen diferentes equipos para la fabricación de películas delgadas o *thin films* que consisten en capas de material de espesores variables, que comúnmente van desde las centenas de nanómetros hasta las decenas de micrómetros y se depositan sobre diferentes superficies.

Dip Coating es una técnica que se emplea tanto en áreas de I+D (investigación y desarrollo) en la industria, como en la investigación científica en el campo de las nanociencias, se basa en la inmersión y extracción controlada de un sustrato en una solución química bajo estudio. En la figura 1.2 se observa una ejecución completa del movimiento desarrollado por el equipo.

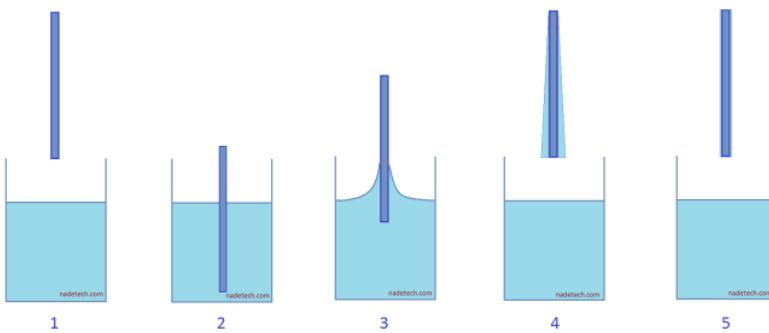
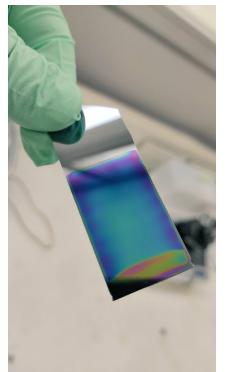


FIGURA 1.2. Proceso completo desarrollado por el equipo.

La principal característica del equipo es darle al usuario la posibilidad de controlar la velocidad y aceleración de inmersión de la muestra, el tiempo de espera que la muestra queda sumergida y la extracción, teniendo la posibilidad de repetir el ciclo según se desee.

Como ejemplo de los resultados que se obtienen aplicando esta técnica podemos observar films de dioxido de titanio TiO_2 en la figura 1.3. En la imagen A el film se preparó sobre un wafer de silicio y en la imagen B sobre un portaobjeto de vidrio.



(A) Film sobre wafer de silicio.



(B) Film sobre portaobjeto.

FIGURA 1.3. Films de dioxido de titanio TiO₂¹.

Cabe destacar que los espesores logrados en este experimento fueron entre 180 nm y 200 nm y la velocidad de inmersión y extracción de los sustratos de 180 mm/min.

Luego de un proceso dip coating, dependiendo del tipo de muestra que se genere, es necesario realizar tratamientos térmicos para finalizar el proceso, que se realizan con otro tipo de equipos y por lo tanto no serán parte de esta memoria.

1.3. Dip coaters en el mercado

Existen diferentes fabricantes a nivel internacional que comercializan este tipo de equipos pero ninguno a nivel local. Se presentan a continuación algunos equipos de diferentes fabricantes.

Podemos observar en la figura 1.4 el equipo de la empresa Kibron [4].



FIGURA 1.4. Equipo de la empresa Kibron.

En la figura 1.5 podemos ver los equipos de la empresa Biolin Scientific [5], un equipo simple y otro con mayor funcionalidad. Si bien ambos controlan con exactitud la velocidad de inmersión y extracción, el último agrega una funcionalidad extra, que a través de una rotación en la base da la posibilidad de cambiar de manera automática y secuencial las soluciones donde se realizan las inmersiones. Ambos equipos necesitan estar conectados a una computadora corriendo un software para poder ser accionados.

¹Imagen tomada en los laboratorios del Instituto de Nanosistemas de la Unsam



(A) Equipo simple.

(B) Equipo avanzado.

FIGURA 1.5. Equipos de la empresa Biolin Scientific.

Por último presentamos el equipo de la empresa Bungard [6], que puede observarse en la figura 1.6. Este equipo a diferencia de los otros cuenta con un display LCD y botonera, que permite al usuario realizar una configuración a pie de máquina.



FIGURA 1.6. Equipo de la empresa Bungard.

A continuación se presenta la tabla 1.1 en donde se comparan las especificaciones técnicas que los caracterizan.

TABLA 1.1. Especificaciones técnicas de otros equipos

| Equipo | Recorrido | Velocidad (mm/min) | Acel (m/min ²) | Interface |
|----------------------|-----------|--------------------|----------------------------|-----------------|
| Bio Single Vessel M | 300 mm | 1 - 1000 | no | pc |
| Bio Multiplie Vessel | 70 mm | 0.1 - 108 | no | pc |
| Kibron LayerX | 134 mm | 0.06 - 300 | no | pc |
| Bungard | 600 mm | 30 - 10000 | no | display/botones |
| Ossila [7] | 100 mm | 0.6 - 3000 | no | pc |
| Holmarc [8] | 100 mm | 1.08 - 540 | no | pc |

Podemos entonces extraer algunas conclusiones, ninguno de los equipos permite al usuario tener control sobre la aceleración en los movimientos de inmersión y extracción de muestra, la mayoría de los equipos depende de una comunicación USB-SERIAL con una computadora para poder ser ejecutados, ninguna de las empresas adhiere a los principios del software y hardware libre.

1.4. Objetivos y alcance

1.4.1. Objetivos

El objetivo de este trabajo fue diseñar y fabricar el primer equipo comercial de la empresa TECSCI, con la perspectiva a futuro de ampliar la gama ofrecida de equipos de laboratorio para la investigación científica.

También es parte de los objetivos fundamentales que el equipo desarrollado incorpore mejoras respecto a sus competidores. Se planteará en los siguientes capítulos un estudio sobre el control de movimientos elegido y se presentará un sistema moderno de configuración de equipo.

1.4.2. Alcance

El presente trabajo incluye la presentación de un equipo comercial dip coater.

Abarcó los siguientes puntos:

- Desarrollo de firmware que contemple la comunicación con driver TMC5130 [9].
- Diseño del hardware con software de diseño KICAD [10].
- Fabricación del PCB y montaje de componentes electrónicos.
- Diseño y fabricación de partes mecánicas soporte del equipo a través de mecanizado CNC.
- Incorporación de pantalla táctil para configuración y uso del equipo.

El trabajo no incluyó:

- Desarrollo de hardware con fuente de alimentación incorporada.
- Programación de interfaz gráfica con software de diseño HMI y módulo de software asociado.
- Control del entorno con registro de humedad, temperatura y cámara de humedad.

Capítulo 2

Introducción específica

En el presente capítulo se introducen los módulos principales del equipo dip coater fabricado.

2.1. Movimientos controlados

2.1.1. Estudio preliminar

Para entender la relación entre la velocidad de extracción y el espesor de material depositado se tuvo en consideración la siguiente publicación [11], que describe la técnica dip coating como un proceso dinámico complejo difícil de modelar, debido a los gradientes de concentración y viscosidad generados por evaporación de la solución.

La publicación se basa entonces en un estudio semi-experimental sobre varias soluciones químicas para predecir el espesor final de la película. Tiene en cuenta dos modelos matemáticos, un modelo de capilaridad asociado a extracciones en velocidades bajas y otro modelo de evaporación asociado a velocidades altas.

Se observa en la figura 2.1 la variación de los espesores fabricados respecto a la velocidad utilizada, también se puede observar como se relacionan los diferentes modelos.

Los resultados del experimento concluyen que existe linealidad en la relación de espesor respecto la velocidad de extracción entre $60 \frac{\text{mm}}{\text{min}}$ y $600 \frac{\text{mm}}{\text{min}}$. En donde el fenómeno se puede explicar por el modelo de evaporación.

Se desprende de este análisis la importancia de los siguientes requerimientos funcionales definidos por el cliente:

- El sistema debe contar con un rango de velocidades de desplazamiento de muestra entre $[1 - 1000 \frac{\text{mm}}{\text{min}}]$.
- El sistema debe contar con un rango de aceleraciones de desplazamiento de muestra entre $[1000 - 15000 \frac{\text{m}}{\text{min}^2}]$.
- El sistema debe permitir que el usuario pueda configurar en un programa variables de desplazamiento y tiempos de espera.

Cabe destacar que todos los experimentos en la publicación fueron a realizados velocidad constante. De las reuniones con el cliente y del interés de trabajar en la frontera de la ciencia surgió la necesidad de poder darle al usuario la posibilidad de realizar experimentos a velocidad y aceleración controlada. Esto último

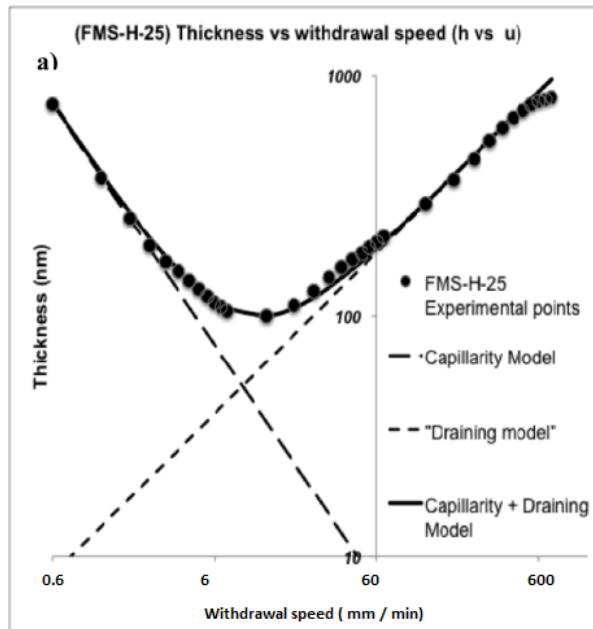


FIGURA 2.1. Espesor vs velocidad. Imagen tomada de [11].

es una cualidad que diferencia a nuestro equipo de todos los equipos comerciales relevados.

2.1.2. Circuitos Integrados Trinamic

Del de los siguientes requerimientos funcionales acordados con el cliente:

- El equipo deberá contar para realizar los movimientos con un motor paso a paso Nema 17.
- Se utilizará un driver de motor de la marca TRINAMIC.

Surge la necesidad de trabajar con el fabricante de circuitos integrados *TRINAMIC Motion Control*[12]. Como su nombre lo indica Trinamic se especializa en la fabricación de CI (circuitos integrados) para el control de diferentes tipos de motores, su lema se basa en convertir señales digitales en movimientos controlados. Tiene una experiencia de veinte años en la industria del control de motores, actualmente fue adquirida por la compañía Analog Devices.

Cabe destacar que los integrados fabricados por la empresa Trinamic se utilizan en diversas aplicaciones en donde la precisión es importante, como por ejemplo impresión 3D, automatización industrial, robótica y equipos de laboratorio médico entre otras. Cuenta con una amplia gama de productos que se diferencian principalmente según el tipo de motor que se quiera accionar. En nuestro caso como ya tenemos definido la utilización de un motor paso a paso vamos a trabajar con el integrado diseñado para tal fin, el mismo es el TMC5130.

Todos los CI requieren una configuración inicial de parámetros, que depende del tipo de motor y de la carga asociada al mismo. Es por eso que la empresa ofrece el software TMCL-IDE y diferentes placas de desarrollo para ayudar a realizar una correcta configuración de parámetros. La placa de desarrollo para este integrado es la *TMC5130-Eval Evaluation Board*.

El TMCL-IDE se ejecuta sobre una placa de desarrollo general compatible con diferentes kits de evaluación. En la figura 2.2 podemos observar a izquierda la placa Startrampe que se conecta entre la computadora y la placa de evaluación del CI TMC5130 que se observa a derecha.

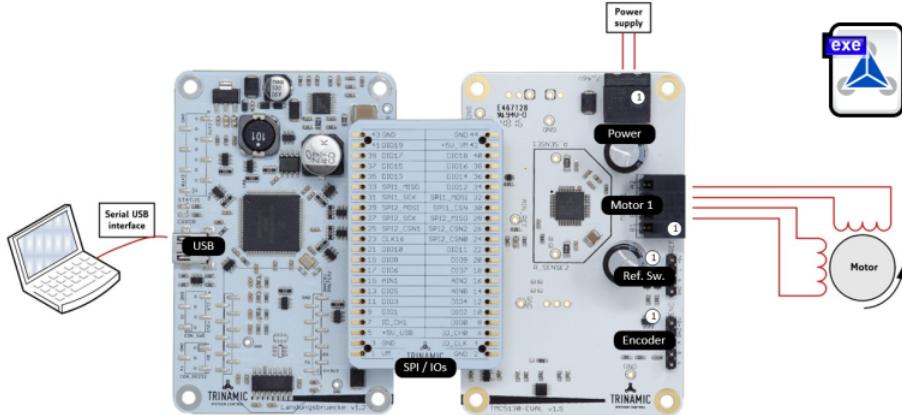


FIGURA 2.2. Placa de desarrollo Startrampe + placa de evaluación TMC5130.

2.1.3. Driver TMC5130

El driver TMC5130 permite operar motores bipolares de dos fases comúnmente conocidos como motores paso a paso. El CI incorpora una etapa de potencia con tecnología *MOSFET* (*metal oxide semiconductor field effect transistor*) que permite manejar corrientes de hasta dos amperios por fase. En el caso de nuestro dip coater el peso de la carga es despreciable, por lo tanto la corriente es suficiente. Se realizarán en el 4 los respectivos ensayos.

Podemos observar en la figura 2.3 el diagrama en bloque del CI.

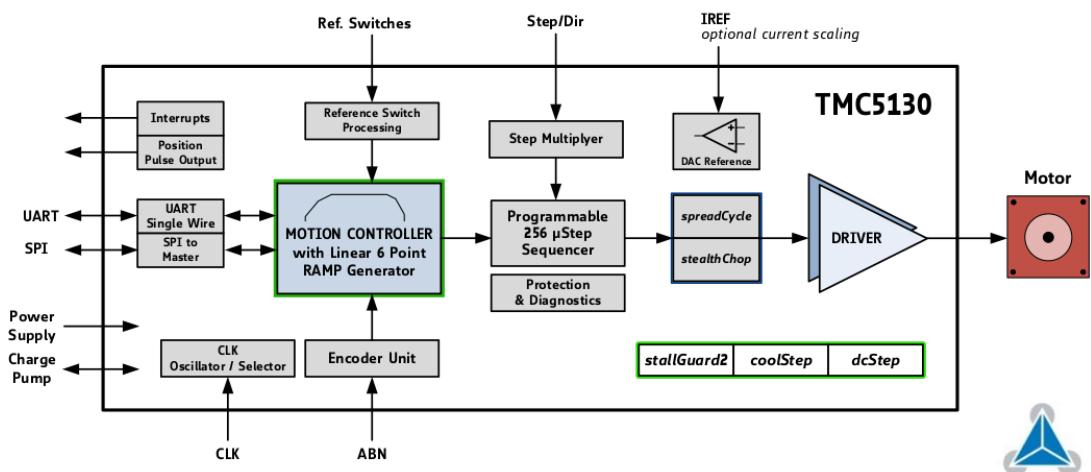


FIGURA 2.3. Diagrama en bloques TMC5130.

La comunicación con el CI se puede establecer a través del protocolo *UART* (*Universal Asynchronous Receiver-Transmitter*) o *SPI* (*Serial Peripheral Interface*), en el caso de nuestro equipo utilizaremos la comunicación *SPI*.

Una característica importante a destacar es la posibilidad de programar la cantidad de pasos que da el motor. Los pasos están relacionados con las fases y con la cantidad de dientes que tiene el rotor y estator del motor. Un paso es el movimiento mínimo que el motor puede hacer. Un motor pasa a paso, como su nombre lo indica, realiza movimientos a través de pasos sucesivos. Por ejemplo es común contar con algún motor en donde la especificación dice que el paso es de (1.8°), esto significa que por cada vuelta de motor (360°) el motor realizará 200 pasos.

Una funcionalidad que incorpora este CI es incrementar la cantidad de pasos, el fabricante los denomina micropasos, el driver puede generar hasta un máximo de 256 micropasos por cada paso del motor. Siguiendo con el ejemplo recién presentado, para un motor de paso (1.8°) tendríamos en total 51200 micropasos como se observa en la ecuación 2.1.

$$(360/1,8) * 256 = 51200 \text{ micropasos por revolución} \quad (2.1)$$

Otra funcionalidad que se utilizará es *Stallguard2*, una función de alta precisión que mide la fuerza contraelectromotriz generada en la bobinas del motor por cambios de carga en el eje. Como se observa en la figura 2.4 el valor de stallguard se decremente linealmente a medida que la carga en el eje del motor aumenta. En nuestro caso se utilizará esta funcionalidad para realizar un posicionamiento inicial que servirá de referencia para todos los desplazamientos posteriores. Cada vez que el equipo se enciende que ejecuta esta funcionalidad para buscar el respectivo cero de máquina.

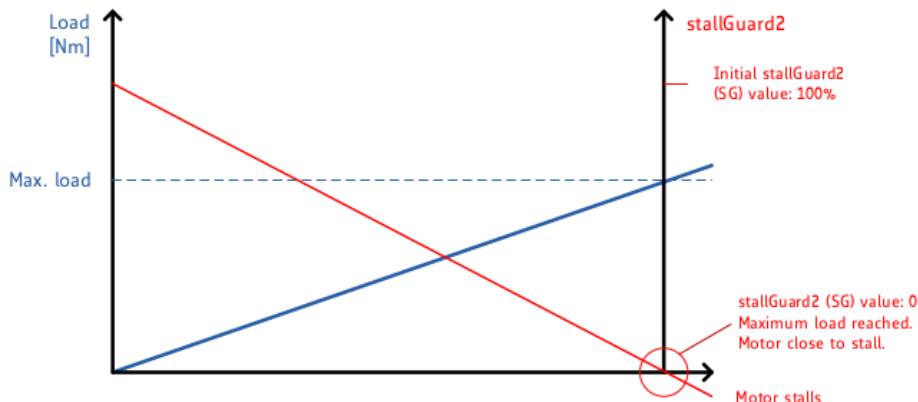


FIGURA 2.4. Función stallGuard2.

También se utilizará *coolStep*, una función que a través de mediciones de carga en el eje del motor adapta automáticamente la corriente suministrada hacia las bobinas, aumentando la eficiencia como puede observarse en la figura 2.5, cuyo efecto reduce la energía según hojas de datos [9] hasta un 75 %. Incluso en aplicaciones en donde la carga es constante como es el caso de nuestro equipo.

Por último se analizará la función *dcStep*, es un modo de commutación automática que ajusta la velocidad del motor en caso de existir cierta sobrecarga del eje, es decir que si no puede mover la carga acoplada al eje con la velocidad establecida se ajusta a una velocidad menor para poder seguir en movimiento y no detenerse por completo.

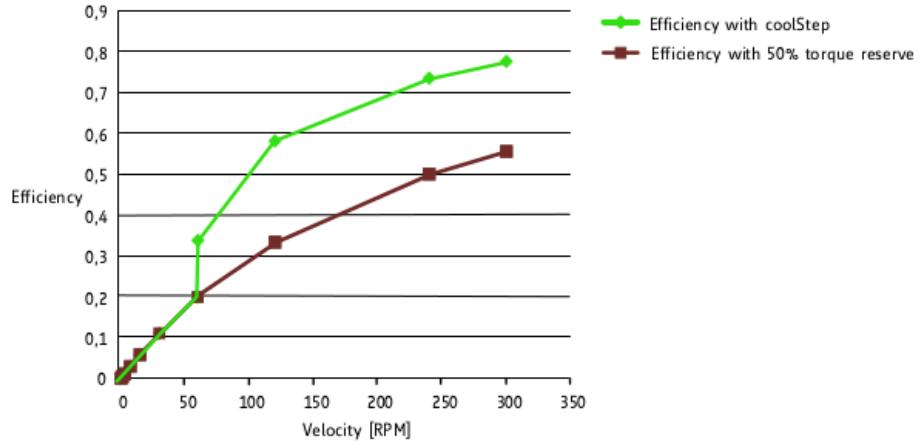


FIGURA 2.5. Función coolStep.

En el capítulo 3 se darán detalles de las configuraciones finales del equipo.

2.2. Interfaz de usuario

Respecto a la interfaz usuario-máquina surgió en reuniones con el cliente la necesidad de contar con una interfaz moderna, que permita a un usuario dentro de un laboratorio configurar el equipo a pie de máquina.

Dando así lugar al siguiente requerimiento:

- La configuración de la máquina debe poder realizarse a través de una pantalla táctil.

Se decidió trabajar con pantallas del tipo *HMI* (*human machine interface*), este tipo de pantalla incorpora una unidad de procesamiento que se encarga exclusivamente del procesamiento gráfico. Cuentan en general con un software que permite crear pantallas utilizadas para control y configuración de equipos.

En el caso de nuestro equipo el sistema embebido de control se comunicará con la pantalla HMI a través del protocolo UART.

Luego de una investigación de mercado se eligió a la empresa STONE [13], el fabricante ofrece un catálogo amplio de equipos, en nuestro caso por las dimensiones finales del equipo se optó por una pantalla de 4.3 pulgadas. Se detalla en la siguiente tabla 2.1 las características técnicas de dos pantallas del mismo fabricante:

El modelo elegido fue el STWI043WT, que pertenece a la nueva línea productos, tiene mayor capacidad de procesamiento, cuenta con un software de configuración moderno con mayores funcionalidades que el anterior y el costo no supera el 15 % respecto de su modelo predecesor.

2.3. Equipo propuesto

2.3.1. Componentes electrónicos

Se presentan a continuación los siguientes requerimientos de firmware:

TABLA 2.1. Comparación pantallas táctiles Stone 4.3.

| | STWI043WT | STVI043WT |
|--------------|-----------------------|-----------------|
| CPU | Cortex A8 | CortexM4 |
| Refresh Rate | 1G Hz | 200 MHz |
| Image format | png,bmp,jpg,svg,gif | bmp,jpg |
| Resolution | 480×272 pixel | 480×272 pixel |
| Flash | 256MB | 128MB |
| Color | 262 K | 65 K |
| PCB | 2.0mm black, ROHS | 1.6mm green |
| Touch Type | Resistive | Resistive |
| Interface | RS232/RS422/RS485/TTL | RS232/RS485/TTL |

- El sistema debe permitir que el usuario pueda configurar en un programa variables de desplazamiento y tiempos de espera.
- Un programa previamente configurado debe poder ejecutarse o guardarse en memoria interna.
- El usuario debe poder guardar al menos 10 programas en la memoria no volátil del sistema.
- Se deberá utilizar un control de versionado de cambios durante el desarrollo del firmware.
- El desarrollo del firmware debe realizarse con capas de abstracción de software de tal manera que permita en un futuro cambiar de microcontrolador sin mayor esfuerzo.
- Deberá registrar variables de presión y temperatura [opcional].

Como se observa en la figura 2.6, el equipo dip coater propuesto incluye los siguientes módulos:

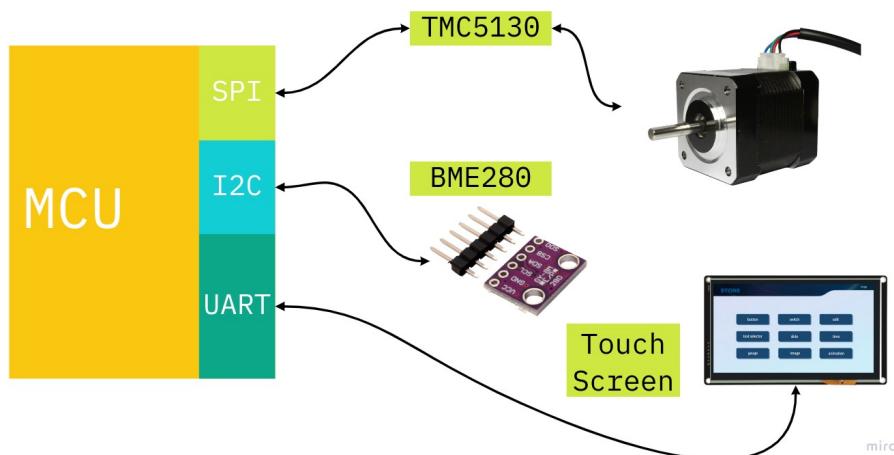


FIGURA 2.6. Esquema propuesto.

1. Microcontrolador ESP32-WROOM.
2. Periféricos principales (UART - SPI - I2C - FLASH Interna).

3. Driver de motor paso a paso TMC5130.
4. Pantalla táctil STONE STWI043WT.

2.3.2. Componentes mecánicos

Según los siguientes requerimientos asociados a las partes mecánicas:

- La estructura principal del equipo debe ser fabricada con perfil de aluminio anodizado natural.
- El recorrido mecánico de desplazamiento de muestra debe ser como mínimo de [3500 mm].
- Las piezas especiales del equipo deben ser mecanizadas en aluminio.

Se decidió trabajar con el proveedor Perfiles de Aluminio .NET [14], que cuenta con perfiles de diferentes modelos y dimensiones para construir la estructura. El equipo también contará con una guía lineal acoplada al perfil principal. Para la elección de la guía se tuvieron en cuenta las siguientes consideraciones:

1. El ambiente cambia según las soluciones químicas utilizadas. Es posible entonces que se trabaje con soluciones muy corrosivas que afecten la estructura.
2. El uso de lubricantes en las guías podrían afectar la calidad del experimento.
3. Se deben evitar vibraciones en la estructura para no dañar la calidad del *film*.

Se decidió entonces trabajar con la empresa IGUS [15], que se especializa en la fabricación de polímeros y ofrece guías lineales que se deslizan en lugar de rodar. Los polímeros están combinados con materiales anticorrosivos y no requieren la aplicación de lubricante, es decir que conforman un entorno de trabajo limpio y libre de mantenimiento periódico. Se observa en la figura 2.7 cuatro tipos de guías en donde se puede apreciar el polímero auto-lubricado que se ubica entre el eje y el carro.



FIGURA 2.7. Guía Lineal IGUS.

Para el diseño y fabricación de piezas mecanizadas en aluminio se trabajó con BOBCAD [16], un software CAD/CAM (*Computer-Aided Design /Computer-Aided Manufacturing*) utilizado en la industria manufacturera.

Con la parte CAD diseñamos un primer modelo 3D de pieza y en nuestro caso antes de comenzar con el módulo CAM, realizamos una impresión 3D con filamento PLA para probar las dimensiones y factibilidad de la pieza. Una vez que el modelo queda aprobado comenzamos con el módulo CAM, este modulo se encarga de convertir el modelo 3D en lenguaje de máquina que el equipo puede interpretar. En el taller mecánico contamos con una Fresadora CNC (*computer numerical control*) de la marca FAGOR [17] que interpreta G-CODE también conocido como RS-274 [18].

En el capítulo 3 se darán detalles mas precisos de piezas fabricadas.

Capítulo 3

Diseño e Implementación

3.1. Hardware

Como se detalló en el capítulo 2 las primeras pruebas fueron realizadas con la placa experimental TMC5130-EVAL. Se analizó entonces el diseño de los módulos de hardware que se pueden encontrar en la web oficial[12]. También se analizaron varios esquemáticos de los módulos de desarrollo NODE-MCU del microcontrolador ESP32, que al ser un producto de venta masiva cuanta con gran cantidad de información y ejemplos de implementaciones. Por lo tanto el diseño de nuestra placa surge del análisis de las implementaciones anteriores.

Para el diseño del hardware utilizamos el software libre de diseño de circuitos impresos KICAD [10], que en sus últimas versiones presentó mejoras significativas respecto a sus predecesoras.

3.1.3.2

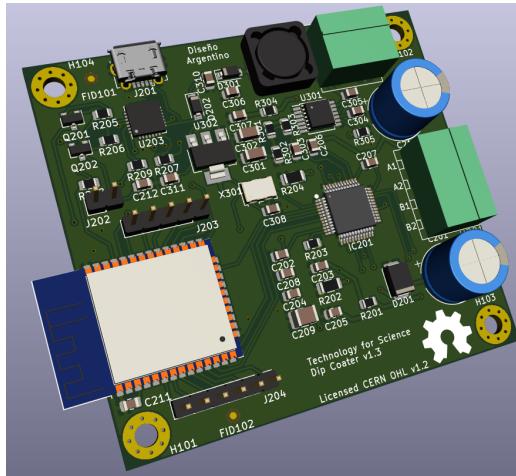


FIGURA 3.1. Modelo 3D Kicad.



FIGURA 3.2. Placa fabricada MAYER SRL.

3.1.1. Diseño y fabricación

3.2. Firmware

3.2.1. Capas de abstracción

3.2.2. Framework de trabajo

3.2.3. Módulos principales

3.3. Estructura mecánica

3.3.1. Modelos 3D

3.3.2. Fabricación de piezas personalizadas a través de mecanizado CNC

Capítulo 4

Ensayos y resultados

4.1. Pruebas funcionales de hardware y rediseño

La idea de esta sección es explicar cómo se hicieron los ensayos, qué resultados se obtuvieron y analizarlos.

4.1.1. Comunicación con periféricos

4.1.2. Ensayo de funcionamiento continuo

4.2. Pruebas funcionales firmware y rediseño

4.2.1. Tiempo de ejecución de programas

4.3. Calibración mecánica del equipo

4.4. Pruebas de campo con personal capacitado

Capítulo 5

Conclusiones

En este capítulo se presentan las conclusiones principales que dejó la fabricación del primer equipo dip coater, se resaltan los logros más importantes del trabajo y se detallan algunos puntos que mejorar en futuros trabajos, por último se plantean las planes inmediatos de comercialización del equipo.

5.1. Resultados obtenidos

El principal hito del trabajo fue fabricar un MVP (producto mínimo viable) de equipo dip coater, que cuenta con las características suficientes para satisfacer a los primeros usuarios y será el primero diseñado y fabricado en argentina.

Los logros fundamentales del trabajo fueron los siguientes:

- Placa electrónica.
- Firmware modular que permite continuar el desarrollo ordenadamente.
- Diseño mecánico propio y capacidad técnica desarrollada para fabricarlo.

Lamentablemente la planificación original no pudo ser sostenida, abarcar íntegramente la fabricación de un equipo fue demasiado trabajo para el tiempo establecido, desarrollar las partes mecánicas llevó un trabajo extra que no fue contemplado. Si bien fue un camino

5.2. Próximos pasos

Se plantean puntos fundamentales para el futuro inmediato del equipo.

- Ensayos del MPV con potenciales usuarios, se pretende distribuir cinco equipos en diferentes laboratorios
- Ensayos del equipo con profesionales del área de las nanociencias.
- Respecto al hardware ya se cuenta con una versión estable en funcionamiento que sin embargo tendrá cambios cuando se mande a fabricar un nuevo lote.
- Firmware:
- Diseño mecánico:
- Comercialización:

Bibliografía

- [1] OSH. *Open Source Hardware Association*. Visitado el 15-03-2022. URL: <https://www.oshwa.org/definition/spanish/>.
- [2] Martin Abel Gambarotta. *Firmware*. Visitado el 15-03-2022. URL: <https://gitlab.com/tecscli/dipcoater>.
- [3] Martin Abel Gambarotta. *Hardware*. Visitado el 15-03-2022. URL: https://github.com/martinch14/tecscli_dipcoater_hardware_kicad.
- [4] Kibron. *Dip coater*. Visitado el 04-01-2022. URL: <https://www.kibron.com/layerx-134>.
- [5] Biolin Scientific. *Dip coater*. Visitado el 04-01-2022. URL: <https://www.biolinscientific.com/ksvnima/fabrication-and-deposition-of-thin-films/dip-coaters>.
- [6] Bungard. *Dip coater machine*. Visitado el 15-03-2022. URL: <https://www.bungard.de/en/machines/dip-coaters/rdc-15>.
- [7] Ossila. *Dip coater machine*. Visitado el 08-03-2022. URL: <https://www.ossila.com/products/dip-coater>.
- [8] Holmarc. *Dip coater machine*. Visitado el 10-03-2022. URL: https://www.holmarc.com/dip_coating_unit.php.
- [9] Trinamic Motion Control. *TMC5130*. URL: <https://www.trinamic.com/products/integrated-circuits/details/tmc5130a-ta/>.
- [10] Kicad. *Open Source Electronics Design*. URL: <https://www.kicad.org/>.
- [11] Marco Faustini y col. «Preparation of Sol-Gel Films by Dip-Coating in Extreme Conditions». En: *J. Phys. Chem. C* 114.17 (2010), págs. 7637-7645. DOI: [10.1021/jp9114755](https://doi.org/10.1021/jp9114755). URL: <https://doi.org/10.1021/jp9114755>.
- [12] Trinamic. *Motion Control*. URL: <https://www.trinamic.com/>.
- [13] Stoneitech. *HMI Stone Display*. URL: <https://www.stoneitech.com/>.
- [14] Perfiles de aluminio. *.Net*. Visitado el 22-03-2022. URL: <https://perfilesdealuminio.net/>.
- [15] Igus. *Plastics for longer life*. URL: <https://www.igus.com.ar/>.
- [16] Bobcad. *Bobcad CAD/CAM*. URL: <https://bobcad.com/>.
- [17] Fagor. *Fagor Automation*. URL: <https://www.fagorautomation.com/>.
- [18] Norma RS-274. *G-Code*. URL: https://tsapps.nist.gov/publication/get_pdf.cfm?pub_id=823374.