



*Universidad Politécnica de Madrid  
Escuela Técnica Superior de Ingeniería de Sistemas Informáticos  
Grado en Ingeniería de Computadores  
Trabajo de Fin de Grado*

# *pArm – sistema informático empotrado para gobernar un brazo robótico de diseño abierto*

Javier Alonso Silva  
Mihai Octavian Stanescu  
José Alejandro Moya Blanco

*Tutores: Norberto Cañas de Paz  
Marina Pérez Giménez*

Madrid, 21 de octubre de 2020

# Índice general

<b>Índice de figuras</b>	<b>VI</b>
<b>Índice de cuadros</b>	<b>XV</b>
<b>Definiciones, siglas, y abreviatura</b>	<b>XIX</b>
<b>1. Motivación y objetivos</b>	<b>1</b>
1.1. Estado del arte . . . . .	1
1.1.1. Desarrollo de la robótica a lo largo de la historia . . . . .	1
1.1.2. Los brazos robóticos . . . . .	4
1.1.3. La actualidad . . . . .	5
1.2. Motivaciones y objetivos del desarrollo del proyecto . . . . .	11
1.3. Metodología . . . . .	12
<b>2. Explicación de la estructura del proyecto</b>	<b>13</b>
2.1. Matemáticas . . . . .	14
2.2. <i>Hardware</i> . . . . .	16
2.3. <i>Software</i> . . . . .	16
<b>3. Especificación de requisitos</b>	<b>18</b>
3.1. Introducción . . . . .	18
3.1.1. Propósito . . . . .	19
3.1.2. Alcance . . . . .	19
3.1.3. Visión global . . . . .	20
3.2. Descripción general . . . . .	20
3.2.1. Perspectiva del producto . . . . .	20

---

3.2.2. Interfaz del sistema . . . . .	20
3.2.3. Interfaz de usuario . . . . .	23
3.2.4. Memoria . . . . .	23
3.2.5. Operaciones . . . . .	24
3.2.6. Funciones del producto . . . . .	24
3.2.7. Características del usuario . . . . .	24
3.2.8. Restricciones . . . . .	25
3.2.9. Supuestos y dependencias . . . . .	25
3.2.10. Requisitos pospuestos . . . . .	27
3.3. Requisitos específicos . . . . .	28
3.3.1. Requisitos de la interfaz externa . . . . .	28
3.3.2. Casos de uso . . . . .	30
3.3.3. Requisitos funcionales . . . . .	34
3.3.4. Restricciones del diseño . . . . .	36
3.3.5. Atributos del sistema <i>software</i> y <i>hardware</i> . . . . .	36
3.3.6. Requisitos no funcionales . . . . .	36
<b>4. Diagramas y diseño</b>	<b>37</b>
4.1. Diagramas <i>software</i> de S1 . . . . .	38
4.2. Diagramas <i>software</i> de S2 . . . . .	44
<b>5. Fundamentos matemáticos del proyecto</b>	<b>59</b>
5.1. Cinemática directa . . . . .	63
5.2. Cinemática inversa . . . . .	64
5.3. Funciones jacobianas . . . . .	73
5.4. Implementación final realizada . . . . .	77
<b>6. Hardware</b>	<b>78</b>
6.1. Diseño 3D . . . . .	78
6.2. Construcción del brazo . . . . .	97
6.3. Configuración mecánica del brazo . . . . .	116
6.4. Microcontrolador utilizado . . . . .	117

6.5.	Desarrollo y componentes de la PCB . . . . .	118
6.5.1.	Objetivos . . . . .	118
6.5.2.	Componentes principales . . . . .	119
6.5.3.	Diseño lógico y diagrama esquemático . . . . .	120
6.5.4.	Conversión del diagrama esquemático a diagrama físico . . . . .	134
6.5.5.	Conexionado de los componentes mediante pistas . . . . .	143
6.5.6.	Verificaciones realizadas al diseño lógico y físico . . . . .	149
6.5.7.	Construcción . . . . .	151
6.5.8.	Verificaciones del prototipo construido . . . . .	170
6.5.9.	Contratiempos ocurridos y soluciones planteadas . . . . .	172
6.6.	Motores empleados (actuadores) . . . . .	181
<b>7.</b>	<b><i>Software</i></b>	<b>186</b>
7.1.	S1 . . . . .	186
7.1.1.	Interfaz Gráfica de Usuario (GUI) . . . . .	187
7.1.2.	Lógica de comunicaciones . . . . .	194
7.1.3.	Protocolo de autenticación . . . . .	198
7.1.4.	Pseudo-lenguaje de comunicación . . . . .	199
7.1.5.	Logs . . . . .	202
7.2.	S2 . . . . .	202
7.2.1.	Inicialización del sistema . . . . .	205
7.2.2.	Control de los componentes . . . . .	216
7.2.3.	Cálculo de movimientos/trayectorias . . . . .	225
7.2.4.	Interpretación del pseudo-lenguaje . . . . .	226
7.2.5.	<i>Heartbeat</i> y cifrado RSA . . . . .	230
7.2.6.	Opciones de compilación . . . . .	232
<b>8.</b>	<b>Impresión 3D</b>	<b>235</b>
8.1.	El proceso de impresión 3D . . . . .	236
8.1.1.	El entorno de impresión 3D . . . . .	238
8.1.2.	Los parámetros de configuración . . . . .	241

---

<b>9. Calidad y pruebas</b>	<b>245</b>
9.1. Explicación de las pruebas . . . . .	245
9.1.1. Pruebas en el diseño de las piezas 3D . . . . .	245
9.1.2. Pruebas en la impresión 3D . . . . .	248
9.1.3. Pruebas post-impresión . . . . .	248
<b>10. Demostración</b>	<b>250</b>
<b>11. Planificación, costes y tiempo empleado</b>	<b>252</b>
11.1. Diagramas de Gantt . . . . .	252
11.2. Sueldos propuestos y costes obtenidos . . . . .	256
11.3. Coste de los materiales inicial - coste de los materiales final . . . . .	257
11.4. Evolución del tiempo empleado, contratiempos y tiempo de desarrollo final . .	258
11.4.1. Contratiempos de la impresión 3D . . . . .	260
<b>12. Conclusiones</b>	<b>266</b>
12.1. Conclusiones técnicas . . . . .	266
12.2. Conocimientos adquiridos y nuevas competencias . . . . .	267
12.3. Reflexión final . . . . .	268
<b>13. Futuras mejoras</b>	<b>272</b>
13.1. Impactos sociales y medioambientales . . . . .	275
<b>Bibliografía</b>	<b>277</b>
<b>A. Código fuente “<i>pArm configurator</i>”</b>	<b>282</b>
A.1. Enlace a <i>Jupyter Notebook</i> para configurar el <i>pArm</i> . . . . .	292
<b>B. Enlaces útiles</b>	<b>293</b>
<b>C. Código fuente S2</b>	<b>294</b>
C.1. <i>Header files</i> . . . . .	294
C.2. <i>Source files</i> . . . . .	332
<b>D. Matriz pseudo-inversa cuando <math> J(\dot{q})  = 0</math></b>	<b>395</b>

---

E. Código fuente Sistema 1 – ordenador (S1)	396
F. Diagrama de Gantt al completo	448

# Índice de figuras

1.1.	Flautista y tamborilero de Vaucanson [2]. . . . .	1
1.2.	En 1774, “lady musician” por Jaquet-Droz [3]. . . . .	2
1.3.	“The Turk”, creado por von Kempelen en 1769 [4]. . . . .	2
1.4.	Barco a control remoto de Nicola Tesla, en 1898 [5] . . . . .	3
1.5.	“Alpha”, el primer robot diseñado con fines militares y su posterior evolución, “Elektro”. . . . .	3
1.6.	Exposición mundial del 2005 en Japón [6]. . . . .	4
1.7.	Grados de libertad de un brazo robótico y estructura del cuerpo humano [1]. .	4
1.8.	Vista exterior del Canadarm2 [7]. . . . .	5
1.9.	Rover “Spirit”, desarrollado por la NASA y desplegado en 2004 [8]. . . . .	6
1.10.	Modo de funcionamiento del sistema “ <i>rocker–bogie</i> ”, desarrollado por la NASA para sus rover [9]. . . . .	6
1.11.	Rover “Opportunity”, desarrollado por la NASA y desplegado en 2004 [10]. .	7
1.12.	Lugares de aterrizaje de los rovers de la misión espacial a Marte [11]. . . . .	7
1.13.	Robot Roomba en la estación de carga [12]. . . . .	8
1.14.	Lo que ve un Tesla cuando está en conducción autónoma nivel 2 [13]. . . . .	8
1.15.	Robot “ <i>Big-Dog</i> ” de Boston Dynamics [15]. . . . .	9
1.16.	Robot “ <i>Atlas</i> ” de Boston Dynamics [15]. . . . .	9
1.17.	Robot “KR-1000 Titan” de KUKA [16]. . . . .	10
1.18.	Robot $\mu$ Arm de UFACTORY [17]. . . . .	10
2.1.	Ejemplo de cadena cinemática [21]. . . . .	15
2.2.	Diagrama del modelo cinemático [22]. . . . .	15
3.1.	Diseño propuesto para la interfaz gráfica de usuario. . . . .	23

---

3.2. Diagrama de casos de uso . . . . .	30
4.1. Diagrama de clases de S1. . . . .	38
4.2. Recorte del diagrama de clases de S1 el cual representa la lógica del sistema. .	39
4.3. Recorte del diagrama de clases de S1 el cual representa la interfaz gráfica de usuario. . . . .	40
4.4. Diagrama de estados del tratamiento de errores de S1. . . . .	41
4.5. Diagrama de estados del funcionamiento normal de S1. . . . .	42
4.6. Diagrama que representa el movimiento del brazo robótico tanto en S1 como en Sistema 2 – pArm (S2). . . . .	42
4.7. Diagrama de estados del encendido de S1. . . . .	43
4.8. Diagrama de estados del apagado de S1. . . . .	43
4.9. Diagrama de bloques de S2. . . . .	44
4.10. Diagrama de estados del método <code>main()</code> del <i>orchestrator</i> . . . . .	46
4.11. Diagrama de estados del método <code>loop()</code> del <i>orchestrator</i> . . . . .	47
4.12. Diagrama de estados del método <code>CheckMotorHealthStatus()</code> del <i>orchestrator</i> .	48
4.13. Diagrama de estados del método <code>CancelMovement()</code> del <i>orchestrator</i> . . . . .	48
4.14. Diagrama de estados del método <code>CommunicateError()</code> del <i>orchestrator</i> . . . . .	49
4.15. Diagrama de estados del método <code>DoHandShake()</code> del <i>orchestrator</i> . . . . .	49
4.16. Diagrama de estados del método <code>ExecuteMovement()</code> del <i>orchestrator</i> . . . . .	50
4.17. Diagrama de estados del método <code>ExecuteOrder()</code> del <i>orchestrator</i> . . . . .	51
4.18. Diagrama de estados del método <code>moveArm()</code> del <i>orchestrator</i> . . . . .	52
4.19. Diagrama de estados del método <code>uartInit()</code> del <i>UART</i> . . . . .	52
4.20. Diagrama de estados del método <code>setBaudrate()</code> del <i>UART</i> . . . . .	53
4.21. Diagrama de estados del método <code>sendMessage()</code> del <i>UART</i> . . . . .	53
4.22. Diagrama de estados del método <code>receiveBitStream()</code> del <i>UART</i> . . . . .	54
4.23. Diagrama de estados del método <code>init()</code> del <i>motorHandler</i> . . . . .	54
4.24. Diagrama de estados del método <code>checkMotorStatus()</code> del <i>motorHandler</i> . . . .	55
4.25. Diagrama de estados del método <code>sendMovementToMotors()</code> del <i>motorHandler</i> .	56
4.26. Diagrama de estados del método <code>cancelMovement()</code> del <i>motorHandler</i> . . . . .	56
4.27. Diagrama de estados del método <code>init()</code> del <i>movementComputer</i> . . . . .	57
4.28. Diagrama de estados del método <code>computeXYZMovement()</code> del <i>movementComputer</i> .	57

---

4.29. Diagrama de estados del método <code>computeAngleMovement()</code> del <i>movementComputer</i> . . . . .	58
5.1. Configuración geométrica del $\mu$ Arm. . . . .	60
5.2. Los distintos grados de libertad del $\mu$ Arm, representados por $Z_i$ . . . . .	60
5.3. Longitudes del brazo robótico [24]. . . . .	60
5.4. Parte superior del <i>pArm</i> con el triángulo para obtener la cinemática inversa. .	68
5.5. Triángulo para la aplicación del teorema del coseno en la ecuación 5.12. . . .	69
5.6. Posición máxima en ‘ <i>y</i> ’, donde $x = 0$ . . . . .	70
5.7. Posición máxima en ‘ <i>x</i> ’, donde $y = 0$ . . . . .	70
5.8. Demostración de la correlación entre ‘ <i>x</i> ’ e ‘ <i>y</i> ’. . . . .	70
5.9. Triángulo resultante tras aplicar las modificaciones a los lados. . . . .	71
5.10. El triángulo colocado a modo de referencia sobre el <i>pArm</i> . . . . .	71
5.11. Triángulo final orientativo junto con el ángulo $\phi$ respecto al plano del suelo. .	72
6.1. Concepto inicial del brazo robótico. . . . .	78
6.2. Logotipos de las herramientas utilizadas. . . . .	79
6.3. Flujo de trabajo del desarrollo y la impresión 3D. . . . .	79
6.4. Construcción de la forma general. . . . .	80
6.5. Agujeros para tornillos. . . . .	81
6.6. Agujeros centrales. . . . .	82
6.7. Tapa con torre central. . . . .	83
6.8. Desgastes y rebaje. . . . .	84
6.9. Torre con chaflanes. . . . .	85
6.10. Tapa con ranura para cables. . . . .	86
6.11. Proyección de la placa de control (naranja) sobre la base original del $\mu$ Arm (gris). .	87
6.12. Placa y motor dentro de la caja original del $\mu$ Arm. . . . .	88
6.13. Base y paredes tras realizar las modificaciones necesarias . . . . .	88
6.14. Sistema de raíles de la placa. . . . .	89
6.15. Versión final de los carriles. . . . .	90
6.16. Pieza de sujeción del motor de la base. . . . .	90
6.17. Pieza de sujeción del motor (verde) dentro de la caja. . . . .	91

---

6.18. Tapa original (derecha) junto a la tapa modificada (izquierda). . . . .	91
6.19. Tapa superior transparente y base giratoria (verde). . . . .	92
6.20. Pieza de unión del motor y el eje. . . . .	93
6.21. Sistema completo. . . . .	93
6.22. Placa de sujeción de los motores laterales. . . . .	94
6.23. Base de giro con raíl. . . . .	95
6.24. La pieza sustituta del eje metálico (naranja). . . . .	95
6.25. Sistema completo del eje giratorio. . . . .	96
6.26. <i>End-effector</i> inicial (izquierda). <i>End-effector</i> modificado (derecha). . . . .	96
6.27. Brazo robótico completo tras las modificaciones. . . . .	97
6.28. Elementos mecánicos externos. . . . .	98
6.29. Base de la caja del brazo robótico. . . . .	99
6.30. Base y paredes de la caja del brazo robótico. . . . .	99
6.31. Caja completa del brazo robótico. . . . .	100
6.32. Sujeción del motor de la base. . . . .	100
6.33. Motor de la base ensamblado en su soporte. . . . .	101
6.34. Primera pieza del sistema de transmisión del movimiento. . . . .	101
6.35. Segunda pieza del sistema de transmisión del movimiento. . . . .	102
6.36. Tercera pieza del sistema de transmisión del movimiento. . . . .	102
6.37. Cadena de transmisión final con soporte para fin de carrera. . . . .	103
6.38. Interior de la caja. . . . .	103
6.39. Base rotatoria con pletinas. . . . .	104
6.40. Soporte para los motores laterales. . . . .	104
6.41. Se añade uno de los motores. . . . .	105
6.42. Segmento central del brazo robótico. . . . .	106
6.43. Pieza izquierda de la cadena de movimiento vertical. . . . .	106
6.44. Pieza central de la cadena de movimiento vertical. . . . .	107
6.45. Pieza derecha de la cadena de movimiento vertical. . . . .	107
6.46. Eje metálico interno. . . . .	108
6.47. Pieza que sirve para unir el segmento inferior con el superior. . . . .	109
6.48. Antebrazo montado en la cadena articulada principal. . . . .	110

---

6.49. Soporte del <i>end-effector</i> . . . . .	110
6.50. Soporte del motor que actúa sobre el <i>end-effector</i> . . . . .	111
6.51. Cadena articulada auxiliar derecha. . . . .	112
6.52. Triangulo de unión del las varillas de la cadena auxiliar izquierda. . . . .	113
6.53. Varilla inferior de la cadena auxiliar izquierda. . . . .	114
6.54. Varilla superior de la cadena auxiliar izquierda. . . . .	115
6.55. La parte superior el brazo robótico ensamblada en la base rotativa. . . . .	115
6.56. Brazo robotico completo. . . . .	116
6.57. Una estructura pantográfica que transmite el movimiento de un punto al siguiente [34]. . . . .	117
6.58. Diagrama de conexionado del LM317 [35]. . . . .	121
6.59. Diagrama esquemático del circuito de alimentación de los servomotores. . . . .	122
6.60. Diagrama de conexionado del regulador L7805 [36]. . . . .	123
6.61. Diagrama de conexionado del regulador AZ1117H [37]. . . . .	123
6.62. Diagrama esquemático de la etapa de alimentación del microcontrolador. . . . .	124
6.63. Diagrama esquemático del microcontrolador y sus periféricos. . . . .	125
6.64. Conexionado mínimo del microcontrolador [38]. . . . .	126
6.65. Diagrama esquemático del conexionado del generador de señales. . . . .	126
6.66. <i>Pinout</i> del conector de la sonda de programación [38]. . . . .	127
6.67. Conexión del pin $\overline{MCLR}/V_{PP}$ [38]. . . . .	127
6.68. Diagrama esquemático del puerto de programación. . . . .	128
6.69. Circuito lógico para los finales de carrera. . . . .	129
6.70. Diagrama esquemático del puerto TRIS. . . . .	130
6.71. Esquema del generador PWM [38]. . . . .	131
6.72. Diagrama esquemático del puerto PWM. . . . .	132
6.73. Esquema del periférico UART [38]. . . . .	132
6.74. Diagrama esquemático de los puertos UART. . . . .	133
6.75. Diagrama esquemático de los LEDs. . . . .	133
6.76. Diagrama esquemático completo. . . . .	134
6.77. Herramienta de asignación de huellas. . . . .	135
6.78. Ventana de asignación de huellas físicas. . . . .	136

---

6.79. Huella física de un condensador usado en la <i>Printed Circuit Board</i> (PCB). . . . .	137
6.80. Encapsulado elegido para el microcontrolador [38]. . . . .	138
6.81. Huella física asignada al microcontrolador. . . . .	139
6.82. Herramienta de generado de listado de redes. . . . .	139
6.83. Archivo de listado de redes. . . . .	140
6.84. Acceso directo a la herramienta “PCBnew”. . . . .	140
6.85. Herramienta de importado de listado de redes. . . . .	141
6.86. Situación inicial del diseño nada mas importar los componentes físicos. . . . .	141
6.87. Distribución inicial de los componentes. . . . .	142
6.88. Ventana principal de “PCB Calculator”. . . . .	144
6.89. Cálculo del ancho de pistas de alimentación. . . . .	145
6.90. Cálculo del ancho de pistas de comunicación. . . . .	145
6.91. Cálculo inverso del ancho de pistas de comunicación. . . . .	146
6.92. Distribución final de los componentes físicos. . . . .	147
6.93. Diagrama físico final. . . . .	148
6.94. Representación 3D del diseño físico. . . . .	149
6.95. Herramienta de verificación de reglas de diseño. . . . .	151
6.96. Estructura de la placa de prototipado [39]. . . . .	152
6.97. Tratado de las resinas mediante insolado [39]. . . . .	153
6.98. Resultado tras el insolado [39]. . . . .	153
6.99. Proceso de revelado [39]. . . . .	154
6.100 Resultado tras revelado [39]. . . . .	154
6.101 Resultado tras atacado [39]. . . . .	154
6.102 Herramienta de trazado de placas. . . . .	155
6.103 Fotomáscara final de la PCB. . . . .	156
6.104 Proceso de impresión y recorte de las fotomáscaras. . . . .	156
6.105 Fotomáscara final. . . . .	157
6.106 Proceso de insolación de la PCB usando las fotomáscaras. . . . .	158
6.107 Placa de prototipado positiva insolada. . . . .	158
6.108 Revelador universal empleado. . . . .	159
6.109 Proceso de revelado de la PCB. . . . .	160

---

6.110 Proceso de atacado de la PCB. . . . .	161
6.111 Circuito impreso final tras el proceso de atacado. . . . .	161
6.112 Integrante del equipo verificando cortos. . . . .	162
6.113 Algunos de los cortos detectados. . . . .	162
6.114 Taladrado de la PCB. . . . .	163
6.115 PCB con orificios taladrados y margenes guillotinados. . . . .	163
6.116 Plano detallado del microcontrolador. . . . .	164
6.117 Aplicado de la pasta de soldadura. . . . .	164
6.118 Colocado del microcontrolador sobre la pasta de soldadura. . . . .	165
6.119 Diferentes etapas del proceso de horneado. . . . .	166
6.120 Imagen a contra luz de la PCB. . . . .	167
6.121 Comprobación de cortos y conductividad de las pistas del microcontrolador. .	167
6.122 Conexionado de las vías de la PCB. . . . .	168
6.123 Comienzo del proceso de soldadura. . . . .	168
6.124 Integrantes del equipo soldando componentes. . . . .	169
6.125 Proceso de soldadura en curso. . . . .	169
6.126 Integrantes del equipo soldando componentes. . . . .	170
6.127 Primer encendido de la PCB usando un código de prueba del PWM. . . . .	171
6.128 Prueba del funcionamiento de la UART. . . . .	171
6.129 Prueba del funcionamiento de los servomotores. . . . .	172
6.130 PCB tras proceso de atacado fallido. . . . .	173
6.131 Proceso de creación de la disolución de atacado. . . . .	173
6.132 Intentos de fabricación de la PCB. . . . .	174
6.133 Fractura en pista de cobre. . . . .	174
6.134 Parcheo de la pista usando hilo de grapinar. . . . .	175
6.135 Reconexión del nuevo módulo PWM al puerto. . . . .	175
6.136 Soldadura del hilo de reconexión con el nuevo pin. . . . .	176
6.137 Esquemático lógico del LM317. . . . .	177
6.138 Huella física del LM317. . . . .	177
6.139 Encapsulado físico del LM317. . . . .	177
6.140 Huella física del LM317 con pines reordenados. . . . .	178

---

6.141	Modificación del circuito de alimentación de los servomotores, marcada en azul.	179
6.142	Puentes entre pistas de los reguladores de tensión LM317. . . . .	180
6.143	Reflexión [40]. . . . .	181
6.144	Motor de corriente continua . . . . .	181
6.145	Motor paso a paso . . . . .	182
6.146	Servomotor de corriente continua . . . . .	182
6.147	Ejemplo genérico de control de posición mediante señal PWM [47]. . . . .	183
6.148	Servomotor Parallax utilizado [48] . . . . .	184
7.1.	Diseño propuesto para la interfaz gráfica de usuario. . . . .	188
7.2.	Diseño final para la interfaz gráfica de usuario. . . . .	189
7.3.	Fragmento del archivo XML que describe la apariencia de la GUI. . . . .	189
7.4.	Controles en modo coordenadas angulares. . . . .	191
7.5.	Controles en modo coordenadas cartesianas. . . . .	192
7.6.	Representaciones gráficas de la posición del brazo. . . . .	193
7.7.	Interfaz de usuario final en ejecución . . . . .	194
7.8.	Vista esquemática del dsPIC33E [41]. . . . .	209
7.9.	Periodo de la señal <i>Pulse–Width Modulation</i> (PWM) que ha de ser enviada al servomotor [48]. . . . .	211
7.10.	Valores de <i>duty cycle</i> límites según el fabricante [48]. . . . .	219
7.11.	Diagrama de secuencia para el intercambio de las claves RSA. . . . .	231
8.1.	Algunas de las piezas que no se imprimieron correctamente. . . . .	237
8.2.	Entorno de producción de Cura. . . . .	238
8.3.	Pieza del <i>pArm</i> casi completamente vertical. . . . .	239
8.4.	Pieza del <i>pArm</i> en otra posición para que sea más sencilla de imprimir. . . .	240
8.5.	El “techo” de la pieza se marca de color rojo. . . . .	240
8.6.	Con el material de soporte la pieza es imprimible. . . . .	241
8.7.	Vista del cabezal de impresión junto con los extrusores de la Ultimaker 3 [59].	242
9.1.	Pieza de prueba para tornillos M4. . . . .	246
9.2.	Pieza de prueba para tornillos M3. . . . .	246
9.3.	Pieza de prueba para ejes de 4 mm de diámetro. . . . .	246

---

9.4. Distintas pruebas realizadas para obtener el tamaño buscado para métricas M3 y M4 así como los ejes de 4 mm de diámetro. . . . .	246
9.5. Modelos 3D del motor empleado junto a una pieza que se ensambla en su eje. .	247
9.6. Cantidad de dientes presentes en los motores empleados. . . . .	247
11.1. Diagrama de Gantt general. . . . .	252
11.2. Diagrama de Gantt del anteproyecto. . . . .	253
11.3. Diagrama de Gantt de la preparación de la convocatoria . . . . .	254
11.4. Diagrama de Gantt del desarrollo del proyecto . . . . .	255
11.5. Figura de prueba impresa en 3D. . . . .	259
11.6. Extrusores bloqueados y parcialmente dañados por una bola de plástico. . .	260
11.7. Una figura de prueba que necesita Acetato de polivinilo (PVA). . . . .	261
11.8. Cómo debería quedar una impresión con PVA según Ultimaker [60]. . . . .	261
11.9. Comparación de la pieza de prueba con PVA frente a cómo deberían quedar según la web de Ultimaker. . . . .	261
11.10 <i>Nozzle</i> completamente obstruído con PVA. . . . .	262
11.11 Caja para guardar los plásticos de impresión y mantenerlos protegidos de la humedad. . . . .	263
11.12 Los extrusores bloqueados y dañados tras una colisión con una pieza. . . .	264
11.13 Figuras siendo correctamente impresas tras reparar los extrusores y usando material nuevo. . . . .	265
11.14 Laboratorio de fabricación de la escuela de telecomunicaciones prestado temporalmente para continuar con el proyecto. . . . .	265
13.1. Modo de funcionamiento del “ <i>filastruder</i> ” [62]. . . . .	276

# Índice de cuadros

3.1.	Requisitos del sistema S1. . . . .	21
3.2.	Posibles <i>chips</i> que se han planteado para el proyecto. . . . .	22
3.3.	Lista de motores propuestos para el sistema S2. . . . .	27
3.4.	Caso de uso 0001 - Encender brazo robótico (S2). . . . .	30
3.5.	Caso de uso 0002 - Apagar brazo robótico (S2). . . . .	31
3.6.	Caso de uso 0003 - Cerrar aplicación. . . . .	31
3.7.	Caso de uso 0004 - Cambiar modo de funcionamiento. . . . .	31
3.8.	Caso de uso 0005 - Control usando valores numéricos (S1). . . . .	32
3.9.	Caso de uso 0006 - Control describiendo trayectorias. . . . .	32
3.10.	Caso de uso 0007 - Control usando controles gráficos. . . . .	33
3.11.	Caso de uso 0008 - Control usando ratón. . . . .	33
3.12.	Caso de uso 0009 - Accionar el <i>end-effector</i> . . . . .	33
3.13.	Caso de uso 0010 - Activar el modo <i>debug</i> . . . . .	34
3.14.	Caso de uso 0011 - Desactivar el modo <i>debug</i> . . . . .	34
5.1.	Longitudes y desviaciones del manipulador $\mu$ Arm. . . . .	60
5.2.	Tabla inicial de <i>Denavit–Hartenberg</i> para un manipulador basado en el $\mu$ Arm parametrizada. . . . .	62
5.3.	Tabla de <i>Denavit–Hartenberg</i> para un manipulador basado en el $\mu$ Arm parametrizada. . . . .	62
7.1.	Métodos de <b>motor</b> y descripciones. . . . .	222
7.2.	Métodos de <b>planner</b> y descripciones. . . . .	224
7.3.	Órdenes GCode interpretadas por S2. . . . .	228
7.4.	Opciones de compilación definidas para S2. . . . .	233

8.1. Configuración de la Ultimaker 3 para generar material de soporte en PVA. . .	243
11.1. Tabla completa de presupuestos. . . . .	257
11.2. Planificación de los meses de julio y agosto. . . . .	258

# Definiciones, siglas, y abreviaturas

**SDK** *Software Development Kit*

**ROS** *Robot Operating System*

**SW** *software*

**HW** *hardware*

**pArm** *Printed – Arm*

**USB** *Universal Serial Bus*

**ODS** Objetivos de Desarrollo Sostenible

**OS** *Open-Source*

**OH** *Open-Hardware*

**S1** Sistema 1 – ordenador

**S2** Sistema 2 – *pArm*

**GUI** *Graphical User Interface*

**GTK** *GIMP Toolkit*

**SoC** *System On Chip*

**PWM** *Pulse–Width Modulation*

**GPIO** *General Purpose Input/Output*

**UART** *Universal Asynchronous Receiver–Transmitter*

**RAM** *Random Access Memory*

**PLA** Ácido Poliláctico

**ABS** Acrilonitrilo Butadieno Estireno

**DSP** *Digital Signal Processor*

**PLL** *Phase Loop Lock*

**THT** *Through–Hole Technology*

**SMD** *Surface–Mount Device*

**PCB** *Printed Circuit Board*

**ALU** *Arithmetic–Logic–Unit*

**CPE** Copoliéster

**PVA** Acetato de polivinilo

- *Software Development Kit* (SDK) – colección de herramientas de desarrollo *software* (SW).
- *hand–shake* – en informática, negociación entre pares para establecer de forma dinámica los parámetros de un canal de comunicaciones.
- *Robot Operating System* (ROS) – conjunto de librerías SW que ayudan a construir aplicaciones para robots.
- *Firmware* – SW programado que especifica el orden de ejecución del sistema.

- *Graphical User Interface* (GUI) – siglas que significan “Interfaz Gráfica de Usuario” (en castellano).
- *GIMP Toolkit* (GTK) – biblioteca de componentes gráficos multiplataforma para desarrollar interfaces gráficas de usuario.
- *System On Chip* (SoC) – tecnología de fabricación que integra todos o gran parte de los módulos, de un sistema en un circuito integrado.
- PWM – Señal cuadrada de periodo habitualmente constante, entre flancos de subida, en la que se modula el tiempo a nivel alto
- *General Purpose Input/Output* (GPIO) – pin genérico cuyo comportamiento puede ser controlado en tiempo de ejecución.
- *Universal Asynchronous Receiver–Transmitter* (UART) – estándar de comunicación dúplex.
- Dúplex – término que define a un sistema que es capaz de mantener una comunicación bidireccional, enviando y recibiendo mensajes de forma simultánea.
- Widget – la parte de una GUI (interfaz gráfica de usuario) que permite al usuario interconectar con la aplicación.
- *Random Access Memory* (RAM) – memoria volátil que permite operaciones de acceso aleatorio.
- *Deep-Sleep* – estado de un microcontrolador en el cual consume muy poca cantidad de energía.
- *bit* – unidad mínima de información de un computador digital.
- *Through-Hole Technology* (THT) – tecnología que utiliza agujeros pasantes que se practican en las placas de los circuitos impresos para el montaje de diferentes elementos electrónicos.
- *Surface-Mount Device* (SMD) – tecnología que utiliza componentes de montaje superficial para la inserción de diferentes elementos electrónicos en un circuito impreso.

## Resumen

En este documento se va a tratar el desarrollo del *pArm*, un proyecto integral de ingeniería en el que se modela, diseña y construye un brazo robótico utilizando tecnología de impresión 3D como base. El objetivo principal es ofrecer una forma asequible y sencilla para que otra persona pueda replicar el proyecto y adentrarse en el mundo de la robótica por su cuenta.

Para ello, primero se eliciarán los requisitos que permitirán posteriormente modelar y diseñar el sistema de forma fiel. A su vez, se estudiarán las características del sistema *hardware* lo que permitirá desarrollar y construir una placa de control que será la encargada de gestionar los movimientos del brazo robótico.

Además, las fases de diseño anteriores simplifican el proceso de desarrollo del *software* que ejecutarán los sistemas y permitirán abordar el modelo matemático que rige la estructura pantográfica del brazo robótico atendiendo a las limitaciones tanto físicas como del sistema propuesto en sí.

Por otro lado, se modelarán y diseñarán nuevas piezas que permitirán construir el brazo robótico con otros tipos de componentes distintos a los del brazo original así como con la nueva placa de control.

Por último, se proponen futuras líneas de mejora que se consideran interesantes a la hora de completar el proyecto. Se incluyen además en los anexos el código fuente de las aplicaciones desarrolladas ya que se referencia directamente a lo largo del presente documento y para que quede constancia de la marca temporal del mismo.

## **Abstract**

The *p*Arm development, an integral engineering project which models, designs and builds a robotic arm using 3D printing technology as a basis is going to be explained in the following document. The main objective is to offer an affordable and easy way for everyone to replicate this project so they can introduce themselves within robotics community.

Firstly, the requirements will be elicited which, will allow, in further steps of the development, the modeling and the design of the system. Concurrently, the hardware characteristics will be studied in order to allow the development and construction of the board that will handle the movements of the robotic arm.

In addition, the mentioned design steps simplify the software development process alongside the mathematical model, which is defined by both the physical structure itself and the proposed system.

On the other hand, new pieces will be designed in order to make the robotic manipulator compatible with new external componentes, compared to the original ones used in the  $\mu$ Arm, and the new designed board.

Finally, new improvements that the team considers interesting to complete will be proposed. The annexes are included with the source code developed for both the applications, as they are directly referenced in the present document and for setting a timestamp of it.

# Capítulo 1

## Motivación y objetivos

### 1.1. Estado del arte

#### 1.1.1. Desarrollo de la robótica a lo largo de la historia

El mundo de la robótica da acceso a resolver una gran variedad de problemas donde el ser humano estaba limitado físicamente: levantar cargas de gran peso, realizar tareas repetitivas durante tiempos prolongados, etc. Además, como bien se sabe, ha permitido el desarrollo de cadenas de producción en masa para poder desarrollar y crear los productos que usamos diariamente, desde el coche hasta el teléfono móvil.

Desde que se empezó a investigar en este campo, el desarrollo de los brazos robóticos ha sido exponencial: se empezó trabajando con pequeños autómatas hasta el desarrollo de la revolución industrial [1].

Los primeros modelos, como se puede ver en la figura 1.1, empezaron intentando hacer representaciones de las manos humanas. En particular, se crearon un flautista y un tamborilero los cuales eran capaces de tocar los respectivos instrumentos utilizando un complejo sistema de cables y engranajes para poder mover los “dedos” de los músicos.

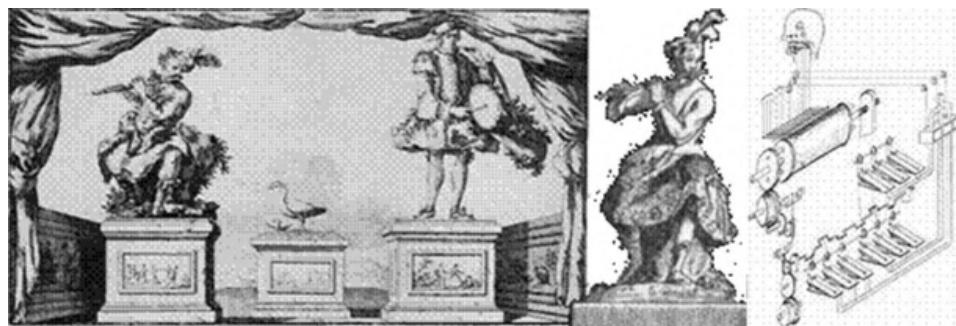


Figura 1.1: Flautista y tamborilero de Vaucanson [2].

Siguiendo con esta idea, se fue mejorando y desarrollando el modelo de imitación de las

articulaciones y los miembros de los humanos, llegando a construir estructuras más complejas y avanzadas, pensadas en su momento para poder tocar el clavicordio mediante un muñeco, como se muestra en la figura 1.2:

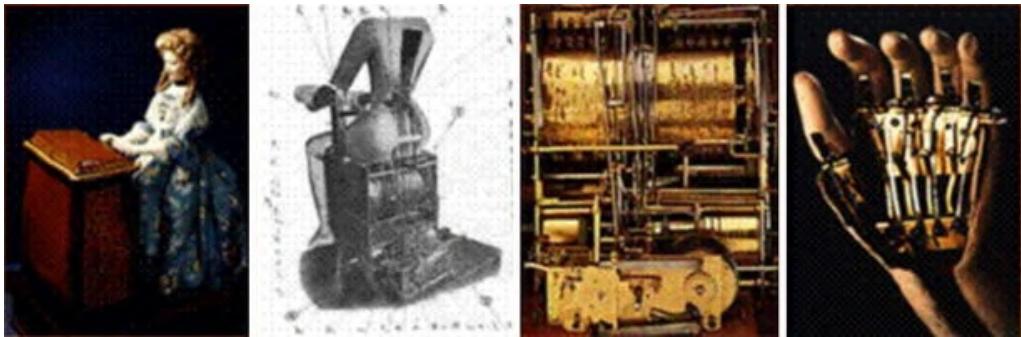


Figura 1.2: En 1774, “lady musician” por Jaquet-Droz [3].

Durante los años siguientes, el proceso se fue refinando hasta el punto de desarrollar un autómata el cual era capaz de jugar al ajedrez, llamado “The Turk” [4], construido en 1769. La estructura comprendía un conjunto de mecanismos los cuales eran controlados por un operador, encargado de realizar los movimientos del brazo izquierdo del autómata.

En la figura 1.3 se puede ver cómo está diseñado el sistema para mover un controlador pantográfico sobre el tablero de juego, controlado por el operador externo antes mencionado:

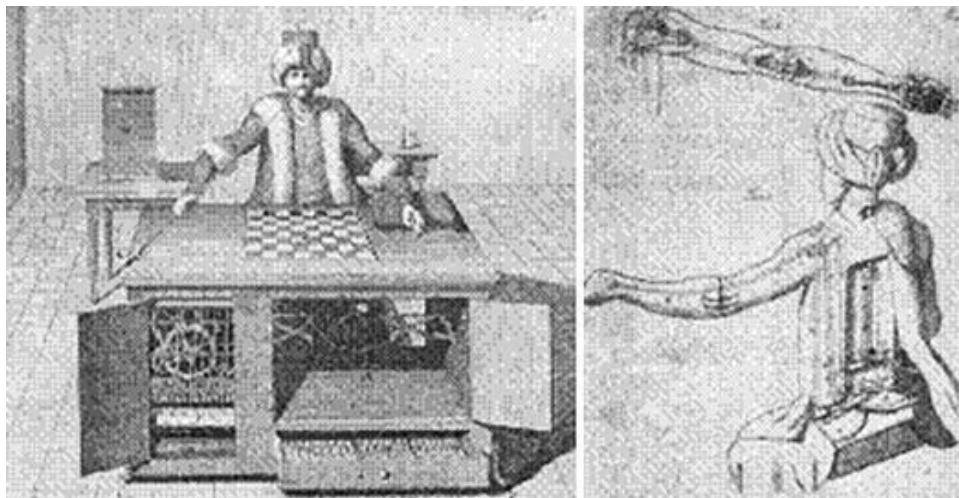


Figura 1.3: “The Turk”, creado por von Kempelen en 1769 [4].

Desde entonces, la robótica ha evolucionado y crecido de manera exponencial. Por una parte, debidas las distintas guerras que han habido en los últimos 200 años, se ha dado un gran impulso a la industria encargada de crear distintos dispositivos con fines de defensa y ataque. En particular, se potenciaron mucho los desarrollos de dispositivos por control remoto, destacando el diseño de NiKola Tesla en 1898 de un barco completamente automatizado, controlado por control remoto y sumergible, como se puede ver en la figura 1.4:

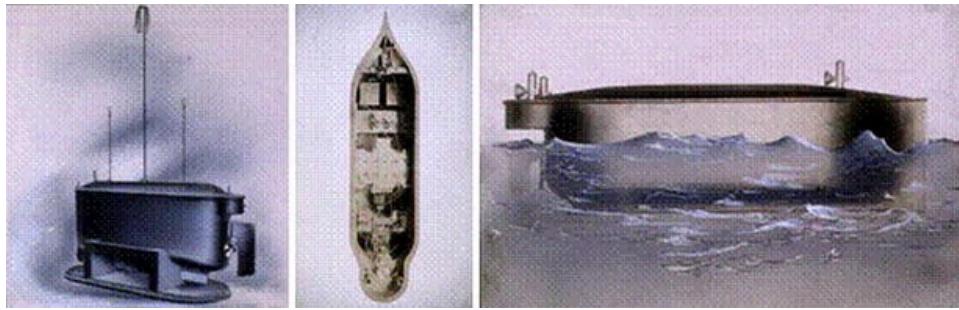


Figura 1.4: Barco a control remoto de Nicola Tesla, en 1898 [5]

Por otro lado, dada la cantidad de bajas de las Primera y Segunda Guerras Mundiales, se empezaron a desarrollar robots que permitieran sustituir a los militares en el campo de batalla, destacando en este campo el robot “Elektro”, creado por la compañía Westinghouse. Dicho robot supuso un gran éxito en la industria de los robots y armamentística, pudiendo moverse completamente, disparar armas, mover elementos faciales para “expresar emociones” e inclusive poder comunicarse.

En la figura 1.5, se puede ver a la izquierda la primera versión “Alpha” y, a la derecha, la versión mejorada “Elektro”:

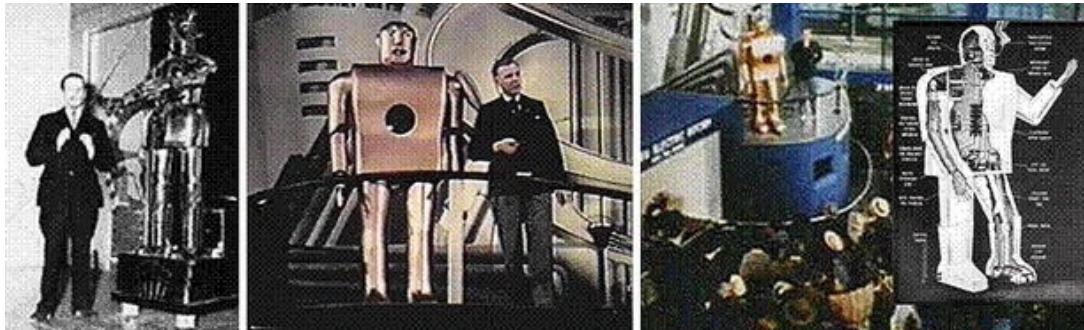


Figura 1.5: “Alpha”, el primer robot diseñado con fines militares y su posterior evolución, “Elektro”.

Toda esta evolución ha desembocado en la robótica moderna, en donde tenemos robots sofisticados y con distintos actuadores, pudiendo interactuar con muchísimos elementos de nuestro entorno y trabajar en distintas fases de producción de cadenas de montaje en serie. Además, se trabaja continuamente para que cada vez los robots puedan realizar más tareas de los humanos, mejorando cada vez más los “*end-effectors*” (controladores del final de los extremos del brazo). En la figura 1.6 se puede ver cómo robots medianamente antiguos (del 2005) ya podían realizar diversas actividades, como interactuar con las personas o tocar un instrumento.

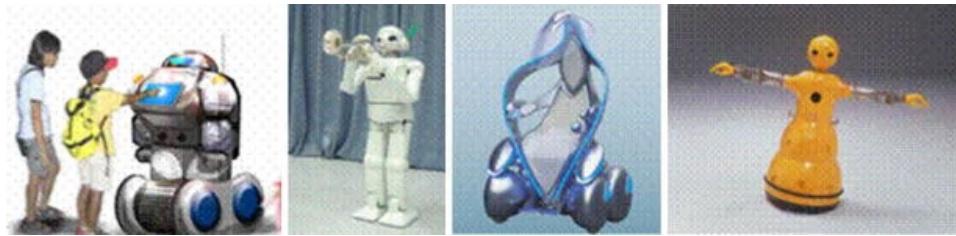


Figura 1.6: Exposición mundial del 2005 en Japón [6].

### 1.1.2. Los brazos robóticos

Con los avances actuales, el mundo de la robótica ha evolucionado a un nuevo nivel: con la inclusión de los transistores en lugar de las válvulas de vacío se han podido desarrollar circuitos integrados que manejan de manera mucho más sofisticada el control del brazo robótico.

En 1962, la empresa “Unimate” introdujo su primer brazo robótico de carácter industrial. Aproximadamente, se vendieron 8500 unidades. Este hito es importante en tanto a que se valoraron por primera vez los grados de libertad que debían de tener los brazos robóticos.

Estos planteamientos derivaron en distintos robots famosos que incluso siguen en activo hoy día. En 1969, Victor Scheinman, de la Universidad de Standford, desarrolló un brazo robótico que funcionaba alimentado por la electricidad y que se podía mover en los seis ejes, el cual se llamó “el brazo de Standford”. De forma paralela, Marvin Minsky, del MIT, desarrolló un brazo robótico para la investigación naval, para exploración submarina. En particular, el brazo tenía veinte grados de libertad ya que funcionaba mediante electricidad impulsando sistemas hidráulicos. Más tarde, Scheinman continuó desarrollando brazos robóticos, creando el “*Programmable Universal Machine for Assembly*”, más conocido como PUMA.

En la actualidad, los brazos robóticos se desarrollan y diseñan para seguir la estructura física del cuerpo humano (ver figura 1.7).

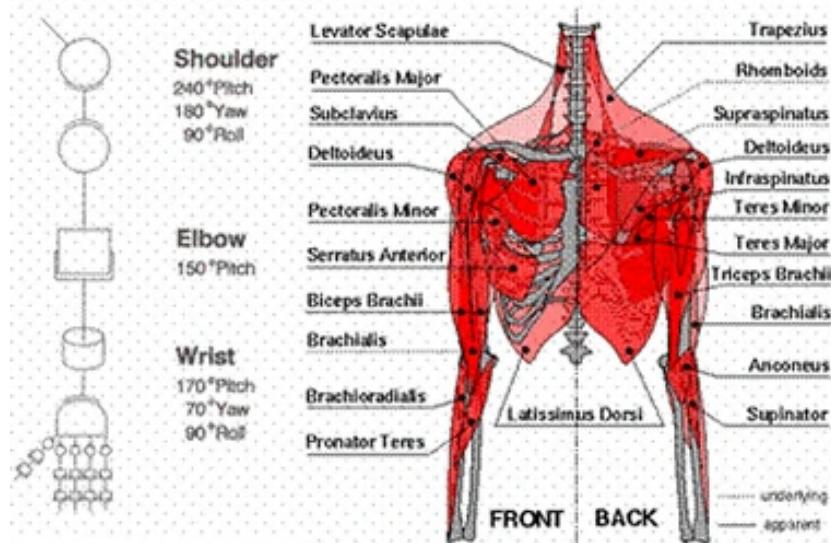


Figura 1.7: Grados de libertad de un brazo robótico y estructura del cuerpo humano [1].

De la estructura anterior, se deducen las siguientes partes:

- Articulación del hombro: dispone de tres grados de libertad que permiten subir y bajar, ir a la izquierda y derecha, y rotar sobre sí mismo.
- Articulación del codo: el codo permite extender, contraer y reorientar tanto la muñeca como la mano. Por lo general, se estima la extensión del codo en unos  $150^\circ$ .
- La muñeca: compone el último elemento del brazo robótico antes de llegar al “*end-effector*”. Es de los elementos más importantes debido a su gran capacidad de movimiento en las tres dimensiones. Sin esta articulación, el brazo robótico se asemejaría en funcionalidad a un robot pantográfico. Cada vez más, las articulaciones de la muñeca se vuelven complejas y sofisticadas. La muñeca humana, por ejemplo, puede moverse  $45^\circ$  desde el centro, pero se reduce mucho la capacidad de rotación de la misma. En la actualidad se está investigando cómo poder mejorar la relación de movimientos para permitir una mayor movilidad, pero las singularidades siguen siendo un gran problema. Por ejemplo, el robot quirúrgico da Vinci, pese a lo avanzado que pueda parecer, tiene problemas de bloqueo de las muñecas cuando se acerca a posiciones singulares.
- La mano: supone un “*end-effector*” diferenciado que define el propósito y la capacidad del brazo robótico. La mano es una herramienta capaz de realizar múltiples acciones muy variadas entre sí. Actualmente, se sigue investigando de forma activa sobre ello para intentar implementar controles sensoriales, de presión y de movimiento en los “*end-effector*” de los robots.

### 1.1.3. La actualidad

Durante los dos últimos decenios la robótica ha evolucionado de manera exponencial. Se ha trabajado de forma activa en mejorar ciertas condiciones industriales, espaciales y en el día a día de las personas. En el 2001 se puso en la ISS el brazo robótico “Canadarm2”, conocido oficialmente como “*Space Station Remote Manipulator System*” (SSRMS) (figura 1.8).



Figura 1.8: Vista exterior del Canadarm2 [7].



Figura 1.9: Rover “Spirit”, desarrollado por la NASA y desplegado en 2004 [8].

Además, en 2005, se desplegaron en Marte los rovers “Spirit” (figura 1.9) y “Opportunity” (figura 1.11).

El primero supuso un gran avance de la ingeniería, ya que crearon un robot teleoperado para enviarlo a un terreno muy hostil. Con las seis ruedas que tenía permitía una movilidad bastante elevada en terrenos muy desiguales, siendo todas ellas motrices e independientes entre sí y, en particular, las cuatro de los extremos direccionales (detalle en la figura 1.9). Además, la fisionomía de las mismas y su elevación permitía que el dispositivo se desplazara por distintos tipos de terreno de una manera óptima, utilizando un sistema de amortiguación conocido como “*rocker–bogie*”. Dicho sistema se caracteriza por no utilizar una suspensión hidráulica sino un diferencial en el centro del vehículo, garantizando así que el cuerpo del mismo siempre se encuentra con una inclinación igual a la mitad que presentan ambos (ver figura 1.10).

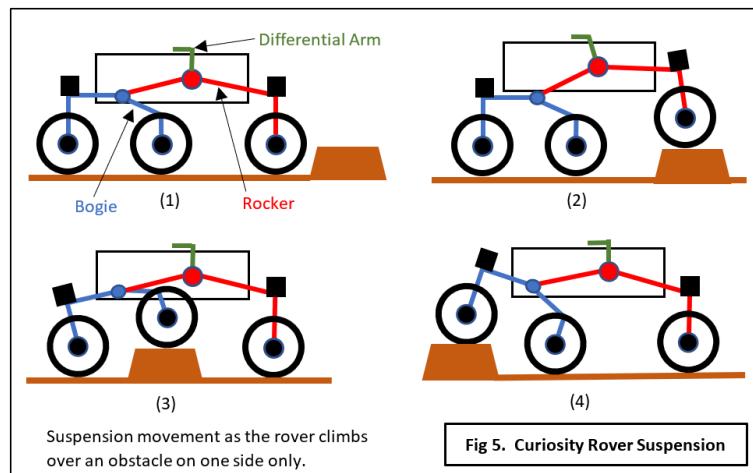


Figura 1.10: Modo de funcionamiento del sistema “*rocker–bogie*”, desarrollado por la NASA para sus rover [9].



Figura 1.11: Rover “Opportunity”, desarrollado por la NASA y desplegado en 2004 [10].

Por otra parte, se puede apreciar cómo el “Opportunity” tenía una estructura bastante similar al “Spirit” pero añadía alguna que otra mejora. La diferencia principal entre ambos era el lugar de aterrizaje (figura 1.12), ya que ambos servían para recorrer distintos puntos de la superficie marciana para recopilar datos y tomar muestras.



Figura 1.12: Lugares de aterrizaje de los rovers de la misión espacial a Marte [11].

La misión del “Spirit” duró 2623 soles frente a los 90 inicialmente planeados [8], y la misión del “Opportunity” duró 5352 soles frente a los también 90 inicialmente planteados [10]. Esto se traduce en 2695 días terrestres (6 años, 9 meses y 12 días) y 5498 días terrestres (15 años) respectivamente.

Por otra parte, los robots de aplicación doméstica también han ido creciendo cada vez más, naciendo en 2002 el popular Roomba (figura 1.13), de la empresa iRobot, o distintos brazos

articulados para, por ejemplo, ayudar a personas que carezcan de dichos miembros o asistir a personas mayores en sus hogares.



Figura 1.13: Robot Roomba en la estación de carga [12].

Además, la industria de los coches autónomos también ha crecido de forma exponencial, sobre todo con la llegada al mercado en 2003 de Tesla Motors y sus coches eléctricos que disponen del sistema “Autopilot” (figura 1.14), encontrándose actualmente en el nivel 2 de autonomía según la lista del SAE [13][14]. Los avances en esta industria permiten el control completo del vehículo, tomando decisiones en tiempo real sobre la suspensión, el giro de las ruedas, el control de tracción, etc. permitiendo además compartir información e ir mejorando el mundo de la robótica y de la industria del automóvil.



Figura 1.14: Lo que ve un Tesla cuando está en conducción autónoma nivel 2 [13].

Por otro lado, se ha avanzado mucho a nivel de robots militares y humanoides. Un ejemplo de ello es la empresa *Boston Dynamics*, la cual ha desarrollado múltiples robots con un grado

de libertad bastante elevado. Dichos robots se caracterizan por una gran estabilidad y la amplia variedad de movimientos que pueden realizar: andar, correr, saltar, subir escaleras, abrir puertas, etc. Actualmente, dos robots son los principales: “*Big-Dog*” (figura 1.15) y “*Atlas*” (figura 1.16).



Figura 1.15: Robot “*Big-Dog*” de Boston Dynamics [15].

El primero tiene un amplio uso militar: debido a su forma, es muy útil para llevar cargas pesadas durante largas distancias. Además, la configuración cuadrúpeda y los avanzados sistemas *software* y *hardware* del que dispone permite que el robot sea estable incluso en condiciones bastante complicadas, como puede ser un suelo helado.



Figura 1.16: Robot “*Atlas*” de Boston Dynamics [15].

“*Atlas*”, por otra parte, es un trabajo en progreso que permitirá, en un futuro, poder utilizarlo con fines militares y domésticos. Puede llevar objetos pesados con sus brazos y moverse con mucha agilidad, haciéndolo un robot muy polivalente según se quiera utilizar.

Finalmente, el desarrollo de los brazos articulados con múltiples finalidades también ha evolucionado mucho. Desde robots industriales tales como los desarrollados por la empresa KUKA, como el “KR-1000 Titan” (figura 1.17), o el brazo “M-2000”, de FANUC hasta brazos más pequeños con propósitos educacionales, como el  $\mu$ Arm, de UFACTORY (figura 1.18).



Figura 1.17: Robot “KR-1000 Titan” de KUKA [16].



Figura 1.18: Robot  $\mu$ Arm de UFACTORY [17].

Estos robots tienen múltiples propósitos: el primero, levantar y trasladar piezas muy grandes y pesadas con muchísima precisión. El segundo, disponer de un robot para poder aprender y utilizarlo para tareas como, por ejemplo, impresión 3D. Este último se desarrolló con la intención de ser accesible e intentar introducir en el mundo de la robótica a aquellos que

pudieran estar interesados, pero su alto coste impide el acceso a aquellos con una capacidad adquisitiva más baja.

## 1.2. Motivaciones y objetivos del desarrollo del proyecto

Durante el primer semestre del cuarto curso de Ingeniería de Computadores, hay dos asignaturas las cuales propiciaron el desarrollo de este proyecto: robótica y sistemas empotrados.

Con la primera, se vio la potencia de los brazos robóticos y se desarrolló un estudio sobre un manipulador del cual se ha hablado con anterioridad: el  $\mu$ Arm [18]. Con la segunda asignatura, se vio cómo con sistemas de aplicación específica se podían desarrollar circuitos con suficiente potencia como para poder tomar el control de otros dispositivos más grandes y complejos aplicando la lógica estudiada a lo largo de los años.

Se tomaron en cuenta los conocimientos obtenidos de las asignaturas anteriores para empezar un desarrollo que uniera esos dos campos: diseñar un brazo robótico impreso en 3D el cual estuviera gobernado por un microcontrolador en una placa de control de propósito específico. Para ello, se parte de los diseños 3D provistos en la web de UFACTORY [19] para su posterior adaptación y reutilización. En lo referente a la placa de control, el brazo original utiliza una placa Arduino Mega [20], por lo que se decidió (para dar mayor peso a la parte de ingeniería e intentar reducir costes) diseñar e implementar al completo una placa con otro microcontrolador para gobernar dicho brazo robótico.

Principalmente, este trabajo se desarrolla bajo las dos perspectivas siguientes:

- Aplicar en un proyecto de ingeniería real las competencias y técnicas que se han ido aprendiendo a lo largo de los distintos cursos del Grado de Ingeniería de Computadores (61CI).
- Construir una alternativa asequible y accesible, tanto a niveles de *Open-Source* (OS) y *Open-Hardware* (OH), de un brazo robótico de manera que cualquier persona interesada en este ámbito de la ingeniería pueda introducirse y aprender, e incluso montar el brazo por sí mismo.

Para la primera perspectiva, la forma de afrontarla y desarrollarla está detallada en el punto siguiente (1.3). Para la perspectiva de desarrollo de un producto accesible y asequible, se partió desde el abaratamiento de costes: el brazo original  $\mu$ Arm se encuentra disponible en venta por aproximadamente \$749. Dicho precio, pese a no ser especialmente elevado, impide a muchas personas el acceso a la robótica en un brazo que pretende ser educativo y útil. Por este motivo, se desarrolla este proyecto principalmente para resultar barato. Además, siguiendo con la política del brazo original, el proyecto se desarrolla bajo las premisas OS y OH, de manera que inclusive para aquellos que no puedan imprimir el brazo 3D se dispone de forma universal todos los diagramas, planos, esquemas, diseños y código fuente que se ha empleado para acabar desarrollando el brazo  $\mu$ Arm.

### 1.3. Metodología

Dado que se pretende hacer un desarrollo de ingeniería completo, la metodología es un punto muy importante en este proyecto.

Primeramente, antes de hacer ningún tipo de desarrollo o implementación, se hizo un estudio del problema, y de lo que se pretendía obtener. Por una parte, se comprobó hasta qué punto podrían ser reutilizables los diseños provistos por UFACTORY en su página de GitHub. Esto permitió diseñar elementos nuevos, adaptar los recursos a lo que hay disponible, etc. Por otro lado, se estudió qué placa de control se quería utilizar. Debido a la familiaridad de los integrantes del equipo con los componentes de la familia “Microchip”, se plantearon distintas alternativas:

- Controladores de gama media de la familia PIC16F.
- Controladores de gama superior de la familia PIC32F.
- Procesadores digitales de la señal, de la familia dsPIC.

Se optó por utilizar los últimos mencionados, ya que disponen de un apoyo específico matricial y matemático para poder agilizar las operaciones realizadas, de forma que los cálculos necesarios se podrían realizar íntegramente en el microcontrolador.

Además, se estudió cómo se quería plantear la comunicación con el brazo: de forma completamente autónoma o mediante un equipo auxiliar. Para evitar la complejidad extra que habría surgido de desarrollar un sistema de control completamente autónomo del brazo por sí solo, se decidió conectarlo a un equipo auxiliar externo que lo gobierne, y que el *p*Arm no funcione si no es estando conectado.

Una vez se definieron estos puntos, se pasó al diseño lógico del sistema que deberán tener tanto S1 como S2, mediante especificación de requisitos, diagramas lógicos, diagramas físicos, diagramas de diseño, etc. Esta parte del proyecto es de las más importantes, ya que sustenta las ideas y las funcionalidades que habrán de estar presentes en el producto final. Mientras tanto, se han ido desarrollando pruebas y mecanismos de control para ir asegurando la correcta calidad del trabajo.

Finalmente, una vez completada esta parte de diseño, se pasa a la implementación real. Dada la situación del COVID-19, esta fase de implementación se ha retrasado sobremanera, impidiendo pues presentar el proyecto en el mes de julio, como estaba previsto, y teniendo que acotar los plazos de implementación a, posiblemente, un mes. En el momento de implementación, se creará la placa diseñada y se empezará la impresión de distintas piezas 3D, para comprobar su funcionamiento en conjunto e ir solucionando los posibles errores que aparezcan.

Durante este proceso, se ha ido desarrollando además de forma paralela la memoria que acompaña el proyecto, permitiendo ir actualizándola con los últimos cambios y mejoras que se han considerado de interés para aparecer descritas.

## Capítulo 2

# Explicación de la estructura del proyecto

El diseño y construcción de un brazo robótico es un proceso multidisciplinar en el que se deben emplear diversas áreas del conocimiento. Desde un primer momento, este proyecto se postuló como un proyecto completo de ingeniería, y es precisamente por eso que está dividido en varios bloques, los cuales desempeñan una función clave en el desarrollo correcto del mismo.

El proyecto está dividido en tres grandes bloques: modelo matemático, elementos *hardware* y elementos *software*. Cada una de estas partes se encuentra a su vez subdividida en diferentes partes o hitos. Sin embargo, no es necesario describirlos con tanta precisión por el momento para poder comprender la estructura completa del proyecto.

Cabe destacar que, desde un punto de vista de ingeniería, a cada uno de los grandes bloques anteriormente mencionados se le puede asociar a una función dentro del proyecto:

- El modelo matemático es la parte más teórica del proyecto y su función es la de aportar una base formal y lógica que permita predecir y controlar el comportamiento del brazo robótico. Este bloque se encuentra ubicado en el apartado 5 de la memoria.
- Los elementos *hardware* del proyecto constituyen la realidad física del brazo robótico y están estrechamente relacionados con la construcción del mismo, así como con el control de los actuadores y demás componentes físicos presentes en el brazo robótico. Este bloque se encuentra ubicado en el apartado 6 de la memoria.
- Los elementos *software* del proyecto constituyen el principal mecanismo para implementar el modelo matemático y la lógica de funcionamiento del sistema completo mediante la programación de los elementos *hardware* y de los sistemas que necesitan comunicarse con los mismos. Este bloque se encuentra ubicado en el apartado 7 de la memoria.

En cada uno de los bloques de desarrollo anteriores, ya sean *hardware* o *software* y requieran construcción física o implementación mediante programación, se contempla la realización de pruebas de funcionamiento así como las revisiones pertinentes.

Es importante remarcar que, debido a la complejidad del sistema, el mismo está dividido en dos subsistemas que aglutinan funcionalidades vitales para el correcto funcionamiento del manipulador robótico:

- S1: está formado por la interfaz de usuario que se ejecuta sobre un computador de propósito general; esta interfaz es gráfica y le permite controlar los movimientos del brazo robótico, así como visualizar el estado de los parámetros del mismo. Este subsistema es esencialmente un elemento software y está descrito en el apartado 6.1 de la memoria.
- S2: está formado por la estructura física del manipulador, los actuadores y la placa de circuito impreso de control. Este subsistema combina elementos *hardware* y *software*, así como conceptos del modelo matemático. Los elementos *software* se describen en el apartado 6.2 de la memoria, mientras que los elementos *hardware* se describen en el apartado 5 de la memoria.

A continuación, se describen de forma detallada todos los bloques descritos anteriormente y a su vez, se mencionan las principales subdivisiones de cada uno de ellos.

## 2.1. Matemáticas

Los modelos matemáticos aplicados a proyectos de manipuladores robóticos son usados principalmente para realizar cálculos relacionados con los aspectos cinemáticos y dinámicos de los mismos.

Los aspectos cinemáticos de un manipulador robótico describen cómo es el movimiento y las trayectorias del mismo sin tener en cuenta las fuerzas que lo afectan, mientras que los aspectos dinámicos describen cómo se ve afectado dicho movimiento en función de las fuerzas que actúan sobre él.

Ambos aspectos anteriormente mencionados deben de ser descritos mediante un modelo matemático que permita realizar cálculos sobre los movimientos del manipulador.

En este proyecto, se ha llevado a cabo únicamente el modelo cinemático, dado que debido a las características físicas del prototipo a construir, es decir, velocidades de desplazamiento, peso de las articulaciones o masa máxima de carga; se ha concluido que el modelo dinámico no aportaría demasiada información útil para llevar a cabo el control del manipulador. Cabe destacar que el modelo dinámico suele presentar una complejidad mucho mas elevada que el modelo cinemático en términos matemáticos y por ello se ha desecharido la posibilidad de llevarlo a cabo.

Desde un punto de vista técnico, el modelo cinemático de un manipulador robótico expresa cuál es la posición del extremo del mismo con respecto al tiempo y en función de la posición de las articulaciones del mismo. Normalmente, los brazos robóticos se pueden describir matemáticamente mediante el concepto de cadena cinemática:

Tal y como se puede apreciar en la figura 2.1, las articulaciones pueden rotar y permiten la movilidad de cada uno de los segmentos del manipulador. Dado que estas articulaciones rotan, su posición se expresa numéricamente mediante unidades angulares. El concepto de cadena cinemática hace referencia a que, dado que cada una de las articulaciones esta unida a la siguiente mediante un segmento, se genera una cadena de movimientos en la que la

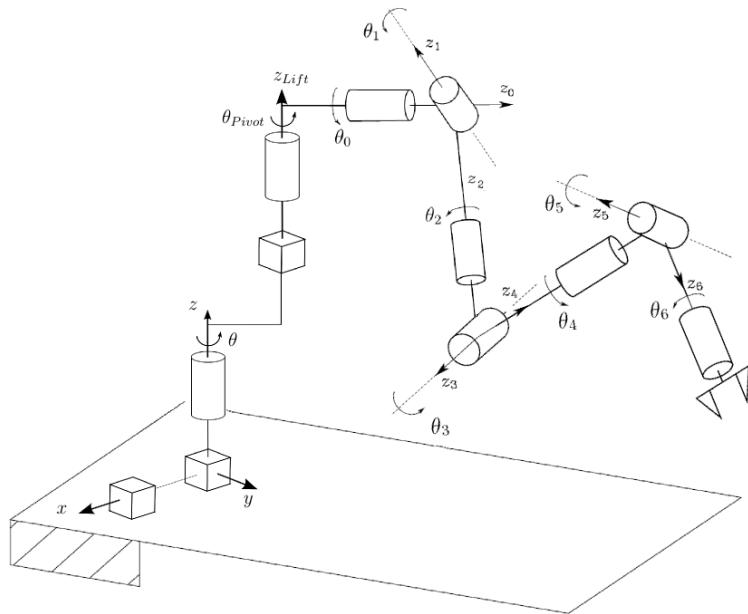


Figura 2.1: Ejemplo de cadena cinemática [21].

posición espacial de cada una de las articulaciones se ve afectada por la posición angular de las anteriores.

Aplicando este principio, el modelo cinemático expresa matemáticamente la posición cartesiana del extremo del robot en función de las coordenadas angulares de las articulaciones. Existen pues dos perspectivas del modelo cinemático:

- El modelo de cinemática directa expresa la posición espacial del extremo del manipulador en función de las coordenadas angulares de las articulaciones.
- El modelo de cinemática inversa expresa las coordenadas angulares de las articulaciones en función de las coordenadas cartesianas del extremo del manipulador.

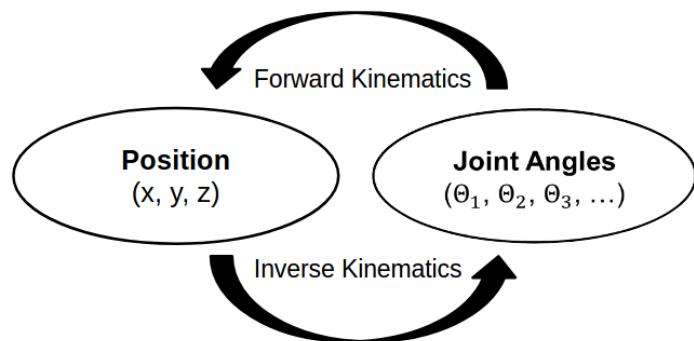


Figura 2.2: Diagrama del modelo cinemático [22].

En conclusión, el modelo matemático conforma la base teórica y formal que permite realizar el estudio de los movimientos del manipulador y es por ello que representa un bloque crucial dentro del proyecto.

## 2.2. *Hardware*

Los elementos *hardware* conforman la implementación física del manipulador y de todos los componentes empleados para controlarlo.

En términos generales, el *hardware* usado en el proyecto se descompone en diferentes elementos:

- Impresión 3D de la estructura física del manipulador.
- Motores empleados en el manipulador.
- Desarrollo de la placa de circuito impreso de control y microcontrolador empleado.
- Comunicaciones entre los diferentes subsistemas.

En primer lugar, la impresión 3D es la tecnología seleccionada para la fabricación de la estructura física del manipulador debido a su bajo coste y accesibilidad. Esta parte del proyecto se centra en llevar a cabo la fabricación y construcción de la estructura física del manipulador, así como su ensamblado y testeo. Este apartado se ubica en el apartado 5.1 de la memoria.

En segundo lugar, la elección de los motores que dotan de movilidad a la estructura es una decisión crucial y que depende principalmente de cuales sean las características físicas del manipulador, así como de las tareas que se quieran realizar con el mismo. Existen numerosas opciones en cuanto a motores, por ejemplo, motores DC, servomotores, motores paso a paso, etc. Este apartado se ubica en el apartado 5.5 de la memoria.

En tercer lugar, el desarrollo de la PCB de control y elección del microcontrolador representan la parte más importante dentro del bloque hardware del proyecto. El objetivo principal de esta parte del proyecto es llevar a cabo el diseño y construcción de una PCB personalizada, adaptada especialmente a los actuadores y microcontrolador usados para llevar a cabo el control del movimiento del manipulador. Se considera que esta PCB representa uno de los elementos hardware esenciales para el correcto desarrollo del proyecto. Este apartado se ubica en el apartado 5.3 de la memoria.

En último lugar, el diseño e implementación de los canales de comunicación y protocolos necesarios para comunicar los dos subsistemas principales requiere desarrollo hardware y software de forma equitativa, además, también representa uno de los elementos cruciales del proyecto. Este apartado se ubica en el apartado 5.4 de la memoria.

## 2.3. *Software*

Los elementos *software* del proyecto abordan los siguientes aspectos:

- Desarrollo de la aplicación de control del brazo robótico, implementada mediante una interfaz gráfica de usuario para garantizar su accesibilidad y facilidad de uso. Esta implementación se lleva a cabo en S1.
- Programación del microcontrolador e implementación del modelo matemático en la práctica con el objetivo de controlar los movimientos del brazo robótico. Esta implementación se lleva a cabo en S2.

En primer lugar, mediante el desarrollo de la aplicación de usuario se busca ofrecer una forma de controlar los movimientos del robot de forma fácil y accesible, para ello se ha desarrollado una interfaz de usuario que se ejecuta en un ordenador auxiliar. Desde esta aplicación el usuario puede controlar los movimientos del robot, además de monitorizar el estado del mismo. Las órdenes dadas por el usuario son enviadas al microcontrolador para su ejecución mediante los canales de comunicación mencionados anteriormente. Este desarrollo se ha llevado a cabo mediante el lenguaje de programación Python. Este apartado se ubica en el apartado 6.1 de la memoria.

En segundo lugar, la programación del microcontrolador representa una parte esencial del proyecto, ya que toda la lógica de funcionamiento y control de los actuadores del brazo robótico se lleva a cabo en el mismo. Es por ello que la labor principal del microcontrolador es orquestar el funcionamiento de los actuadores, así como de realizar el computo necesario para transformar las órdenes del usuario en movimientos consecuentes del brazo robótico. La programación del microcontrolador se ha llevado a cabo mediante el lenguaje C. Este apartado se ubica en el apartado 6.2 de la memoria.

# Capítulo 3

## Especificación de requisitos

### 3.1. Introducción

El  $\mu$ Arm es un brazo robótico creado por la compañía UFACTORY<sup>1</sup> el cual se ha diseñado con propósito principalmente didáctico.

En la actualidad, se puede obtener uno a través de su página web o de proveedores externos, pero no está previsto fabricar más, por lo que en un tiempo estará fuera de existencias.

Debido a su propósito didáctico, todos los recursos sobre el manipulador son de código libre, por lo que resultan accesibles a cualquiera que los necesite. Entre otros, se encuentran<sup>2</sup>:

- *Firmware* del  $\mu$ Arm Swift Pro.
- SDK de Python para el  $\mu$ Arm Swift Pro.
- *Firmware* que maneja el controlador del brazo.
- ROS para el  $\mu$ Arm Swift Pro.
- Distintos ejemplos para toda la gama de brazos robóticos.
- $\mu$ Arm *Creator Studio*.
- Visión esquemática de las conexiones de la placa Arduino.
- Modelos 3D del brazo robótico.
- Guías de usuario, desarrollador y especificaciones técnicas.

Aprovechando dichos recursos, se pretende desarrollar un brazo robótico basado en el  $\mu$ Arm que esté impreso en 3D y sea controlado por un microcontrolador en conjunción con un ordenador cualquiera. Aprovechando los recursos provistos por UFACTORY, se busca que el

<sup>1</sup><https://www.ufactory.cc/#/en/uarmswift>

<sup>2</sup>todos los elementos descritos se encuentran disponibles tanto en GitHub como en la web de UFACTORY

brazo desarrollado sea más barato de construir (frente a los casi 800€ que cuesta el original) y que pueda ser desarrollado por cualquiera con acceso a Internet y a los recursos necesarios, a saber, una impresora en 3D y un SW de impresión en 3D.

### 3.1.1. Propósito

El propósito de este documento es establecer un punto de partida claro y conciso que permita empezar el desarrollo del brazo robótico sabiendo los puntos primordiales del mismo. A su vez, también pretende establecer ciertos puntos que se consideran importantes e incluso necesarios para poder continuar el desarrollo del sistema en un futuro, implementando nuevas funciones o arreglando errores que pudieran existir.

Este documento está dirigido a ingenieros que quieran llevar a cabo su propia implementación del brazo robótico o que quieran conocer la estructura en la que se basa el proyecto, así como las necesidades del mismo y las adiciones extraordinarias que se han incluido. A su vez, se pretende que sea accesible a cualquiera que pretenda iniciarse en el mundo de la robótica y que busque estudiar y aprender sobre el brazo robótico.

### 3.1.2. Alcance

El objetivo principal de este proyecto fin de grado es construir una brazo robótico similar al manipulador  $\mu$ Arm, al cual se le ha asignado el nombre *Printed – Arm* (*pArm*).

Este brazo robótico debe ser capaz de moverse libremente dentro de su campo de movimiento, el cual está limitado por su estructura física. Además, el *pArm* debe ser capaz de coger, transportar y depositar objetos de poco peso y, en consecuencia, debe ser capaz de describir trayectorias previamente planificadas o calculadas en el momento.

Es importante destacar que, dado que el brazo robótico *pArm* no está sensorizado, este no será capaz de moverse de forma completamente autónoma ni de imitar movimientos realizados por el usuario.

Cabe destacar que el brazo robótico está controlado mediante un microcontrolador. Sin embargo, las instrucciones de movimiento y trayectorias no se computan, en principio, en el mismo sino en un ordenador auxiliar.

Debido a la estructura física, tamaño y materiales de fabricación, el *pArm* no es un brazo robótico pensado para la realización de tareas industriales ni para el transporte de cargas pesadas.

En relación a lo anteriormente mencionado, la aplicación principal del *pArm* es didáctica, dado que se busca construir un brazo robótico económico y sencillo que facilite la introducción de los usuarios a este tipo de tecnologías.

### 3.1.3. Visión global

En las siguientes páginas se pasa a explicar los distintos detalles del sistema que debe construirse, respetándose la siguiente estructura:

- Perspectiva del producto.
- Funciones del producto.
- Características del producto.
- Restricciones.
- Supuestos y dependencias.
- Requisitos propuestos.

## 3.2. Descripción general

### 3.2.1. Perspectiva del producto

El *pArm* se basa en el trabajo inicial del  $\mu$ Arm, no utilizando directamente lo desarrollado por la empresa UFACTORY sino aprovechando el trabajo ya realizado y los recursos disponibles para estudiarlos.

Por otra parte, el *pArm* es dependiente de otro sistema que lo controle, ya que no se plantea como sistema autónomo. Por consiguiente, se proponen diversos métodos de conexión entre el brazo y dicho sistema. Por ejemplo, se puede utilizar el puerto serie *Universal Serial Bus* (USB) o bien comunicaciones inalámbricas, como *Bluetooth* y *WiFi*. Además, debido a su disponibilidad multiplataforma, se propone el uso de Python como alternativa de programación.

De ahora en adelante, se denominará “S1” al equipo que controla al *pArm*; y “S2” al brazo robótico en sí.

Para este proyecto, se ha de desarrollar el SW que se ejecutará en S1, así como el SW y el *hardware* (HW) que irán en S2. También habrá que adaptar la estructura mecánica para que esta pueda ser impresa en 3D.

### 3.2.2. Interfaz del sistema

En un principio, el sistema estará dividido en dos módulos:

## S1

S1 consiste en un equipo el cual controlará el brazo robótico (S2). Para ello, tal y como se planteó anteriormente, se propone como lenguaje de programación Python, el cual soporta la ejecución con GUI.

En lo referente al sistema operativo, al ser una aplicación en Python la cual es multiplataforma, no se define ninguna restricción respecto al mismo.

Finalmente, se plantea la conexión con S2 utilizando el puerto serie USB, por lo que también será necesario que el equipo anfitrión S1 disponga de una conexión de ese estilo.

En resumen (ver la tabla 3.1):

Componente	Función	Restricciones
Sistema Operativo	Hospedar y ejecutar la aplicación Python que controlará el brazo robótico.	Debe poder ejecutar aplicaciones Python con GUI, por ejemplo, GTK.
<i>Conexión con S2</i>	Permitir la comunicación con el sistema S2 en modo dúplex.	Velocidad adaptable ( <i>baud-rate</i> ) y capacidad para gran ancho de banda.
Python	Control del sistema S2 y monitoreo del estado del mismo.	Versión Python $\geq 3.6.*$

Cuadro 3.1: Requisitos del sistema S1.

En principio, no será necesaria la conexión a Internet, pero tampoco se descarta el uso de la misma a la hora de poder recibir actualizaciones o en lo referente a futuras mejoras.

## S2

Para el sistema S2 no se ha pensado en ningún microprocesador ni SoC en particular, pero se han contemplado algunos que cumplen con las características requeridas (ver la tabla 3.2).

Será necesario que el circuito escogido disponga de algún tipo de entrada de las propuestas para la comunicación con S1. Debido a la característica descrita en la tabla 3.1 sobre la interfaz de comunicación, no será estrictamente necesario que la velocidad sea adaptable (ya que se asume que se adaptará en S1); sin embargo, sí será requisito fundamental que la conexión sea dúplex y que soporte gran cantidad de datos con las menores pérdidas posibles.

Por otra parte, el microcontrolador deberá poder modular señales PWM para controlar los distintos motores de los que dispondrá el brazo. Sin embargo, en caso de que finalmente el *chip* escogido no disponga de dicha modulación, se podrán usar motores que cuenten con un *driver* que permitan controlarlos usando señales digitales y/o analógicas.

Teniendo en cuenta lo anterior, se plantea el uso de los siguientes dispositivos (ver tabla 3.2):

Placa	Ventajas	Desventajas	ID RS-Online y precio
ESP8266	SoC bastante barato (5 €) con conexión WiFi y modo de bajo consumo	Señal PWM generada por SW; poca cantidad de GPIO (6).	124-5505 – 19,29 €
ESP32	SoC con procesador de dos núcleos que permite comunicaciones WiFi y Bluetooth	No cuenta con GPIO pero permite la comunicación mediante el protocolo I <sup>2</sup> C.	188-5441 – 25,29 €
PIC16F18326-I/P	Microcontrolador de 8 bits de baja potencia de consumo y bajo precio con capacidad de modular hasta dos señales PWM y con más memoria RAM que otros componentes de su familia. Finalmente, cuenta con bastantes salidas GPIO, suficientes como para añadir más componentes al sistema.	No está integrada en una placa (SoC) por lo que habría que hacer toda la lógica del diseño HW. No dispone de conexiones de red (aunque no son necesarias) y la capacidad de cómputo, en comparación con las otras propuestas, es menor.	124-1554 – 1,375 €
dsPIC33EP***GM604	Microcontrolador de 16 bits que cuenta con un procesador digital de señales, permitiendo realizar operaciones matriciales rápidamente. Además, cuenta con hasta 6 señales PWM y múltiples GPIO.	Al igual que el componente anterior, no está integrado en una placa SoC por lo que habría que diseñar toda la PCB que contenga el sistema.	825-1023 – 5,89 €

Cuadro 3.2: Posibles *chips* que se han planteado para el proyecto.

Finalmente, el equipo de desarrollo decide usar el dsPIC33EP512GM604-I ya que está disponible entre las distintas opciones que la universidad pone a su disposición y por tanto no hay que soportar el coste de este en el presupuesto del proyecto. Por otro lado, cumple con los requisitos técnicos que el equipo de desarrollo ha supuesto necesarios.

### 3.2.3. Interfaz de usuario

El usuario final del producto solamente interactuara de manera directa con S1. Para que esta interacción sea posible, se desarrollara un panel de control que permita al usuario definir movimientos que el robot deberá realizar. El panel de control se mostrará en una sola pantalla y permitirá al usuario, mediante una interfaz gráfica sencilla, mover de manera independiente cada uno de los motores del robot, o bien mediante el uso del ratón, describir trayectorias que el robot realizará en tiempo real replicando el movimiento del ratón.

Además, también se podrá desplazar el robot indicando la posición  $\{x, y, z\}$  referente al *end-effector*. Se sugiere una interfaz que siga el siguiente diseño:

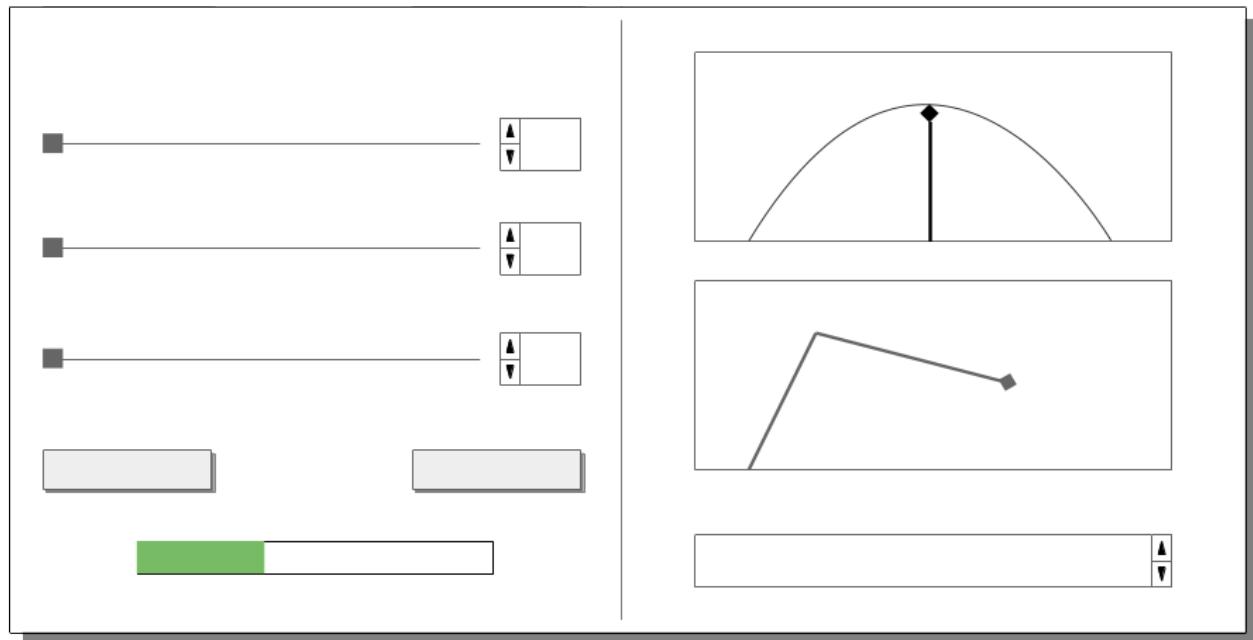


Figura 3.1: Diseño propuesto para la intefaz gráfica de usuario.

La especificación de los elementos de la interfaz anterior (figura 7.1) se hace en mayor profundidad en el punto 3.3.1 del documento.

### 3.2.4. Memoria

Por experiencia en proyectos relacionados, se estima que la memoria disponible para código y datos, en el microcontrolador seleccionado, ofrecen margen suficiente para este proyecto. Se detallan a continuación las características a nivel de memoria del microcontrolador:

- 512 KB de memoria *flash*, donde se alberga el programa principal.
- 48 KB de memoria RAM, donde se alojarán los datos temporales durante la ejecución, teniendo en especial consideración las matrices de las ecuaciones cinemáticas.

### 3.2.5. Operaciones

Los usuarios deberán desempeñar acciones tales que generen los movimientos deseados en el brazo. Estas acciones pueden implicar interactuar con los *widgets* presentes en el panel de control o bien efectuar movimientos con el ratón para que el robot los desempeñe directamente.

### 3.2.6. Funciones del producto

Las funcionalidades principales del brazo robótico han sido descritas de forma introductoria en apartados anteriores de este documento.

En general, existen dos funcionalidades principales que caracterizan tanto al *pArm* como al sistema de control del mismo:

- La funcionalidad principal del brazo robótico S2 es la de realizar movimientos dentro de su campo de movimiento y describir trayectorias previamente planificadas o calculadas en el momento. Mediante este movimiento, se pretende transportar objetos de poco peso. Además, para agilizar el funcionamiento y el procesado de las órdenes, será S2 el que gestione, compute y realice los movimientos que recibe por parte de S1, quedando este último para la interacción con el usuario y la gestión de S2.
- El sistema de control S1 ofrece la funcionalidad principal de planificar trayectorias y controlar el movimiento del brazo. Este sistema se muestra al usuario mediante una interfaz gráfica, la cual permite al usuario controlar el movimiento del brazo mediante la modificación de diversos parámetros.

### 3.2.7. Características del usuario

El sistema de control ejecutado en S1 ofrecerá una interfaz gráfica que permitirá al usuario interactuar con los parámetros del brazo robótico S2 y, por lo tanto, permitirá al mismo controlar el movimiento del robot así como la establecer la descripción de ciertas trayectorias.

Dado que el objetivo del proyecto es ofrecer un sistema didáctico, amigable y fácil de usar, no se imponen requerimientos específicos sobre el usuario en cuanto a conocimientos técnicos sobre programación, HW, electrónica o matemáticos.

El usuario debe estar familiarizado con la interacción y el uso básico de aplicaciones de escritorio para poder interactuar de forma correcta con el sistema de control del brazo.

A pesar de no ser completamente necesario, es recomendable que el usuario esté familiarizado con la estructura física del robot, los movimientos que este puede realizar y los parámetros que se usan para controlar al mismo, ya que de esta forma el control del brazo robótico será más eficaz y seguro.

### 3.2.8. Restricciones

Por estar ya disponible y ofrecer los periféricos necesarios para desarrollar este proyecto, se recomienda como alternativa inicial para el sistema S2 utilizar el dsPIC33EP512GM604.

En cualquier caso, como se ha mencionado anteriormente, es necesario que:

- Se provea de una interfaz para la comunicación que permita comunicarse con el sistema S1 de manera simultánea y con alta capacidad.
- El sistema ha de consumir la menor energía posible, entrando en el modo de *deep-sleep* cuando fuera posible.
- La estructura de S2 ha de ser imprimible en 3D, permitiendo así replicarlo.
- El sistema S1 ha de poder ejecutar aplicaciones Python según lo propuesto anteriormente, en particular, la versión de este superior a la 3.6. En otro caso, el sistema habrá de poder ejecutar la aplicación diseñada sin problemas e indiferentemente del sistema operativo.
- Todo lo realizado en el proyecto ha de ser OS y OH, permitiendo así que cualquiera pueda acceder y estudiar el proyecto.

### 3.2.9. Supuestos y dependencias

Indiferentemente de la placa que finalmente se use, el sistema ha de tener tres motores: uno para la base, otro para el primer segmento del brazo robótico y el último para el segundo segmento. Además, para controlar el *end-effector* hará falta una conexión con el extremo del brazo para poder añadir un pequeño motor que permita la rotación del mismo (ver el manual de desarrollador de UFACTORY para más información).

Para ello, en la tabla 3.3 se muestran distintas propuestas de motores que podrían ser viables para el proyecto. Intentando cubrir las necesidades, se tienen en cuenta para este proyecto:

- Motor paso a paso: dispositivo electromecánico que convierte una serie de pulsos eléctricos en desplazamientos angulares. Esto permite realizar movimientos muy precisos, los cuales pueden variar de 1,8° hasta 90°.
- Servomotor: dispositivos de accionamiento para el control de la velocidad, par motor y posición. En su interior suelen tener un decodificador el cual convierte el giro mecánico en pulsos digitales. Además, suelen disponer de un *driver* el cual permite comandar los distintos controles mencionados al principio.

Nombre	Tipo	Características	Código RS y precio
--------	------	-----------------	--------------------

Servomotor Parallax Inc.	Servomotor	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Voltaje entrada: <math>4\text{ V}</math> a <math>6\text{ V}</math>.</li> <li>■ Conector de tres contactos.</li> <li>■ PWM a <math>50\text{ Hz}</math>.</li> </ul>	781-3058 – 16,01 €
Servomotor Faulhaber $9\text{ W}$	Servomotor	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Par máximo: <math>9,5\text{ mNm}</math>.</li> <li>■ Voltaje entrada: <math>6\text{ V}</math>.</li> <li>■ Potencia nominal: <math>9\text{ W}</math>.</li> <li>■ Conector MOLEX Microfit 3.0.</li> </ul>	184-6932 – 186,73 €
Motor paso a paso bobinado unipolar	Motor paso a paso	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Precisión de <math>1,8^\circ</math>.</li> <li>■ Par de sujeción: <math>70\text{ mNm}</math>.</li> <li>■ Voltaje entrada: <math>6\text{ V}</math>.</li> <li>■ Conexión de 6 cables.</li> </ul>	440-420 – 30,29 €
Motor paso a paso híbrido	Motor paso a paso	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Precisión de <math>1,8^\circ</math>.</li> <li>■ Par de sujeción: <math>1,26\text{ Nm}</math>.</li> <li>■ Voltaje entrada: <math>2,5\text{ V}</math>.</li> <li>■ Conexión de 4 cables.</li> </ul>	535-0439 – 108,69 €

Motor paso a paso híbrido	Motor paso a paso	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Precisión de <math>0,9^\circ</math>.</li> <li>■ Par de sujeción: <math>0,44 \text{ Nm}</math>.</li> <li>■ Voltaje entrada: <math>2,8 \text{ V}</math>.</li> <li>■ Conexión de 4 cables.</li> </ul>	535-0401 – 66,72 €
------------------------------------	-------------------------	---	--------------------

Cuadro 3.3: Lista de motores propuestos para el sistema S2.

### 3.2.10. Requisitos pospuestos

En esta sección se describen algunos requisitos del sistema que se postergan a futuras implementaciones o versiones del proyecto.

En el comienzo del proyecto se plantearon algunas funcionalidades y requisitos que, finalmente, se han decidido postergar a futuras implementaciones del proyecto, principalmente debido a su complejidad. En la siguiente lista se presentan las mas relevantes, las cuales representan posibles mejoras futuras del *pArm*:

- Implementación del sistema de control y planificación de trayectorias en el microcontrolador del *pArm*, de esta forma se busca centralizar el computo en S2.
- Implementación de un sistema de descripción de trayectorias mediante imitación de movimientos realizados por el usuario, es decir, el usuario podría mover físicamente el *pArm* y memorizaría dicha trayectoria para posteriormente describirla.
- Construcción e implementación de diversos tipos de *end-effector* para el *pArm*, los cuales le dotarían de nuevas funcionalidades en cuanto a manejar objetos.
- Implementación de las estructura física del *pArm* utilizando materiales metálicos para mejorar su resistencia y estabilidad. Junto con esta mejora, se podrían utilizar nuevos rotores para dotar al *pArm* de una mayor capacidad de carga.

### 3.3. Requisitos específicos

#### 3.3.1. Requisitos de la interfaz externa

##### Interfaz con el usuario

S1 dispondrá de una interfaz de usuario que deberá seguir el modelo propuesto en la figura 7.1. Dicha interfaz habrá de contar con los siguientes elementos:

- Dos alternativas gráficas de entrada que permitan establecer la posición final del *end-effector* bien mediante coordenadas articulares o bien mediante coordenadas angulares.
- Un actuador para poder escoger entre las alternativas mencionadas en el punto anterior.
- Un actuador para confirmar que se quiere mandar el movimiento al brazo robótico.
- Un actuador para detener un movimiento en ejecución del brazo.

Teniendo en cuenta el diseño propuesto en la figura 7.1, los componentes anteriores estarían representados por:

- Tres *sliders* los cuales establecerán los valores para los ángulos  $\{\theta_1, \theta_2, \theta_3\}$ , si se está trabajando en el modo de coordenadas angulares; o los valores de los puntos  $\{x, y, z\}$ , si se está trabajando en el modo de coordenadas cartesianas.
- Un botón desplegable con múltiples opciones que permitiría escoger entre los dos modos mencionados en el punto anterior.
- Un botón que permita confirmar los cambios en las coordenadas/ángulos antes de enviar definitivamente el movimiento al robot.
- Una barra de progreso la cual permite conocer una estimación de cuánto lleva el robot hecho del movimiento final previsto.
- Dos pequeñas ventanas que informan sobre la posición del brazo final una vez se han cambiado los valores de las coordenadas/ángulos. Dichas ventanas muestran una vista cenital del brazo, que indica cómo se mueve en el eje Y, y una vista de perfil del mismo, que indica cómo se mueve en el eje XZ.
- Una pequeña ventana que muestra logs relevantes respecto a la situación tanto de S1 como de S2.

## Interfaz *hardware*

S2 está formado por el brazo robótico *pArm* y el microcontrolador que computa las instrucciones recibidas desde S1. Mediante dicho microcontrolador, S2 interactúa directamente con el HW. El microcontrolador realiza las labores de comunicación con S1, así como las labores de recepción y procesamiento de las instrucciones que controlan el movimiento del *pArm*.

Tras la recepción y procesamiento de las diferentes secuencias de bits, las cuales son instrucciones, el microcontrolador genera señales de salida mediante sus pines, las cuales controlan el movimiento de cada uno de los motores, así como del *end-effector*. Cabe destacar que, en el caso de utilizar motores que proporcionen información sobre su posición angular actual, el microcontrolador debe recibir dicha señal y procesarla, enviando dicha información a S1.

Dependiendo del tipo de motores que se utilicen finalmente, el microcontrolador debe ser capaz de generar señales analógicas PWM, así como señales digitales de control.

## Interfaz de comunicaciones

Las comunicaciones que se realicen entre S1 y S2 están planteadas para utilizar UART como método de comunicación. Además, se mencionó como futura implementación poder hacer las comunicaciones entre ambos sistemas utilizando protocolos de red inalámbricos.

No se restringe la velocidad de transmisión (*baud-rate*), ya que se asume que S1 tendrá la posibilidad de adaptar su velocidad. Se escoge el USB como método para intercambiar la información debido a:

- Universalidad: los dispositivos cuentan con al menos una conexión USB.
- Energía: el USB provee 5 V al circuito que se conecta en el otro extremo. Además, la versión 2.0 del estándar, que es lo generalizado en microcontroladores, puede proveer hasta 500 mA al componente conectado.
- Simplicidad: no es necesario entender cómo se conectan los cables sino directamente conectar los extremos.

Para un correcto funcionamiento, la comunicación ha de ser bidireccional, en particular *full duplex*. De esta forma, se podrán recibir y enviar datos simultáneamente, pudiendo así conocer el estado del brazo robótico y actuar en consecuencia en caso de que se encuentre algún tipo de error o problema. Dado que la mayoría de placas base disponen de conexión UART las cuales se pueden utilizar para comunicación con el exterior y que los equipos informáticos habituales disponen de múltiples puertos USB, se pueden usar convertidores UART–USB económicos y eficaces para la comunicación entre ambos sistemas, quedando subsanado además la cuestión de la comunicación *full-duplex*.

### 3.3.2. Casos de uso

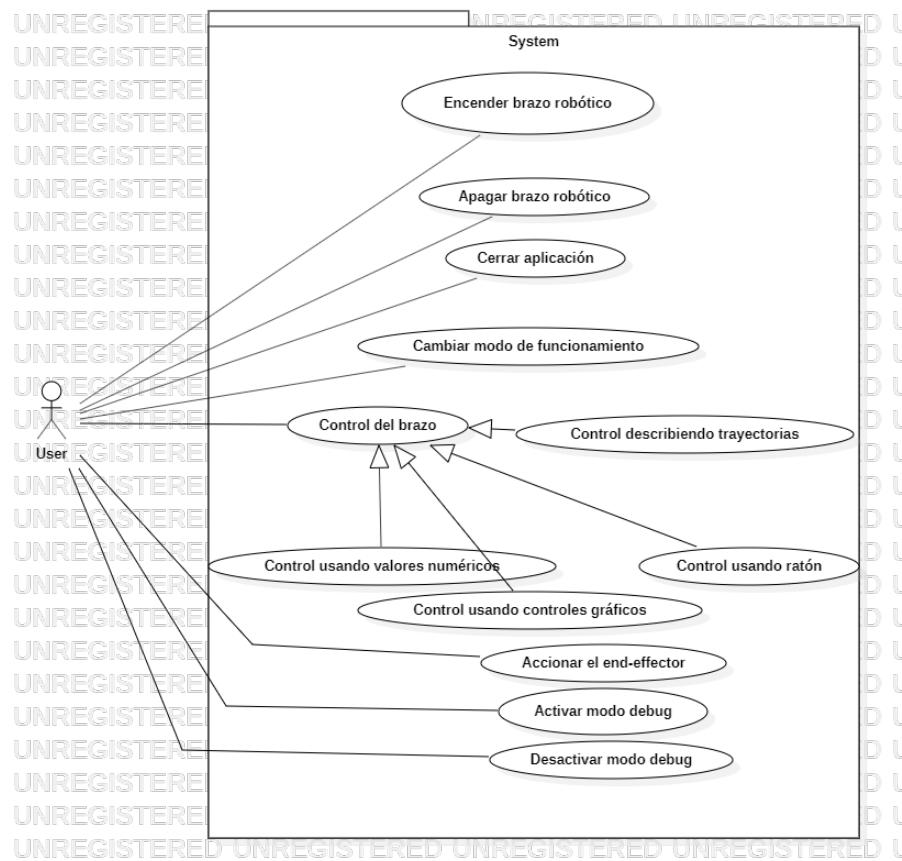


Figura 3.2: Diagrama de casos de uso

0001	Encender brazo robótico (S2)	
Descripción	El usuario deberá ser capaz de encender el sistema del brazo robótico de manera independiente de la aplicación de control.	
Secuencia Normal	Paso	Acción
	1	El usuario interactúa con el sistema para encenderlo.
	2	El sistema comprueba que los motores están correctamente conectados y que se mueven correctamente hasta el final de carrera.
Excepciones	3	Si las comprobaciones son satisfactorias, el sistema continúa con su normal ejecución.
	Paso	Acción
	3	Si las comprobaciones no son satisfactorias el sistema activará un indicador luminoso y se informará del error a S1, si está conectado.
Importancia	1	
Comentarios	Sin comentarios	

Cuadro 3.4: Caso de uso 0001 - Encender brazo robótico (S2).

<b>0002</b>	Apagar brazo robótico(S2)	
<b>Descripción</b>	El usuario deberá ser capaz de apagar el brazo robótico desconectando la corriente del mismo.	
<b>Secuencia Normal</b>	<b>Paso</b>	<b>Acción</b>
	1	El usuario interactúa con el sistema para apagarlo.
<b>Excepciones</b>	<b>Paso</b>	<b>Acción</b>
		No existen
<b>Importancia</b>	1	
<b>Comentarios</b>	Sin comentarios	

Cuadro 3.5: Caso de uso 0002 - Apagar brazo robótico (S2).

<b>0003</b>	Cerrar aplicación	
<b>Descripción</b>	El usuario deberá ser capaz de cerrar la aplicación de control de manera independiente al brazo robótico.	
<b>Secuencia Normal</b>	<b>Paso</b>	<b>Acción</b>
	1	El usuario interactúa con la aplicación para cerrarla
<b>Excepciones</b>	2	Se comprueba que la aplicación se puede cerrar de manera segura. Esto implica asegurar que no hay ninguna comunicación en proceso antes de cerrar la aplicación así como que el brazo no se esté moviendo.
	3	Se realiza el cierre de la aplicación.
<b>Importancia</b>	1	
	Sin comentarios	

Cuadro 3.6: Caso de uso 0003 - Cerrar aplicación.

<b>0004</b>	Cambiar modo de funcionamiento (S1)	
<b>Descripción</b>	El usuario deberá ser capaz de seleccionar el modo de control del brazo robótico, pudiendo escoger entre control mediante ratón o control mediante parámetros.	
<b>Secuencia Normal</b>	<b>Paso</b>	<b>Acción</b>
	1	El usuario interactúa con la aplicación y selecciona el modo de control del robot.
<b>Excepciones</b>	2	El sistema cambia entre modo de control mediante ratón o modo de control mediante parámetros.
	<b>Paso</b>	<b>Acción</b>
<b>Importancia</b>		No existen
	1	
<b>Comentarios</b>	Sin comentarios	

Cuadro 3.7: Caso de uso 0004 - Cambiar modo de funcionamiento.

<b>0005</b>	Control usando valores numéricos (S1)	
<b>Descripción</b>	El usuario deberá ser capaz de cambiar el valor numérico de cada uno de los parámetros de control del brazo robótico	
<b>Secuencia Normal</b>	<b>Paso</b>	<b>Acción</b>
	1	El usuario interactúa con la aplicación y cambia el valor de los parámetros de control usando el teclado.
<b>Excepciones</b>	2	Se comprueba si el valor es correcto y se confirma el cambio del valor numérico.
	2.1	El valor introducido por el usuario no es correcto y por lo tanto no puede llevarse a la práctica.
<b>Importancia</b>	1	
<b>Comentarios</b>	Sin comentarios	

Cuadro 3.8: Caso de uso 0005 - Control usando valores numéricos (S1).

<b>0006</b>	Control describiendo trayectorias	
<b>Descripción</b>	Se permitirá al usuario escoger una trayectoria predefinida que el brazo robótico deberá realizar.	
<b>Secuencia Normal</b>	<b>Paso</b>	<b>Acción</b>
	1	El usuario selecciona una trayectoria a realizar.
<b>Excepciones</b>	2	Se realiza dicha trayectoria
	<b>Paso</b>	<b>Acción</b>
<b>Importancia</b>	No existen	
	<b>Comentarios</b>	<b>Esta característica no se implementa ya que se posterga para una futura versión.</b>

Cuadro 3.9: Caso de uso 0006 - Control describiendo trayectorias.

<b>0007</b>	Control usando controles gráficos	
<b>Descripción</b>	La interfaz gráfica de la aplicación debe ofrecer control sobre los parámetros del brazo robótico mediante <i>sliders</i> .	
<b>Secuencia Normal</b>	<b>Paso</b>	<b>Acción</b>
	1	El usuario interactúa con la aplicación y mueve los <i>sliders</i> para variar los parámetros del brazo robótico.
<b>Excepciones</b>	<b>Paso</b>	<b>Acción</b>
	2	Se verifica si se puede realizar dicho movimiento y se ejecuta el cambio en los parámetros.
<b>Importancia</b>	1	
<b>Comentarios</b>	Sin comentarios	

Cuadro 3.10: Caso de uso 0007 - Control usando controles gráficos.

<b>0008</b>	Control usando ratón	
<b>Descripción</b>	Se permitirá al usuario controlar el brazo robótico de manera directa con el movimiento del ratón	
<b>Secuencia Normal</b>	<b>Paso</b>	<b>Acción</b>
	1	El usuario mueve el ratón realizando movimientos libres.
<b>Excepciones</b>	<b>Paso</b>	<b>Acción</b>
	2	Se comprueba que el movimiento no se sale de los márgenes permitidos
<b>Importancia</b>	1	
<b>Comentarios</b>	Esta característica no se implementa ya que se posterga para una futura versión.	

Cuadro 3.11: Caso de uso 0008 - Control usando ratón.

<b>0009</b>	Accionar el <i>end-effector</i>	
<b>Descripción</b>	Se permite al usuario abrir y cerrar la pinza	
<b>Secuencia Normal</b>	<b>Paso</b>	<b>Acción</b>
	1	El usuario interactúa con la aplicación para abrir y cerrar el <i>end-effector</i>
<b>Excepciones</b>	<b>Paso</b>	<b>Acción</b>
		No existe
<b>Importancia</b>	1	
<b>Comentarios</b>	Esta característica no se implementa ya que se posterga para una futura versión.	

Cuadro 3.12: Caso de uso 0009 - Accionar el *end-effector*.

<b>0010</b>	Activar modo <i>debug</i>	
<b>Descripción</b>	Se permite al usuario activar un modo tal que se pueda mandar al S2 el código de control del brazo robótico	
<b>Secuencia Normal</b>	<b>Paso</b>	<b>Acción</b>
	1	El usuario interactúa con S2 para ponerlo en modo debug.
	2	El sistema comprueba que el cambio de modo se puede hacer de manera segura. Es decir, no hay una comunicación específica del modo de funcionamiento actual en proceso antes de realizar el cambio.
<b>Excepciones</b>	3	El sistema cambia de modo.
	<b>Paso</b>	<b>Acción</b>
	2	El sistema detecta que el cambio de modo no se puede hacer de manera segura e impide que este se realice. Se informará del error a S1, si está conectado.
<b>Importancia</b>	1	
<b>Comentarios</b>	<b>Esta característica no se implementa ya que se posterga para una futura versión.</b>	

Cuadro 3.13: Caso de uso 0010 - Activar el modo *debug*.

<b>0011</b>	Desactivar modo <i>debug</i>	
<b>Descripción</b>	Se permite al usuario desactivar el modo debug tal que sea posible emplear el sistema de manera normal	
<b>Secuencia Normal</b>	<b>Paso</b>	<b>Acción</b>
	1	El usuario interactúa con S2 para desactivar el modo debug.
	2	El sistema comprueba que el cambio de modo se puede hacer de manera segura.
<b>Excepciones</b>	3	El sistema cambia de modo.
	<b>Paso</b>	<b>Acción</b>
	2	El sistema detecta que el cambio de modo no se puede hacer de manera segura e impide que este se realice. Se informara del error a S1, si esta conectado.
<b>Importancia</b>	1	
<b>Comentarios</b>	<b>Esta característica no se implementa ya que se posterga para una futura versión.</b>	

Cuadro 3.14: Caso de uso 0011 - Desactivar el modo *debug*.

### 3.3.3. Requisitos funcionales

#### – 001. Generar movimiento mediante el ángulo de cada uno de los motores

El sistema S2 cuenta con tres motores los cuales se encargan del movimiento de cada una de las partes del brazo. Se permitirá establecer individualmente cada ángulo  $\{\theta_0, \theta_2, \theta_3\}$  y mover así el brazo a una posición final  $\{x', y', z'\}$ .

Este movimiento, siguiendo la maqueta definida en la figura 7.1, se realizará interactuando con *sliders*.

#### – 002. Generar movimiento mediante las coordenadas cartesianas del punto final

Se permitirá también el movimiento a un punto  $\{x, y, z\}$  directamente, para lo que se obtendrán los ángulos  $\{\theta_0, \theta_2, \theta_3\}$  que permiten alcanzar dicha posición.

Al igual que en el caso anterior, se podrá definir cada punto independientemente.

Este movimiento, siguiendo la maqueta definida en la figura 7.1, se realizará interactuando con *sliders*.

#### – 003. Selección del modo de funcionamiento del brazo

Dado que, como se ha mencionado en los puntos anteriores, hay dos maneras de hacer que el brazo se pueda mover, habrá de existir algún tipo de actuador en la interfaz de usuario que permita escoger entre dichos modos.

Esta acción, siguiendo la maqueta definida en la figura 7.1, se realizará interactuando con un botón.

#### – 004. Ejecución en un momento determinado

La interacción con los elementos comentados anteriormente no será efectiva hasta que el usuario indique que quiere que se realicen, permitiendo así confirmar que los datos introducidos son los correctos.

Esta acción, siguiendo la maqueta definida en la figura 7.1, se realizará interactuando con un botón.

#### – 005. Demostración del punto final del brazo

La interacción con los actuadores definidos anteriormente se verá reflejada en unas pequeñas ventanas que muestran cómo debería encontrarse el brazo tras realizar los movimientos indicados.

Esta demostración, siguiendo la maqueta definida en la figura 7.1, se mostrará mediante unos dibujos esquemáticos que representan el brazo visto de perfil y desde una vista cenital.

#### – 006. Otros requisitos

Se han considerado operaciones más avanzadas para el control del brazo (como trazar trayectorias o un control mediante el ratón en un plano 2D) las cuales no se reflejan en este documento ya que se ha postergado su desarrollo e implementación a una futura versión del sistema.

### 3.3.4. Restricciones del diseño

En esta sección se describen algunas limitaciones existentes debido a distintos motivos, principalmente al HW y estructura física del *pArm*.

En primer lugar, existe una limitación en cuanto a los materiales de fabricación de la estructura física del brazo, ya que se quiere construir mediante la combinación de dos materiales plásticos: Ácido Poliláctico (PLA) y Copoliéster (CPE). El primer material se utiliza para impresión en 3D y, dado que el *pArm* se quiere imprimir por piezas utilizando una impresora de este tipo, el PLA es un material adecuado. El CPE por su parte ofrece una alta resistencia a productos químicos y, lo que es más importante para este brazo robótico, una gran resistencia a temperaturas elevadas y a la fricción, lo que lo hace en un material ideal para diseñar e imprimir estructuras mecánicas [23].

Por otro lado, para simplificar los cálculos en el modelo dinámico, se ha optado por usar un manipulador robótico pantográfico. Este tipo de manipuladores tienen una estructura similar a un flexo y la principal ventaja es que los motores se encuentran muy cercanos a la base. De esta forma, el peso de los mismos no debe ser desplazado al realizar movimientos en las articulaciones del brazo.

### 3.3.5. Atributos del sistema *software* y *hardware*

Tanto para el SW como para el HW, se busca que ambos cumplan las siguientes premisas:

1. El sistema al completo ha de ser seguro, en el rango del brazo robótico. Esto es, no se permitirá a S2 realizar movimientos que puedan perjudicar la estructura del mismo de forma irremediable. A su vez, el sistema S2 deberá tener en cuenta posibles fallos en las órdenes de S1 y comprobar así que la secuencia de órdenes es correcta y no contiene posiciones inseguras.
2. Teniendo en cuenta lo desarrollado en el punto de “Descripción general” (3.2) y lo mencionado en la “Introducción” (3.1), es importante que el sistema sea mantenible. Esto se traduce en que, por una parte, se pueda actualizar para corregir problemas que se han encontrado una vez se ha desplegado el sistema; y que la sustitución de piezas o elementos del mismo resulte accesible y barato.
3. Finalmente, dado que el *pArm* está impreso en 3D, se busca que sea portable en lo referente a que pueda ser fácilmente transportado de un lugar a otro. Esto se traducirá en un bajo peso y que el área ocupada por el mismo sea también baja.

### 3.3.6. Requisitos no funcionales

*Por motivos de tiempo, se dejan los requisitos no funcionales para una futura especificación.*

# Capítulo 4

## Diagramas y diseño

Una parte importante de un proyecto integral de ingeniería es la elicitation de requisitos y la creación de diagramas que representen el sistema de manera abstracta en base a dichos requisitos.

El sistema de gobierno del *pArm* está compuesto de dos subsistemas al ser necesaria tanto una placa de control como un ordenador auxiliar desde el cual un operador humano pueda interactuar con el brazo. El SW del sistema de control del ordenador será representado mediante un diagrama de clases mientras que el SW que irá cargado en la placa de control será representado por un diagrama de bloques general y varios diagramas de estados que detallarán el comportamiento del sistema.

Para realizar dichos diagramas se ha empleado *Papyrus*, una herramienta de edición gráfica para realización de diagramas. Para modelizar los diagramas del sistema de control que irá en el ordenador auxiliar se ha empleado el estándar UML2 definido por la OMG. Por otro lado, para realizar los diagramas del SW que será cargado en la placa de control, se ha empleado el estándar SysML 1.4 ya que permite mejor representación del sistema empotrado.

En base a los anteriores requisitos el grupo de desarrollo ha generado diagramas para el software de S1 y S2. A continuación se procederá a detallar cada uno de los distintos diagramas de cada uno de los sistemas .

## 4.1. Diagramas software de S1

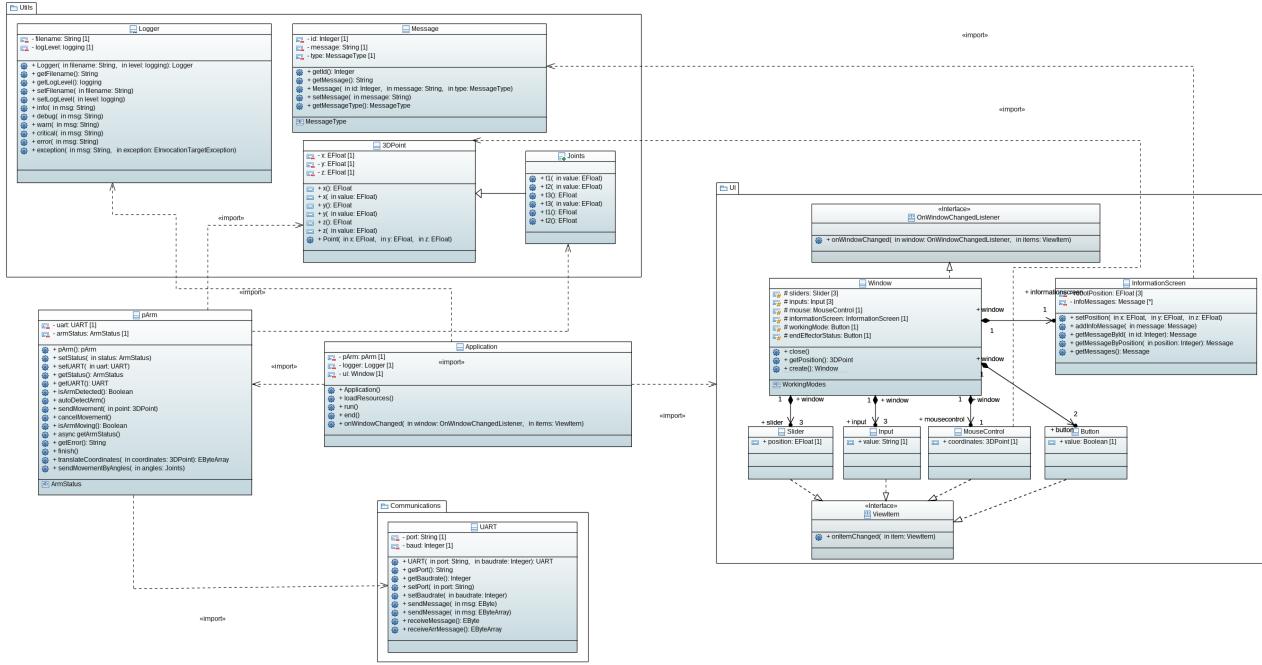


Figura 4.1: Diagrama de clases de S1.

En el diagrama 4.1 se observa el diagrama de clases completo de S1. Debido a su envergadura se procede a dividirlo en dos partes, a saber, la relacionada con la lógica del sistema y la relacionada con la GUI.

Para explicar la lógica del sistema S1 se hará una división por paquetes y posteriormente se procederá a explicar cada una de las clases que componen el paquete.

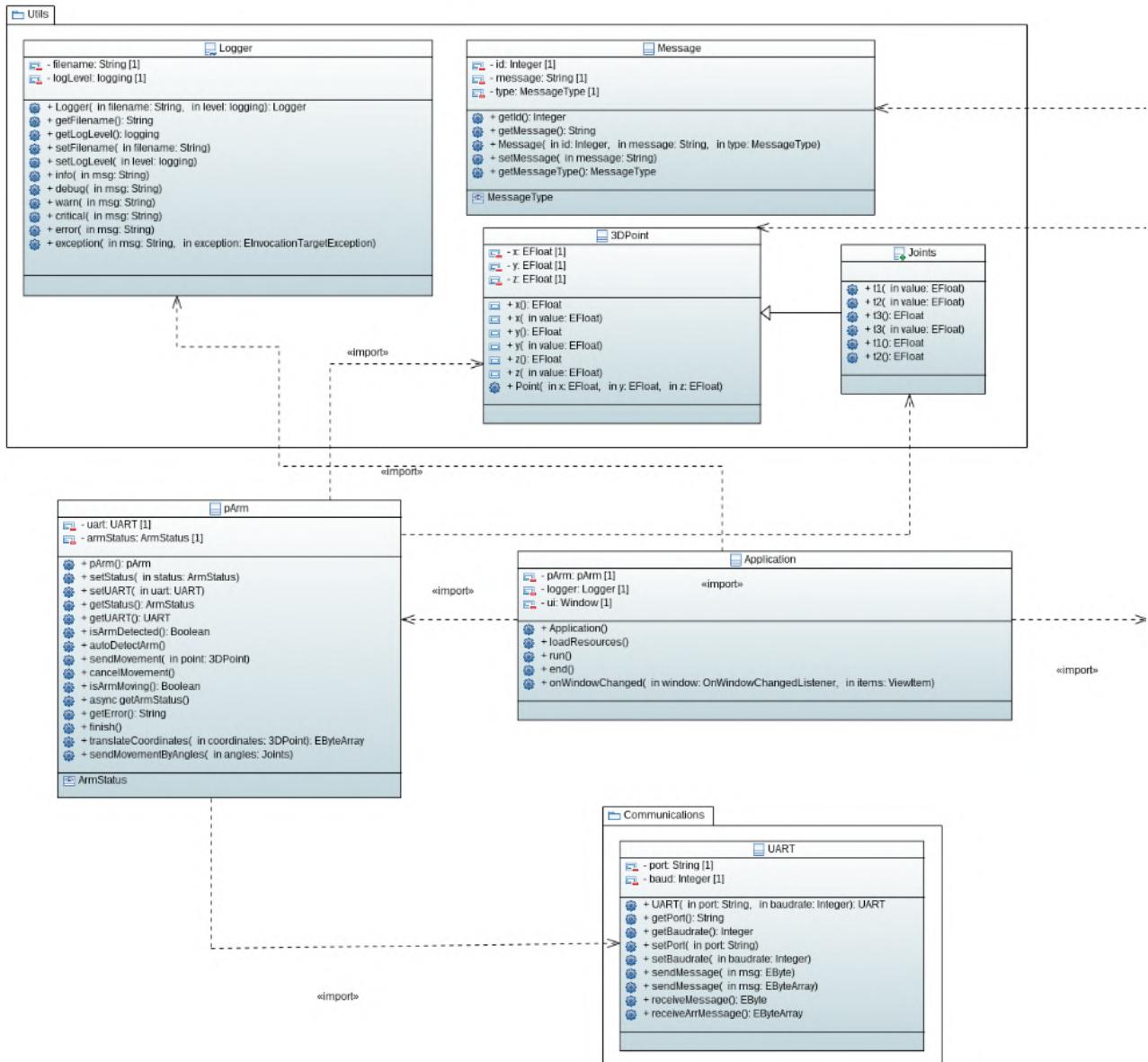


Figura 4.2: Recorte del diagrama de clases de S1 el cual representa la lógica del sistema.

- **Paquete Utils:** este paquete contiene clases cuyos objetos son instanciados con el objetivo de realizar labores genéricas que no están relacionadas de manera directa con la lógica o que no encajan en ningún otro paquete. Dentro de este paquete encontramos las siguientes clases:

- **Logger:** esta clase sirve para instanciar un objeto el cual genera archivos de registro del funcionamiento. Empleando ciertos métodos de esta clase, a lo largo del código, es posible guardar datos del sistema en un archivo, el cual es persistente en el tiempo. Posteriormente, se puede leer este archivo para poder hacer labores de *debugging* tanto en las etapas de diseño como en la etapa de producción y despliegue.
- **Message:** los objetos de esta clase sirven para dar una estructura general a los diferentes mensajes que se mostrarán en la GUI con el objetivo de mostrar la información de manera uniforme.

- **3DPoint**: los objetos de esta clase representan puntos en el espacio cartesiano y se emplean para poder aunar las coordenadas en un solo objeto contenedor. Con esto se consigue simplificar la comunicación de los datos dentro del sistema. Los métodos que contiene son *getters* y *setters* de las distintas coordenadas.
- **Joints**: hereda de 3DPoints y los métodos son *wrappers* de los *getters* y lo *setter* de esta.
- Clase **pArm**: contiene los métodos necesarios para realizar los movimientos del brazo, inicializar las comunicaciones y posteriormente gestionarlas. Es la clase principal de la lógica del sistema.
- Clase **Application**: esta clase inicializa la aplicación y los recursos necesarios para el funcionamiento de esta. En ella se instancian objetos de las clases **pArm**, **Logger** y **ui**.
- Paquete **Communications**: contiene a la clase **UART**. Sirve para inicializar los puertos UART y la tasa de transmisión. Además, facilita los métodos para escribir en el canal de transmisión.

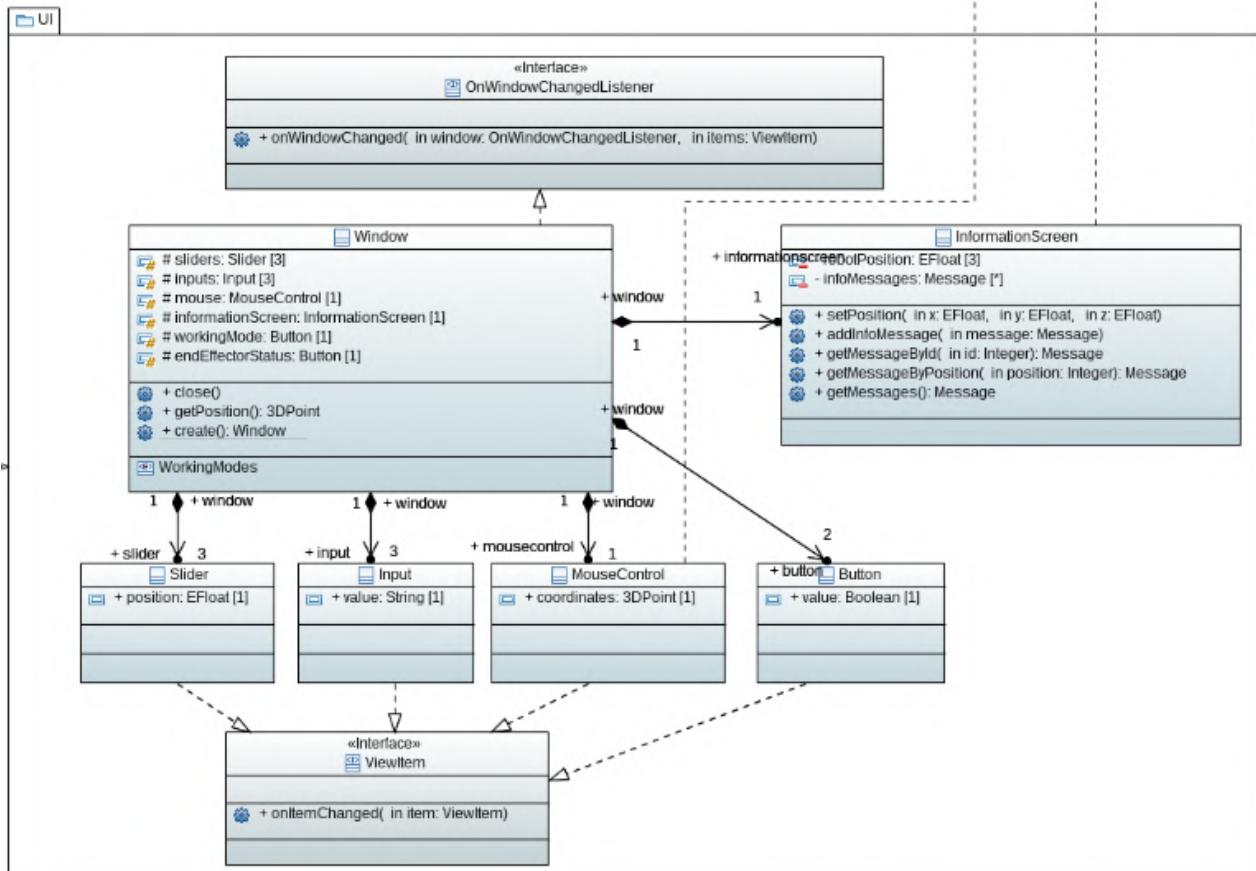


Figura 4.3: Recorte del diagrama de clases de S1 el cual representa la interfaz gráfica de usuario.

En este caso toda la GUI esta contenida dentro de un mismo paquete.

- Clase **Window**: esta clase representa la ventana principal de la aplicación donde se encuentran todos los elementos con el que le usuario puede interactuar.
- Clase **Slider**: *widget* de tipo *Slider* que aparece dentro de la ventana principal y sirve para definir valores de las coordenadas cartesianas y angulares de manera gráfica.
- Clase **Input**: *widget* de tipo *SpinBox* que parece dentro de la ventana principal y sirve para definir valores de las coordenadas cartesianas y angulares de manera gráfica directamente con el valor en concreto.
- Clase **MouseControl**: clase empleada para obtener las coordenadas del ratón.
- Clase **Button**: *widget* de tipo *Button* que se emplea para desencadenar acciones en el sistema.
- Clase **InformationScreen**: panel que contiene texto, el cual informa al operario de distintos datos relacionados con el brazo y la aplicación
- Interfaz **ViewItem**: función de *callback* para tener constancia de los cambios en los distintos *widgets*.
- Interfaz **OnWindowChangeListener**: función de *callback* para tener constancia de los cambios en la ventana de la interfaz.

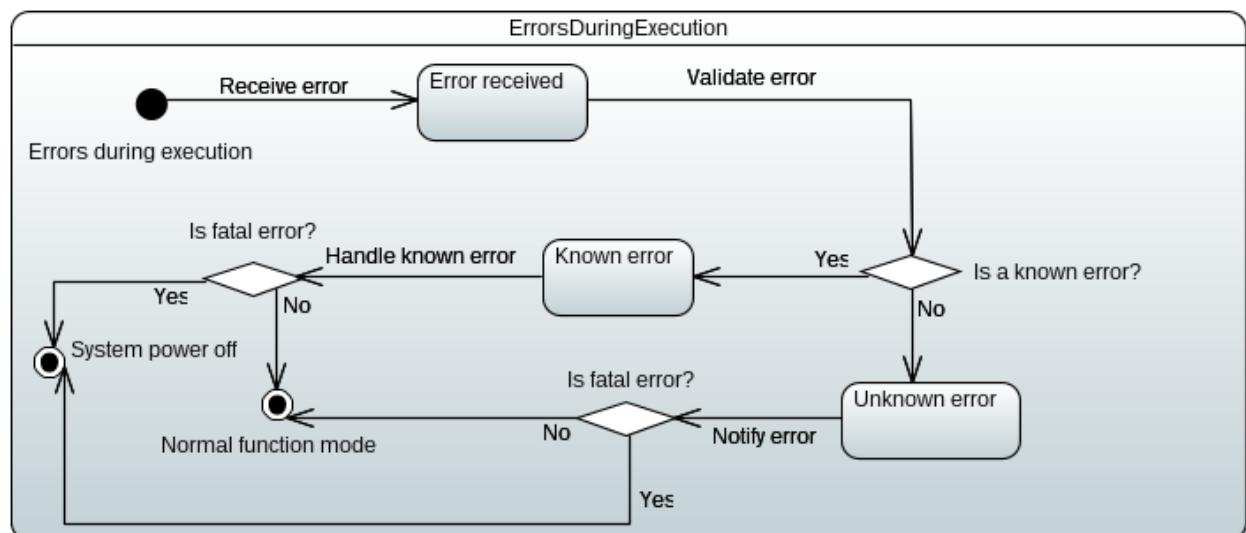


Figura 4.4: Diagrama de estados del tratamiento de errores de S1.

El diagrama 4.4 representa el tratamiento de errores en el S1. Se observa que, dependiendo de si los errores son fatales o no, el sistema se apagará o seguirá funcionando.

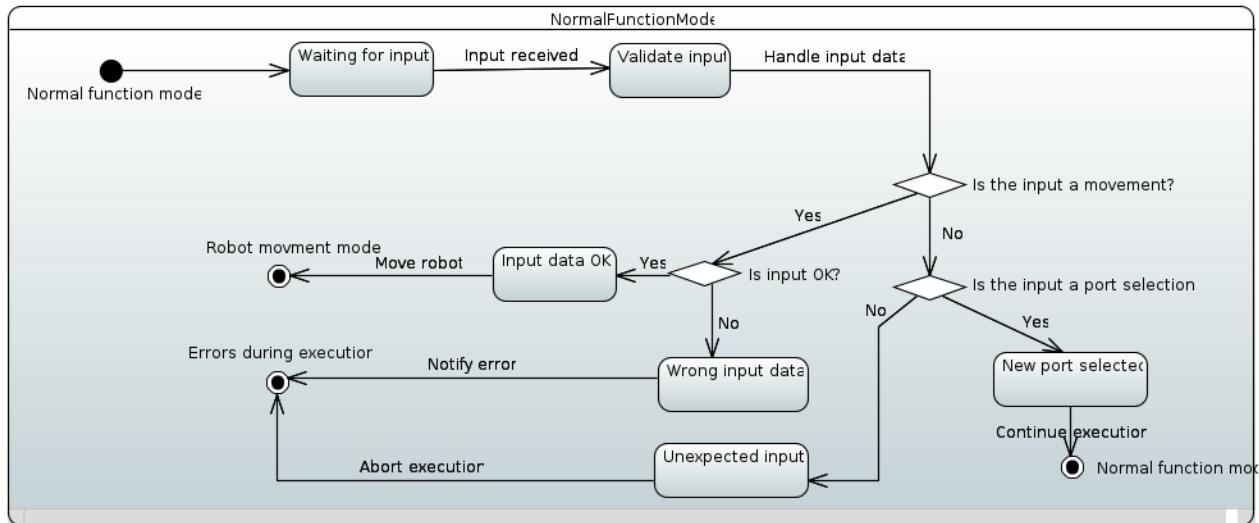


Figura 4.5: Diagrama de estados del funcionamiento normal de S1.

En este diagrama se observa que, durante el funcionamiento normal de la aplicación, se puede interactuar con esta o bien seleccionando un puerto o bien definiendo un movimiento que el brazo habrá de realizar. En el primer caso, la aplicación vuelve al funcionamiento normal de manera directa, mientras que en el segundo caso, si el movimiento es correcto se procede al modo de movimiento. Si por el contrario es un dato erróneo, se notifica del error.

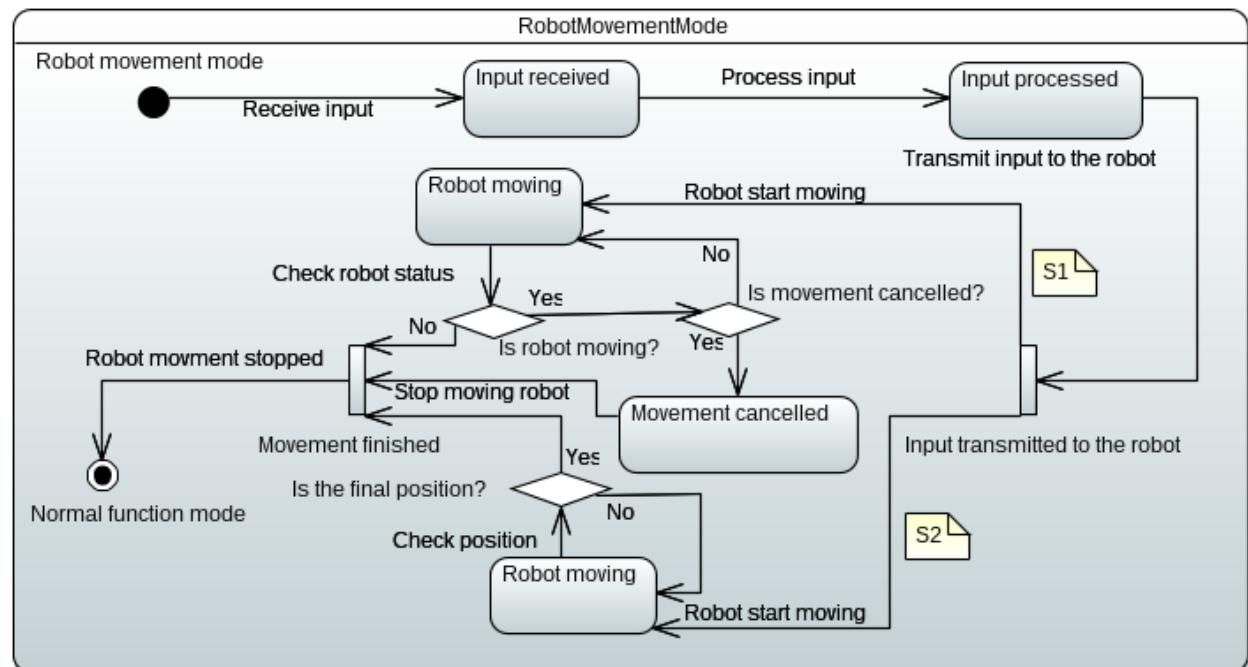


Figura 4.6: Diagrama que representa el movimiento del brazo robótico tanto en S1 como en S2.

Tras recibir una orden de movimiento esta es interpretada y los valores de la posición destino

son transmitidos a S2. En este momento, los dos sistemas empiezan a funcionar de manera concurrente. S1 se encargará de monitorizar si se recibe una orden de cancelar movimiento por parte del usuario y esperara a que S2 termine el movimiento. Por otro lado, S2 comprobará si su posición actual coincide con la posición destino y procederá a moverse en dirección a esta hasta que la alcance.

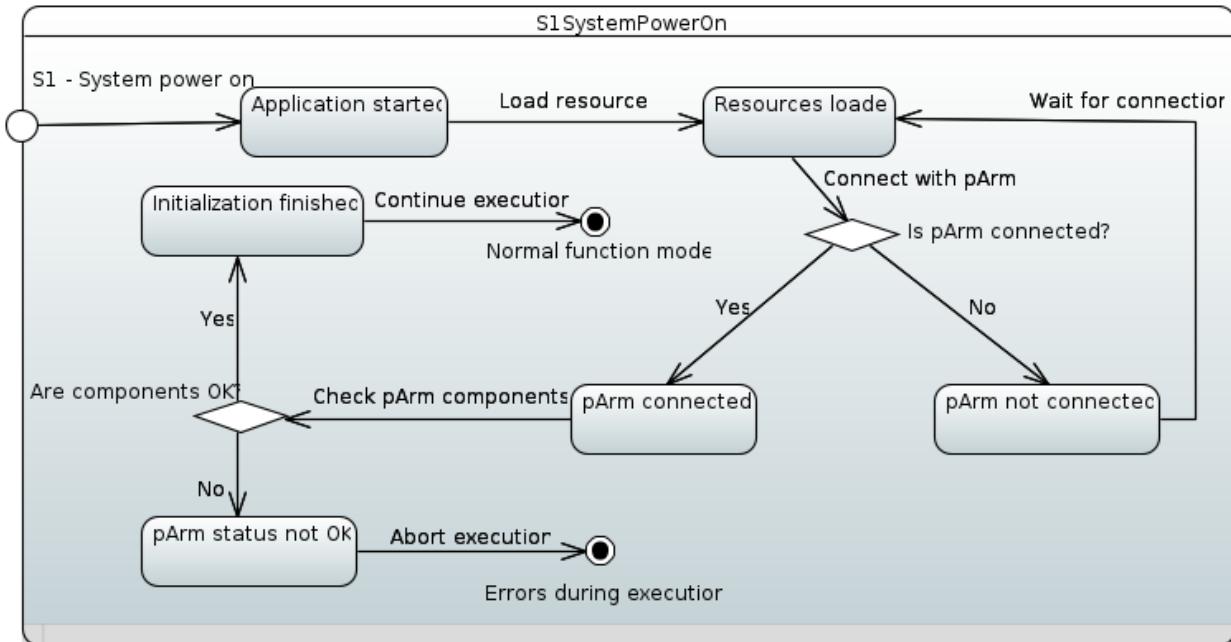


Figura 4.7: Diagrama de estados del encendido de S1.

El sistema S1 inicia la aplicación y carga los recursos necesarios para que esta pueda empezar a mostrarse por pantalla. Al conectarse con el brazo, S1 comprueba que S2 esté en un estado correcto y de ser así finaliza la inicialización del sistema y permite la interacción con S2.

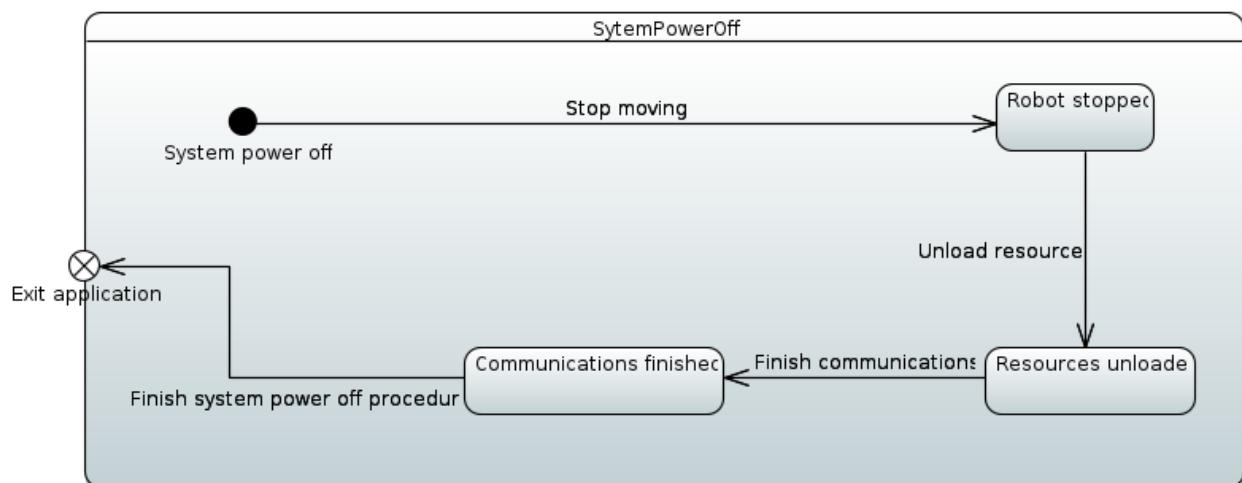


Figura 4.8: Diagrama de estados del apagado de S1.

Para apagar el sistema, este tiene que asegurarse que S2 no está realizando un movimiento. En caso contrario, S1 ordena a S2 que lo cancele. Tras S1 asegurarse que el movimiento ha parado, se cierra.

## 4.2. Diagramas *software* de S2

En el caso de los diagramas de S2 cabe destacar que los estados de error funcionan en cascada, es decir, dado que cada uno de los diagramas de estados representa una función del código, estas podrán tener errores en su ejecución y estos errores se irán propagando en cascada hacia niveles más altos de abstracción a lo largo de las diferentes funciones que han sido invocadas.

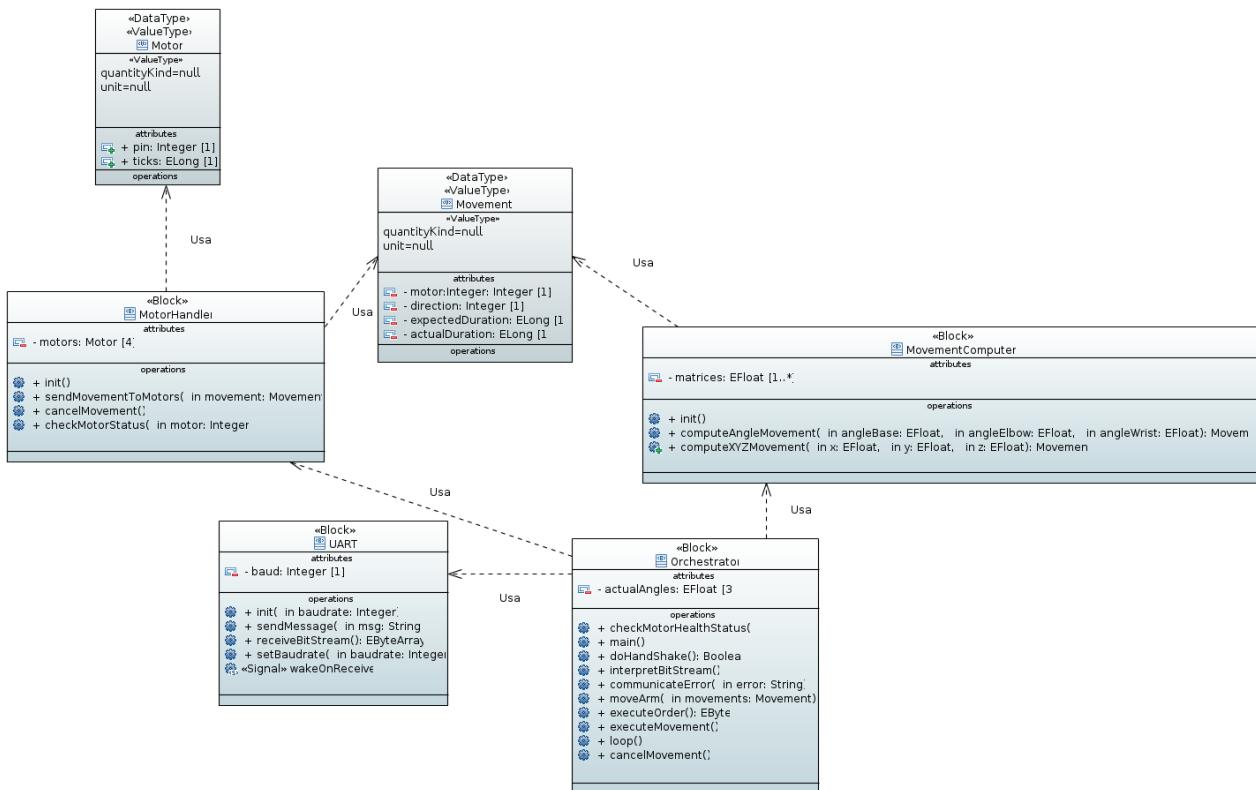


Figura 4.9: Diagrama de bloques de S2.

En el diagrama 4.9 se pueden observar los bloques que componen S2 además de dos tipos de datos los cuales han sido creados para facilitar el control de los motores del brazo.

A continuación se explican cada uno de los bloques:

- **MotorHandler:** este bloque es capaz de controlar los motores de manera directa empleando el tipo de dato “Movement” enviando la señal necesaria para realizar el movimiento requerido. Además, permite verificar el estado de los motores y cancelar los movimientos si esto fuese necesario.

- **UART:** este bloque es el encargado de la comunicación asíncrona entre S1 y S2. Controla la tasa de baudios de la comunicación y realiza la transmisión y la recepción de información hasta y desde S1. A través de este bloque se reciben las órdenes procedentes de S1 y se envían los errores y la posición del brazo a S1 desde S2.
- **Orchestrator:** encargado de coordinar los demás bloques. En él se encuentra la lógica principal de S2. Algunas de sus funciones más importantes son interpretar el flujo de bits que llega desde S1 para obtener una orden concreta; ordenar el movimiento del brazo empleando los demás bloques o hacer la sincronización inicial entre S1 y S2. Posteriormente se entrará en mayor detalle sobre el comportamiento de este bloque al analizar los diagramas de estados.
- **MovementComputer:** se encarga de computar el movimiento que se tendrá que comunicar a los motores. Para ello deberá obtener las posiciones deseadas gracias al bloque **UART** y al “**Orchestrator**”.

A continuación se explican las dos estructuras de datos que se aprecian en el diagrama 4.9

- **Motor:** este tipo de dato es empleado por “**MotorHandler**” para saber a qué pin debe mandar la señal “**PWM**” que gobierna los motores y durante cuántos *ticks* deberá estar activa dicha señal
- **Movement:** “**MovementComputer**” genera un vector de 3 posiciones de este tipo de dato, uno por cada motor de giro del brazo. El atributo **motor** guarda un entero que representa uno de los motores del brazo; **direction** sirve para conocer la dirección de giro de dicho motor; **expectedDuration** guarda la duración.

A continuación se explican los diagramas de estados de cada uno de los métodos que aparecen en el diagrama de bloques general.

En el caso del **Orchestrator** tenemos los siguientes diagramas:

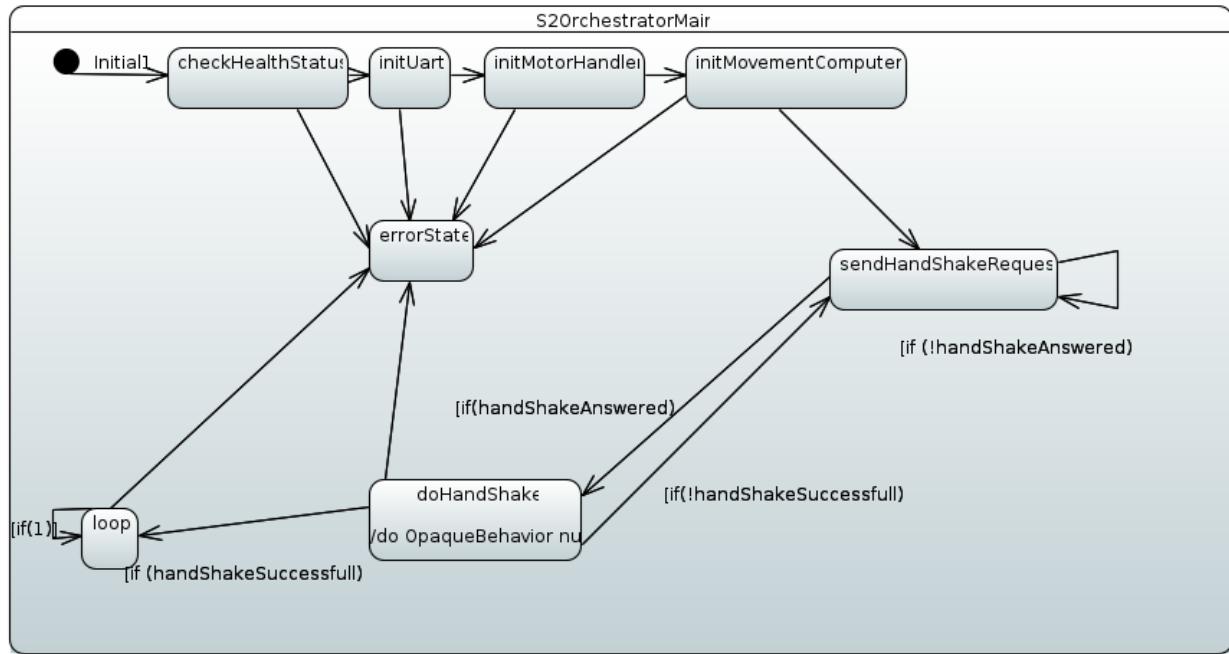


Figura 4.10: Diagrama de estados del método `main()` del *orchestrator*.

Este método solo se ejecutará una vez, en cuanto el sistema se ponga en marcha.

1. `checkHealthStatus`: se verifica la situación de los componentes del brazo robótico para confirmar que todos están en un estado adecuado para el funcionamiento.
2. `initUart`: se inicializa la UART definiendo una tasa de baudios concreto.
3. `initMotorHandler`: se inicializa el controlador de los motores.
4. `initMovementComputer`: se inicializa el computador de movimientos.
5. `sendHandshakeRequest` : se manda una petición de *handshake* para verificar si hay algún ordenador conectado. Si se detecta alguno se pasa al siguiente estado. Si no, se mantiene en ese estado mandando peticiones.
6. `doHandshake`: si en el estado anterior se detecta un ordenador se pasa a este estado. Se realiza una serie de intercambios de información para verificar que el ordenador conectado es adecuado para el control del brazo.
7. `loop`: se pasa al bucle de funcionamiento si el *handshake* ha sido correcto.
8. `errorState`: estado de error al que se llega si en alguno de los estados ocurre algún problema inesperado.

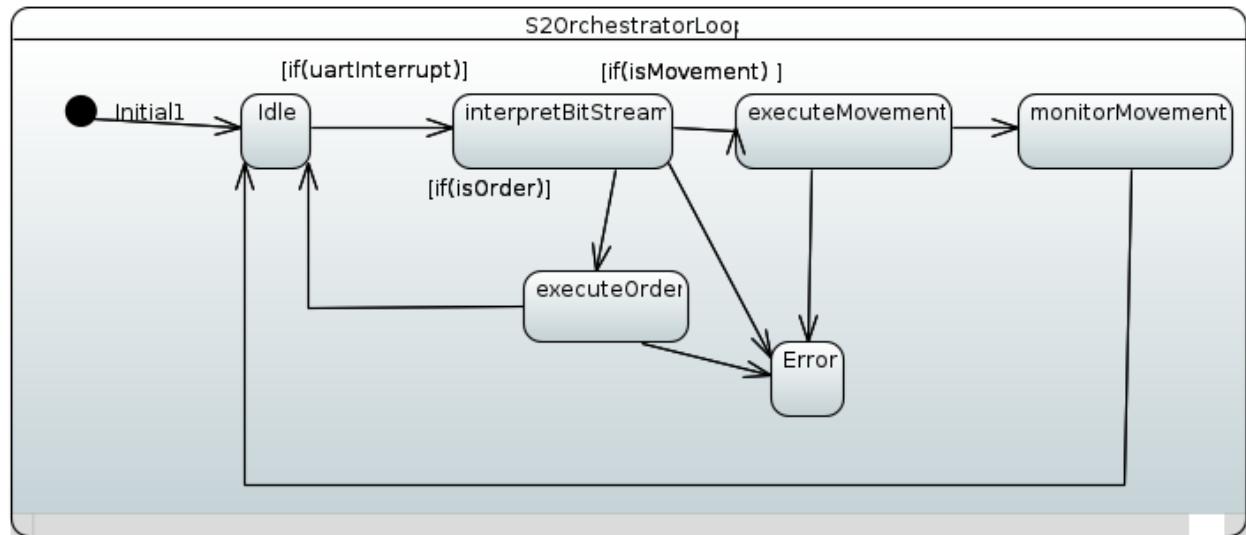


Figura 4.11: Diagrama de estados del método `loop()` del *orchestrator*.

Este método es el bucle principal del brazo robotico. Tras ejecutar `main()` el sistema entrará en este bucle y no saldrá hasta que se apaga.

1. **Idle**: el brazo se encuentra ocioso y a la espera de una orden desde S1.
2. **interpretBitStream**: tras una interrupción de la UART, S2 entiende que hay una orden o movimiento procedentes de S1 y se avanza a este estado. La trama de bits es interpretada para saber si es una orden o un movimiento.
3. **executeMovement**: si tras interpretar la trama de bits resulta que es un movimiento, el sistema avanza a este estado y se ponen en marcha los demás bloques para poder generar un movimiento en los motores en base a la posición recibida desde S1
4. **executeOrder**: si tras interpretar la trama de bits resulta que es una orden, el sistema avanza a este estado y se ponen en marcha los bloques necesarios para ejecutar dicha orden.
5. **monitorMovement** : tras empezar a ejecutar un movimiento, S2 empieza a monitorizarlo para poder determinar cuándo se ha terminado o, si es cancelado, actualizar la posición en la que se ha quedado el brazo.
6. **errorState**: estado de error al que se llega si en alguno de los estados ocurre algún problema inesperado.

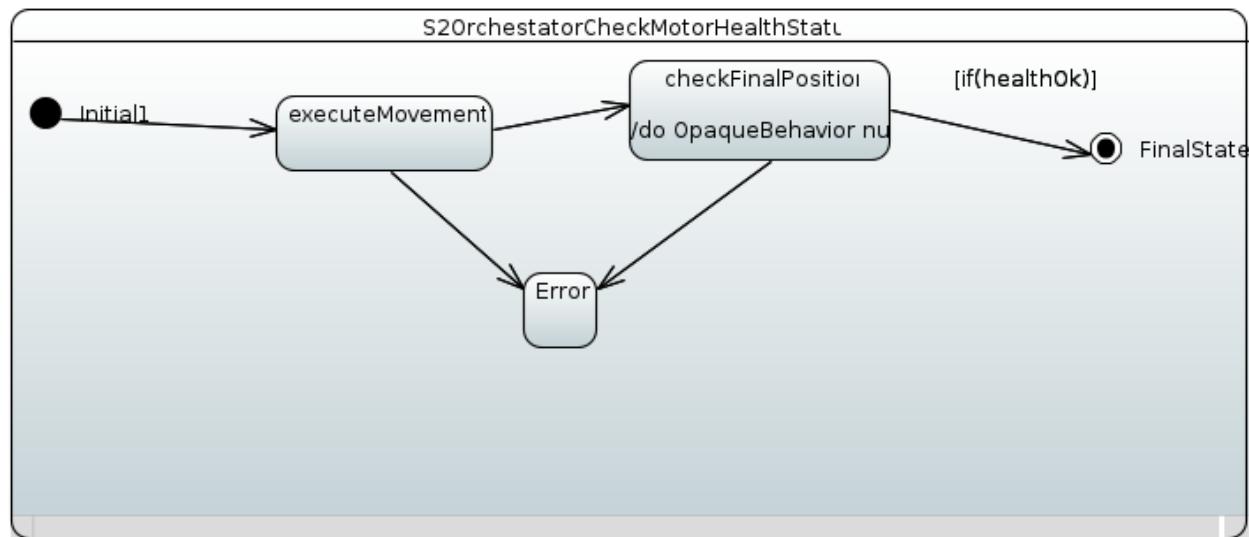


Figura 4.12: Diagrama de estados del método `CheckMotorHealthStatus()` del *orchestrator*.

Este método comprueba el estado de los motores para asegurar que estos tienen un funcionamiento correcto antes de recibir cualquier orden de movimiento.

1. **executeMovement:** se ejecuta un movimiento a una posición en la que todos los fines de carrera sean activados.
2. **checkFinalPosition:** se verifica que todos los fines de carrera han sido alcanzados pudiendo concluir que el brazo es capaz de mover todos sus motores.

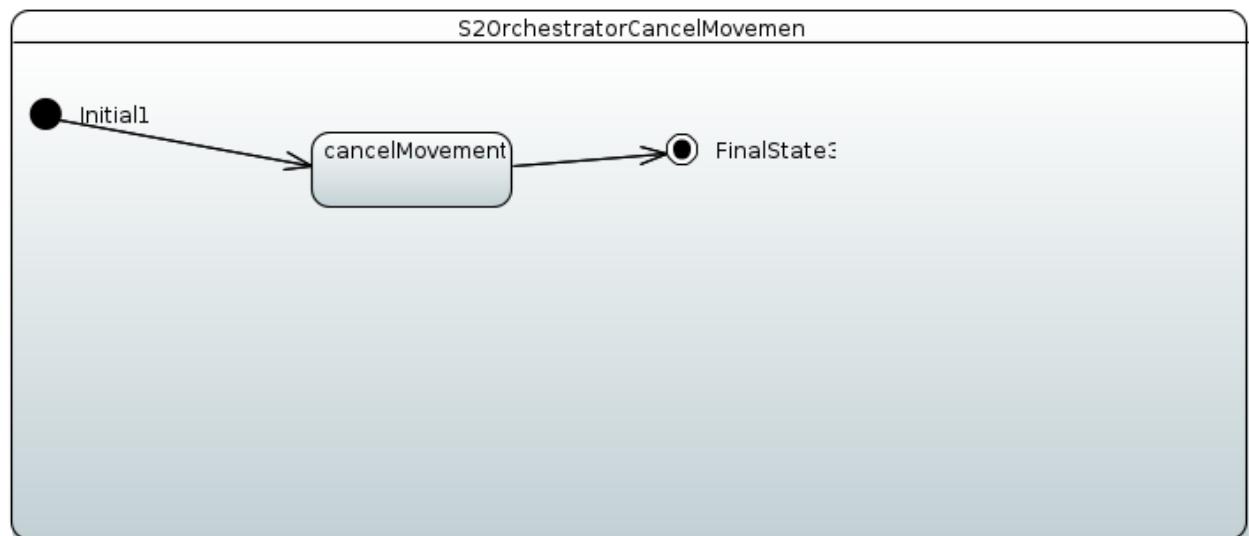


Figura 4.13: Diagrama de estados del método `CancelMovement()` del *orchestrator*.

Este método finaliza un movimiento que se este realizando.

- **cancelMovement:** se cancela el movimiento y se guarda la posición actual del brazo.

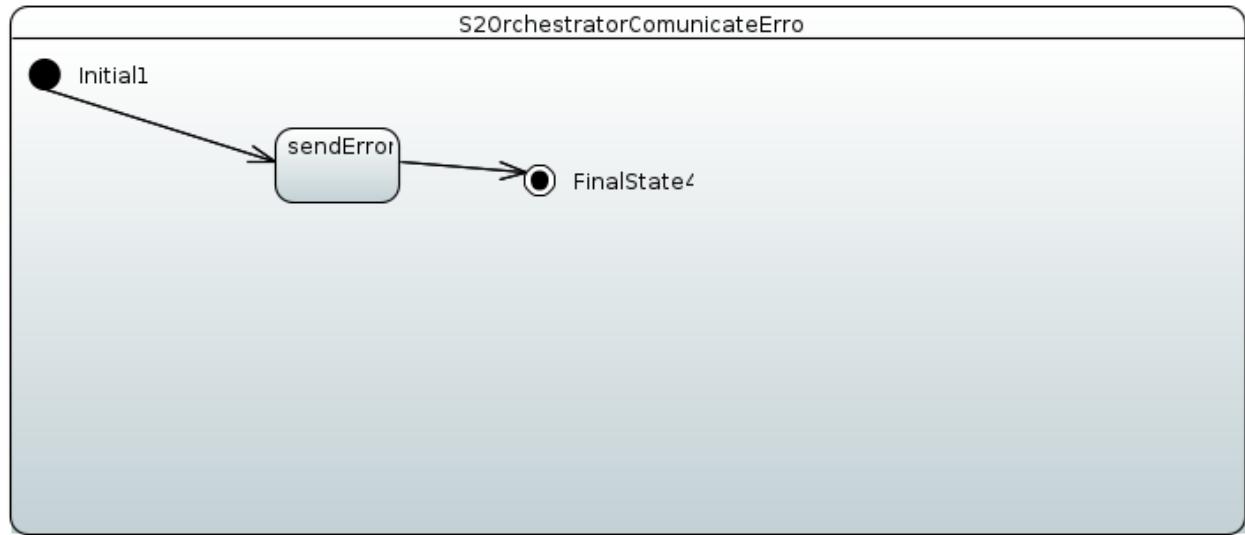


Figura 4.14: Diagrama de estados del método `CommunicateError()` del *orchestrator*.

Este método comunica un error a S1.

- **sendError:** se envía una trama de bits que representa un error ocurrido en S2.

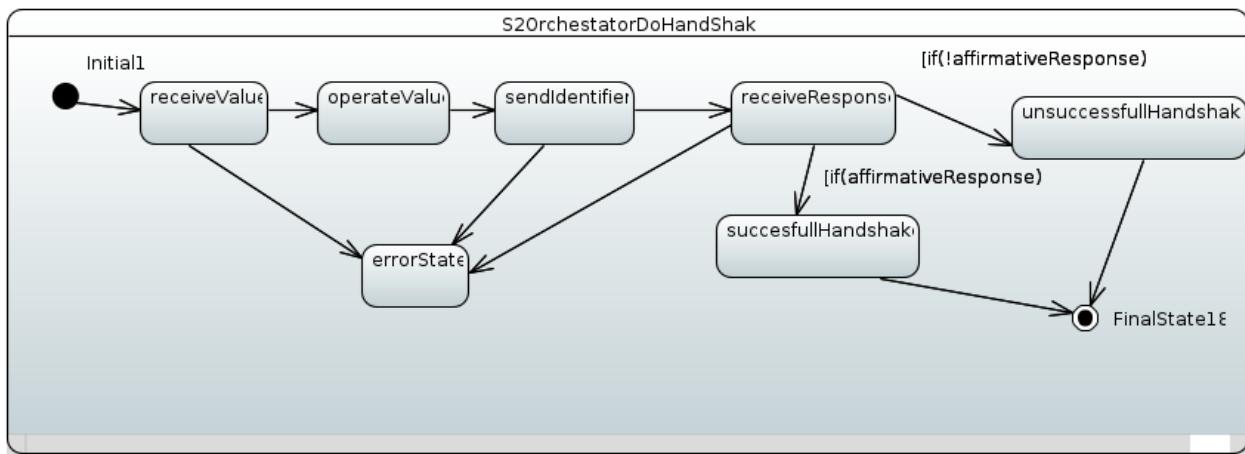


Figura 4.15: Diagrama de estados del método `DoHandShake()` del *orchestrator*.

Este método es el encargado de autenticar a los dispositivos entre sí y configurar un canal para su posterior comunicación

1. **receiveValue:** se realizan los procedimientos necesarios para recibir un valor desde S1 a través de la UART.

2. **operateValue**: se realiza una operación matemática con el valor recibido para generar de esta manera un identificador.
3. **sendIdentifier**: se envía dicho identificador de vuelta a S1.
4. **receiveResponse**: se recibe la respuesta de S1 para saber si el *handshake* ha sido realizado con éxito.
5. **successfulHandshake**: en caso de que en el estado **receiveResponse** se haya recibido una respuesta afirmativa se pasa a este estado que representa que los dispositivos han conseguido autenticarse entre sí.
6. **unsuccessfulHandshake**: en caso de que en el estado **receiveResponse** se haya recibido una respuesta negativa se pasa a este estado que representa que los dispositivos no han conseguido autenticarse entre sí.
7. **errorState**: estado de error al que se llega si en alguno de los estados ocurre algún problema inesperado.

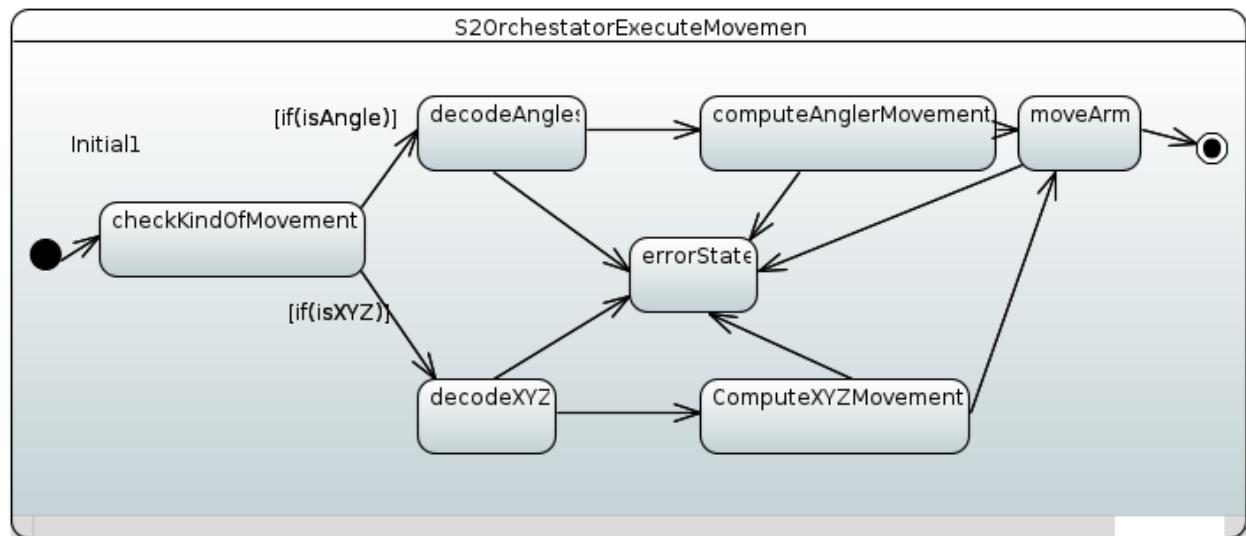


Figura 4.16: Diagrama de estados del método `ExecuteMovement()` del *orchestrator*.

Este método es el encargado de, una vez recibida la trama de bits que representa un movimiento desde S1, decidir si el movimiento ha sido representado como ángulos o posiciones cartesianas y posteriormente ordenar las operaciones necesarias para que se generen las señales PWM que moverán los motores.

1. **checkKindOfMovement**: se verifica si el movimiento ha sido transmitido como una posición cartesiana o como unos ángulos destino para los motores y se procede en consecuencia.
2. **decodeAngles**: en caso de que fueran ángulos, se transita a este estado. Se interpreta la trama de bits y se obtiene el valor numérico de los ángulos.

- 2.1. **computeAngleMovement**: se realizan comprobaciones para verificar que los ángulos están dentro de los límites del brazo y se procede a generar el vector de movimientos que se necesitan hacer para conseguir llegar desde la posición actual a la posición destino.
3. **decodeXYZ**: en caso de que fueran posiciones cartesianas se transita a este estado. Se interpreta la trama de bits y se obtienen las coordenadas en centímetros.
- 3.1. **computeXYZMovements**: para simplificar los cálculos matemáticos posteriores las posiciones cartesianas se convierten en ángulos. Se verifica si los ángulos están dentro de los límites del brazo y se procede a generar el *array* de movimientos que se necesitan hacer para conseguir llegar desde la posición actual a la posición destino.
4. **moveArm**: se envían los movimientos a los motores.
5. **errorState**: estado de error al que se llega si en alguno de los estados ocurre algún problema inesperado.

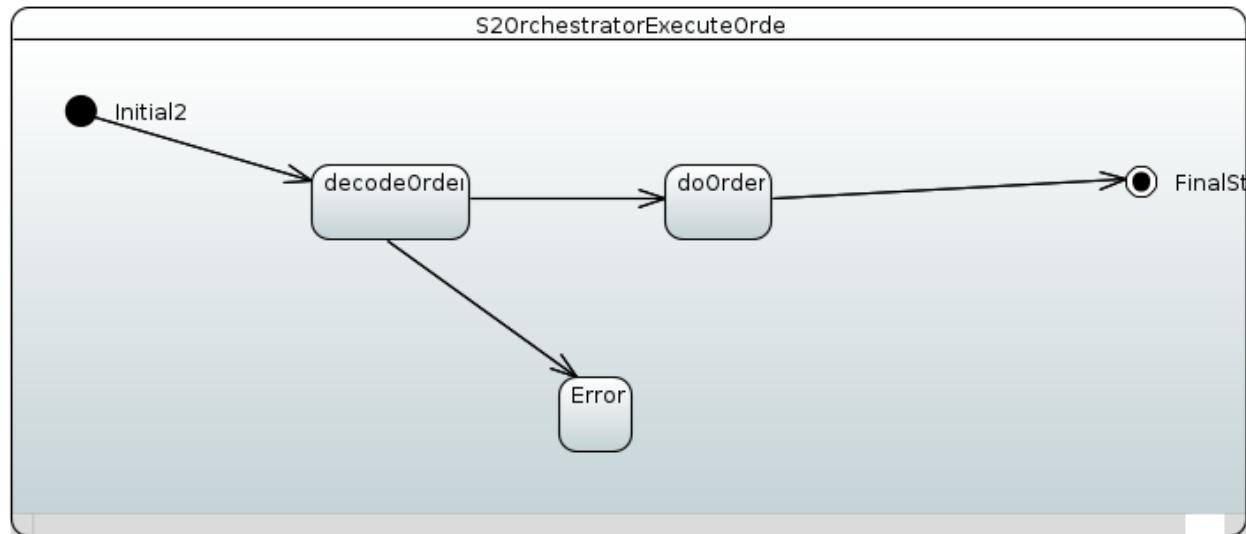


Figura 4.17: Diagrama de estados del método `ExecuteOrder()` del *orchestrator*.

Este método es el encargado de, una vez recibida la trama de bits que representa una orden distinta de realizar un movimiento desde S1, decodificar dicha orden y realizarla.

1. **decodeOrder**: se interpreta la trama de bits para obtener la orden proveniente desde S1.
2. **doOrder**: se ejecuta la orden obtenida en el estado anterior.
3. **Error**: estado de error al que se llega si en alguno de los estados ocurre algún problema inesperado.

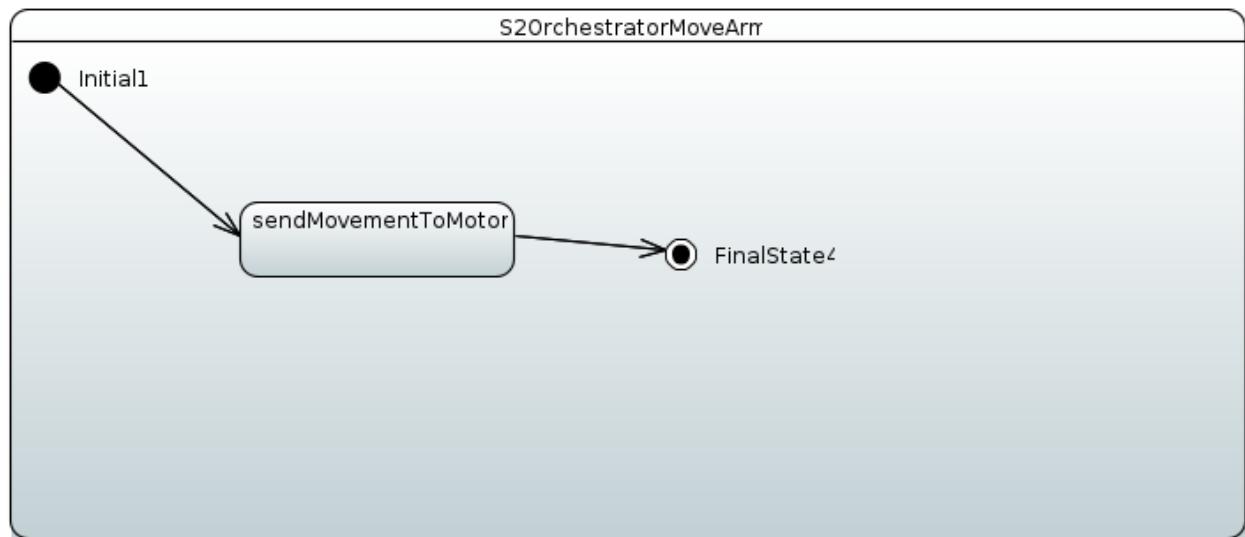


Figura 4.18: Diagrama de estados del método `moveArm()` del *orchestrator*.

Este método es el encargado de mandar los movimientos a los motores una vez estos se hayan computado.

- **sendMovementToMotors:** se mandan los movimientos necesarios a los motores.

En el caso del bloque UART tenemos los siguientes diagramas:

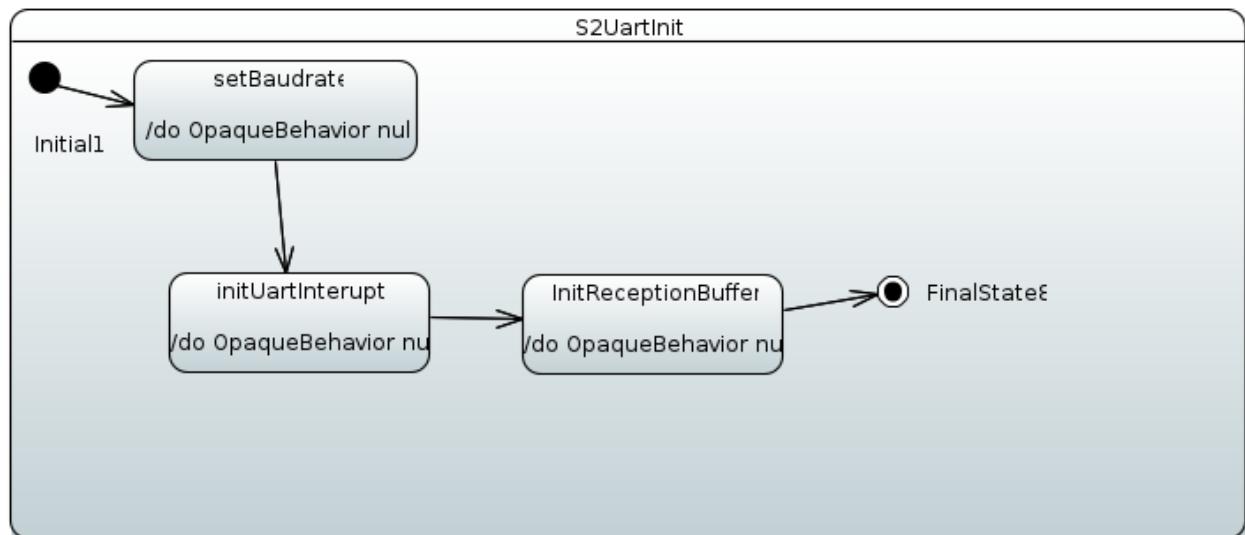


Figura 4.19: Diagrama de estados del método `uartInit()` del *UART*.

Se ejecuta este método al inicio de la comunicación a través de la UART para configurar la transmisión de datos.

1. **setBaudrate:** se establece una tasa de baudios para la transmisión asíncrona

2. `initUartInterrupt`: se configura el registro de interrupciones de tal manera que la UART sea capaz de generar una interrupción en el sistema con el objetivo de poder saber cuándo se ha recibido una nueva trama de bits.
3. `initReceptionBuffer`: se inicializa el *buffer* de recepción.

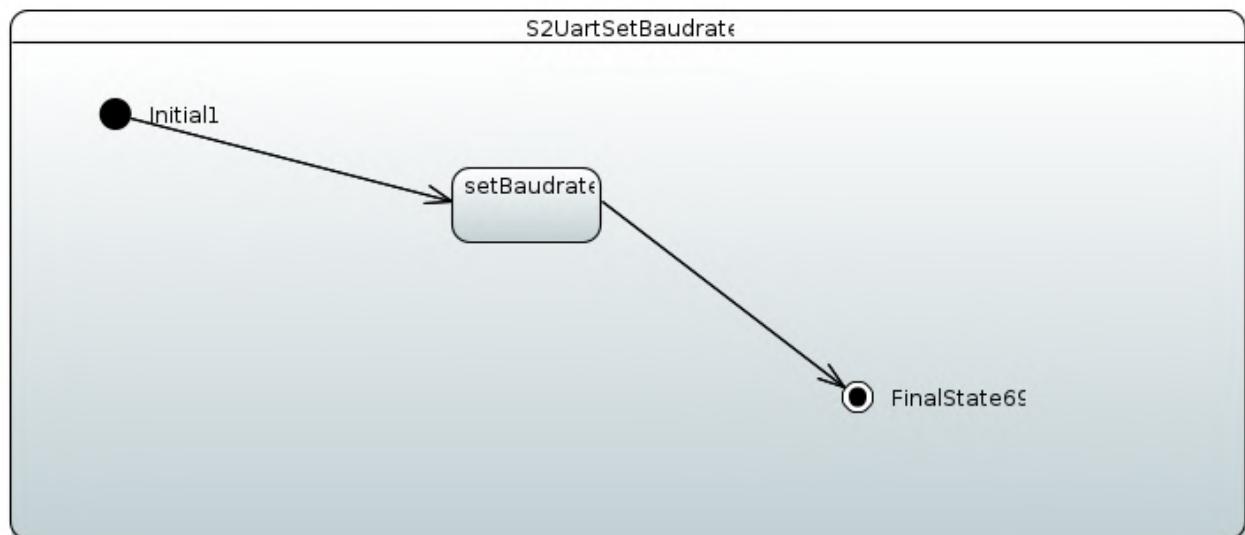


Figura 4.20: Diagrama de estados del método `setBaudrate()` del *UART*.

Se configuran los registros necesarios para obtener una tasa de baudios adecuados para la comunicación

- `setBaudrate`: se realiza la configuración que actualiza la tasa de baudios del sistema.

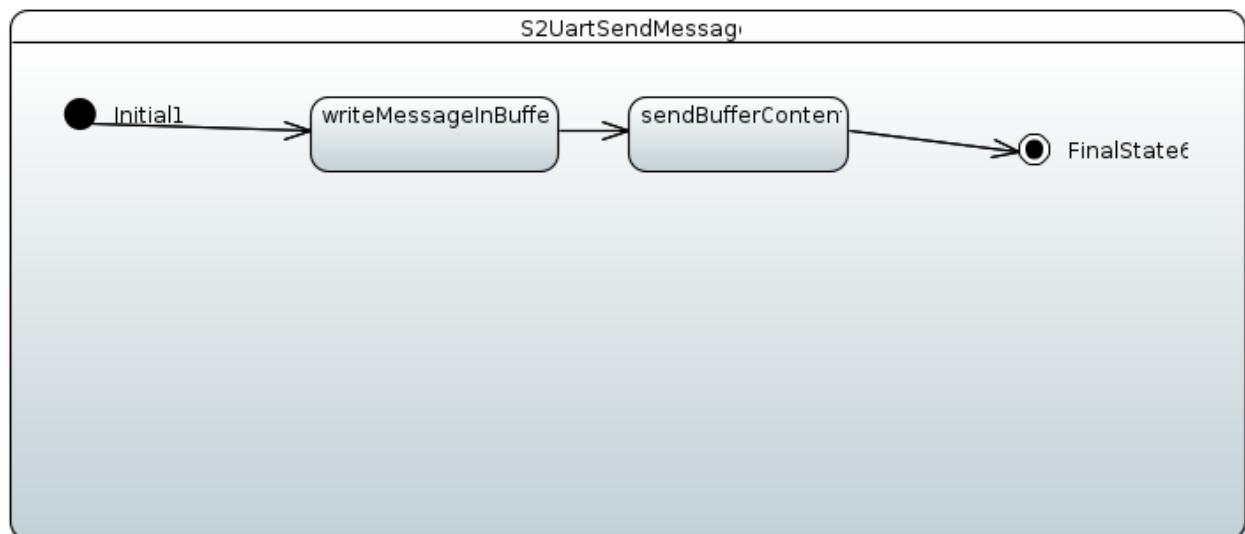


Figura 4.21: Diagrama de estados del método `sendMessage()` del *UART*.

Se escribe un mensaje en el *buffer* de envío y este es posteriormente enviado.

1. `writeMessageInBuffer`: se escribe el mensaje en el *buffer* de salida de la UART.
2. `sendBufferContent`: se envía el contenido del buffer a S1.

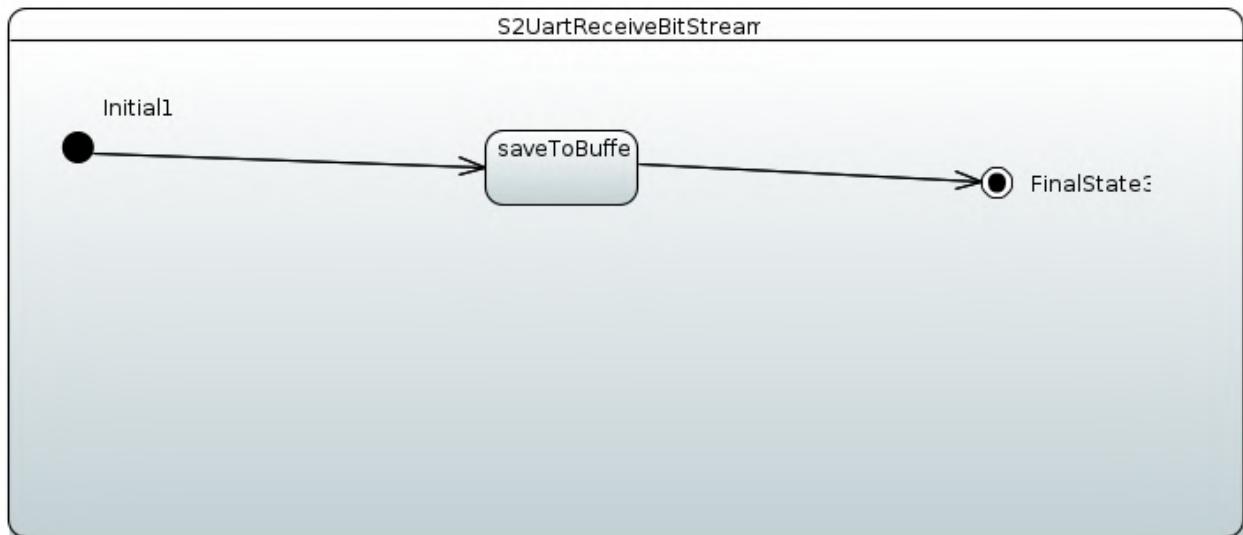


Figura 4.22: Diagrama de estados del método `receiveBitStream()` del *UART*.

Se guarda un mensaje en el *buffer* de recepción.

- `saveToBuffer`: se escribe el mensaje en el *buffer* de entrada de la UART.

En el caso del bloque `MotorHandler` tenemos los siguientes diagramas:

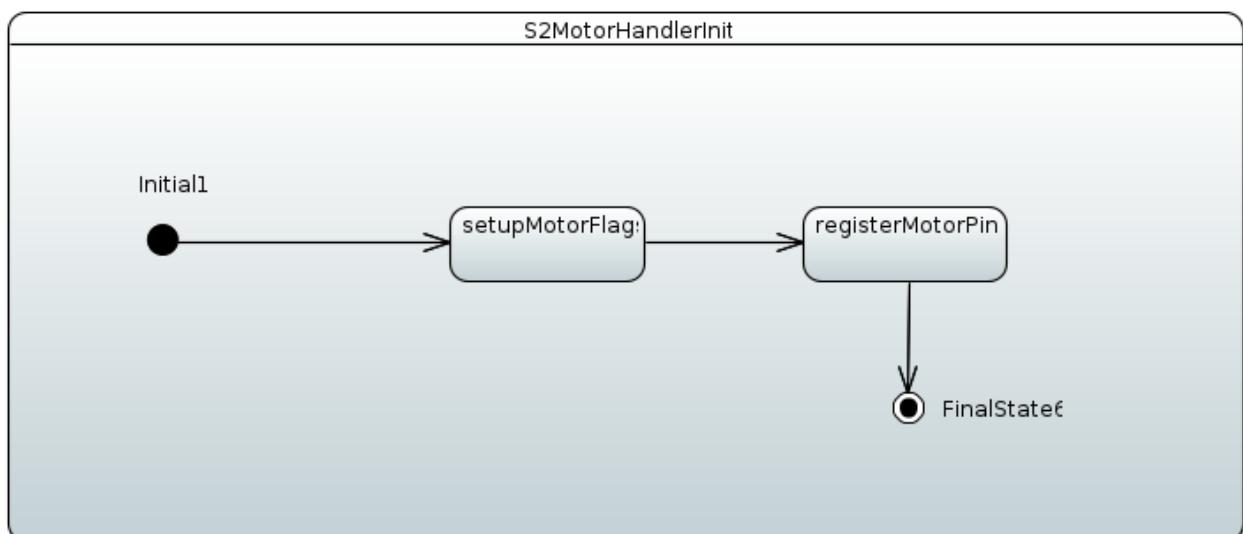


Figura 4.23: Diagrama de estados del método `init()` del *motorHandler*.

Se inicializan los *flags* y se registran los pines a los que están conectados los motores.

1. `setupMotorFlags`: se establecen los flags de los motores.
2. `registerMotorPin`: se registran los pines físicos a los que están conectados los motores con el objetivo de saber donde se deben enviar las señales PWM.

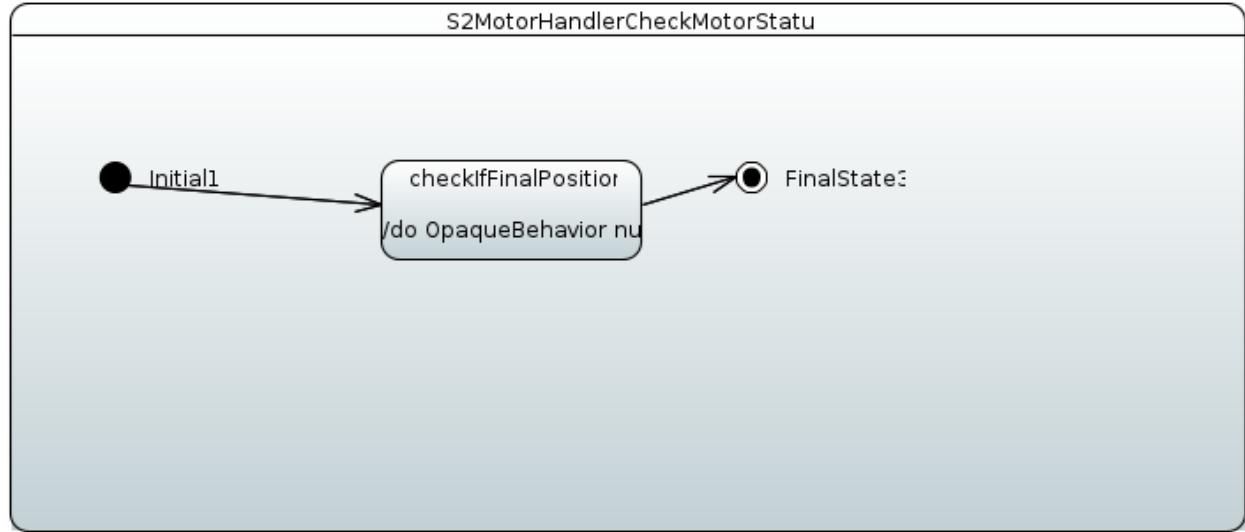


Figura 4.24: Diagrama de estados del método `checkMotorStatus()` del *motorHandler*.

Este método sirve para asegurar que los motores se encuentran en buenas condiciones de funcionamiento.

- `checkIfFinalPosition`: se envía a los motores a una posición en la que se sabe que debería estar en contacto con algún fin de carrera y, posteriormente, se verifica que dichos fines de carrera están activados. De esta manera se asegura que los motores pueden girar.

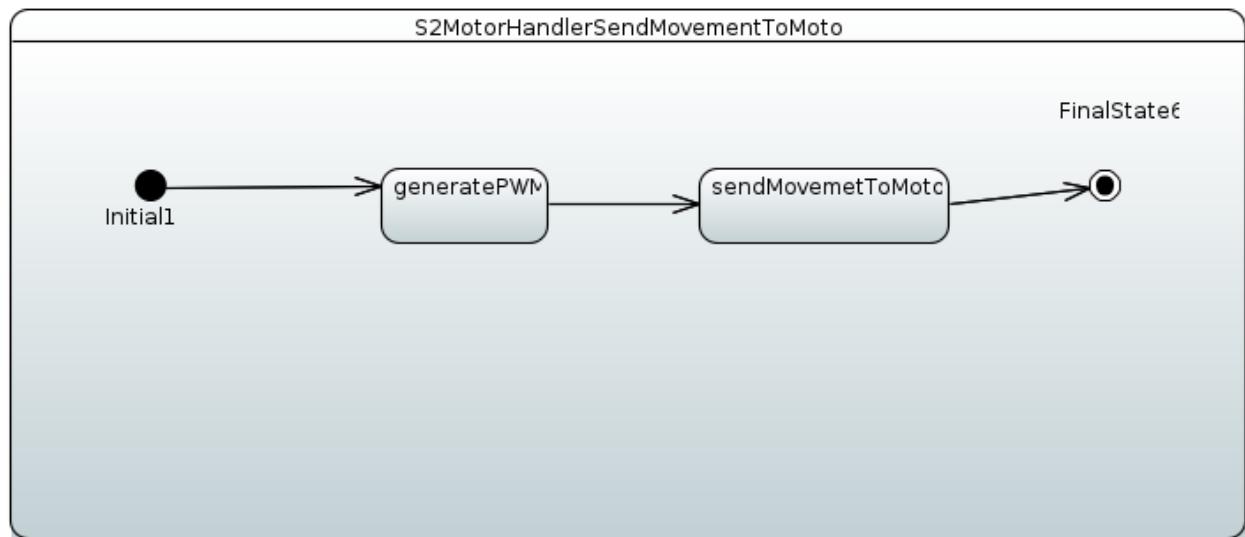


Figura 4.25: Diagrama de estados del método `sendMovementToMotors()` del *motorHandler*.

Se genera una señal PWM y se envía al motor correspondiente

1. `generatePWM`: en base al vector de movimientos que se obtiene a través del *orchestator* y del *movementComputer* se generan las señales PWM necesarias para poder realizarlos.
2. `sendMovementToMotor`: se envía la señal PWM al motor.

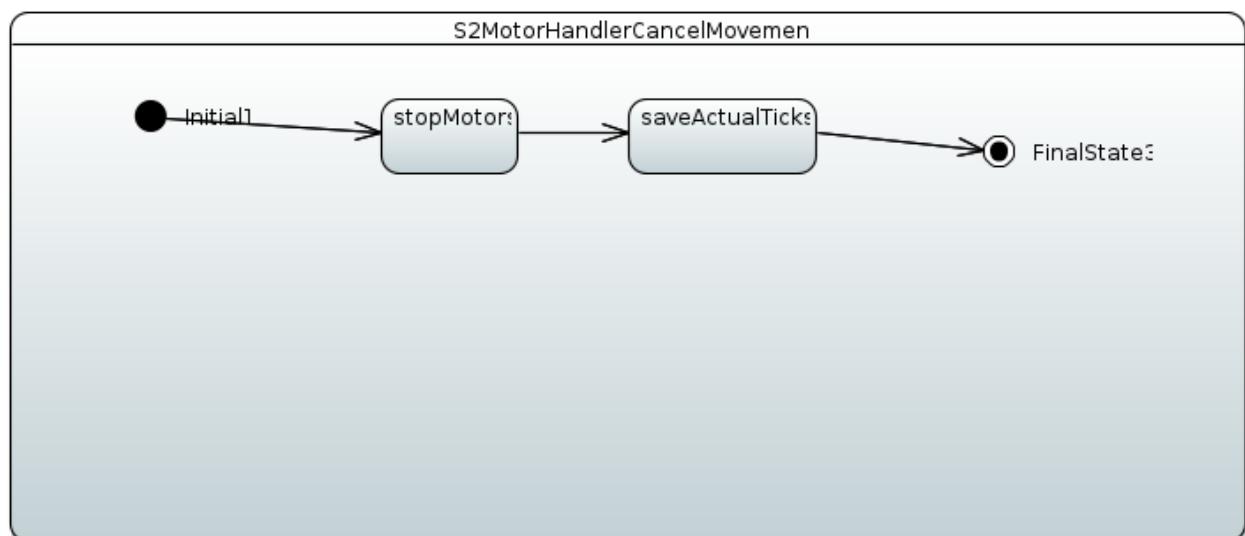


Figura 4.26: Diagrama de estados del método `cancelMovement()` del *motorHandler*.

Se cancela un movimiento que se esté ejecutando actualmente.

1. `stopMotor`: se para el motor.

2. `saveActualTicks`: se guardan los *ticks* actuales que el motor ha recorrido. Los *ticks* representan ciclos de instrucción durante los cuales el motor recibe una señal PWM específica. Se entra en detalle sobre este aspecto en apartados posteriores del documento.

En el caso del bloque `MovementComputer` tenemos los siguientes diagramas:

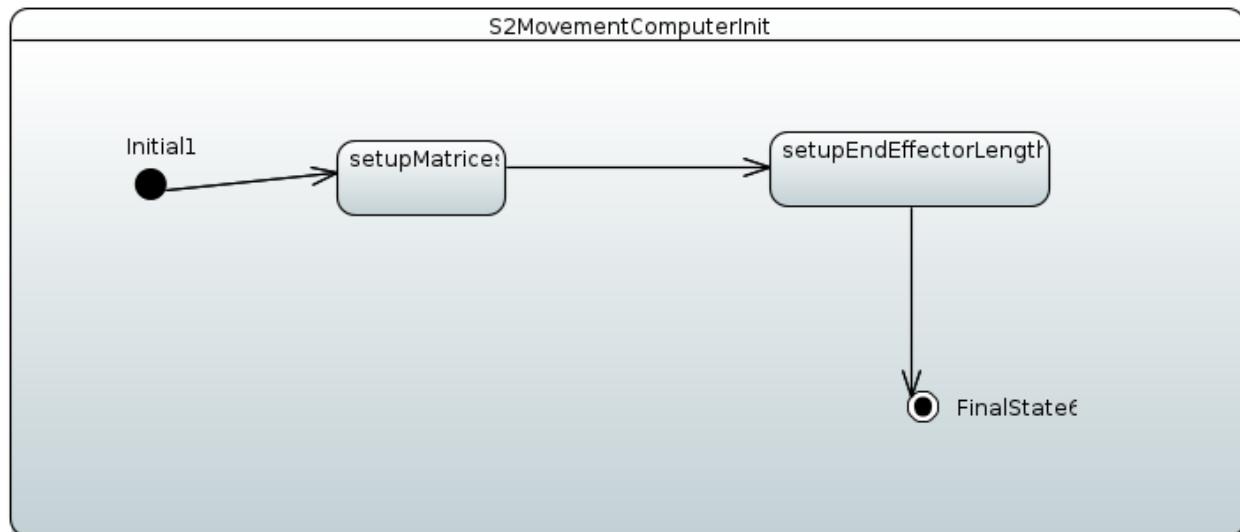


Figura 4.27: Diagrama de estados del método `init()` del *movementComputer*.

Se inicializan las matrices de la cinemática directa y se define la distancia del *end-effector* desde la base del brazo.

1. `setupMatrices`: se inicializan las matrices de la cinemática directa.
2. `setupEndEffectorLength`: se definen la distancia desde la base hasta el *end-effector*.

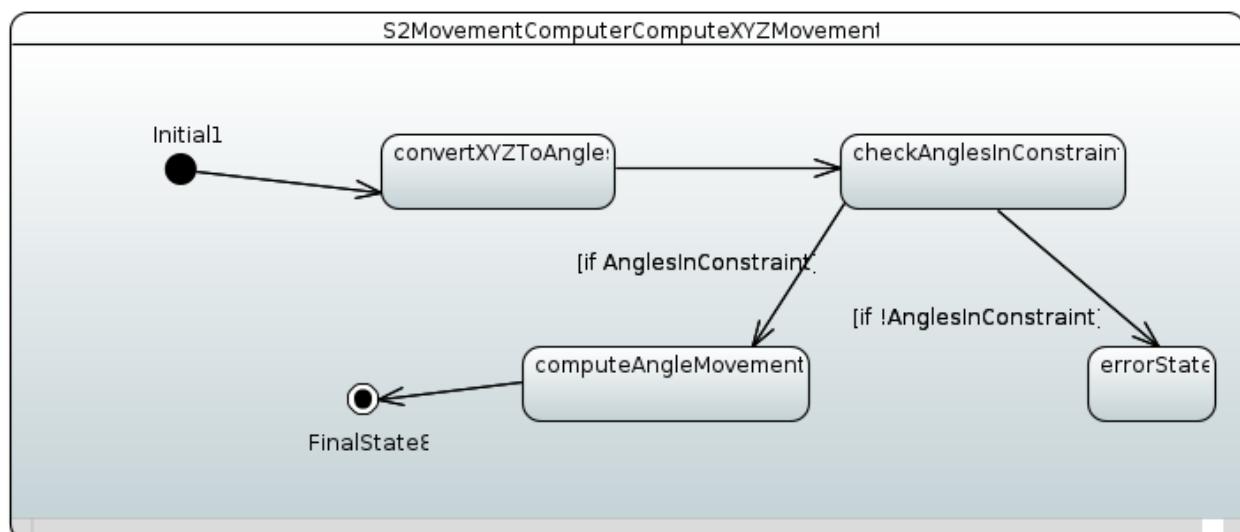


Figura 4.28: Diagrama de estados del método `computeXYZMovement()` del *movementComputer*.

1. `convertXYZToAngles`: se emplea la cinemática inversa para obtener la posición de los motores a partir de la posición del *end-effector*
2. `checkAnglesInConstraint`: Se verifica si los ángulos están dentro de las limitaciones de los motores.
3. `computeAngleMovement`: Se calcula el movimiento que se debe realizar para mover el *end-effector* desde la posición actual a la deseada.
4. `errorState`: Estado de error al que se llega si en alguno de los estados ocurre algún problema inesperado.

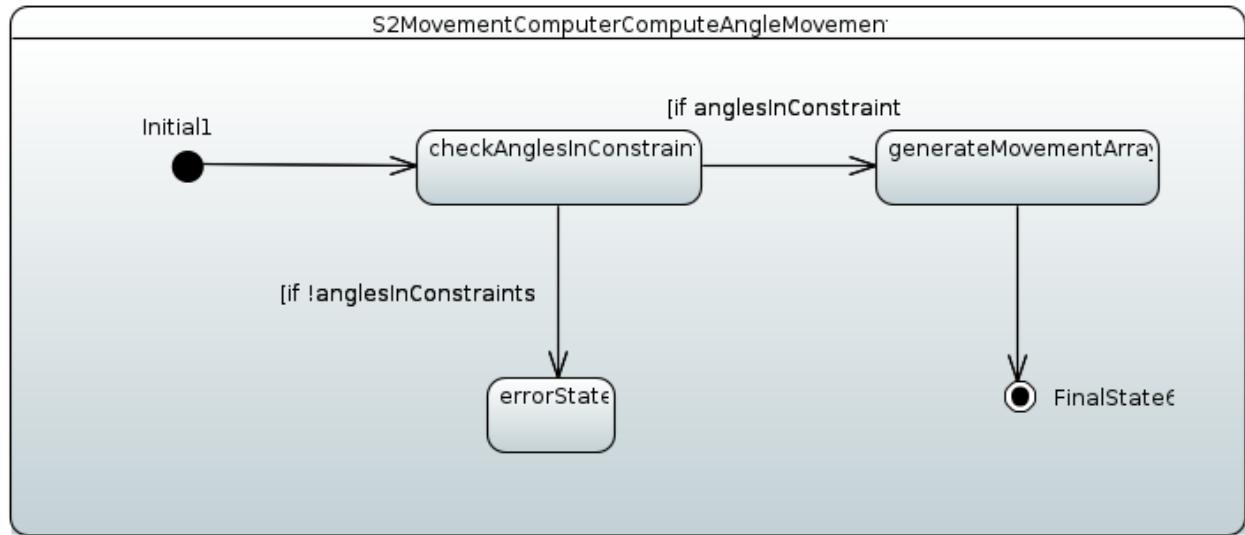


Figura 4.29: Diagrama de estados del método `computeAngleMovement()` del *movementComputer*.

1. `checkAnglesInConstraint`: se verifica si los ángulos están dentro de las limitaciones de los motores.
2. `generateMovementArray`: se generan los vectores de movimientos.
3. `errorState`: estado de error al que se llega si en alguno de los estados ocurre algún problema inesperado.

## Capítulo 5

# Fundamentos matemáticos del proyecto

En este proyecto el soporte matemático tiene una importancia destacada. Es por ello que se han tenido que superar retos como: el movimiento de los motores de forma coordinada para alcanzar diversas posiciones a lo largo del rango de movilidad del brazo.

La relación entre los ángulos de los ejes y el punto final del brazo no es trivial y es necesario un estudio previo de distintos factores para poder hacerlo correctamente. Por una parte, es necesario definir de la manera más precisa posible la configuración geométrica del brazo. Dicha configuración relaciona los distintos segmentos que conforman el manipulador según una convención de parámetros que trabaja sobre las posibles articulaciones que componen el brazo robótico y que se denotan por  $Z_i$ , donde  $i$  es el número de la articulación.

En particular, las relaciones a estudiar son:

- El ángulo presente entre dos articulaciones adyacentes  $\widehat{Z_a Z_b}$  rad, el cual se denota por ' $\alpha_b$ '.
- La distancia presente entre dos articulaciones adyacentes  $\overline{Z_a Z_b}$ , representada por ' $a_b$ '.
- El sentido de la rotación de una articulación,  $\overrightarrow{X_a Y_a}$ , denotada por ' $\theta_a$ '.

Estas relaciones permiten establecer la configuración geométrica del robot, fundamental para poder definir los movimientos posibles del mismo y generar tanto las matrices de la cinemática directa como obtener las ecuaciones de la cinemática inversa. Además, se puede obtener de la misma manera las matrices Jacobianas que permiten conseguir datos útiles como el trabajo, la velocidad o la potencia.

Para el  $\mu$ Arm, se obtuvieron las siguientes configuraciones geométricas:

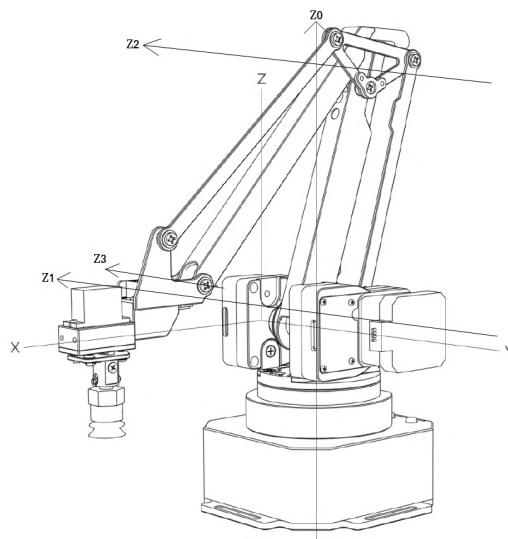
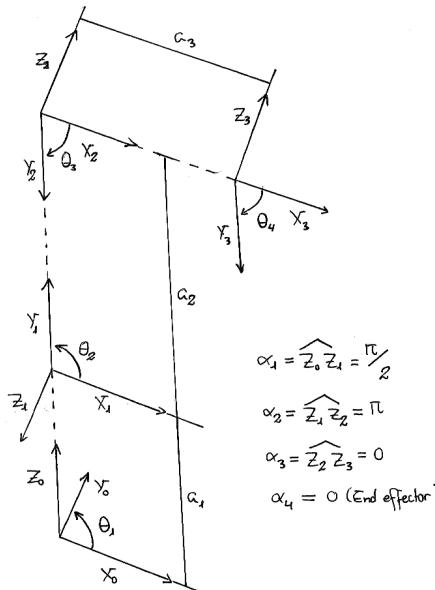
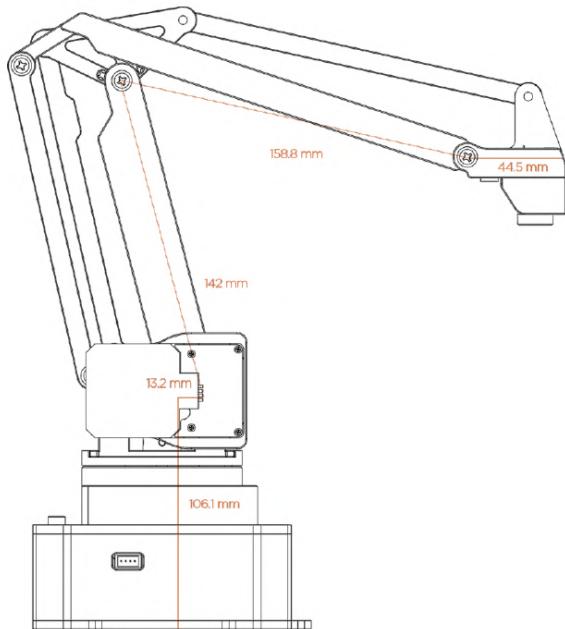


Figura 5.1: Configuración geométrica del  $\mu$ Arm.

Con estos valores, ya se pueden obtener las distancias entre articulaciones así como las desviaciones entre las mismas, si las hay. En el caso particular del  $\mu$ Arm, se obtiene unos datos como los siguientes (las medidas se han obtenido desde la guía del desarrollador de UFACTORY[24]):



$i$	$a_i$ (mm.)	$d_i$ (mm.)
1	13,2	106,1
2	142	0
3	158,8	0
4	44,5	0

Cuadro 5.1: Longitudes y desviaciones del manipulador  $\mu$ Arm.

Figura 5.3: Longitudes del brazo robótico [24].

Esta información permite construir una tabla de *Denavit-Hartenberg* que recoge la informa-

ción del robot. Dicha tabla se conoce también como “parámetros de *Denavit–Hartenberg*”, que conforman cuatro variables que recogen, en una convención particular, la referencia de una cadena cinemática (objetos rígidos unidos a articulaciones que responden a una función matemática) o de un brazo robótico [25].

La convención de parámetros de *Denavit–Hartenberg* son los siguientes:

- $d_i$  – distancia desde el origen de coordenadas de  $Z_{i-1}$  a la normal común<sup>1</sup> con  $Z_i$ .
- $\theta_i$  – el ángulo de rotación que forman el eje  $X_{i-1}$  y el eje  $X_i$ , tomando como eje de rotación  $Z_{i-1}$ . El sentido del ángulo viene definido además por  $x_i$  hasta  $y_i$ .
- $a_i$  – la distancia de los ejes  $Z_i$  y  $Z_{i-1}$ , medida sobre su normal común ( $\overline{Z_i Z_{i-1}}$ ).
- $\alpha_i$  – el ángulo, tomando como eje de rotación la normal común, desde  $Z_{i-1}$  hacia  $Z_i$   
 $(\widehat{Z_a Z_b})$ .

Esta convención es especialmente interesante porque permite definir de forma precisa las relaciones entre las articulaciones, pudiendo conocer la rotación relativa entre dos de ellas y la traslación entre sus puntos. Además, aplicando las propiedades de las matrices, se puede obtener la relación absoluta entre las rotaciones y las traslaciones, lo que se traduce en conocer el punto exacto  $\{x, y, z\}$  en el que se encuentra el *end-effector* cuando se giran las articulaciones  $\{\theta_0, \theta_1, \dots, \theta_i\}$  rad respectivamente.

Esta relación se representa mediante una matriz, definida en la ecuación 5.1:

$${}^{i-1}T_i = \left[ \begin{array}{ccc|c} \cos(\theta_i) & -\sin(\theta_i)\cos(\alpha_i) & \sin(\theta_i)\sin(\alpha_i) & a_i \cos(\theta_i) \\ \sin(\theta_i) & \cos(\theta_i)\cos(\alpha_i) & -\cos(\theta_i)\sin(\alpha_i) & a_i \sin(\theta_i) \\ 0 & \sin(\alpha_i) & \cos(\alpha_i) & d_i \\ \hline 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] = \left[ \begin{array}{c|c} R' & T' \\ \hline 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] \quad (5.1)$$

donde  $R'$  representa la *rotación relativa* y  $T'$  la *traslación relativa*.

Otra ventaja de los parámetros de *Denavit–Hartenberg* es la posibilidad de definir elementos cinemáticos<sup>2</sup>, como la velocidad ( $W_{i,j}(k)$ ) y la aceleración ( $H_{i,j}(k)$ ) de distintos cuerpos así como elementos dinámicos tales como la inercia ( $J$ ), el momento lineal y angular ( $\Gamma$ ) o las fuerzas y torques aplicados ( $\Phi$ )<sup>2</sup>.

Para un manipulador basado estructuralmente en el  $\mu$ Arm, se obtienen unos parámetros de *Denavit–Hartenberg* como los mostrados en la tabla 5.2:

<sup>1</sup>la normal común de dos articulaciones que no intersecan se define como la línea perpendicular a ambos ejes, que se usa para conocer la distancia entre ambos [26].

<sup>2</sup>si bien estos datos resultan muy útiles, para el proyecto no se consideran necesariamente relevantes, ya que están supeditados a la velocidad y a la masa (cuanto mayores sean, la aplicación de dichos elementos cinemáticos será mayor sobre los componentes del manipulador), y el brazo robótico no presenta ni una masa suficientemente elevada ni alcanza velocidades altas como para afectar en gran medida al comportamiento del mismo, pero sí se contempla realizar un estudio para completar este proyecto en una futura versión.

$i$	$\theta_i$	$d_i$ (mm.)	$a_i$ (mm.)	$\alpha_i$
1	$\theta_1$	$d_1$	$a_1$	$\pi/2$
2	$\theta_2$	0	$a_2$	$\pi$
3	$\theta_3$	0	$a_3$	0
4	$\theta_4$	0	$a_4$	0

Cuadro 5.2: Tabla inicial de *Denavit–Hartenberg* para un manipulador basado en el  $\mu$ Arm parametrizada.

Además, también se vio que este tipo de estructuras pantográficas tienen su *end-effector* siempre paralelo al plano del suelo (equivalente a que el ángulo con el plano  $X$  es  $\phi_e = \pi$ ), por lo que el cuarto elemento de los parámetros de *Denavit–Hartenberg* para un manipulador basado en el  $\mu$ Arm se puede obviar para luego añadirlo como una traslación en el eje  $Z$  ( $T_Z$ ), quedando como se muestra en la tabla 5.3:

$i$	$\theta_i$	$d_i$ (mm.)	$a_i$ (mm.)	$\alpha_i$
1	$\theta_1$	$d_1$	$a_1$	$\pi/2$
2	$\theta_2$	0	$a_2$	$\pi$
3	$\theta_3$	0	$a_3$	0

Cuadro 5.3: Tabla de *Denavit–Hartenberg* para un manipulador basado en el  $\mu$ Arm parametrizada.

Esta característica simplifica los cálculos del ángulo final ya que siempre es el mismo ( $\pi$  rad), quedando únicamente por calcular los valores de  $\theta_2$  y  $\theta_3$ .

Una vez obtenidos los datos correspondientes al robot, podemos definir múltiples relaciones entre los mismos:

- La cinemática directa, la cual permite saber el punto  $\{x, y, z\}$  según unos ángulos  $\{\theta_0, \theta_1, \theta_2\}$  de entrada.
- La cinemática inversa, que permite conocer qué ángulos  $\{\theta_0, \theta_1, \theta_2\}$  posicionan el robot en un punto  $\{x, y, z\}$ .
- La matriz Jacobiana, donde se puede obtener un movimiento  $\vec{x}$  según qué velocidad haya en las articulaciones  $\vec{q}$ .
- La matriz Jacobiana inversa, la cual devuelve el valor de la velocidad en las articulaciones  $\vec{q}$  para generar un movimiento en el *end-effector*  $\vec{x}$ .

Dado que las cuatro relaciones anteriores son útiles para conocer y definir el comportamiento del robot, se estudiarán todas ellas para ver cómo se pueden utilizar en el manipulador.

## 5.1. Cinemática directa

La cinemática directa permite conocer la rotación relativa entre dos articulaciones junto con la traslación relativa entre las mismas, utilizando para ello la matriz definida en la ecuación 5.1.

Como se puede ver en dicha matriz, se relaciona una articulación  $i$  con el equivalente anterior, en este caso  $i - 1$ , obteniéndose así la rotación relativa  $R'$  y la traslación relativa  $T'$ . Si bien esta aproximación es sencilla, solo permite relacionar dos articulaciones entre sí y que estén en principio unidas por la normal común.

En este brazo se disponen de tres articulaciones, como se muestra en la tabla 5.3, por lo que interesa obtener la matriz  ${}^0T_3$ , la cual relaciona directamente todas las articulaciones del brazo y permite obtener la rotación absoluta  $R$  y la traslación absoluta  $T$ .

La obtención de esta matriz es trivial y responde a la ecuación 5.2:

$${}^0T_3 = {}^0T_1 \cdot {}^1T_2 \cdot {}^2T_3 \quad (5.2)$$

Dada que la multiplicación de matrices ha de realizarse en cierto orden, los factores han de permanecer en la misma posición siempre. De esta manera, se obtienen las siguientes matrices intermedias (ecuaciones 5.3, 5.4, 5.5) y la matriz final (ecuación 5.6):

$${}^0T_1 = \begin{bmatrix} \cos(\theta_1) & 0 & \sin(\theta_1) & a_1 \cos(\theta_1) \\ \sin(\theta_1) & 0 & -\cos(\theta_1) & a_1 \sin(\theta_1) \\ 0 & 1 & 0 & d_1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad (5.3)$$

$${}^1T_2 = \begin{bmatrix} \cos(\theta_2) & \sin(\theta_2) & 0 & a_2 \cos(\theta_2) \\ \sin(\theta_2) & -\cos(\theta_2) & 0 & a_2 \sin(\theta_2) \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad (5.4)$$

$${}^2T_3 = \begin{bmatrix} \cos(\theta_3) & -\sin(\theta_3) & 0 & a_3 \cos(\theta_3) \\ \sin(\theta_3) & \cos(\theta_3) & 0 & a_3 \sin(\theta_3) \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad (5.5)$$

$${}^0T_3 = \begin{bmatrix} \cos(\theta_1) \cos(\theta_2 - \theta_3) & \sin(\theta_2 - \theta_3) \cos(\theta_1) & -\sin(\theta_1) \\ \sin(\theta_1) \cos(\theta_2 - \theta_3) & \sin(\theta_1) \sin(\theta_2 - \theta_3) & \cos(\theta_1) \\ \sin(\theta_2 - \theta_3) & -\cos(\theta_2 - \theta_3) & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ T_X + (a_1 + a_2 \cos(\theta_2) + a_3 \cos(\theta_2 - \theta_3)) \cos(\theta_1) & (a_1 + a_2 \cos(\theta_2) + a_3 \cos(\theta_2 - \theta_3)) \sin(\theta_1) & 1 \\ T_Z + a_2 \sin(\theta_2) + a_3 \sin(\theta_2 - \theta_3) + d_1 & 1 & 0 \end{bmatrix} \quad (5.6)$$

Como se puede apreciar en la matriz 5.6, se muestra un añadido a los valores de la traslación  $T$ :  $T_X$  y  $T_Z$ . Estas dos variables representan traslaciones tanto en el eje  $X$  y como en el eje  $Z$ , las cuales aparecen debido a que en el brazo se contemplan variaciones en la longitud de ciertos segmentos, que no se han tenido en cuenta a la hora de definir los parámetros de *Denavit–Hartenberg* y que, en el momento de la obtención de las matrices, no afectan directamente a los cálculos (se anulan con los senos y cosenos) pero han de aparecer en la “matriz final”, permitiendo así la obtención precisa de la posición del *end-effector*. En particular, la traslación  $T_Z$  añade la longitud del segmento  $a_4$  que fue ignorado en los parámetros de *Denavit–Hartenberg*, como se mostró en la tabla 5.3.

Con estos valores se pueden obtener directamente las ecuaciones que relacionan los ángulos de entrada  $\{\theta_1, \theta_2, \theta_3\}$  con el punto final  $\{x, y, z\}$  en el cual se situará el brazo robótico (ecuación 5.7):

$$\left. \begin{array}{l} x = T_X + (a_1 + a_2 \cos(\theta_2) + a_3 \cos(\theta_2 - \theta_3)) \cos(\theta_1) \\ y = (a_1 + a_2 \cos(\theta_2) + a_3 \cos(\theta_2 - \theta_3)) \sin(\theta_1) \\ z = T_Z + a_2 \sin(\theta_2) + a_3 \sin(\theta_2 - \theta_3) + d_1 \end{array} \right\} \quad (5.7)$$

Si bien estas operaciones se pueden hacer manualmente, los cálculos simbólicos pueden resultar algo complejos y se han realizado utilizando una librería anteriormente desarrollada [18] (ver código fuente en el anexo A) y, además, se ha creado un *Jupyter Notebook* interactivo para poder realizar la configuración a medida e ir viendo los pasos que se han ido realizando [27]. Dicho cuaderno es accesible desde la URL especificada en el anexo A.1.

## 5.2. Cinemática inversa

La cinemática inversa se presenta como lo “más cercano” a nuestro mundo y a nuestra forma de actuar. El ser humano, como ser tridimensional, se mueve mediante coordenadas cartesianas formadas por puntos definidos en espacio conformado por los planos de los ejes  $XYZ$ , pero no se desenvuelve con la misma soltura con las coordenadas angulares. Cuando se realiza un giro en alguno de los brazos no se hace pensando: “*voy a mover el codo 15° a la derecha y el hombro 23° a la izquierda y así coloco la mano justo donde quiero*” sino que directamente se visualiza el movimiento que se pretende hacer, a dónde se quiere mover el brazo y se articulan los músculos para colocarlo en esa posición.

Por esto, cuando manipulamos un brazo robótico resulta más sencillo indicar a dónde se quiere que vaya el *end-effector* del brazo más que cuánto ha de rotar cada uno de los motores. De esta forma, el estudio de la cinemática inversa se convierte en una de las partes más importantes del modelo matemático de cualquier manipulador.

El problema surge en tanto que la cinemática inversa, a diferencia de la cinemática directa, no dispone de un método sistemático que permita obtener dicho modelo. Si bien en el punto anterior se vio cómo, a partir de una tabla de *Denavit–Hartenberg*, se calculaban las matrices que permiten obtener tanto las traslaciones como las rotaciones relativas y, al multiplicarlas, la traslación absoluta  $T$  y la rotación absoluta  $R$ , en la cinemática inversa no hay ningún modelo matemático que permita una aproximación directa genérica para cualquier manipulador.

A raíz de lo anterior, se plantean así dos maneras para poder obtener la relación entre coordenadas cartesianas y coordenadas articulares:

1. Mediante fuerza bruta. Como la obtención de la cinemática directa es siempre igual, según la precisión que se busque obtener a nivel de coordenadas cartesianas se puede plantear la opción de realizar un mapa de puntos: para un conjunto de coordenadas articulares  $\{\theta_0^i, \theta_1^j, \dots, \theta_n^k\}$  se obtienen unas coordenadas cartesianas  $\{x^{ij\dots k}, y^{ij\dots k}, z^{ij\dots k}\}$  (donde  $i, j, \dots, k$  representan unos ángulos en específico).

De esta manera, para el *pArm* en específico, se tienen  $\{\theta_1, \theta_2, \theta_3\}$  y en total, suponiendo una precisión de un decimal considerando además un rango de giro de  $[0, 180]^\circ$ , se disponen de una combinación de  $1800^3$  posibles ángulos, lo que se traduce en un mapa de  $5\,832\,000\,000$  ángulos que generan la misma cantidad de posiciones en *XYZ*. Si se quisieran usar dos decimales de precisión en ángulos (ya que hay motores capaces de ello), se tendrían pues  $5,832 \cdot 10^{12}$  combinaciones de ángulos y puntos.

2. Mediante el cálculo numérico y el razonamiento matemático. Como no hay una ecuación genérica que permita el cálculo de la inversa, cualquier cálculo numérico ha de ser previamente razonado y estudiado. La aproximación a la cinemática inversa mediante este método es costosa y pueden haber situaciones en las que no resulte viable debido a la inversión en tiempo y coste: estudiar las distintas posiciones a las que puede llegar el manipulador, estudio de los puntos críticos del mismo así como plantear, si es necesario, soluciones para puntos con múltiples soluciones (aquellos a los que se puede llegar con combinaciones de los ángulos de entrada distintas).

A la hora de desarrollar la inversa, se ha de escoger entre alguna de las dos aproximaciones anteriores, teniendo en cuenta principalmente distintos criterios que pueden marcar la diferencia entre uno y otro:

- Por una parte, el rendimiento: el modelo matemático suele ser en general bastante eficiente en lo que a tiempo de cálculo se refiere, pero siempre va supeditado al manipulador que representa. Esto es, manipuladores con más grados de libertad implican en general un modelo matemático mucho más complejo, que según la complejidad o la cantidad de operaciones que lo definen puede no ser viable para el sistema en que se va a ejecutar.

Por otro lado, un mapa por su estructura y organización siempre permite el acceso a las claves y sus valores bajo un  $\mathcal{O}(1)$ , haciéndolos la mejor opción en términos de eficiencia si se busca una ejecución rápida.

- Por otra, la memoria: un mapa siempre requiere de mucha más memoria que una primitiva u otra estructura de datos. Principalmente se debe a su organización en memoria ya que, además de las claves y sus valores, se debe guardar un *hash* o un *set* (según esté implementada la librería) de todas y cada una de las claves para garantizar así que el tiempo de acceso sea  $\mathcal{O}(1)$ . Además, el mapa tendría que ir guardado o directamente en el espacio de código (y copiado a la RAM en tiempo de ejecución) o bien guardado en un fichero binario para su posterior carga en el sistema durante la ejecución, lo cual implica que sería necesario contar con ese espacio en el sistema de ficheros donde se guarde.

En cambio, el modelo matemático carece de este problema ya que se utilizan principalmente primitivas y operaciones matemáticas que se realizan directamente sobre un co-procesador, si existe, o sobre el procesador en sí. Aunque se puedan usar muchas primitivas, es difícil que alcancen en tamaño en memoria a un mapa.

- Además, hay que tener en cuenta el esfuerzo de la obtención. La aproximación por fuerza bruta requiere de bastante tiempo para la obtención del mapa al completo. Además, un cambio en la cantidad de decimales implicaría un recálculo casi completo del mapa con un aumento de tiempo exponencial, aunque se puede automatizar y que sea realizado por otro equipo.

Sin embargo, dado que el modelo matemático requiere de un razonamiento y estudio de tanto las características geométricas del manipulador como de las interacciones entre los elementos del mismo, el tiempo es en principio desconocido. Depende directamente de las aptitudes tanto matemáticas como técnicas del equipo trabajando en ello y, además, la verificación, comprobación y validación de los resultados obtenidos puede implicar tener que replantearlo y modelarlo de nuevo, necesitando así de más tiempo hasta que se consigan resultados conformes a los requisitos establecidos.

Para este proyecto se ha preferido hacer el modelo matemático ya que se plantearon las características del modelo por fuerza bruta pero fue descartado debido a una estimación de uso de memoria excesivo (no habría sido suficiente según la disponible en el dispositivo<sup>3</sup>). Además, dado que se cuenta con un procesador con gran capacidad de cómputo, las operaciones matemáticas se realizan a una gran velocidad y en particular las multiplicaciones, ya que se cuenta con un conjunto de instrucciones y con una *Arithmetic–Logic–Unit* (ALU) que permiten su realización a la misma velocidad que una suma con números de hasta 16 bits [28].

Para plantear la cinemática inversa del *pArm* se han de distinguir dos partes:

- La base ( $\theta_0$ ), que rota sobre el eje  $Y$  y cuyo movimiento no está supeditado al del resto de motores.
- El triángulo superior, conformado por  $\{\theta_1, \theta_2\}$  donde ambos ángulos dependen de la posición final y están directamente relacionados.

Por otra parte, dada la configuración geométrica del robot, existen las siguientes premisas:

- $x$  se encuentra comprendido en el rango  $(0, A_{ML}]$ , donde  $A_{ML}$  es “*Arm Maximum Length*” y viene definido por la ecuación 5.8:

$$A_{ML} = (\overline{A_L} + \overline{A_U}) \cdot \cos(\theta_{Max}^{LU}) + A_{EF_L} \quad (5.8)$$

donde cada uno de los elementos anteriores representan:

---

<sup>3</sup>teniendo en cuenta que habría sido necesario guardar tuplas de tres elementos por clave junto con tuplas de otros tres elementos para el valor, donde cada elemento sería de tipo `float` (lo que se traduce en 4B por elemento), habría supuesto un uso de aproximadamente:  $(5,382 \cdot 10^9)^2 \cdot 4B = 1,158 \cdot 10^{20} B \approx 1,158 \cdot 10^{11} TB$ , (suponiendo que las tuplas no usan espacio adicional) lo cual es inviable para el sistema.

$$\begin{cases} \overline{A_L} \equiv \text{"Arm Lower"} = 142 \text{ mm} \\ \overline{A_U} \equiv \text{"Arm Upper"} = 158,8 \text{ mm} \\ \theta_{Max}^{LU} \equiv \widehat{A_L A_{U Max}} = \frac{13\pi}{15} \text{ rad} \\ A_{EFL} \equiv \text{"Arm End-Effector Length"} = 44,5 \text{ mm} \end{cases}$$

- $y$  por su parte se encuentra comprendido en el rango  $[-A_{M_L}, A_{M_L}]$ , donde  $A_{M_L}$  está definido en la ecuación anterior (ecuación 5.8).
- $z$  pertenece al rango  $[0, A_{M_H}]$ , donde  $A_{M_H}$  es “Arm Maximum Height” y viene definido por la ecuación 5.9:

$$A_{M_H} = A_{B_H} + \overline{A_L} + \overline{A_U} \cdot \sin(\max_{A_L \parallel A_B} \theta_{A_L \parallel A_B}^{A_U}) \quad (5.9)$$

donde los elementos anteriores representan:

$$\begin{cases} A_{B_H} \equiv \text{"Arm Base Height"} = 106,1 \text{ mm} \\ \max_{A_L \parallel A_B} \theta_{A_L \parallel A_B}^{A_U} \equiv \text{"Ángulo máximo de } A_U \text{ cuando } A_L \parallel A_B" = \frac{\pi}{8} \text{ rad} \end{cases}$$

De esta forma, tenemos que:

$$\begin{aligned} x &\in (0, A_{M_L}] \\ y &\in [-A_{M_L}, A_{M_L}] \\ z &\in [0, A_{M_H}] \end{aligned}$$

Una vez definidas las características anteriores, se puede empezar a obtener los distintos ángulos. Por una parte, la obtención de  $\theta_0$  se puede realizar directamente como se muestra en la ecuación 5.10:

$$\theta_0 = \begin{cases} \arctan\left(\frac{y}{x}\right), & x \neq 0 \\ \frac{\pi}{2}, & x = 0, y \geq 0 \\ -\frac{\pi}{2}, & x = 0, y < 0 \end{cases} \quad (5.10)$$

La obtención de los dos ángulos restantes  $\{\theta_1, \theta_2\}$  es más compleja y se han de realizar previamente ciertas modificaciones en los puntos de entrada.

La idea principal radica en plantear la estructura superior del brazo como un triángulo y, mediante operaciones y leyes trigonométricas, ir obteniendo distintos parámetros hasta finalmente conseguir los ángulos finales. A modo de guía, se muestra en la figura 5.4 una representación de cómo está el triángulo sobre el brazo robótico.

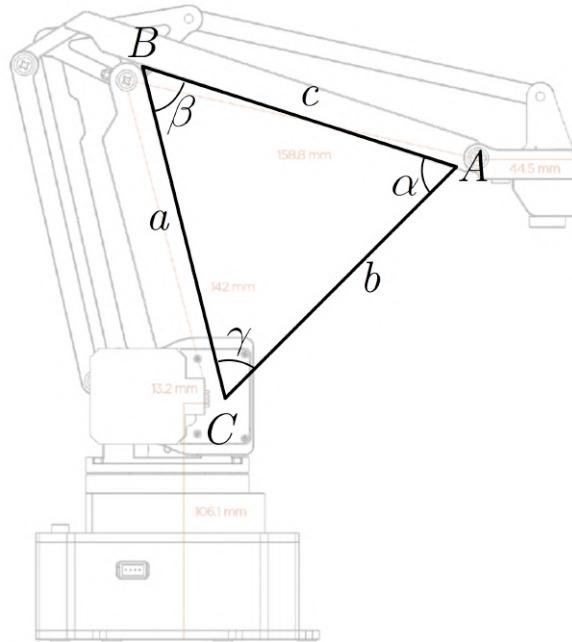


Figura 5.4: Parte superior del *pArm* con el triángulo para obtener la cinemática inversa.

La distribución en particular del triángulo permite aplicar el teorema del coseno (ecuación 5.11) y obtener así los lados o bien los ángulos.

$$c^2 = a^2 + b^2 - 2ab \cos(\gamma) \quad (5.11)$$

En particular, para el brazo robótico se conocen siempre el tamaño de los lados (según la figura 5.4) ‘a’ y ‘c’, pero el lado ‘b’ es variable. Según las medidas del brazo se tiene que:

$$\begin{cases} a = 142 \text{ mm} \\ c = 158,8 \text{ mm} \end{cases}$$

Como dicho lado ‘b’ es desconocido en principio y además los ángulos  $\{\gamma, \beta, \alpha\}$  también lo son, no se podría aplicar el teorema del coseno ya que se necesita cumplir alguna de las siguientes condiciones:

- Se conocen dos lados y el ángulo entre ellos.
- Se conocen los tres lados.
- Se conocen dos lados y el ángulo opuesto a ellos.

Dado que se conoce siempre dos de los lados, se ha de estimar cuánto vale el lado restante ya que, teniendo los tres lados  $\{a, b, c\}$ , se puede obtener el ángulo ‘ $\gamma$ ’ aplicando una forma

particular del teorema del coseno (ecuación 5.12):

$$\gamma = \arccos \left( \frac{-a^2 - b^2 + c^2}{-2ab} \right) \quad (5.12)$$

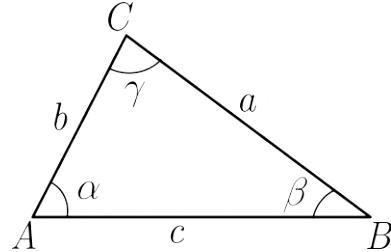


Figura 5.5: Triángulo para la aplicación del teorema del coseno en la ecuación 5.12.

Del triángulo mostrado en la figura 5.4 se conocen siempre las longitudes ‘ $a$ ’ y ‘ $c$ ’. La distancia ‘ $b$ ’ sin embargo también se puede obtener. Para la cinemática inversa se tiene el punto  $(x, y, z)$  que referencia la posición final del *end-effector*. En la figura 5.4, el lado ‘ $b$ ’ se encuentra siempre situado sobre el plano definido por los lados ‘ $a$ ’ y ‘ $c$ ’, por lo que de los puntos anteriores se sabe que el *end-effector* se sitúa en:  $P_{ee} = (x', y, z')$ , por lo que se puede definir un vector desde la base  $\overrightarrow{x'yz'}$  que represente el lado ‘ $b$ ’. Como se puede apreciar, no se usan los puntos  $(x, z)$  originales sino que previamente es necesario modificarlos:

- Para la coordenada ‘ $x$ ’ se ha de reducir la longitud del *end-effector* ( $\overline{A_{EF_L}}$ ) junto con la desviación de la base ( $\overline{A_{B_D}}$ ) (ecuación 5.13):

$$x' = x - \overline{A_{EF_L}} - \overline{A_{B_D}} = x - 44,5 - 13,2 = x - 57,7 \quad (5.13)$$

- Para la coordenada ‘ $z$ ’ es necesario quitar la altura de la base ( $A_{B_h}$ ) además de añadir la altura del *end-effector*  $h_o$  para dejar un punto relativo al (0). Así, el punto  $z'$  se puede definir como (ecuación 5.14):

$$z' = z - A_{B_h} + h_o = z - 106,1 + 16,01 = z - 90,09 \quad (5.14)$$

Como el movimiento del brazo se realiza sobre un plano tridimensional, la posición y longitud desde la base hasta  $P_{ee}$  requiere tener en cuenta las tres coordenadas  $(x, y, z)$ . Por ejemplo, la posición  $y = 200$  mm solo es alcanzable si el brazo está estirado al completo, pero en ese punto  $x = 0$ , al igual que la posición  $x = 200$  mm solo es alcanzable si  $y = 0$  (esto se muestra en la figura 5.8).

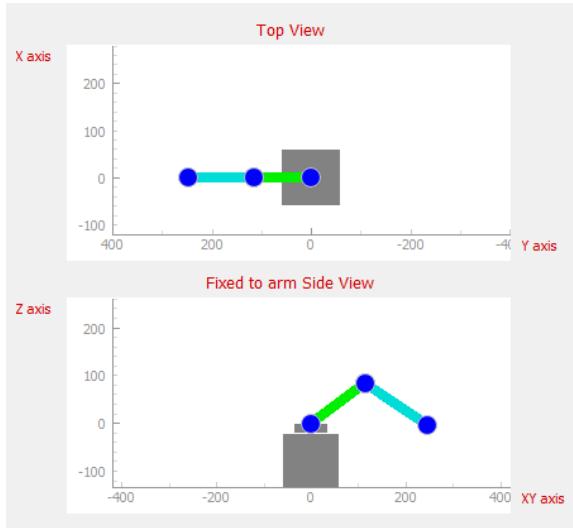


Figura 5.6: Posición máxima en ‘y’, donde  $x = 0$ .

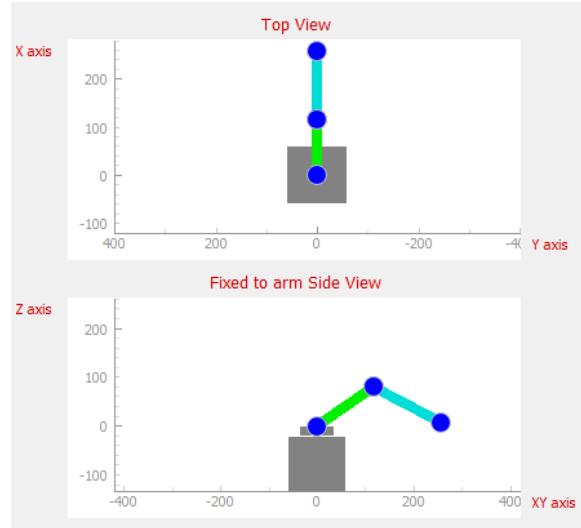


Figura 5.7: Posición máxima en ‘x’, donde  $y = 0$ .

Figura 5.8: Demostración de la correlación entre ‘x’ e ‘y’.

Con estos datos ya obtenidos se puede definir el lado ‘b’ como:

$$b = \left| \overrightarrow{x'yz'} \right| = \sqrt{x'^2 + y^2 + z'^2}$$

Cabe destacar que  $h_o$  varía según el *end-effector* que se encuentre acoplado al brazo robótico. Para el  $\mu$ Arm, según la documentación oficial, dichas alturas varían y son[29]:

- 74,55 mm para el *end-effector* normal.
- 51,04 mm para el cabezal láser.
- 74,43 mm para el cabezal 3D.
- 74,43 mm para el cabezal con bolígrafo.
- 16,01 mm si no hay ningún *end-effector* conectado.

Para el  $p$ Arm, en esta primera versión del desarrollo, se establece  $h_o = 16,01$  mm.

Con las modificaciones en los lados ya listas, se puede definir un triángulo que cumple que:

- Tiene dos lados fijos, ‘a’ y ‘c’, donde:

$$\begin{cases} a = \overline{A_L} = 142,07 \text{ mm} \\ c = \overline{A_U} = 158,8 \text{ mm} \end{cases}$$

- Tiene un lado variable ‘b’ definido por el vector  $\overrightarrow{x'z'}$  y cuya longitud es:  $b = \left| \overrightarrow{x'yz'} \right| = \sqrt{x'^2 + y^2 + z'^2}$ .

Así, el triángulo resultante se define según las siguientes dimensiones y ángulos (figura 5.9):

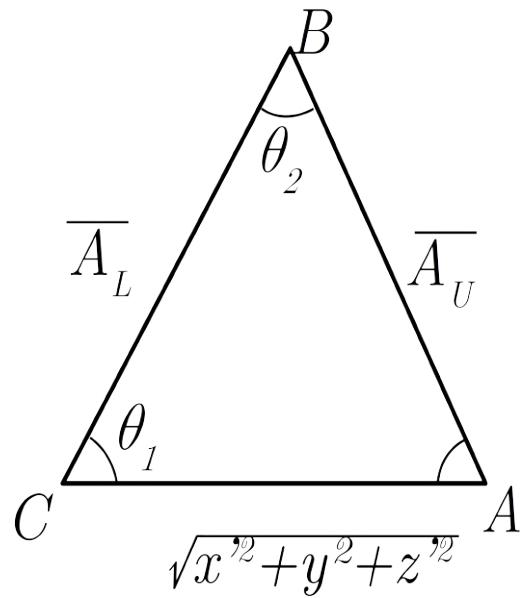


Figura 5.9: Triángulo resultante tras aplicar las modificaciones a los lados.

En particular, el triángulo anterior se puede colocar a modo de referencia sobre el brazo tal como se muestra en la imagen 5.10:

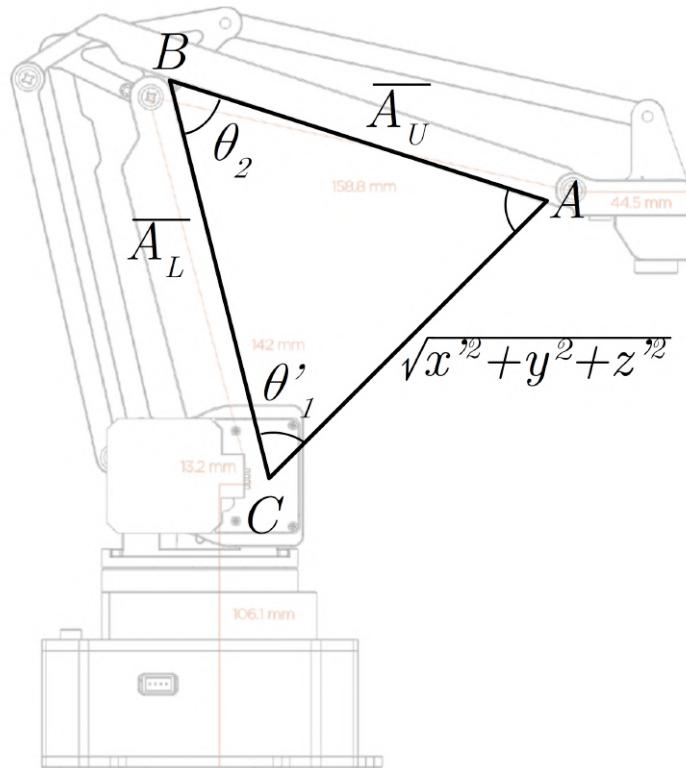


Figura 5.10: El triángulo colocado a modo de referencia sobre el *pArm*.

Para el triángulo mostrado en la figura 5.9 se aplica dos veces el teorema del coseno (ecuación 5.12) para obtener los valores de  $\theta'_1$  (ver ecuación 5.15) y  $\theta_2$  (ver ecuación 5.16):

$$\theta'_1 = \arccos \left( \frac{-\overline{A_L}^2 - (x'^2 + y^2 + z'^2) + \overline{A_U}^2}{-2\overline{A_L}\sqrt{x'^2 + y^2 + z'^2}} \right) \quad (5.15)$$

$$\theta_2 = \arccos \left( \frac{-\overline{A_L}^2 - \overline{A_U}^2 + x'^2 + y^2 + z'^2}{-2\overline{A_L} \cdot \overline{A_U}} \right) \quad (5.16)$$

Como se puede apreciar en las ecuaciones anteriores, todavía no se tienen los valores finales de los ángulos sino una primera aproximación a ellos. Esto es debido a que el ángulo  $\theta_1$  que aparece en el triángulo de la figura 5.9 no empieza desde un plano paralelo paralelo al plano del suelo, en este caso, el plano  $XY$  (tal y como se puede ver en la figura 5.10).

Para poder obtener los ángulos reales se ha de añadir el ángulo ' $\phi$ ' que relaciona el triángulo 5.10 con el plano del suelo, tal y como se puede ver en la figura 5.11:

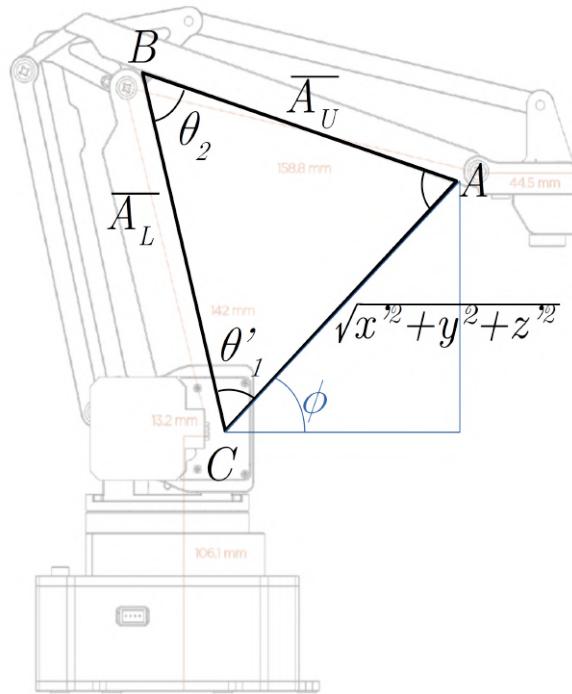


Figura 5.11: Triángulo final orientativo junto con el ángulo  $\phi$  respecto al plano del suelo.

La obtención de dicho ángulo se muestra en la ecuación 5.17

$$\phi = \arctan \left( \frac{z'}{\sqrt{x'^2 + y^2}} \right) \text{ rad} \quad (5.17)$$

y  $\theta_1$  se obtiene mediante la ecuación 5.18<sup>4</sup>:

$$\theta_1 = \theta'_1 - \phi \quad (5.18)$$

Finalmente, por seguridad, se puede comprobar que en efecto los distintos ángulos obtenidos están comprendidos dentro del rango de movimiento de cada una de las articulaciones [29]:

$$\begin{aligned}\theta_0 &\in \left[ \frac{\pi}{18}, \frac{151}{180}\pi \right] \\ \theta_1 &\in \left[ 0, \frac{113}{150}\pi \right] \\ \theta_2 &\in \left[ 0, \frac{1199}{1800}\pi \right]\end{aligned}$$

### 5.3. Funciones jacobianas

Previo a comenzar este apartado, se quiere destacar que dicho apartado ha sido introducido con la única intención de plantear un análisis estrictamente cinemático (no dinámico) del movimiento del robot.

Las matrices Jacobianas son una herramienta que permite definir la relación dinámica entre dos representaciones diferentes de un sistema. Para un manipulador de  $n$  grados de libertad (con  $n > 1$ ) se puede definir la posición del mismo de dos formas posibles:

1. Mediante la posición y orientación del *end-effector*, denominado por  $x$ .
2. Mediante el conjunto de los ángulos de las articulaciones, denominado por  $q$ .

El modo de funcionamiento de las matrices Jacobianas se puede definir como el efecto que se produce en el *end-effector* ‘ $x$ ’ tras un movimiento de las articulaciones ‘ $q$ ’, entendiendo así la Jacobiana como la matriz transformada de la velocidad.

Formalmente, la matriz Jacobiana se define como un conjunto de ecuaciones diferenciales parciales (denotado en la ecuación 5.19):

$$J = \frac{\partial x}{\partial q} \quad (5.19)$$

la cual puede ser expresada como:

$$\dot{x} = J \cdot \dot{q} \quad (5.20)$$

---

<sup>4</sup>el ángulo  $\phi$  se suma o se resta según la orientación del triángulo ya que la arcotangente varía en signo según la posición de los puntos  $x'$  y  $z'$ , tal como se muestra en la documentación al desarrollador[29].

donde  $\dot{x}$  y  $\dot{q}$  representan las derivadas de  $x, q$  respecto al tiempo.

En la ecuación 5.20 se expresa que la velocidad del *end-effector* es igual al producto de la Jacobiana  $J$  multiplicada por la velocidad de las articulaciones. ¿Para qué resulta útil tener estos datos? La expresión 5.20 permite el trabajar con trayectorias en un espacio diferente al que se dispone normalmente[30]. Esto permite el control del *end-effector* mediante la generación de señales de control (en términos de fuerza) a aplicar en  $(x, y, z)$ . Las matrices Jacobianas pues permiten un cálculo directo de las señales de control en un espacio controlado, como son los torques de los motores/articulaciones, dada otra señal que no controlamos, como la fuerza a aplicar en el *end-effector*.

Anteriormente se ha visto que la Jacobiana representa la relación entre velocidades parciales del *end-effector* y las articulaciones, pero se ha hablado de trabajar con las fuerzas de cada uno de ellos. Para el *pArm*, se pueden definir las siguientes premisas:

$$\begin{aligned} x &= [x, y, z]^T \\ q &= [\theta_0, \theta_1, \theta_2]^T \end{aligned}$$

Como se conoce la velocidad, se puede definir el trabajo ( $W$ ) como la fuerza que hay que aplicar durante una distancia, definido por la ecuación 5.21. Por otra parte, la potencia ( $P$ ) se define como la cantidad de trabajo efectuado por unidad de tiempo[31], definido por la ecuación 5.22.

$$W = \int F^T \cdot v \, dt \quad (5.21)$$

$$P = \frac{W}{\Delta t} \quad (5.22)$$

Atendiendo a lo comentado anteriormente, se puede afirmar que es equivalente representar el movimiento del brazo articulado en base al movimiento de sus articulaciones a representarlo en base a la velocidad del *end-effector*.

## Construyendo la matriz Jacobiana

Como se mostró anteriormente, la velocidad del *end-effector* se puede expresar como el producto de la matriz Jacobiana por la velocidad de las articulaciones (ecuación 5.20). Para dicha ecuación se tienen los siguientes datos:

$$\dot{x} = J \cdot \dot{q} \left\{ \begin{array}{l} \dot{x} = (X_e, Y_e, Z_e, \phi_e) \\ \dot{q} = (\theta_0, \dots, \theta_n, d_1, \dots, d_n) \\ J = \text{matriz Jacobiana} \end{array} \right.$$

La obtención de la matriz Jacobiana  $J(\dot{q})$  se ha de realizar obteniendo las submatrices Jacobianas que relacionan la velocidad lineal ‘ $v$ ’ y la velocidad angular ‘ $\omega$ ’. La matriz Jacobiana que relaciona la velocidad lineal se define como (ecuación 5.23):

$$J_v(\dot{q}) = \begin{bmatrix} \frac{\partial X_e}{\partial \theta_0} & \frac{\partial X_e}{\partial \theta_1} & \dots & \frac{\partial X_e}{\partial \theta_n} & \frac{\partial X_e}{\partial d_1} & \dots & \frac{\partial X_e}{\partial d_n} \\ \frac{\partial Y_e}{\partial \theta_0} & \frac{\partial Y_e}{\partial \theta_1} & \dots & \frac{\partial Y_e}{\partial \theta_n} & \frac{\partial Y_e}{\partial d_1} & \dots & \frac{\partial Y_e}{\partial d_n} \\ \frac{\partial Z_e}{\partial \theta_0} & \frac{\partial Z_e}{\partial \theta_1} & \dots & \frac{\partial Z_e}{\partial \theta_n} & \frac{\partial Z_e}{\partial d_1} & \dots & \frac{\partial Z_e}{\partial d_n} \end{bmatrix} \quad (5.23)$$

y la matriz que relaciona la velocidad angular se define como (ecuación 5.24):

$$J_\omega(\dot{q}) = \begin{bmatrix} \frac{\partial \phi_X}{\partial \theta_0} & \frac{\partial \phi_X}{\partial \theta_1} & \dots & \frac{\partial \phi_X}{\partial \theta_n} & \frac{\partial \phi_X}{\partial d_1} & \dots & \frac{\partial \phi_X}{\partial d_n} \\ \frac{\partial \phi_Y}{\partial \theta_0} & \frac{\partial \phi_Y}{\partial \theta_1} & \dots & \frac{\partial \phi_Y}{\partial \theta_n} & \frac{\partial \phi_Y}{\partial d_1} & \dots & \frac{\partial \phi_Y}{\partial d_n} \\ \frac{\partial \phi_Z}{\partial \theta_0} & \frac{\partial \phi_Z}{\partial \theta_1} & \dots & \frac{\partial \phi_Z}{\partial \theta_n} & \frac{\partial \phi_Z}{\partial d_1} & \dots & \frac{\partial \phi_Z}{\partial d_n} \end{bmatrix} \quad (5.24)$$

De esta manera, la matriz Jacobiana ‘ $J$ ’ se puede definir como (ecuación 5.25)<sup>5</sup>:

$$J_{ee}(\dot{q}) = \begin{bmatrix} J_v(\dot{q}) \\ J_\omega(\dot{q}) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} - (a_1 + a_2 \cos(\theta_1) + a_3 \cos(\theta_1 - \theta_2)) \sin(\theta_0) & (-a_2 \sin(\theta_1) - a_3 \sin(\theta_1 - \theta_2)) \cos(\theta_0) & a_3 \sin(\theta_1 - \theta_2) \cos(\theta_0) \\ (a_1 + a_2 \cos(\theta_1) + a_3 \cos(\theta_1 - \theta_2)) \cos(\theta_0) & (-a_2 \sin(\theta_1) - a_3 \sin(\theta_1 - \theta_2)) \sin(\theta_0) & a_3 \sin(\theta_0) \sin(\theta_1 - \theta_2) \\ 0 & a_2 \cos(\theta_1) + a_3 \cos(\theta_1 - \theta_2) & -a_3 \cos(\theta_1 - \theta_2) \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \quad (5.25)$$

Una de las utilidades de la matriz Jacobiana es la obtención de los puntos críticos, es decir, aquellos en los que el determinante de dicha matriz se hace cero. Los puntos críticos resultan de especial interés ya que definen posiciones en el manipulador que o bien son inalcanzables o bien someten a la estructura física del mismo a una gran tensión, pudiendo resultar dañado en el proceso o de llegar a una “posición de no retorno”, donde los motores que componen el brazo puede que no dispongan de suficiente fuerza para moverse a otra posición.

---

<sup>5</sup>el cálculo de las matrices Jacobianas puede resultar complejo de realizar sobre todo a nivel simbólico, por lo que se deja en el anexo A.1 un enlace a un *Jupyter Notebook* que agiliza y guía durante el proceso de obtención de estas matrices. El código fuente para su obtención no obstante se encuentra disponible en el anexo A.2.

Para la matriz Jacobiana anterior (ecuación 5.25), se obtiene el siguiente determinante (ecuación 5.26):

$$|J_{ee}(\dot{q})| = -a_2 a_3 (a_1 + a_2 \cos(\theta_1) + a_3 \cos(\theta_1 - \theta_2)) \sin(\theta_2) \quad (5.26)$$

Analíticamente se puede observar que los puntos críticos del *pArm* se dan para los valores de  $\theta_2 = 0$  y  $\theta_2 = \pi$ , punto en el que el brazo está o bien completamente recogido o bien completamente estirado. La cuestión radica en que, viendo la configuración geométrica del brazo robótico, el ángulo de  $\pi$  rad se vuelve inalcanzable ya que los valores máximos del ángulo  $\theta_2$  son [29]:

$$\theta_2 \in \left[0, \frac{1199}{1800}\pi\right]$$

Por el contrario, la posición de 0 rad se habrá de tener en cuenta para evitar que el brazo esté expuesto a un nivel elevado de tensión durante tiempo prolongado. Entre los dos segmentos superiores del brazo robótico se situará un fin de carrera a efectos de evitar dicha tensión además de regular y calibrar los motores.

Al igual que en el caso de la cinemática directa, se puede obtener una matriz Jacobiana inversa que permite, dada la velocidad lineal del *end-effector*  $\dot{x}$ , obtener qué par han de generar las articulaciones  $\dot{q}$  para obtener dicha fuerza. La Jacobiana inversa depende directamente de que el determinante sea distinto de cero ya que, en otro caso, implicará que la matriz es una matriz singular y que por consiguiente no es invertible [32].

Para el caso anterior existe una “pseudo–inversa” de Moore–Penrose [33] la cual permite la obtención de una matriz inversa aún cuando su determinante es cero. Dicha pseudo–inversa se denota  $J^+$  y se define por (ecuación 5.27):

$$J^+ = J^T (J \cdot J^T)^{-1} \quad (5.27)$$

Además, se cumple que si la inversa de la matriz Jacobiana existe entonces su pseudo–inversa también existirá, y será igual a la matriz inversa:

$$J^+ = J^{-1} \iff \exists J^{-1}$$

Como los puntos críticos son  $\theta_2 = 0$  y  $\theta_2 = \pi$  se puede obtener un valor de la inversa que será igual a la pseudo–inversa, donde ambas dependen del parámetro  $\theta_2$  para existir. El valor que se obtiene de la inversa es el siguiente (ecuación 5.28)<sup>6</sup>:

---

<sup>6</sup>el cálculo simbólico de tanto la inversa como de la pseudo–inversa puede resultar algo complejo por lo que se ha dejado en el anexo A.1 un *Jupyter Notebook* para realizar las operaciones de forma interactiva y guiada. No obstante, el código fuente se encuentra disponible en el anexo A.2.

$$J^{-1} = J^+ = \begin{bmatrix} \frac{\sin(\theta_0)}{a_2 \cos(\theta_1) + a_3 \cos(\theta_1 - \theta_2) + a_1} & \frac{\cos(\theta_0)}{a_2 \cos(\theta_1) + a_3 \cos(\theta_1 - \theta_2) + a_1} & 0 \\ -\frac{\cos(\theta_0) \cos(\theta_1 - \theta_2)}{a_2 \sin(\theta_2)} & -\frac{\sin(\theta_0) \cos(\theta_1 - \theta_2)}{a_2 \sin(\theta_2)} & -\frac{\sin(\theta_1 - \theta_2)}{a_2 \sin(\theta_2)} \\ -\frac{(a_2 \cos(\theta_1) + a_3 \cos(\theta_1 - \theta_2)) \cos(\theta_0)}{a_2 a_3 \sin(\theta_2)} & -\frac{(a_2 \cos(\theta_1) + a_3 \cos(\theta_1 - \theta_2)) \sin(\theta_0)}{a_2 a_3 \sin(\theta_2)} & -\frac{a_2 \sin(\theta_1) + a_3 \sin(\theta_1 - \theta_2)}{a_2 a_3 \sin(\theta_2)} \end{bmatrix} \quad (5.28)$$

No ha sido necesario emplear la matriz pseudo-inversa en este proyecto, pero se muestra en el anexo D por si en un futuro interesa recurrir a ella. Esta matriz ha sido calculada empleando un *Jupyter Notebook* que se encuentra en el anexo A.1.

## 5.4. Implementación final realizada

Una vez concluido el estudio sobre el fundamento matemático del proyecto, se decidió qué usar de lo visto anteriormente.

Por una parte, se vio cómo el uso de la fuerza bruta generando un mapa de ángulos y puntos resultaba inviable teniendo en cuenta el espacio disponible en el microcontrolador así como el tiempo necesario para calcularlo.

Con respecto a las funciones Jacobianas, si bien su estudio permite crear muchas relaciones entre velocidades y fuerzas, dado que la masa del robot es pequeña y la velocidad es constante, el uso de dichas funciones para el control del mismo no añade mucha más información de la que ya se dispone. Además, en favor de lo anterior, en el código fuente original del  $\mu$ Arm tampoco contempla las funciones Jacobianas a la hora de manejar ni los puntos ni la velocidad [29], por lo que se puede asumir que su uso no es necesario.

Por esto mismo, el control del brazo se realizará utilizando la cinemática directa para obtener el punto  $\{x, y, z\}$  del *end-effector* cuando se aplican unos ángulos de entrada  $\{\theta_0, \theta_1, \theta_2\}$ ; y la cinemática inversa para obtener la relación entre un punto de entrada  $\{x, y, z\}$  y los ángulos que lo generan  $\{\theta_0, \theta_1, \theta_2\}$ .

Teniendo en cuenta las características mencionadas sobre el microcontrolador a utilizar, el tiempo de ambas operaciones es bastante pequeño (unos 15  $\mu$ s la cinemática directa y 100  $\mu$ s para la cinemática inversa, según una estimación con el simulador.), por lo que su uso no añade un desfase suficientemente grande como para considerarse notorio.

# Capítulo 6

## *Hardware*

### 6.1. Diseño 3D

Aprovechando la licencia original GPL 3.0 del  $\mu$ Arm, se ha recuperado el modelo 3D proporcionado por UFACTORY como punto de partida. Se han tenido que realizar diversas modificaciones de distintas piezas para adaptarlas a los materiales que se van a usar, los motores que se emplearán y el tamaño de la nueva placa, entre otros.

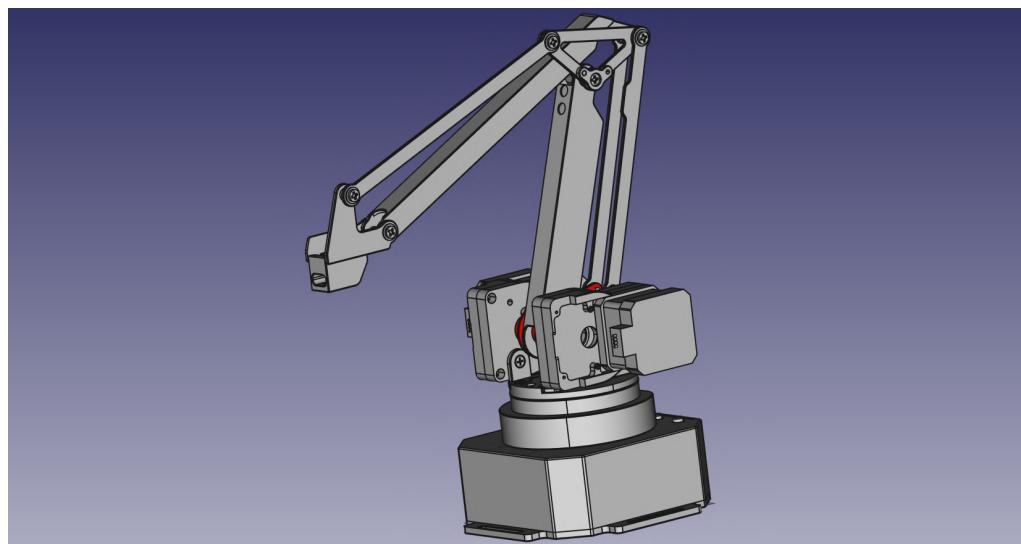


Figura 6.1: Concepto inicial del brazo robótico.

Las herramientas que han sido empleadas para visualizar y modificar el modelo y posteriormente imprimir las piezas han sido respectivamente FreeCAD y Ultimake Cura.



Figura 6.2: Logotipos de las herramientas utilizadas.

El flujo de trabajo que se ha seguido desde el modelo 3D hasta la impresión de una pieza ha sido el mostrado en la figura 6.3:



Figura 6.3: Flujo de trabajo del desarrollo y la impresión 3D.

Antes de proceder a explicar cada una de las nuevas piezas que se han diseñado, se tomará una de ellas como ejemplo para explicar el proceso de diseño detallado.

Inicialmente se parte de un bloque que represente la forma general de la pieza, para posteriormente añadir detalles. En el caso de la pieza que se usa como ejemplo, tenemos un cuadrado de 120 mm de ancho por 120 mm de alto y 3 mm de grosor.

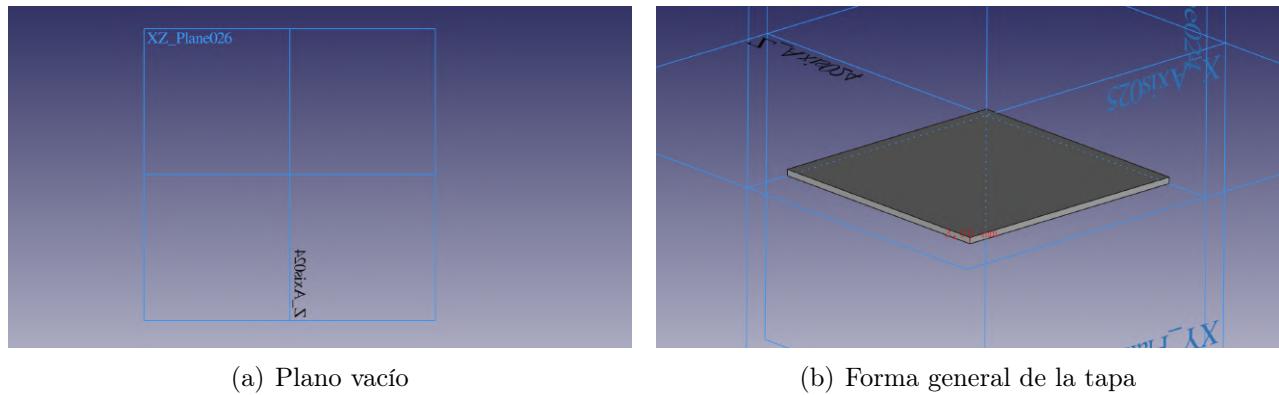


Figura 6.4: Construcción de la forma general.

Tras crear la forma general, se añaden los agujeros en las esquinas para poder atornillar la tapa. Los agujeros tienen un radio de 1,9 mm y se distancian de los laterales 3,9 mm para hacerlos coincidir con los agujeros de las paredes.

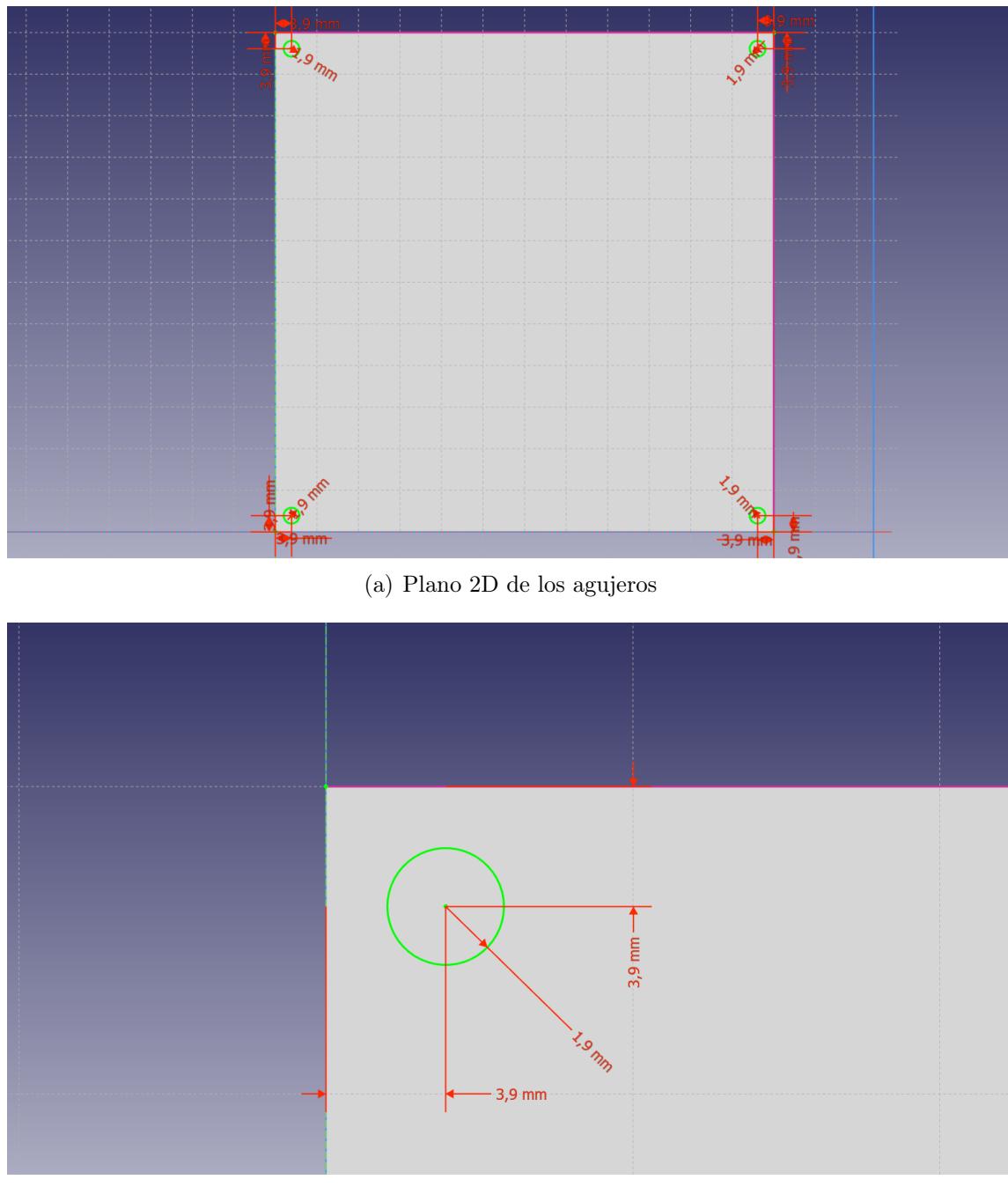
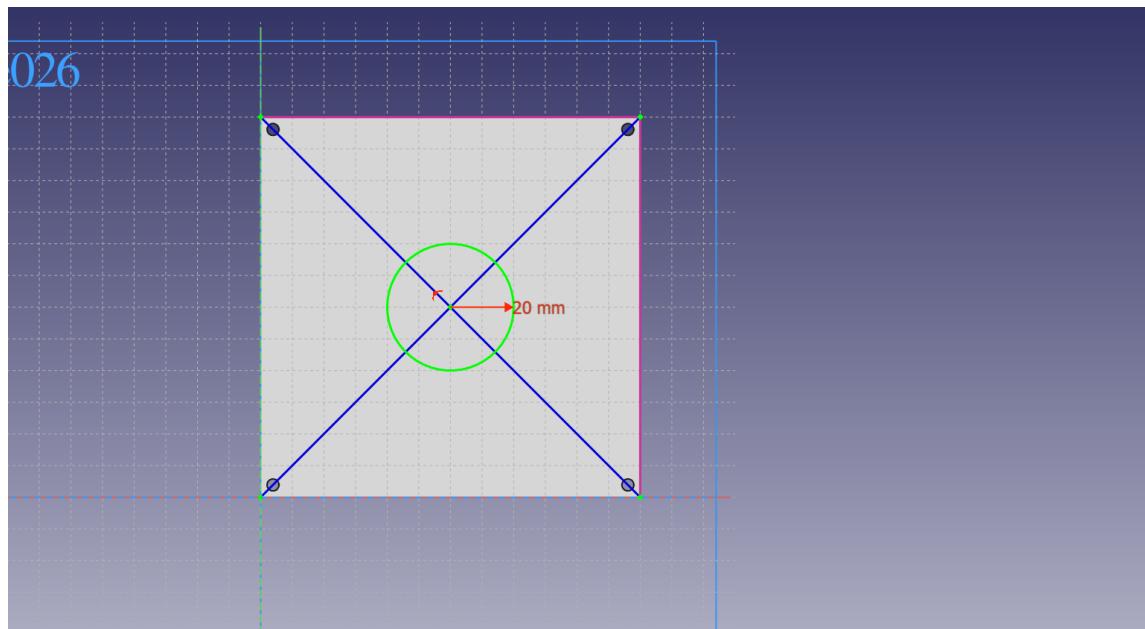
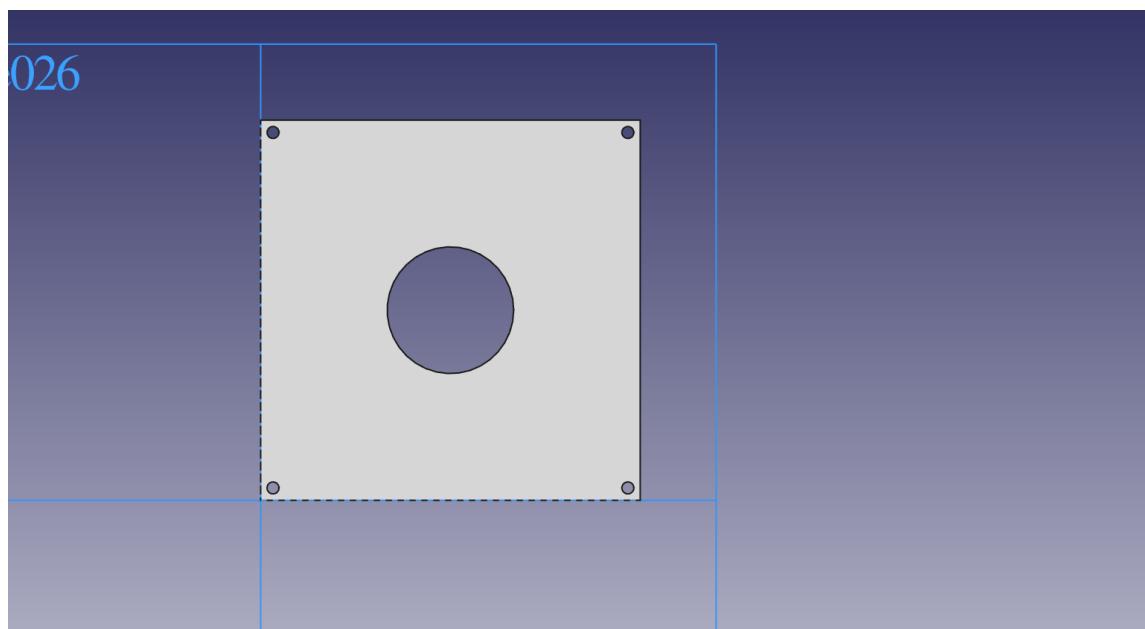


Figura 6.5: Agujeros para tornillos.

Tras realizar los agujeros de los exteriores de la pieza, se hace un agujero central y se extruye una torre centrada sobre dicho agujero.

(a) *Sketch* del agujero central

(b) Agujero central sin torre

Figura 6.6: Agujeros centrales.

Tras definir el agujero, se extruye la torre:

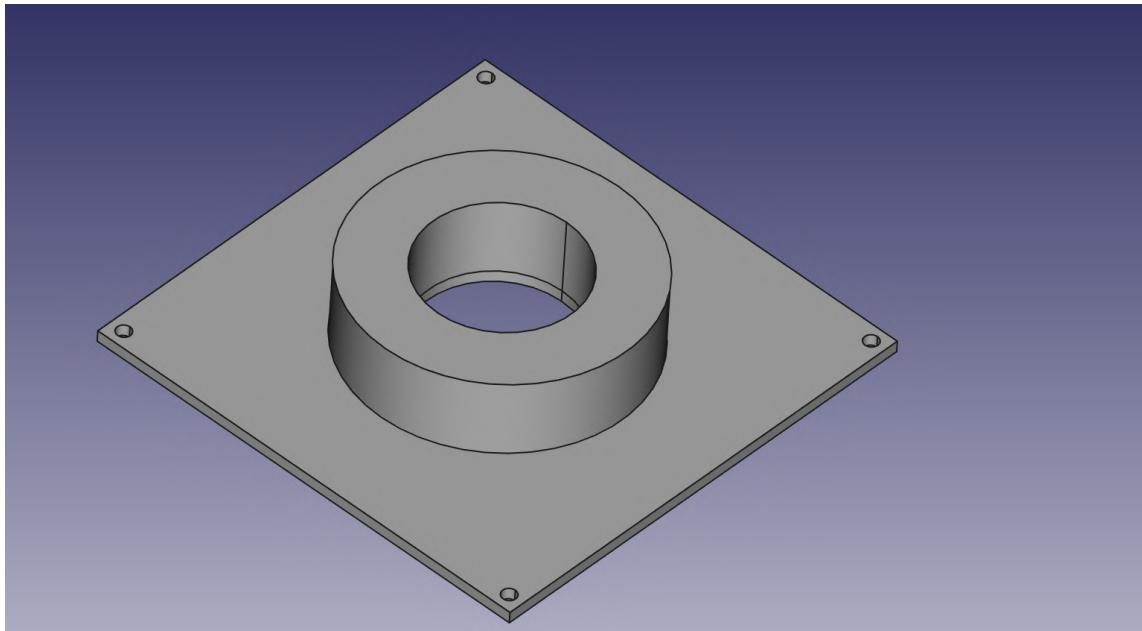
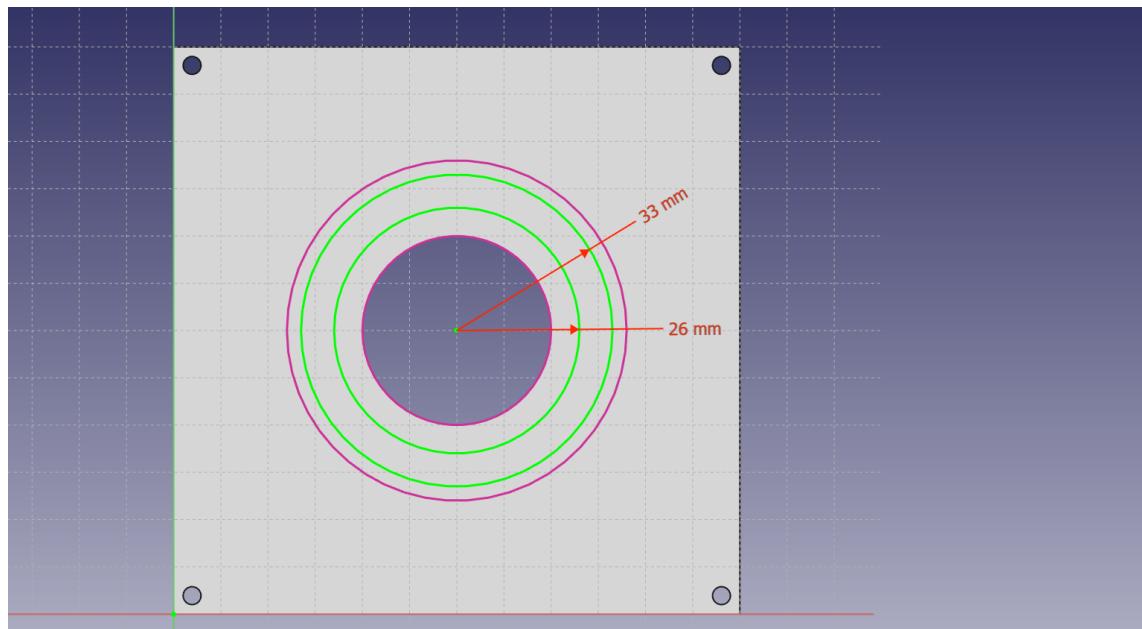
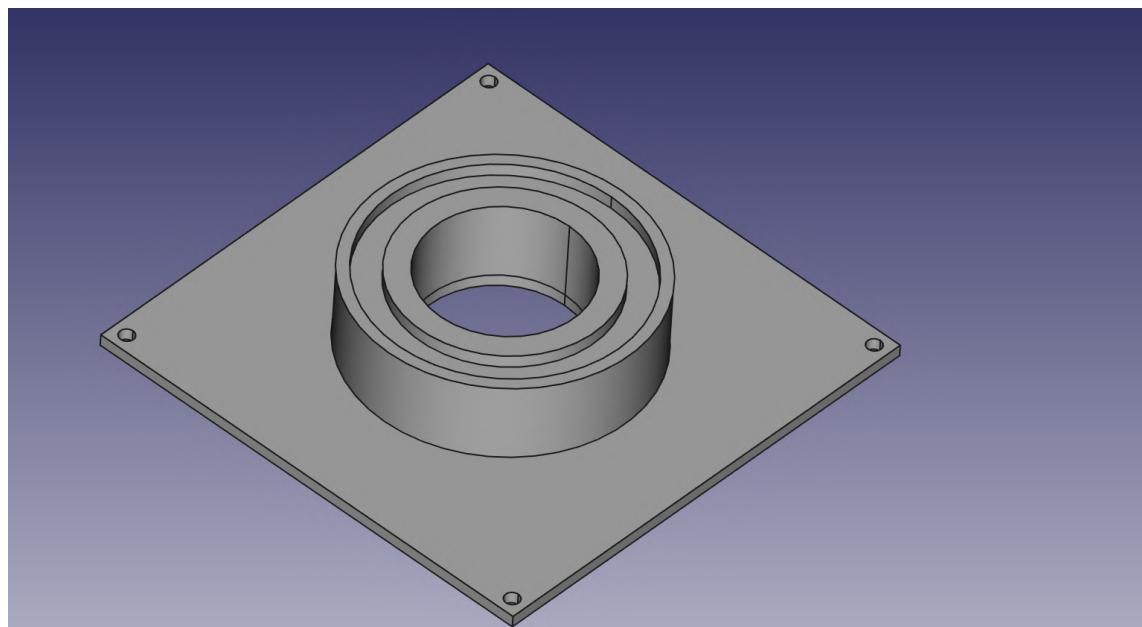


Figura 6.7: Tapa con torre central.

A continuación, se procede a eliminar material de la torre con el objetivo de disminuir la superficie de contacto con el disco rotativo y, por tanto, eliminar parte del rozamiento.

(a) *Sketch* del desgaste.

(b) Torre central tras el rebaje.

Figura 6.8: Desgastes y rebaje.

Para disminuir aún más el rozamiento debido a posibles bordes imperfectos que queden en el disco, se realiza un chaflán en el diámetro interior y exterior.

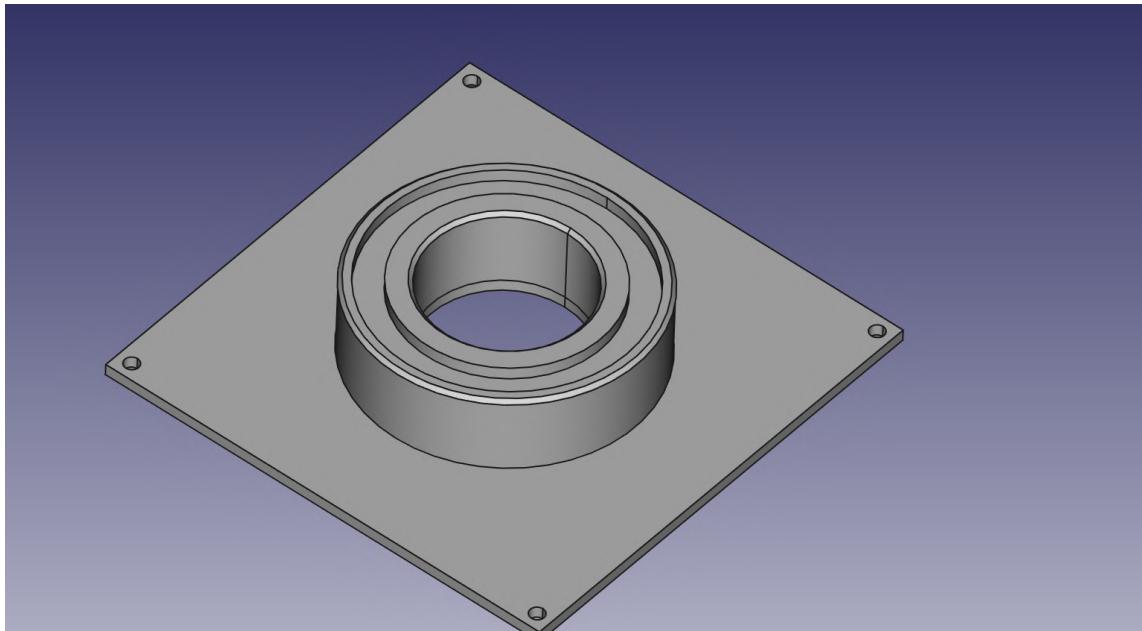


Figura 6.9: Torre con chaflanes.

Finalmente, se añade una ranura para que sea posible llevar los cables de los motores exteriores a la placa de control que se haya en la caja.

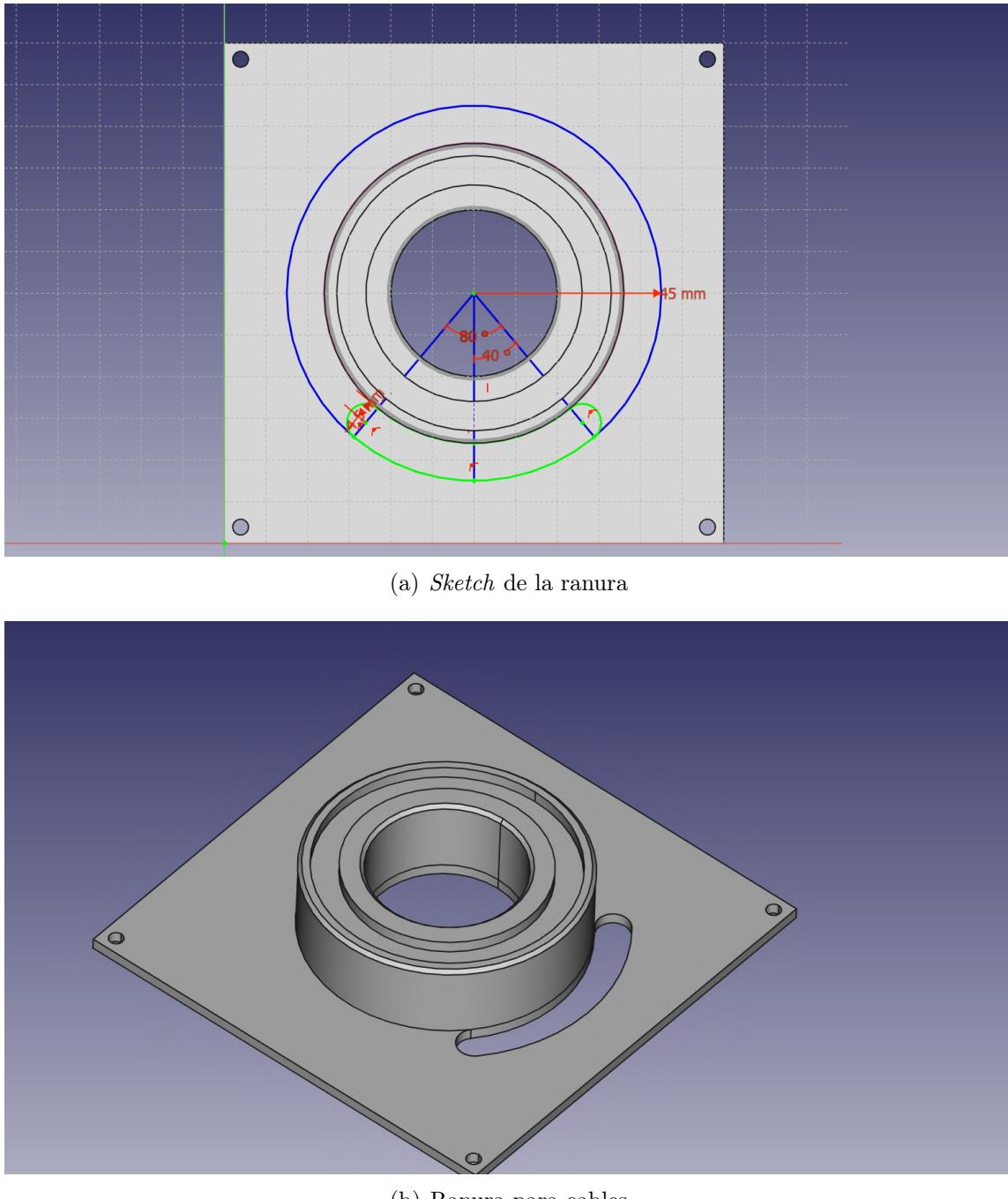


Figura 6.10: Tapa con ranura para cables.

Con esto concluimos la explicación del proceso de creación de piezas y pasamos a explicar cada una de las piezas por separado, detallando los motivos por los cuales es necesario remodelar algunas de ellas y los inconvenientes y contratiempos que han surgido durante el modelado y la impresión de estas.

En primer lugar, se explicará la caja que alberga la placa de control y uno de los motores.

La placa de control del brazo robótico no es la misma que en el caso del  $\mu$ Arm de UFACTORY.

Además, los motores que se han empleado en este proyecto son servomotores con carcasa y sistema de sujeción distintos a los motores paso a paso del  $\mu$ Arm. Debido a estos dos factores se ha tenido que diseñar nuevas partes para la base del brazo robótico.

Más en concreto, la necesidad de rediseñar esta parte es debida a que la base original era demasiado pequeña en superficie para permitir introducir en ella la placa de control. Además, el servomotor no podría haber cabido junto con la placa ya que la altura era insuficiente. Por otro lado, los sistemas de sujeción presentes en la caja existente no podían ser empleados para la placa de control desarrollada en este proyecto.

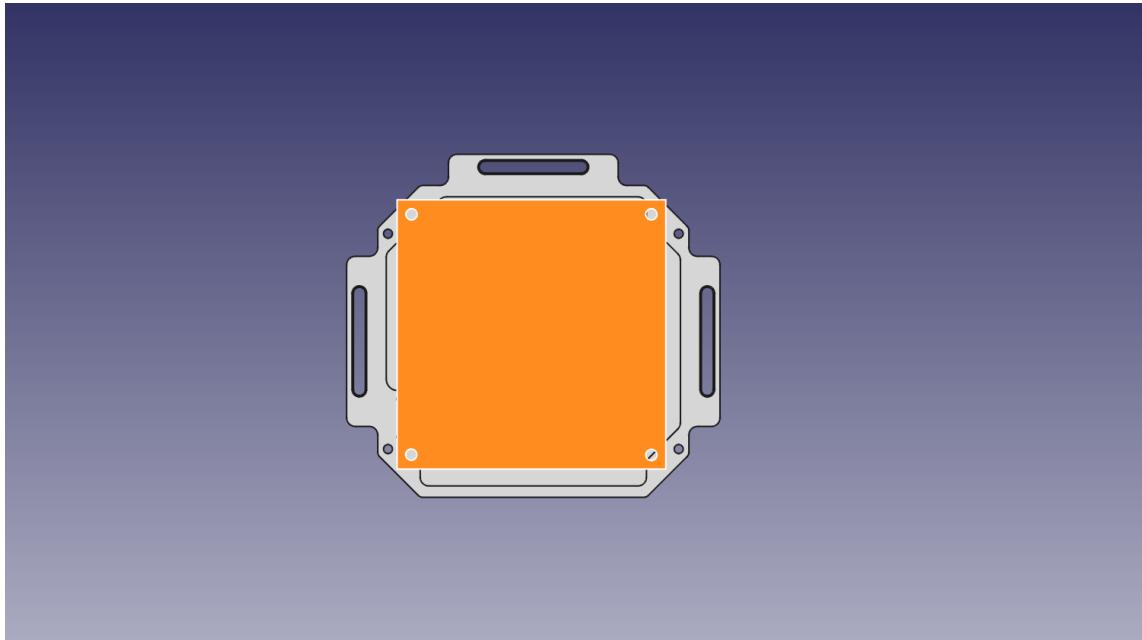


Figura 6.11: Proyección de la placa de control (naranja) sobre la base original del  $\mu$ Arm (gris).

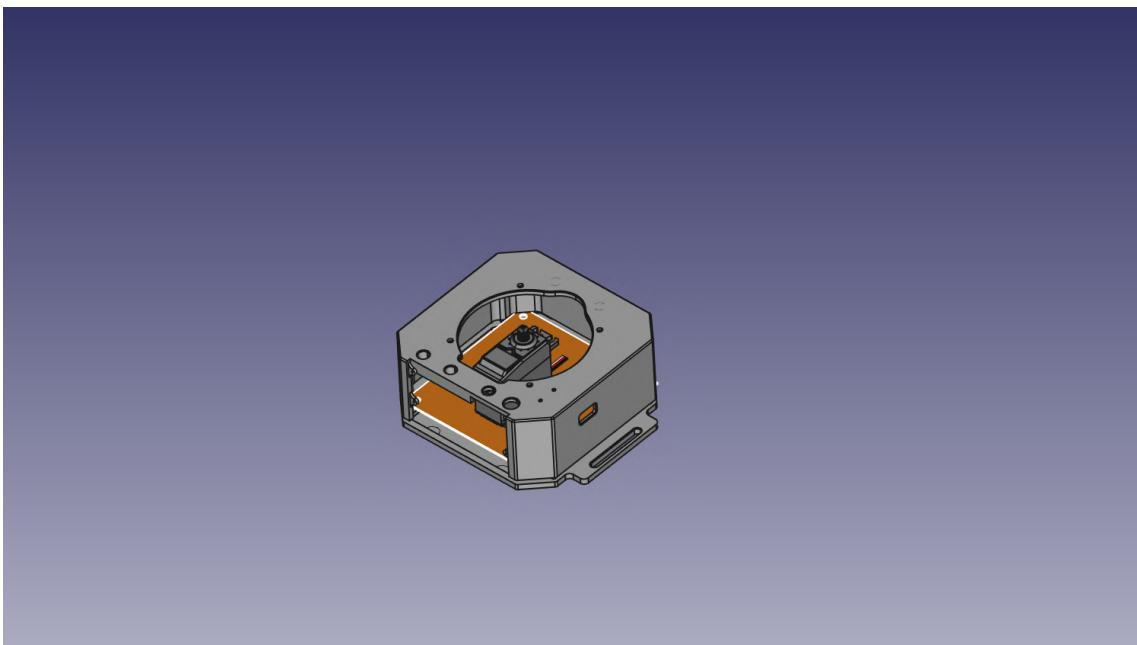


Figura 6.12: Placa y motor dentro de la caja original del  $\mu$ Arm.

Como se observa en la figura 6.12 el motor sobresale por encima de las paredes y no hay ninguna manera de sujetarlo a estas o a la base.

Para solucionar los anteriores problemas se diseña una nueva base en la que se pueda encajar la placa, además de unas paredes lo suficientemente altas para poder introducir el motor junto con esta.

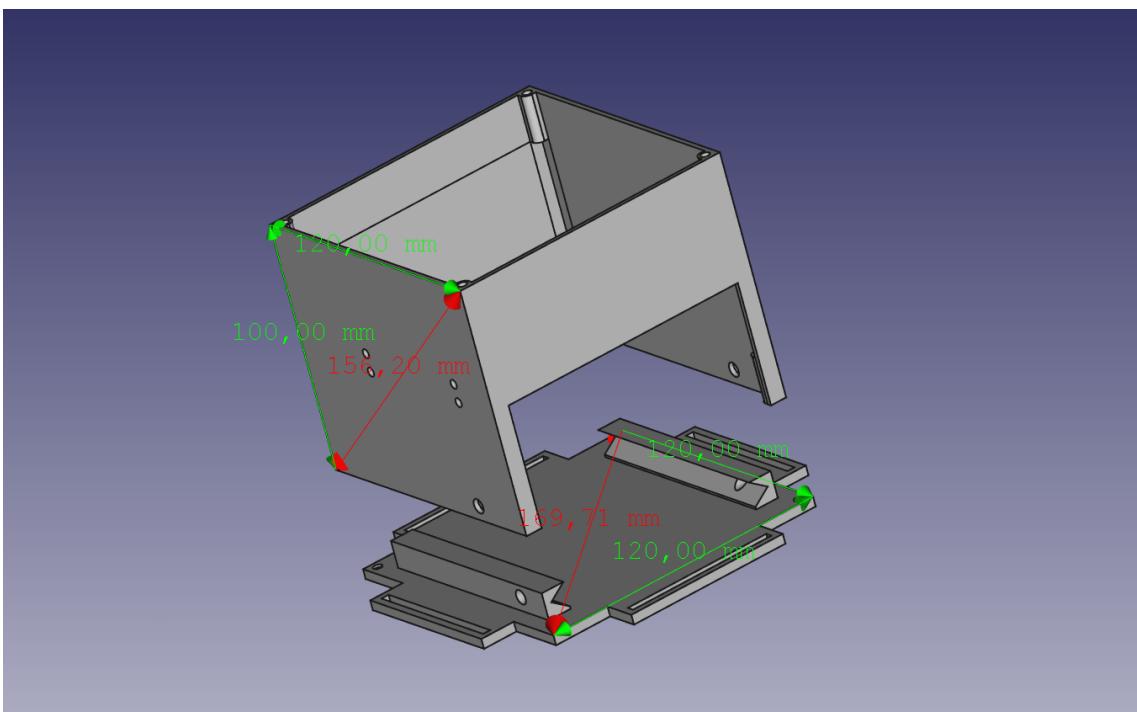


Figura 6.13: Base y paredes tras realizar las modificaciones necesarias

Inicialmente las paredes de la caja se habían diseñado con un grosor de 2 mm. Tras una serie de pruebas se concluyó que dicho grosor no era suficiente para proporcionar resistencia y estabilidad suficiente, por tanto, se optó por uno de 3 mm en la versión final.

En la base se observan los raíles que servirán para introducir y retirar la placa de la estructura.

Se ha optado por un sistema de raíles en vez de una sujeción fija ya que, de esta manera, se consigue una mayor versatilidad a la hora de extraer e introducir la placa en labores de depuración y construcción.

Además, debido al escaso espacio dentro de la caja, se hace prácticamente imposible la introducción de las herramientas necesarias para atornillar la placa a la estructura. Gracias al sistema de raíles se evita desmontar ciertas piezas al intentar introducir o extraer la placa.

Después de que la placa sea insertada en estos carriles, se asegura su posición mediante los agujeros laterales que pueden observarse en la figura 6.13.

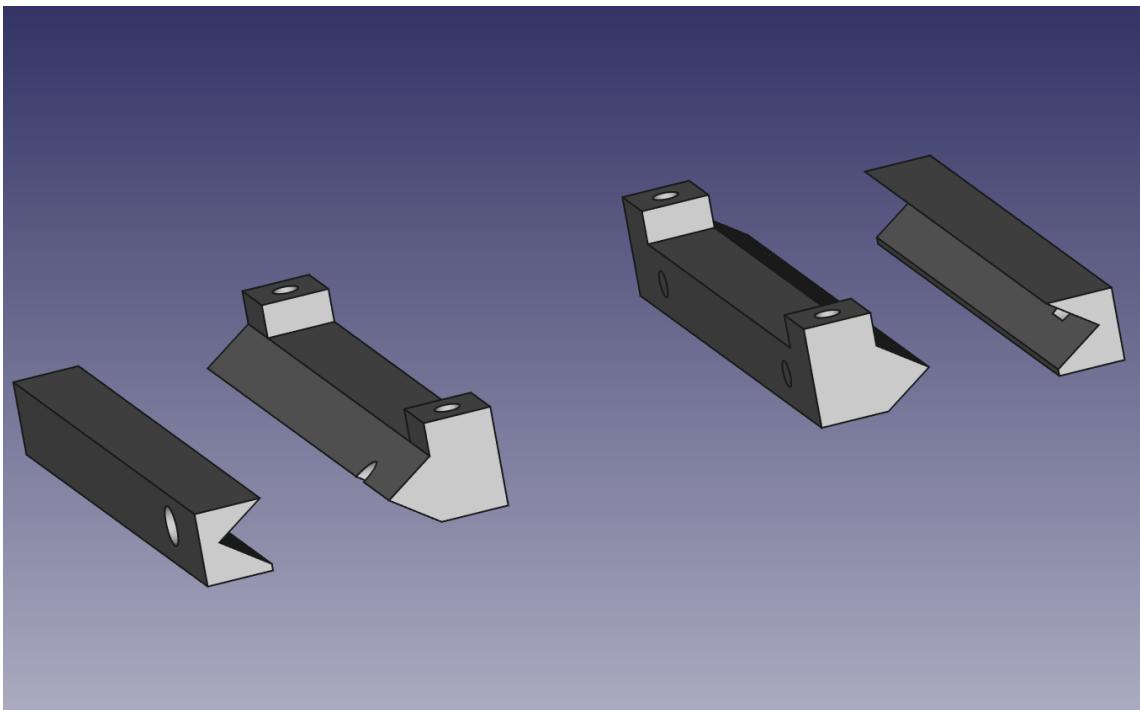


Figura 6.14: Sistema de raíles de la placa.

En la figura 6.14 se observan las piezas que se añadirán a la placa de control para poder deslizarla sobre los carriles. En el exterior de la imagen aparecen los carriles presentes en la base de la caja, donde se puede ver que, al estar la placa completamente introducida en los carriles, los agujeros del carril y del raíl se posicionan de tal manera que se puede introducir un pasador que asegura la posición de la placa.

Debido a que tanto los raíles como los carriles se fabricaron con unas medidas teóricas, extraídas del diseño físico inicial de la placa, se comprobó que el ensamblaje físico no era posible.

Para solucionar este problema se desplazaron los agujeros por los que se unía el raíl a la placa. Esto se observa en la figura 6.15:

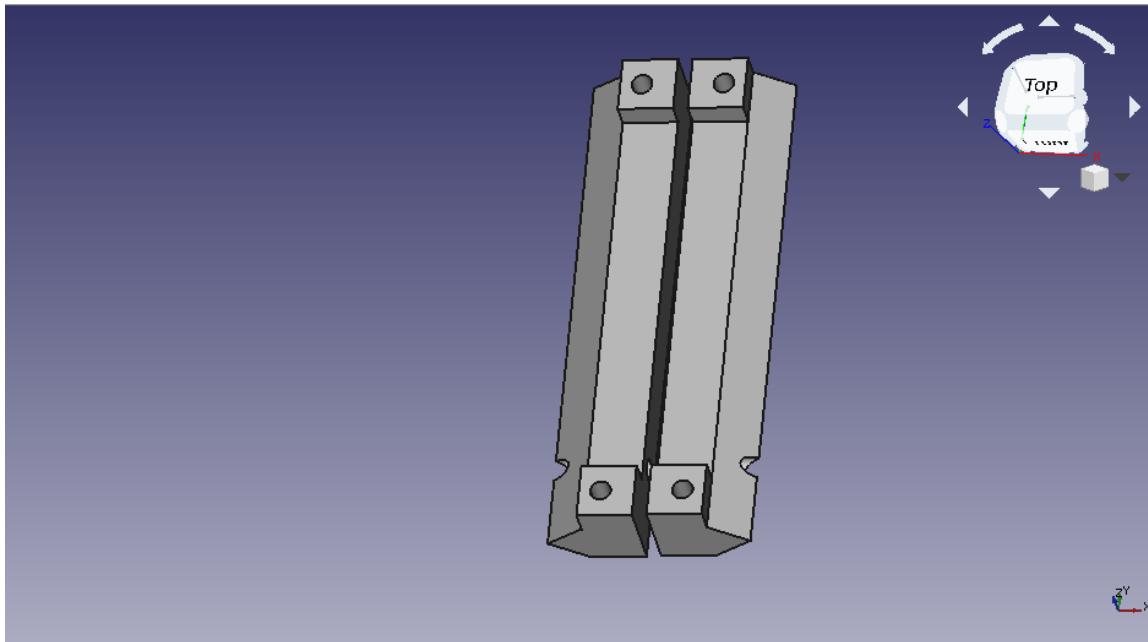


Figura 6.15: Versión final de los carriles.

Por otro lado, para poder sujetar el motor que moverá el brazo alrededor del eje vertical, se ha tenido que diseñar la siguiente pieza:

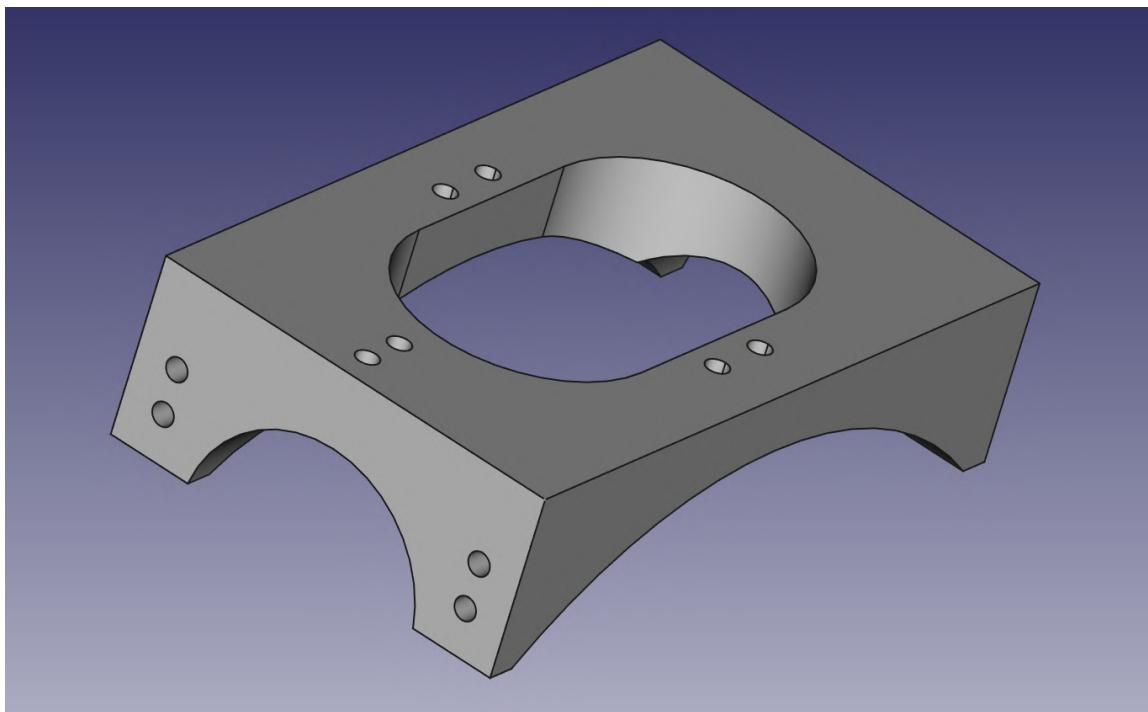


Figura 6.16: Pieza de sujeción del motor de la base.

Esta pieza se atornilla a las paredes de la caja y empleando las solapas del motor, este se atornilla en el centro de la pieza como se puede ver en la figura 6.17.

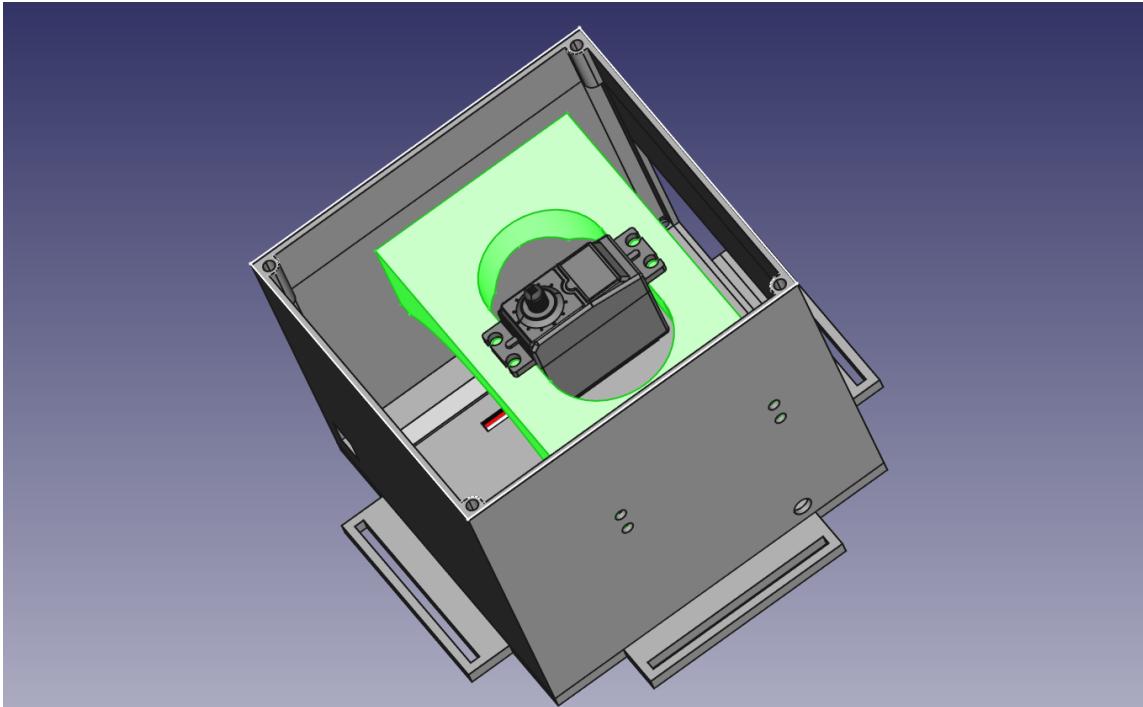


Figura 6.17: Pieza de sujeción del motor (verde) dentro de la caja.

Dado que el tamaño de la base y de las paredes ha cambiado, la tapa superior debe también ser modificada para adaptar su tamaño y su sistema de sujeción a los nuevos diseños

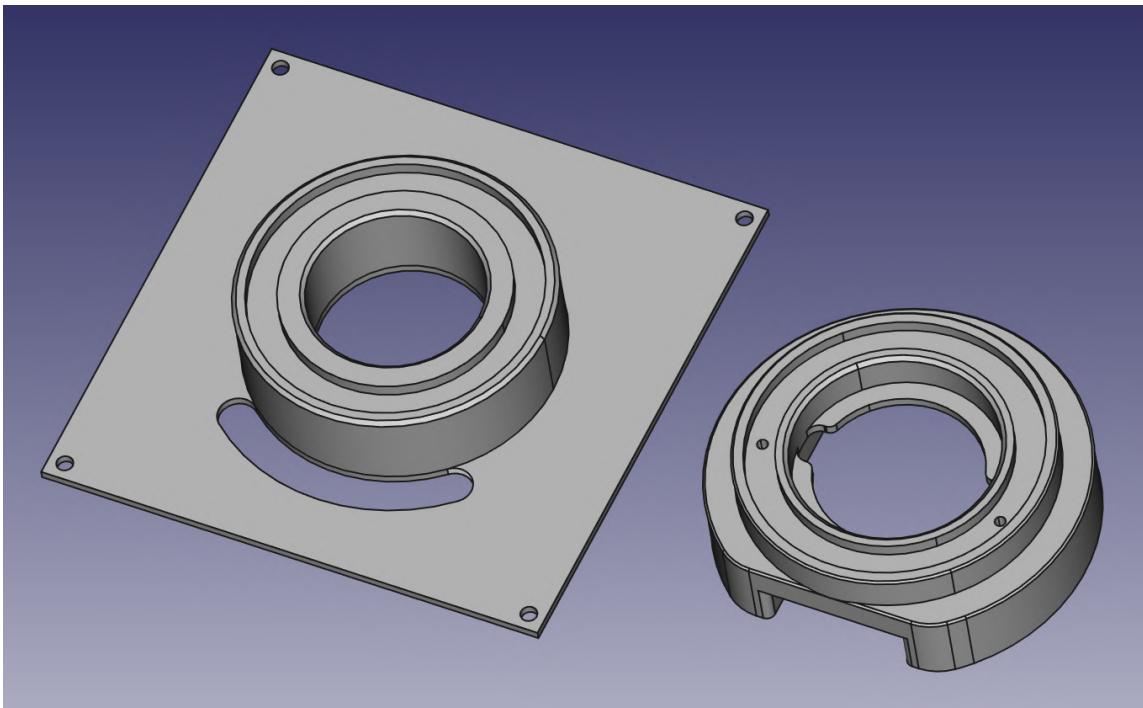


Figura 6.18: Tapa original (derecha) junto a la tapa modificada (izquierda).

En la figura 6.18 se observa que en la parte superior las diferencias entre ambas piezas son

mínimas respetándose los diámetros del disco exterior e interior sobre los que descansará la base giratoria.

En la figura 6.19 se puede observar cómo la base giratoria descansa sobre los anillos superiores y se inserta dentro de la tapa.

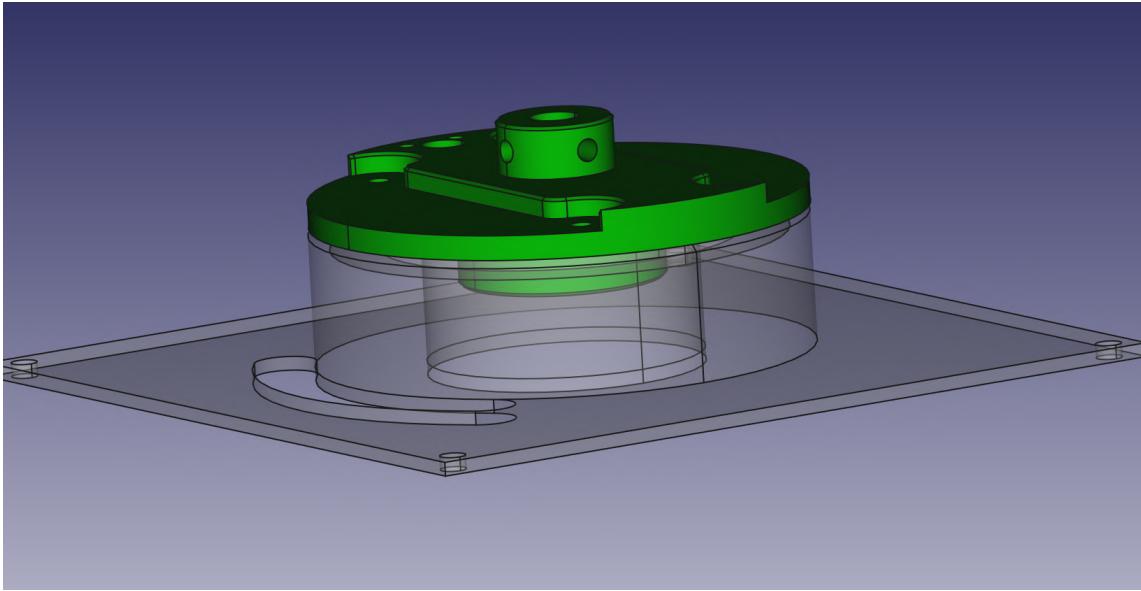


Figura 6.19: Tapa superior transparente y base giratoria (verde).

De esta manera se consigue que el peso de la parte móvil del brazo descansen sobre la tapa y no sobre el eje de rotación. Por otro lado, el hecho de que la base giratoria protruya hacia el interior de la tapa permite que la pieza esté más cerca del motor permitiendo acortar el eje.

A en la figura 6.20 se muestra la pieza que conecta el motor a la base giratoria a través de un eje. Esta pieza tiene en su base un desgaste tal que permite que el engranaje del motor pueda ser introducido dentro, mientras que en la parte de arriba tiene unos agujeros que permiten la sujeción de un eje metálico el cual llega hasta la base giratoria y transmite el movimiento del motor a esta.

La pieza plana que protruye hacia un lateral sirve para que el cilindro pueda alcanzar un fin de carrera que indique cuándo el motor ha llegado a una posición extrema.

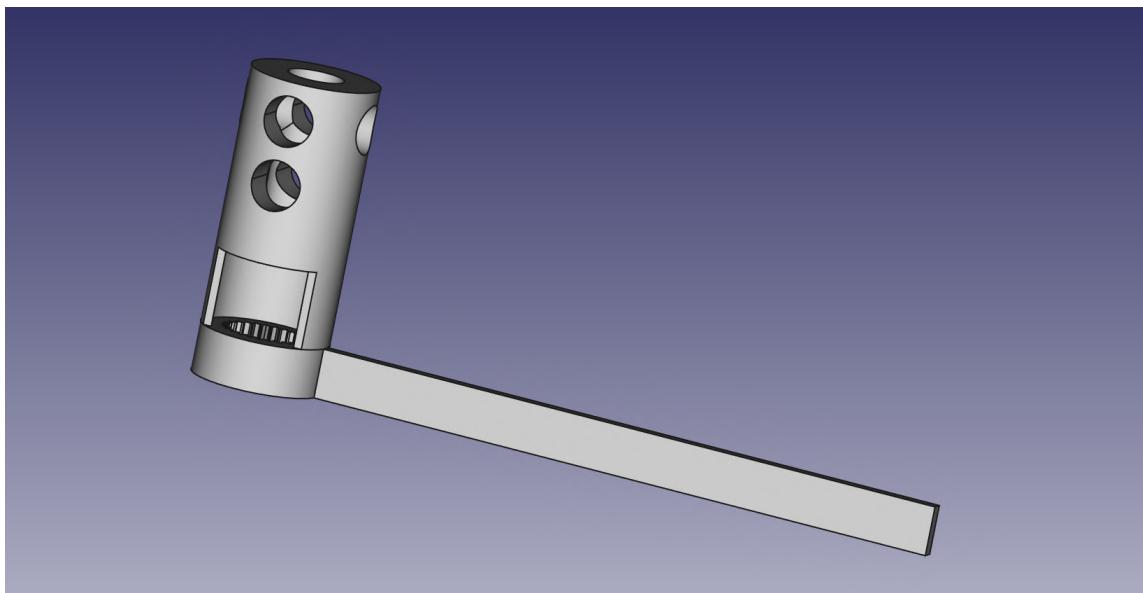


Figura 6.20: Pieza de unión del motor y el eje.

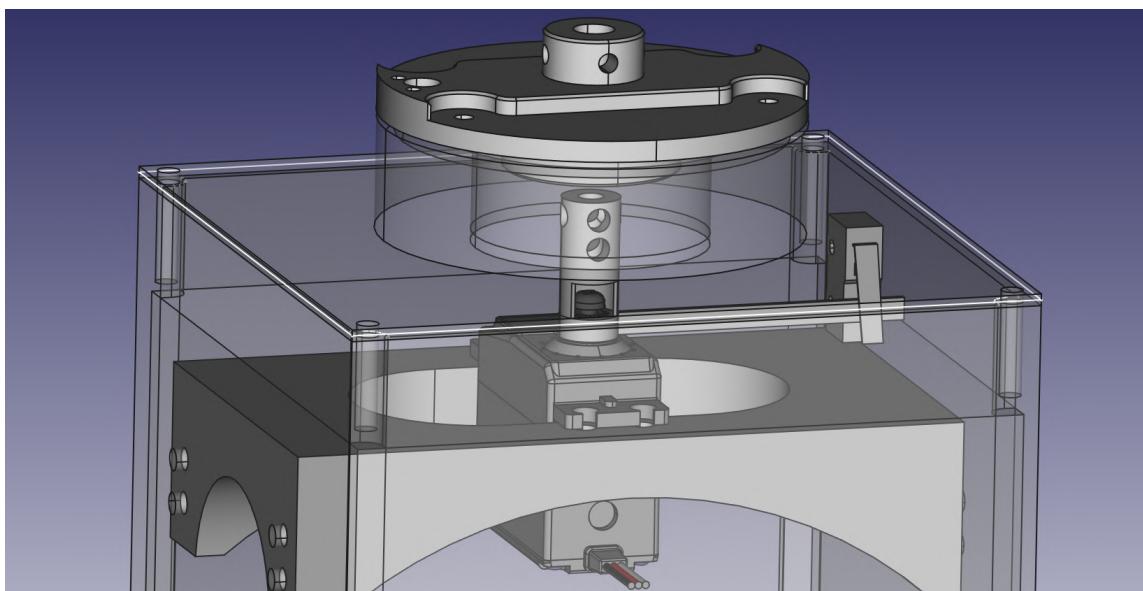


Figura 6.21: Sistema completo.

En la figura 6.21 se observa la construcción completa de la base. En esta imagen se dejan las paredes y la tapa superior con cierta transparencia para poder ver el interior de la caja. Entre el cilindro montado encima del motor y la base giratoria habrá un eje metálico que comunicará el movimiento.

Por otro lado, para que sea posible ubicar los motores que se encargaran del movimiento vertical del brazo se han de crear nuevas piezas en las que puedan ser atornillados. Esta pieza puede observarse en la figura 6.22:

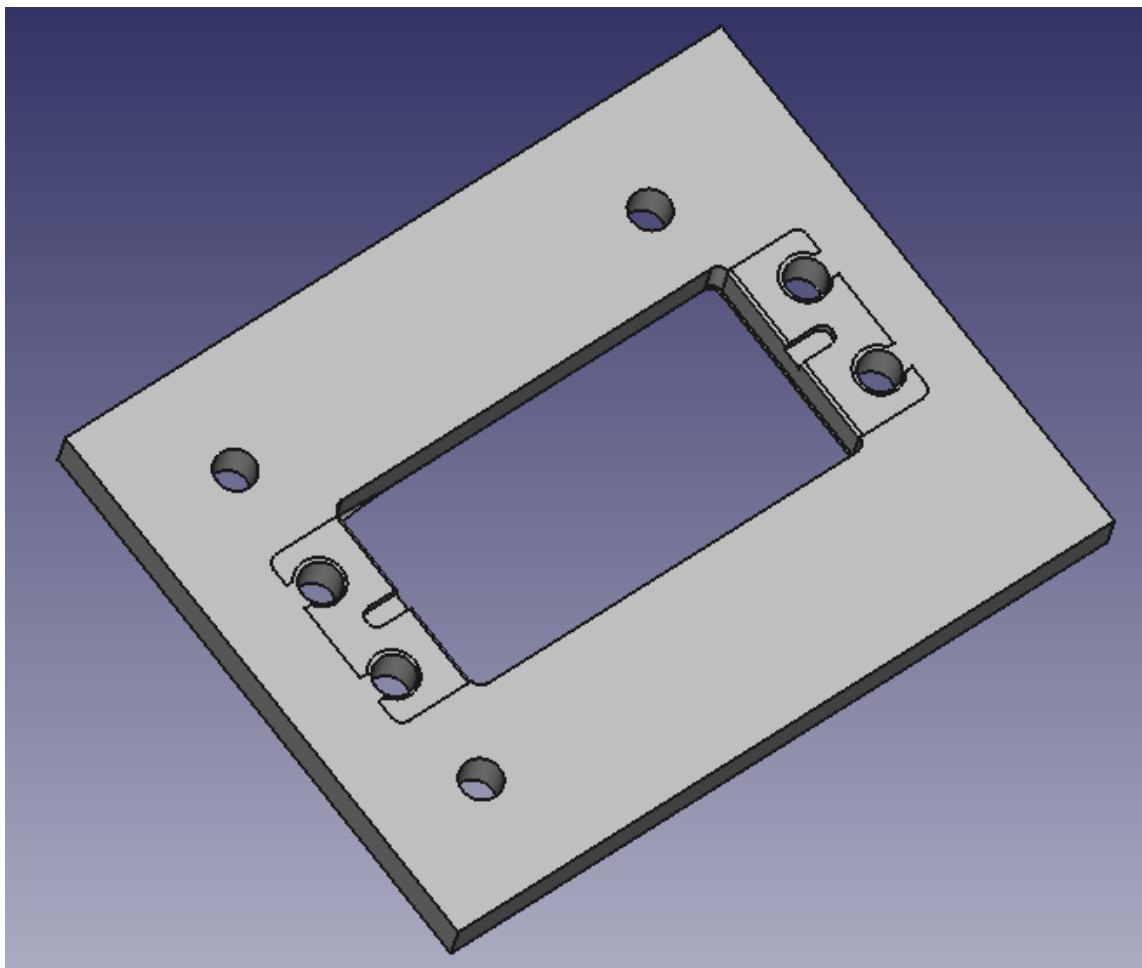


Figura 6.22: Placa de sujeción de los motores laterales.

En fases más avanzadas del proyecto, el equipo de desarrollo observó, tras realizar pruebas, que el eje metálico no podía ser asegurado en el centro del cilindro (más detalles en el apartado 9.1.3). También concluyó que en determinadas configuraciones geométricas del brazo, este podía ejercer demasiada fuerza sobre el eje de giro horizontal.

Por ello se tuvieron que realizar los siguientes cambios:

- En el disco rotativo se añadió un carril que encajará en la ranura de la tapa superior. El cometido de este carril es evitar movimientos en el plano horizontal, dar mejor soporte ante el peso y ayudar a guiar el movimiento.

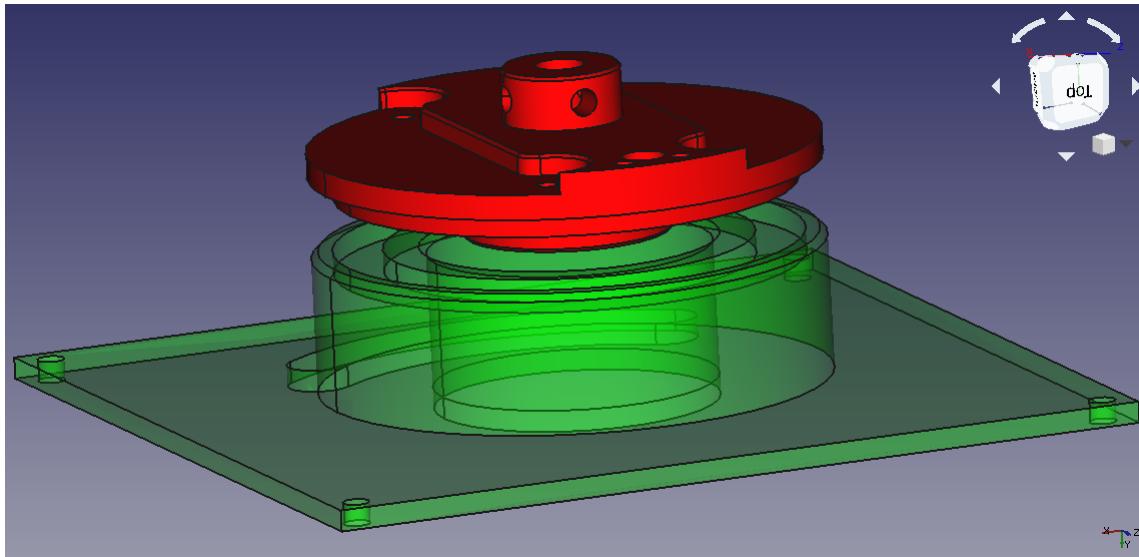


Figura 6.23: Base de giro con raíl.

- Para evitar emplear un eje metálico, el equipo de desarrollo diseña una pieza que pueda ser acoplada a la base giratoria (figura 6.24):

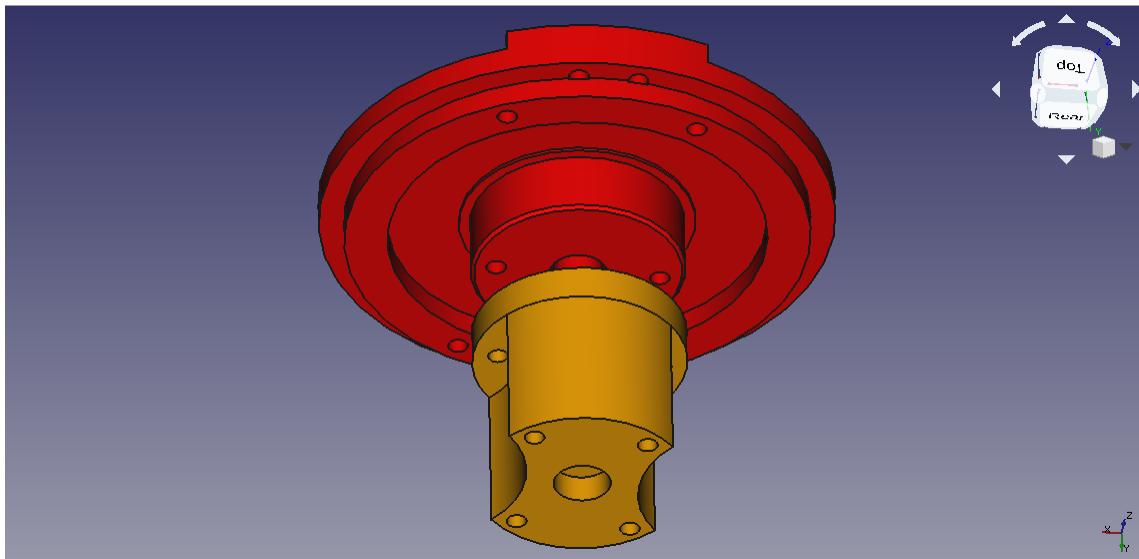


Figura 6.24: La pieza sustituta del eje metálico (naranja).

Según se observa en la figura 6.24 la base giratoria y la parte que servirá para sustituir al eje metálico, serán unidas mediante dos tornillos. También se puede observar el carril de la base rotatoria en una perspectiva ascendente.

- En la imagen 6.25 se puede observar la ultima pieza del sistema. Su cometido es servir como engranaje sobre el eje del motor y transmitir el movimiento a las piezas superiores. Será unida a la pieza superior mediante 4 tornillos.

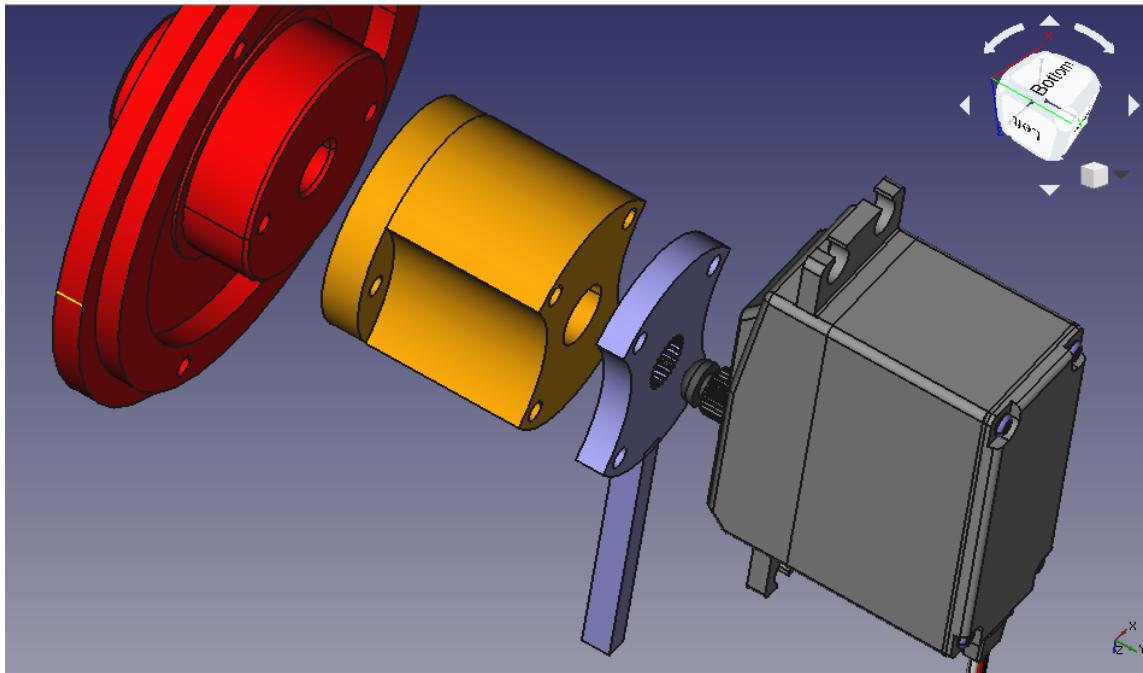


Figura 6.25: Sistema completo del eje giratorio.

Otra pieza que tuvo que ser modificada es la sujeción del *end-effector*:

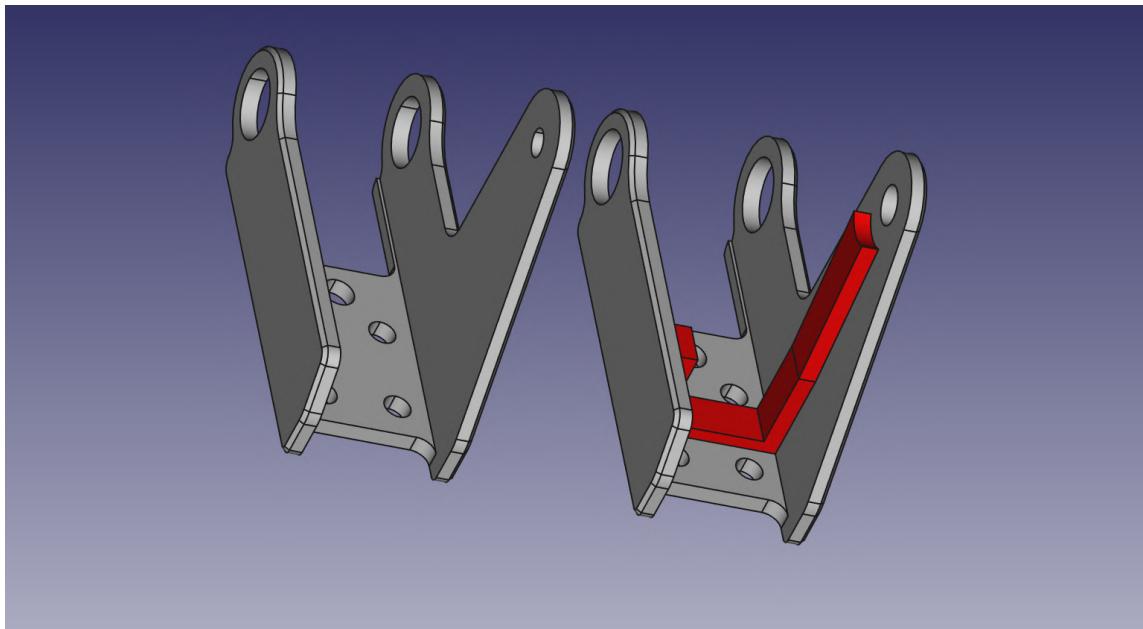


Figura 6.26: *End-effector* inicial (izquierda). *End-effector* modificado (derecha).

Como se puede observar en la figura 6.26, la modificación consiste en la adición de un refuerzo en las partes menos resistentes. Esta pieza fue modificada tras observar la fragilidad de las paredes laterales cuando estas se rompieron en la pieza sin refuerzo tras ser impresas.

Cabe destacar que, pese a que una gran parte de las piezas no han sido mencionadas de

manera concreta en este apartado, todas ellas han sido revisadas de manera individual y han sido editadas para posibilitar el uso de los tornillos, rodamientos y ejes disponibles.

Más concretamente, los tornillos de  $4 \times 16\text{ mm}$  en el caso de las piezas que han sido construidas desde cero por parte del equipo de desarrollo, y tornillos de  $3 \times 10\text{ mm}$  y  $3 \times 20\text{ mm}$  según el caso, en piezas editadas.

En último lugar se han adaptado las ranuras para los rodamientos de  $8\text{ mm}$  de diámetro externo que han sido adquiridos para el proyecto.

Tras añadir dichas piezas al diseño general y completar este con las piezas originales que no han sido modificadas, se obtiene el diseño definitivo del brazo robótico el cual se puede observar en la figura 6.27:

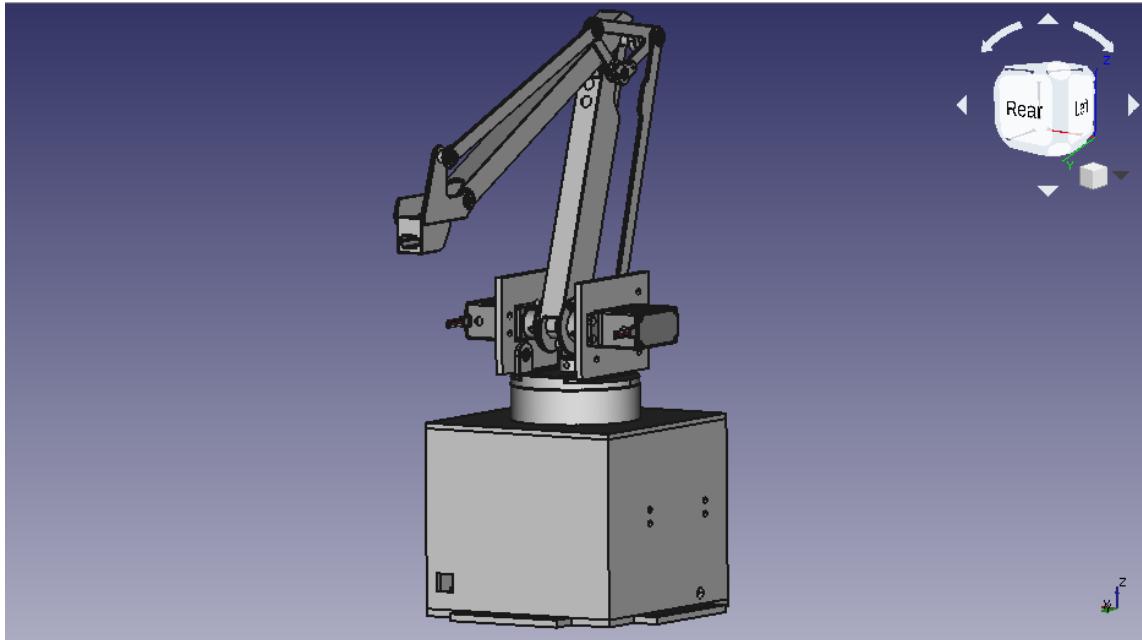


Figura 6.27: Brazo robótico completo tras las modificaciones.

## 6.2. Construcción del brazo

A continuación se procede a explicar la construcción del brazo robótico. Para ello, se emplearán los diseños 3D y ciertas imágenes del brazo real en sus etapas de construcción.

La razón de no explicar el proceso íntegro con imágenes reales del brazo es debido a que no hay suficientes documentos gráficos para exemplificar el proceso completo y ciertas etapas de la construcción quedarían sin poder ser documentadas.

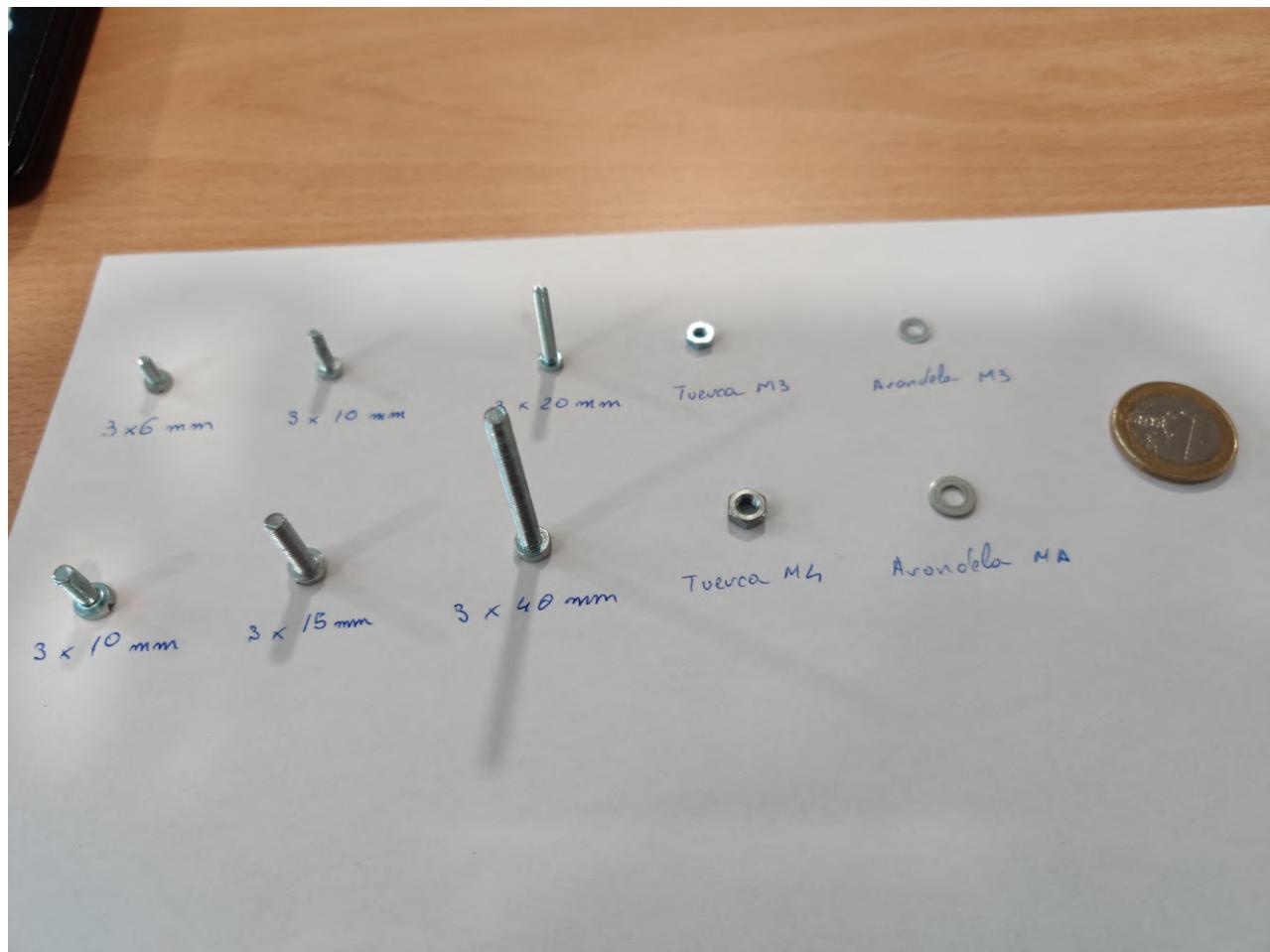


Figura 6.28: Elementos mecánicos externos.

En la figura 6.28 se pueden observar los distintos tornillos, tuercas y arandelas que se emplearán a lo largo de la construcción del brazo. Esta figura puede servir como referencia para tener una imagen real de los diferentes elementos externos que se nombrarán a lo largo de la explicación.

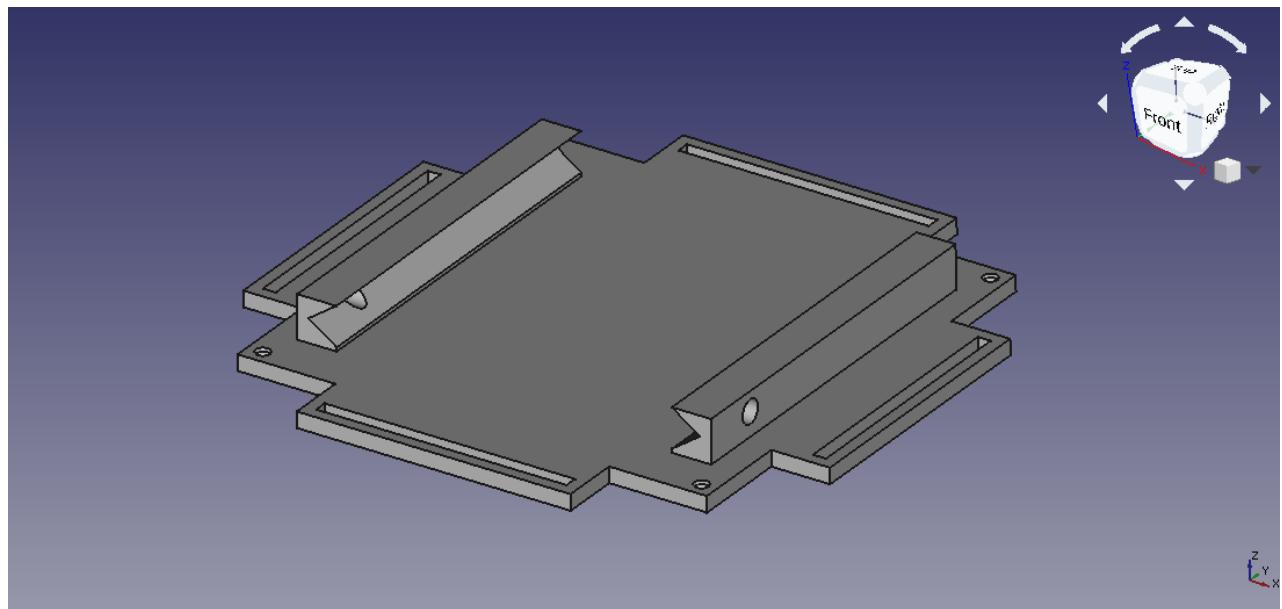


Figura 6.29: Base de la caja del brazo robótico.

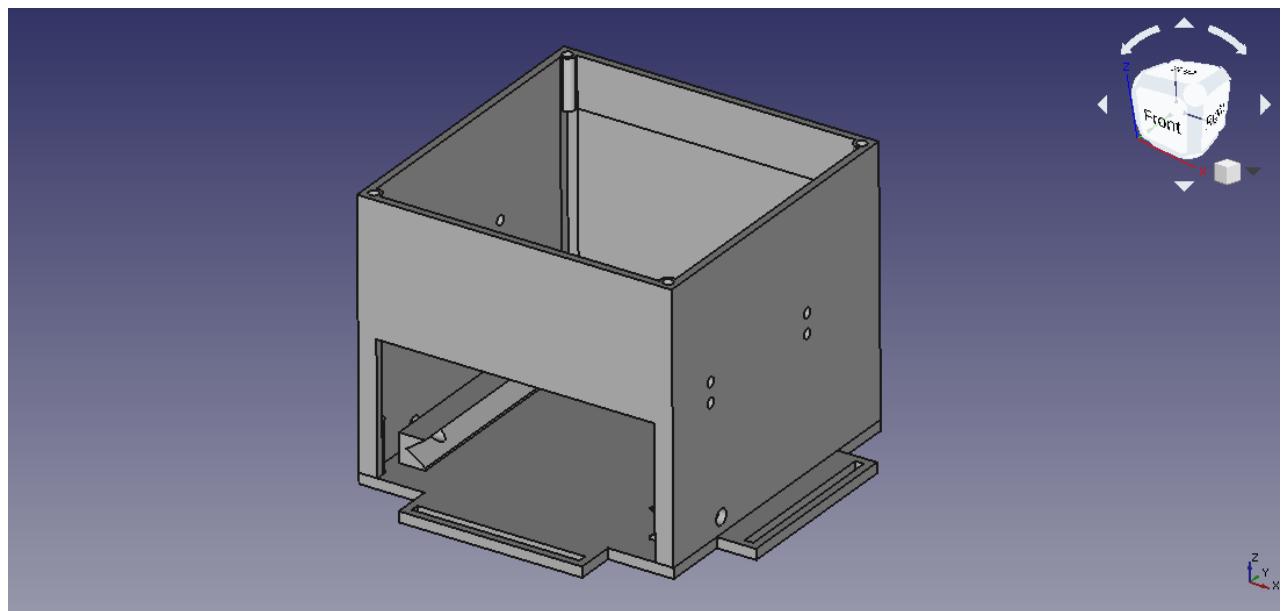


Figura 6.30: Base y paredes de la caja del brazo robótico.

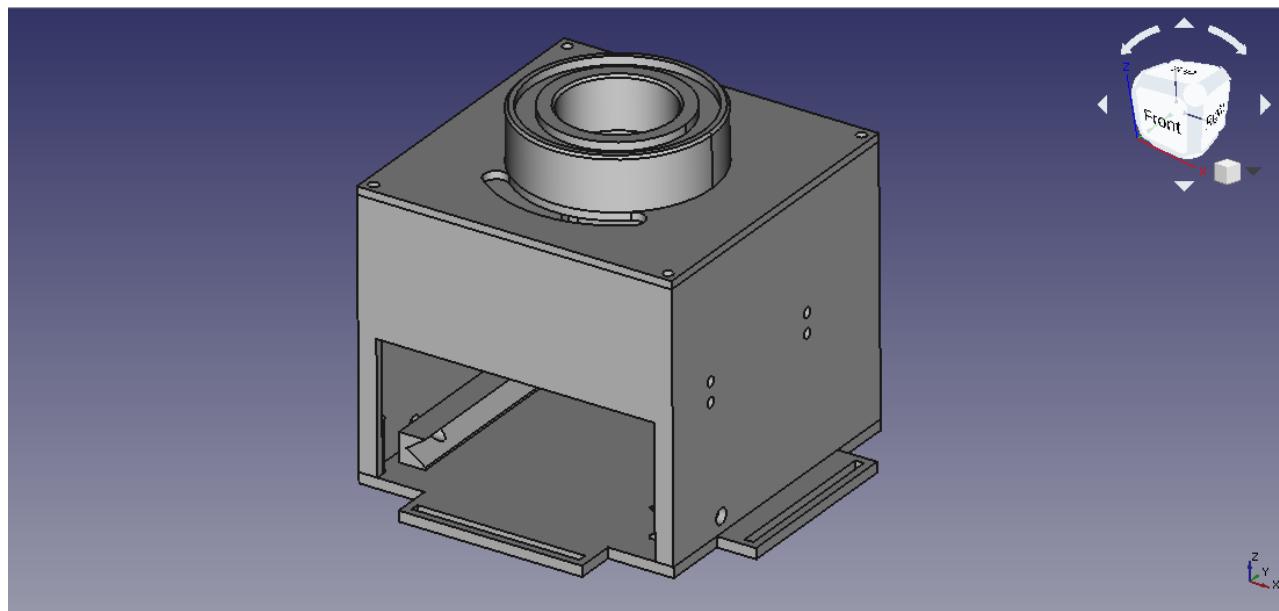


Figura 6.31: Caja completa del brazo robótico.

Como observamos en las figuras 6.29, 6.30 y 6.31, la caja está compuesta por 3 piezas y estas se ensamblan verticalmente una encima de otra mediante tornillos de  $4 \times 15\text{ mm}$ . Cabe destacar que esta parte de la estructura es inmóvil y sirve como soporte para la parte móvil.

A continuación se muestra el proceso de ensamblaje de los componentes que se encuentran en el interior de la caja.

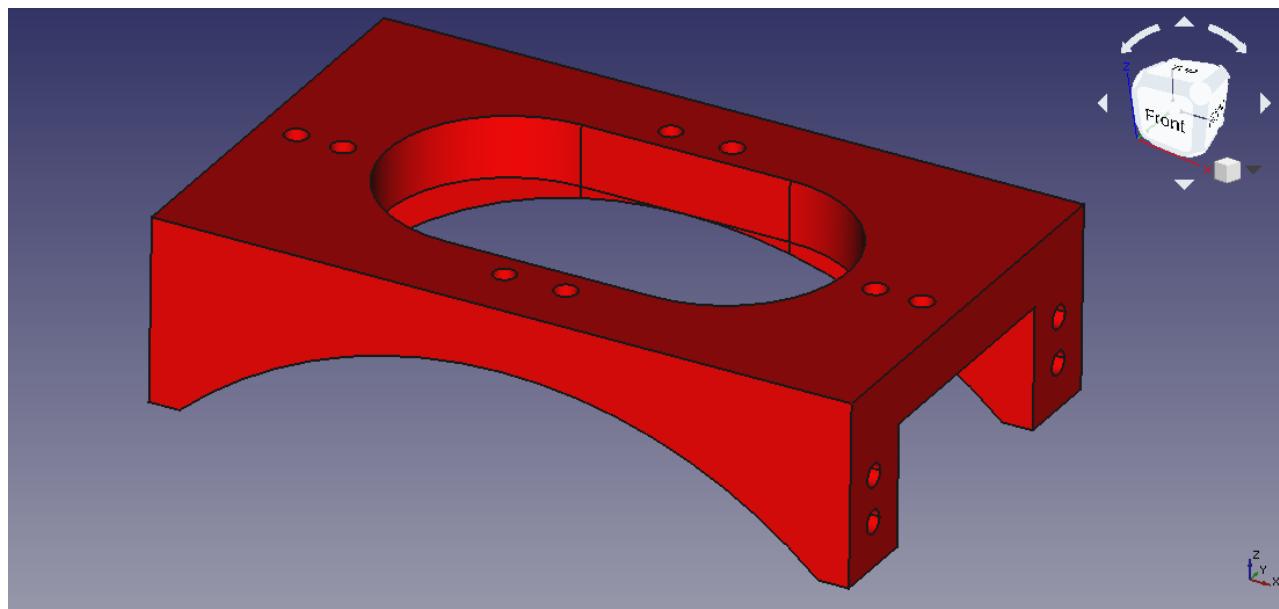


Figura 6.32: Sujeción del motor de la base.

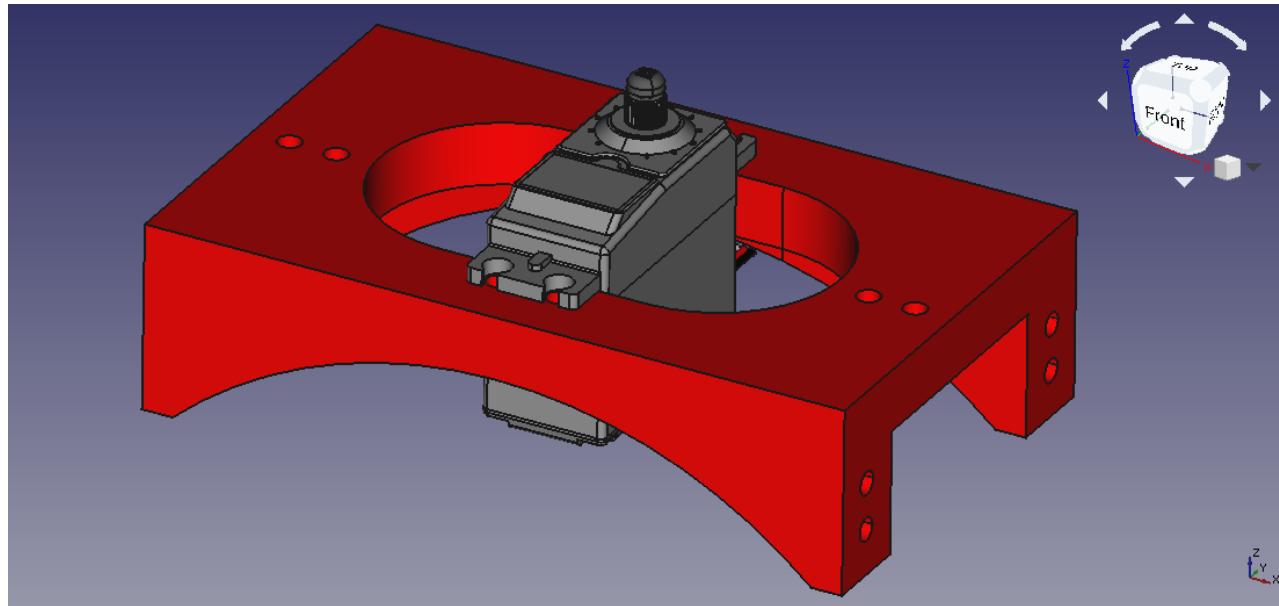


Figura 6.33: Motor de la base ensamblado en su soporte.

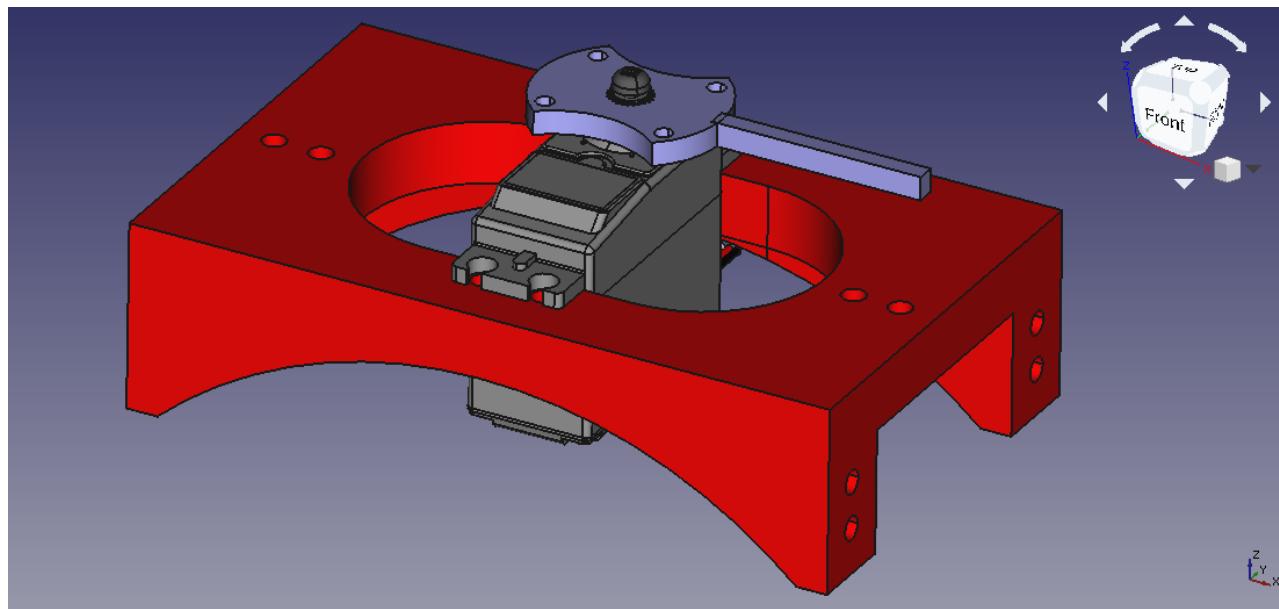


Figura 6.34: Primera pieza del sistema de transmisión del movimiento.

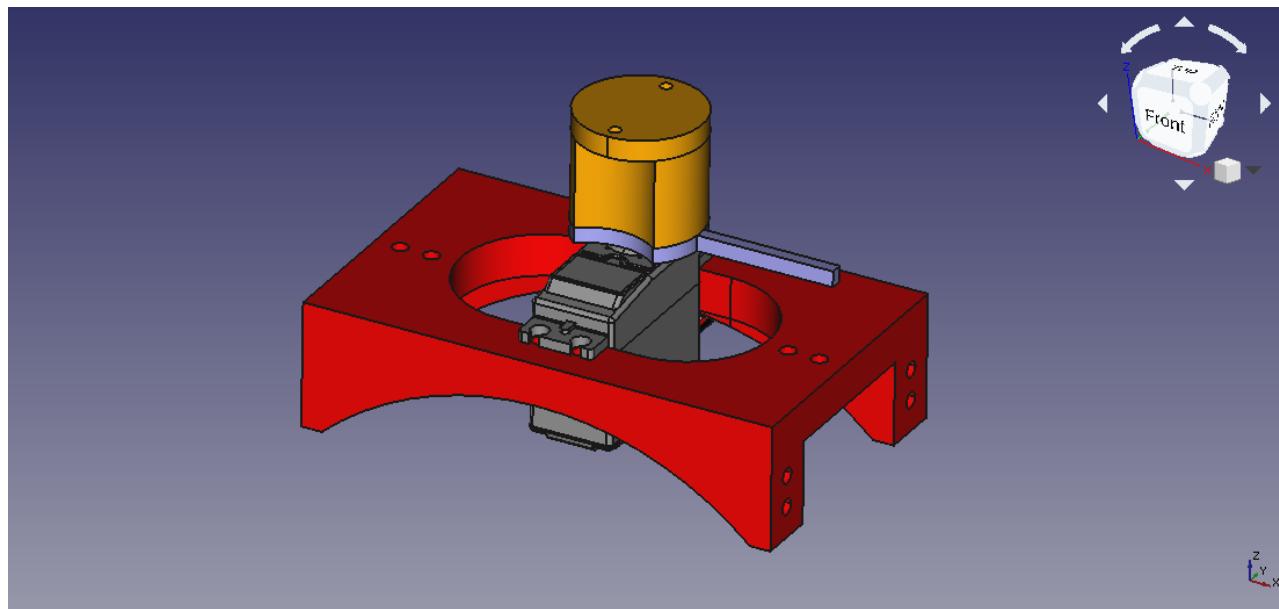


Figura 6.35: Segunda pieza del sistema de transmisión del movimiento.

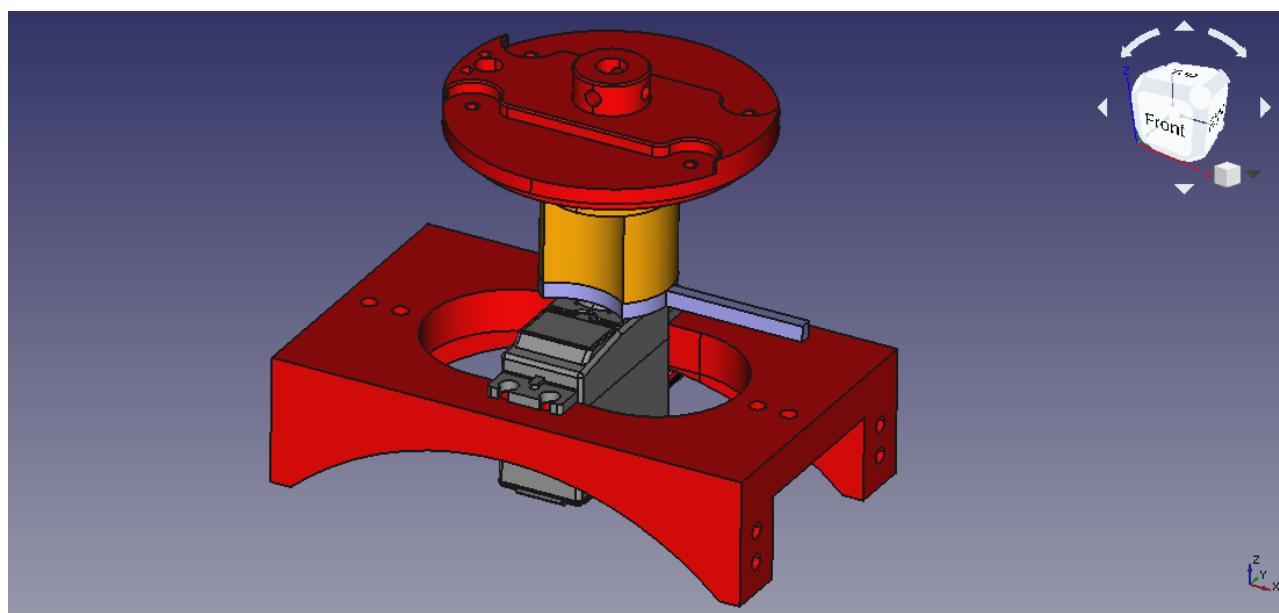


Figura 6.36: Tercera pieza del sistema de transmisión del movimiento.

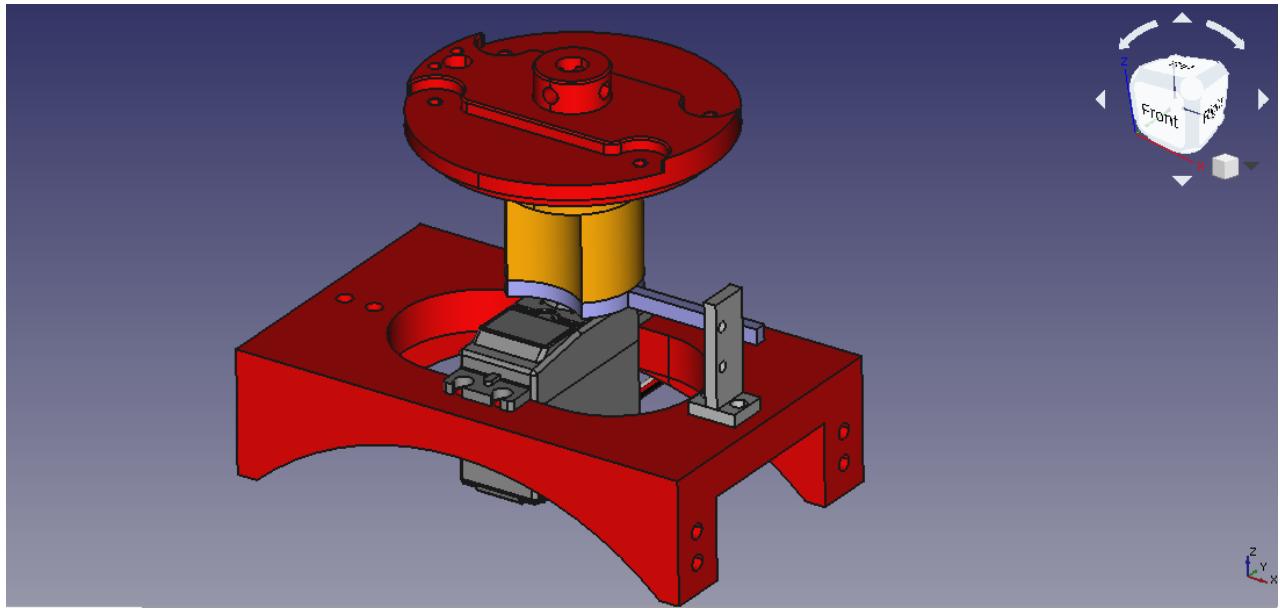


Figura 6.37: Cadena de transmisión final con soporte para fin de carrera.

En las figuras 6.32, 6.33, 6.34, 6.35, 6.36 y 6.37 se pueden ver los componentes que servirán para transmitir el movimiento desde el motor a la base giratoria, donde irá ensamblado el brazo robótico. Para asegurar el soporte a las paredes y posteriormente el motor al soporte se han empleado tornillos de  $4 \times 15\text{mm}$ . Para los componentes que servirán para transmitir el movimiento, se han empleado tornillos de  $3 \times 10\text{ mm}$  debido a que las piezas son más pequeñas y es necesario que los tornillos ocupen menos espacio dentro de ellas. Esto es debido a que, con agujeros demasiado grandes, la integridad estructural de la pieza podría verse comprometida.

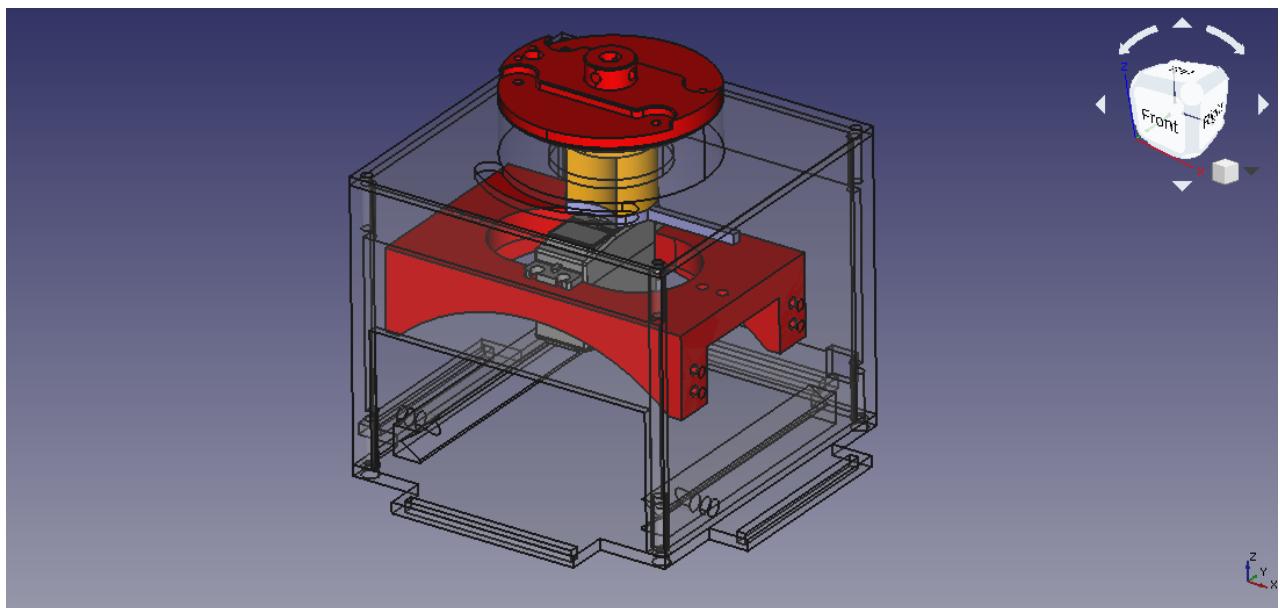


Figura 6.38: Interior de la caja.

Sobre la base rotatoria superior será montado ahora el sistema de motores que se encargará

de mover el brazo en el eje vertical.

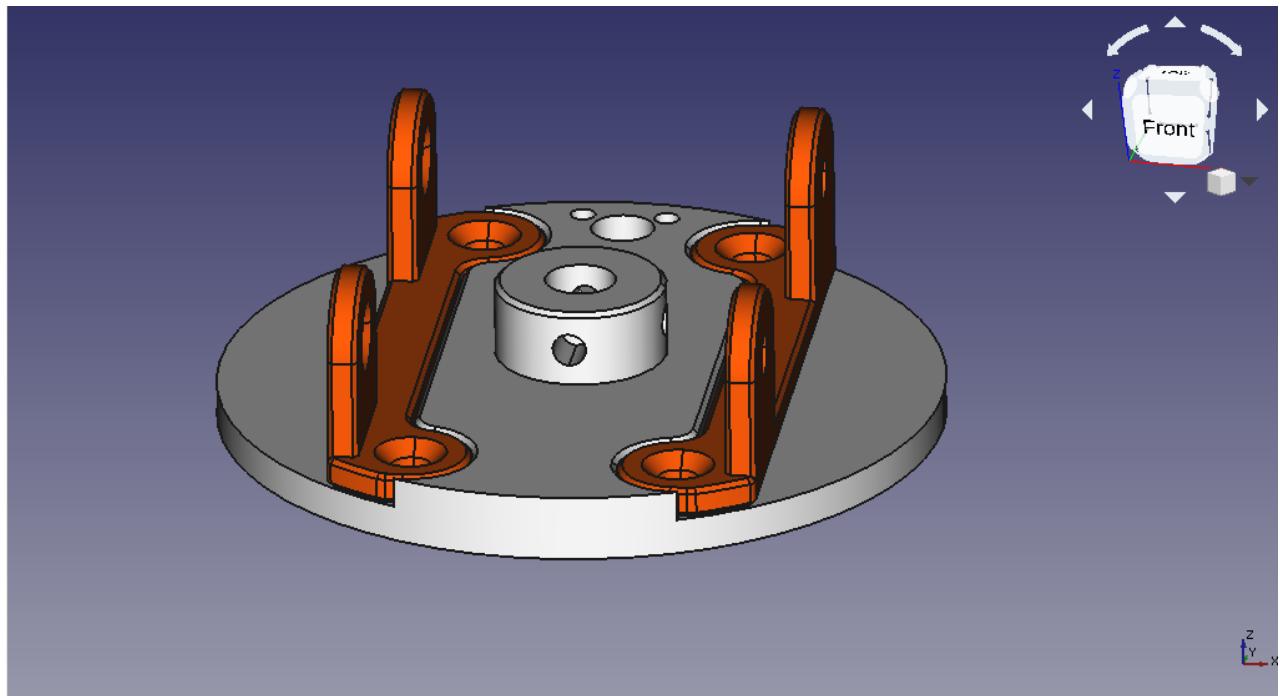


Figura 6.39: Base rotatoria con pletinas.

En la figura 6.39 se observa que las pletinas que sujetarán los motores a la base encajan en las hendiduras que existen en la base rotatoria. Estas pletinas son aseguradas a la base rotatoria mediante tornillos  $3 \times 6\text{ mm}$ .

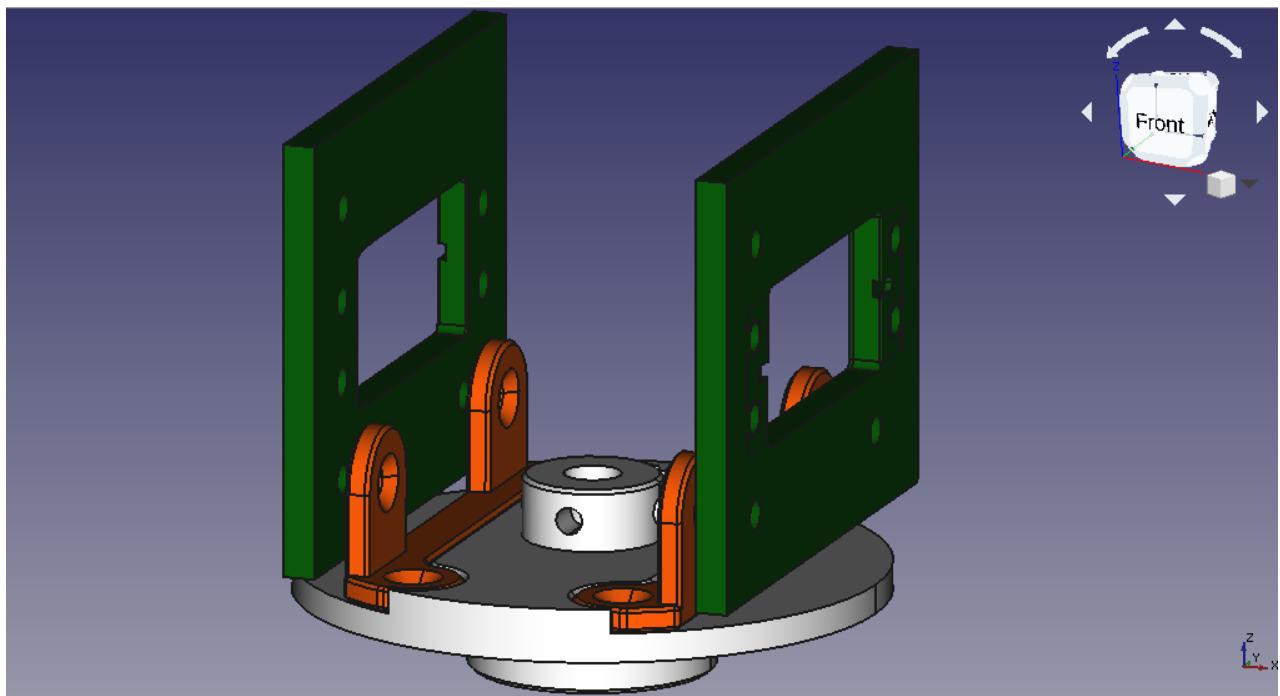


Figura 6.40: Soporte para los motores laterales.

A continuación los soportes de los motores son añadidos a las pletinas y son asegurados a estas mediante tornillos de  $4 \times 15\text{ mm}$  con tuercas y arandelas. Entre la pletina y el soporte se puede observar una pequeña distancia, la cual se debe a un separador que existe en la construcción real pero que no aparece en el diseño 3D.

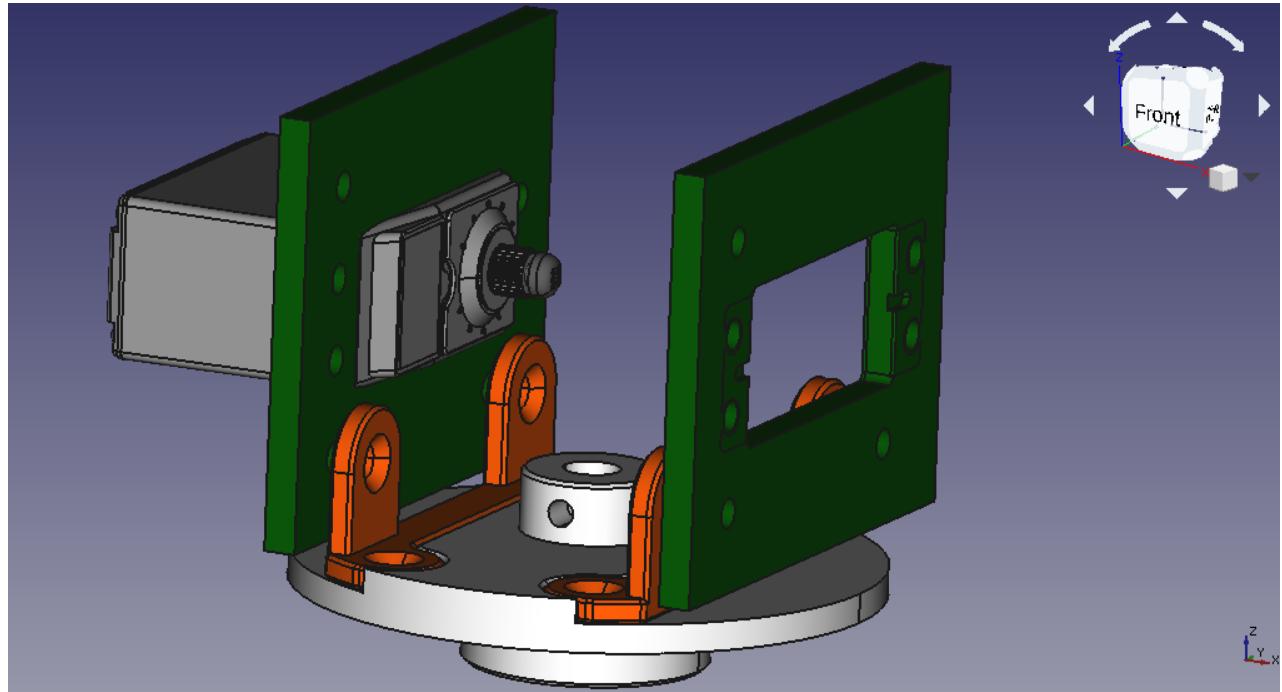


Figura 6.41: Se añade uno de los motores.

Finalmente, uno de los motores es añadido a su soporte y es asegurado a este mediante tornillos de  $4 \times 10\text{ mm}$  con una tuerca.

Por otro lado, es ensamblada la parte superior del brazo según se indica a continuación:

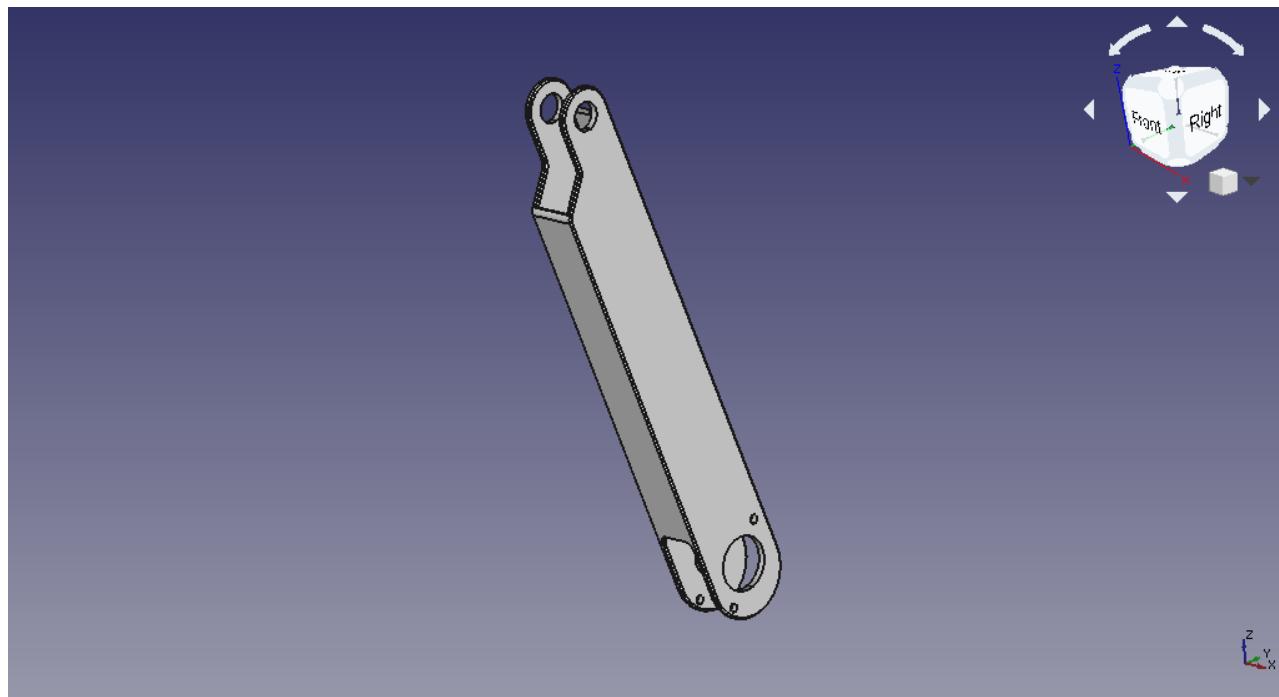


Figura 6.42: Segmento central del brazo robótico.

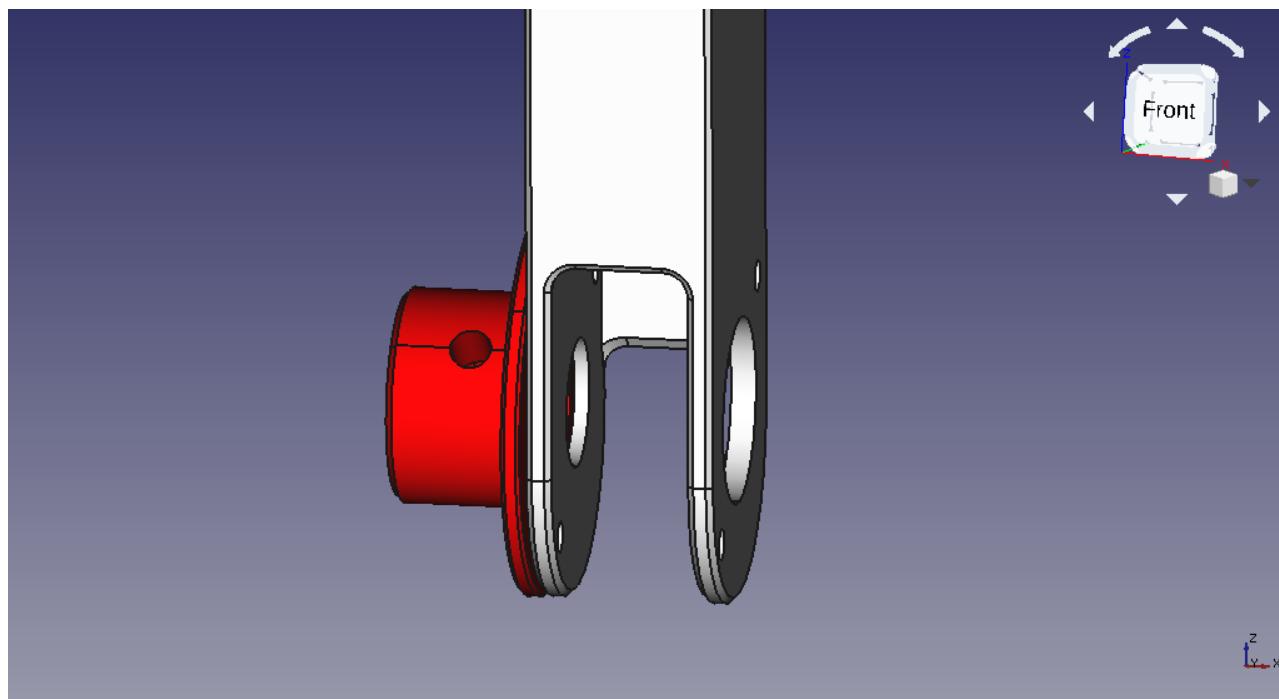


Figura 6.43: Pieza izquierda de la cadena de movimiento vertical.

En las figuras 6.42 y 6.43 se observa el montaje de la primera pieza de la cadena de movimiento vertical sobre el segmento central del brazo. Para asegurar la pieza al brazo se emplean tornillos de  $3 \times 6\text{ mm}$ .

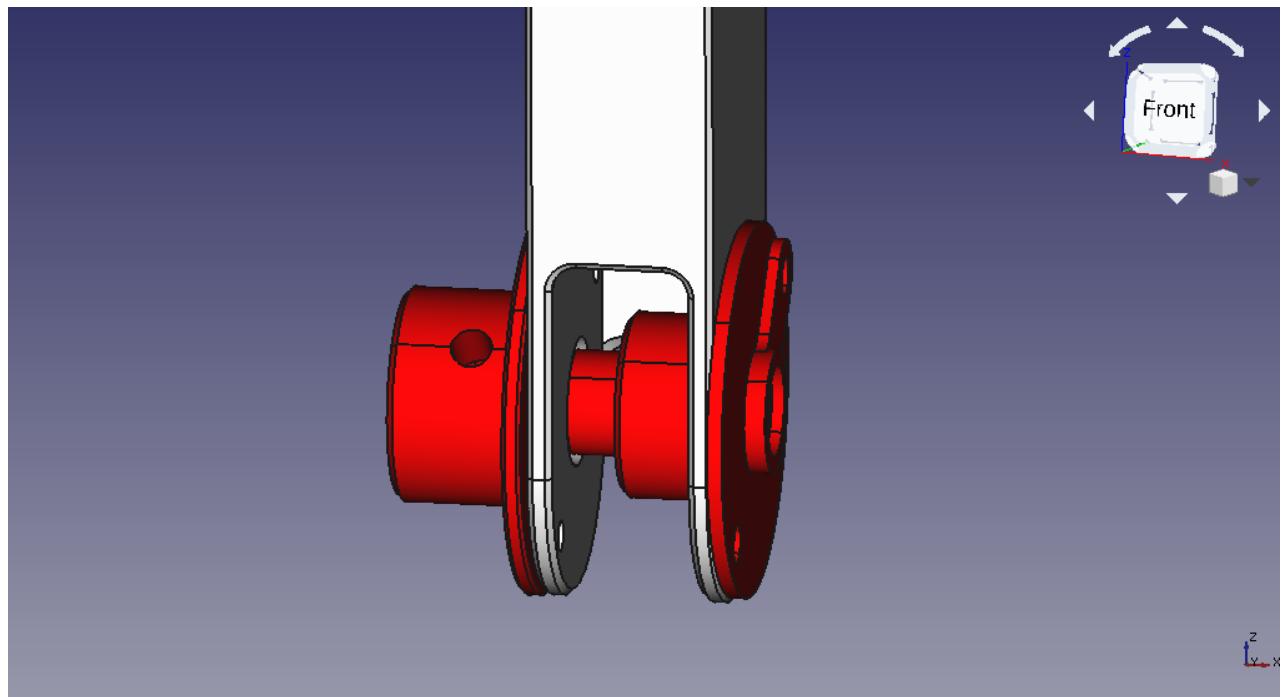


Figura 6.44: Pieza central de la cadena de movimiento vertical.

En la figura 6.44 se monta la pieza central empleando el mismo tipo de tornillos de tamaño  $3 \times 6\text{ mm}$ .

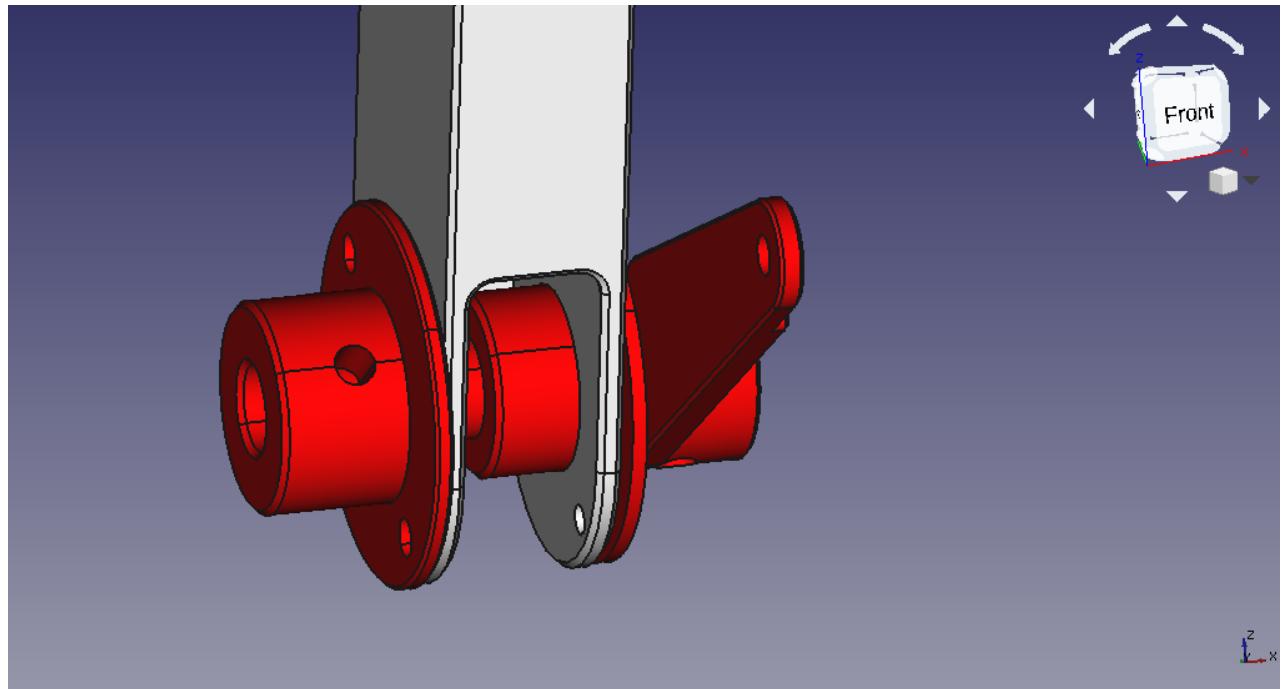


Figura 6.45: Pieza derecha de la cadena de movimiento vertical.

Finalmente, se añade la pieza derecha según se observa en la figura 6.45. Esta última es

soportada por un eje metálico que atraviesa las 3 piezas. Este eje se puede ver en la figura 6.46:

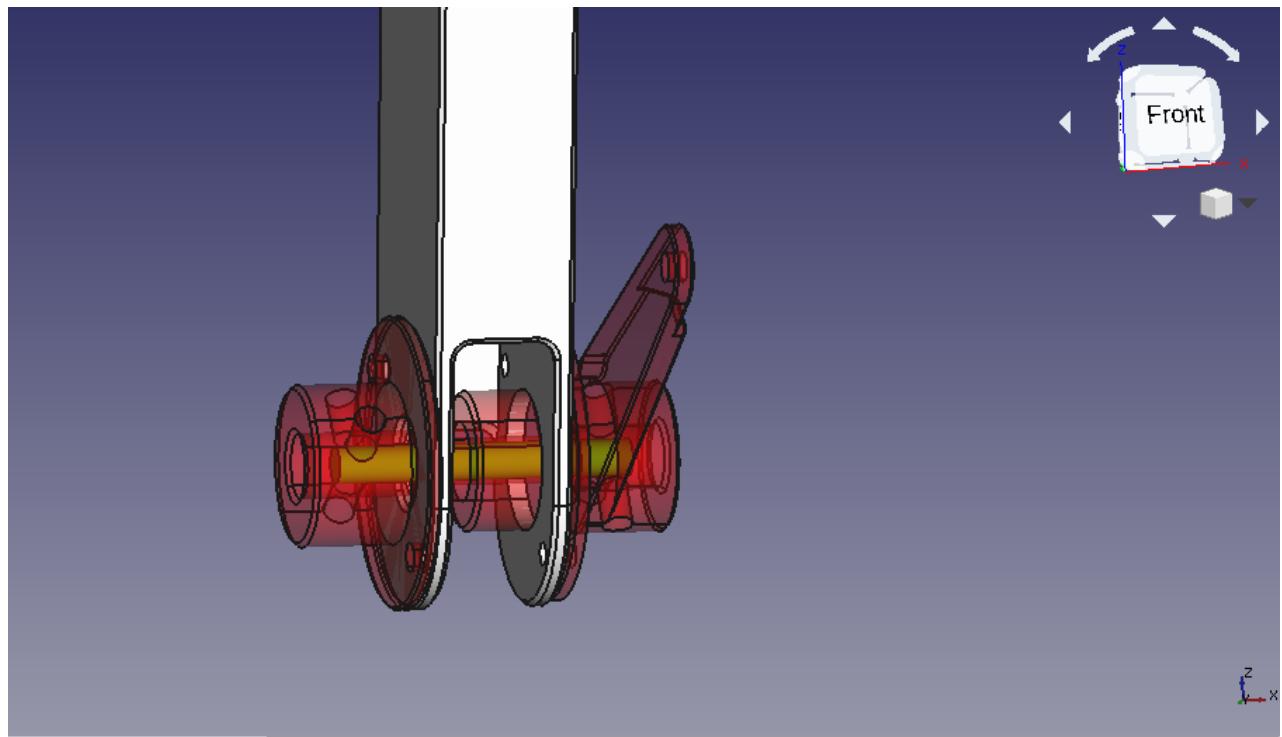


Figura 6.46: Eje metálico interno.

En la parte superior del segmento central se monta una pieza según se observa en la figura 6.47:

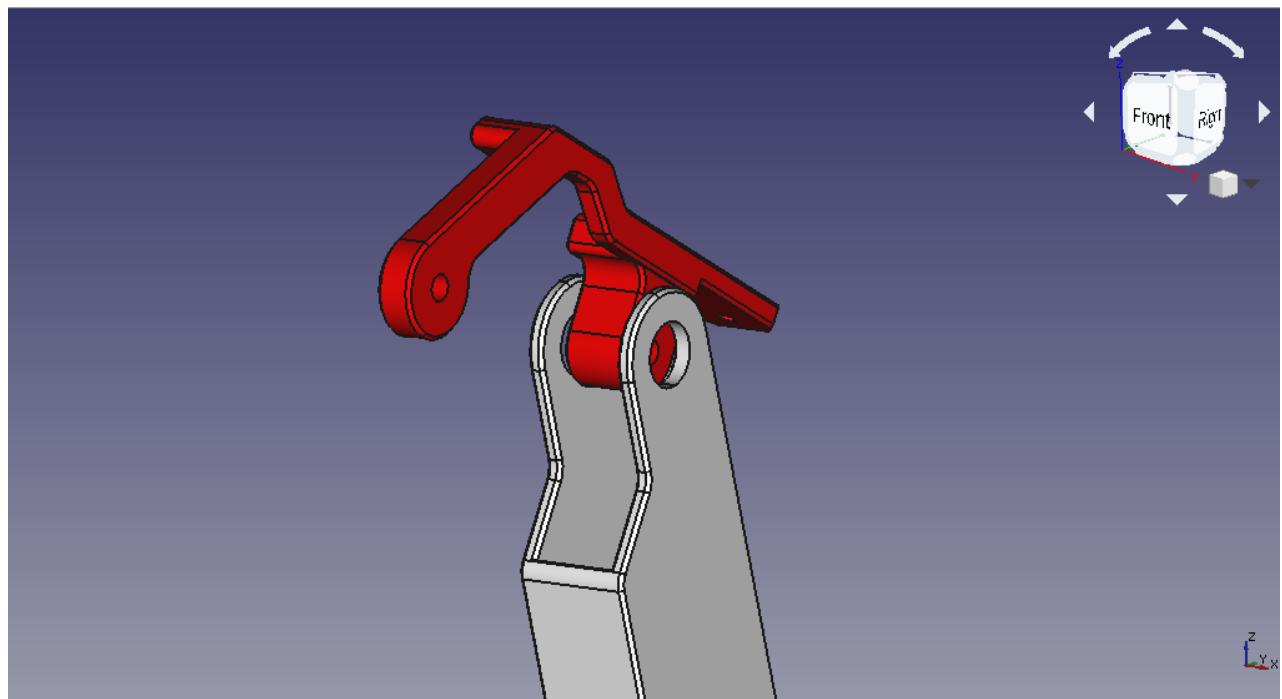


Figura 6.47: Pieza que sirve para unir el segmento inferior con el superior.

Esta pieza se moverá de manera libre sobre un tornillo  $4 \times 15\text{ mm}$  que la atraviesa a modo de eje y que apoya sobre el segmento inferior en dos rodamientos, los cuales se encuentran en las ranuras circulares que se observan en la figura 6.47.

Empleando esta pieza es posible asegurar el antebrazo según se ve en la figura 6.48. También se pueden apreciar los rodamientos de los que se hablaba en el párrafo anterior.

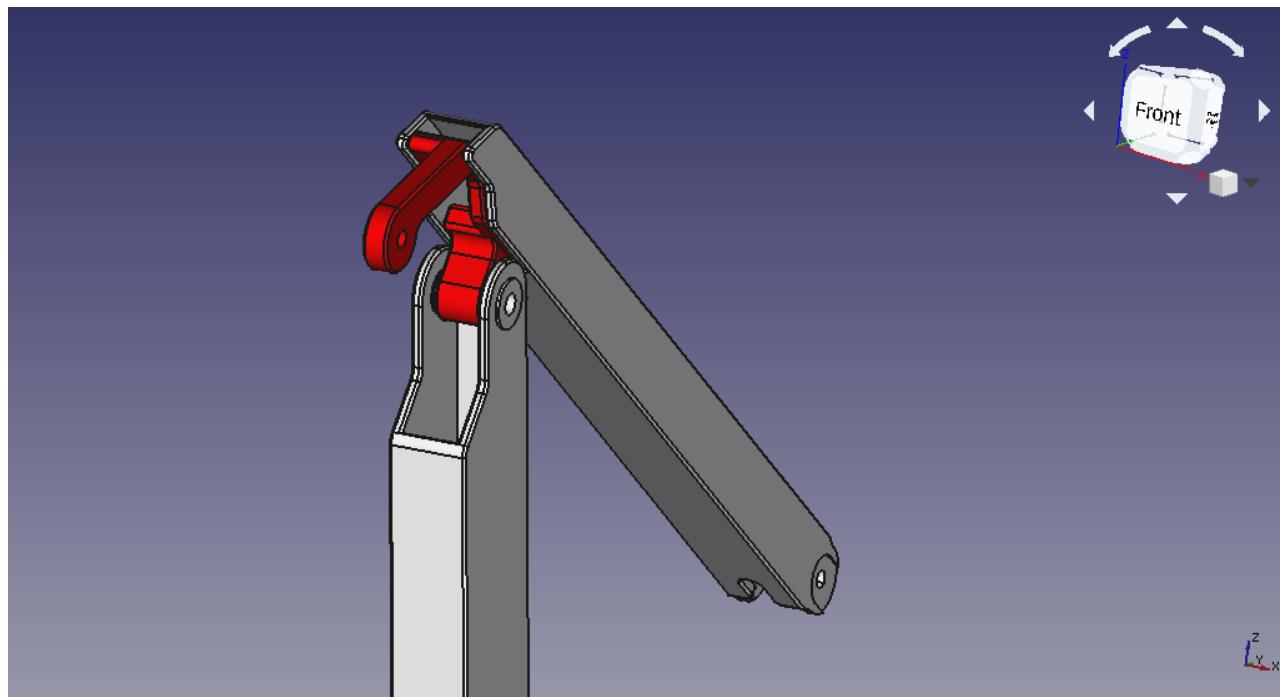


Figura 6.48: Antebrazo montado en la cadena articulada principal.

Finalmente, se añade a la cadena articulada principal el soporte del *end-effector* (figura 6.49). Este se mantiene unido al antebrazo mediante un tornillo de  $4 \times 15\text{ mm}$  el cual sirve de eje libre que lo atraviesa y se apoya en los dos rodamientos que se observan de color naranja en la figura mencionada anteriormente.

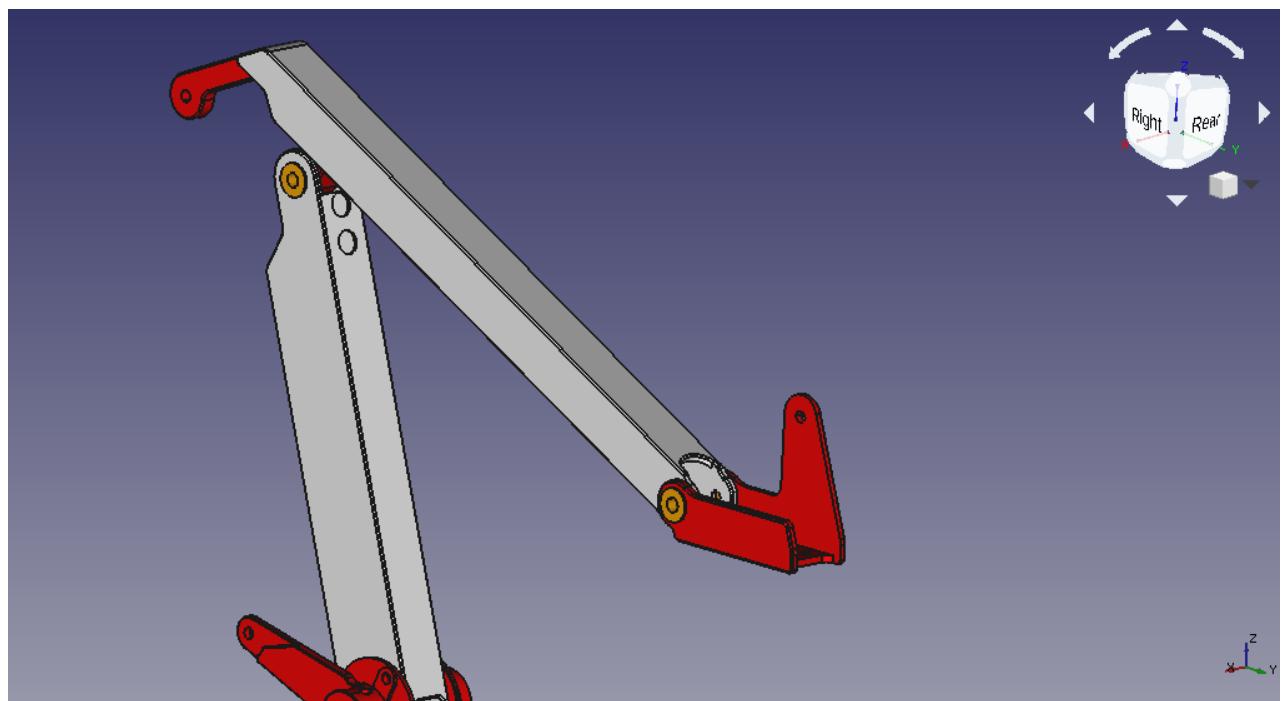


Figura 6.49: Soporte del *end-effector*.

También se añade al soporte del *end-effector* la sujeción para un posible motor que podría operar una pinza (figura 6.50). Para asegurar esta pieza sobre el soporte, se emplean tornillos de  $3 \times 6\text{ mm}$ .

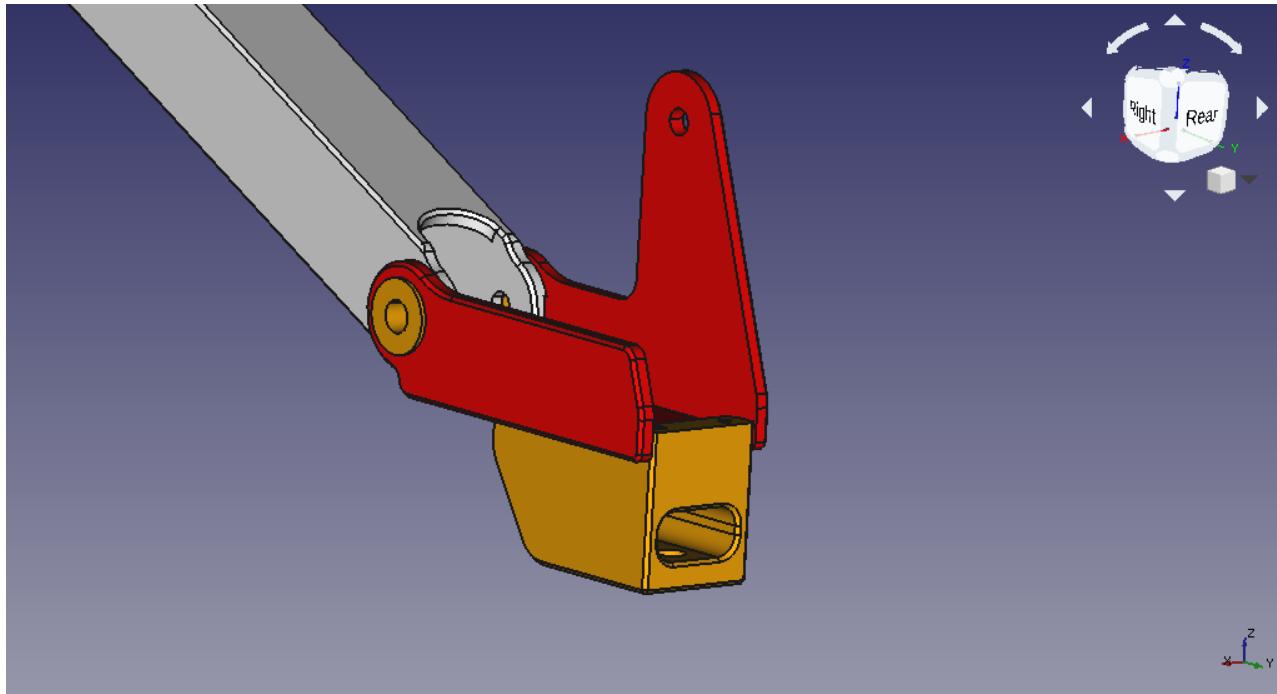


Figura 6.50: Soporte del motor que actúa sobre el *end-effector*.

Llegados a este punto es preciso ensamblar las cadenas articuladas auxiliares las cuales permiten transmitir movimientos al antebrazo y mantener el *end-effector* paralelo al suelo.

Primero se ensambla la cadena auxiliar derecha, según se observa en la figura 6.51:

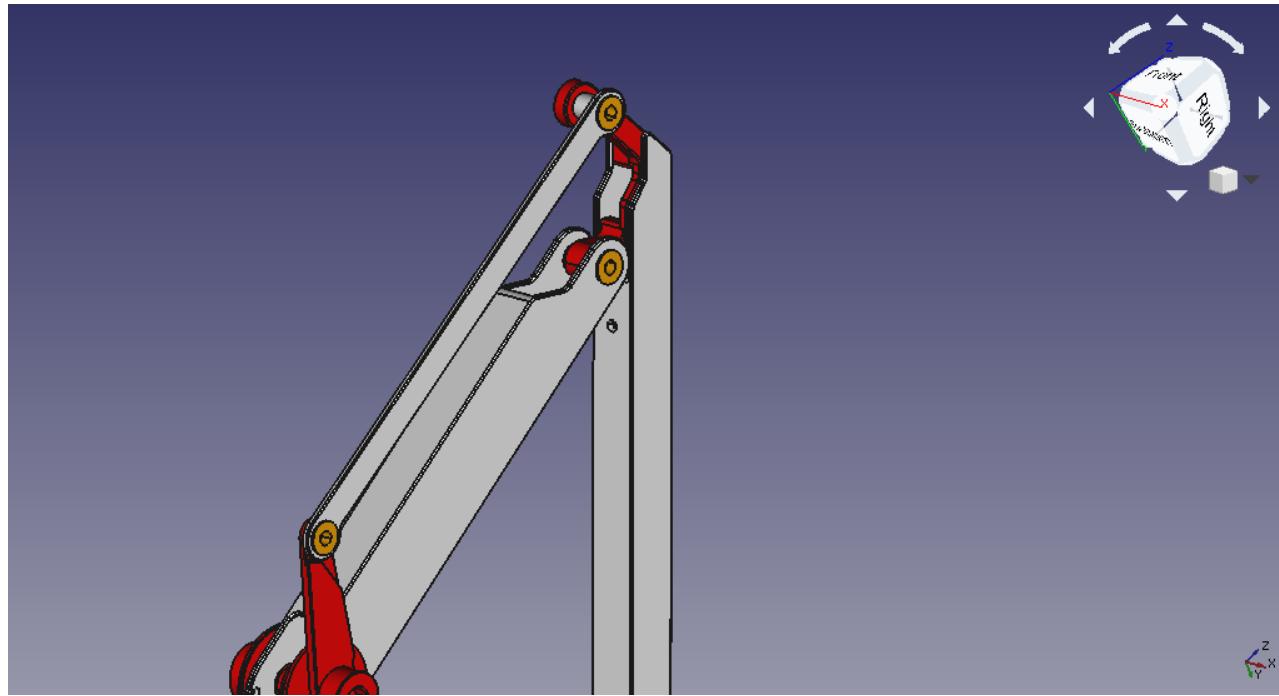


Figura 6.51: Cadena articulada auxiliar derecha.

La cadena auxiliar derecha se compone de una sola varilla que se ensambla en una de las piezas de la cadena de movimiento vertical, en la parte inferior del brazo, mediante un tornillo de  $4 \times 10\text{ mm}$ . En la parte superior, la varilla se ensambla en la junta de unión del brazo con el antebrazo mediante un tornillo de  $4 \times 15\text{ mm}$ . Se puede observar que en ambos casos para permitir que los tornillos actúen como eje libre, estos se apoyan sobre rodamientos.

En segundo lugar, se ensambla la cadena auxiliar izquierda. Se empieza añadiendo el triángulo de unión de las dos varillas que se explicarán más adelante. Este triángulo se observa en la figura 6.52:

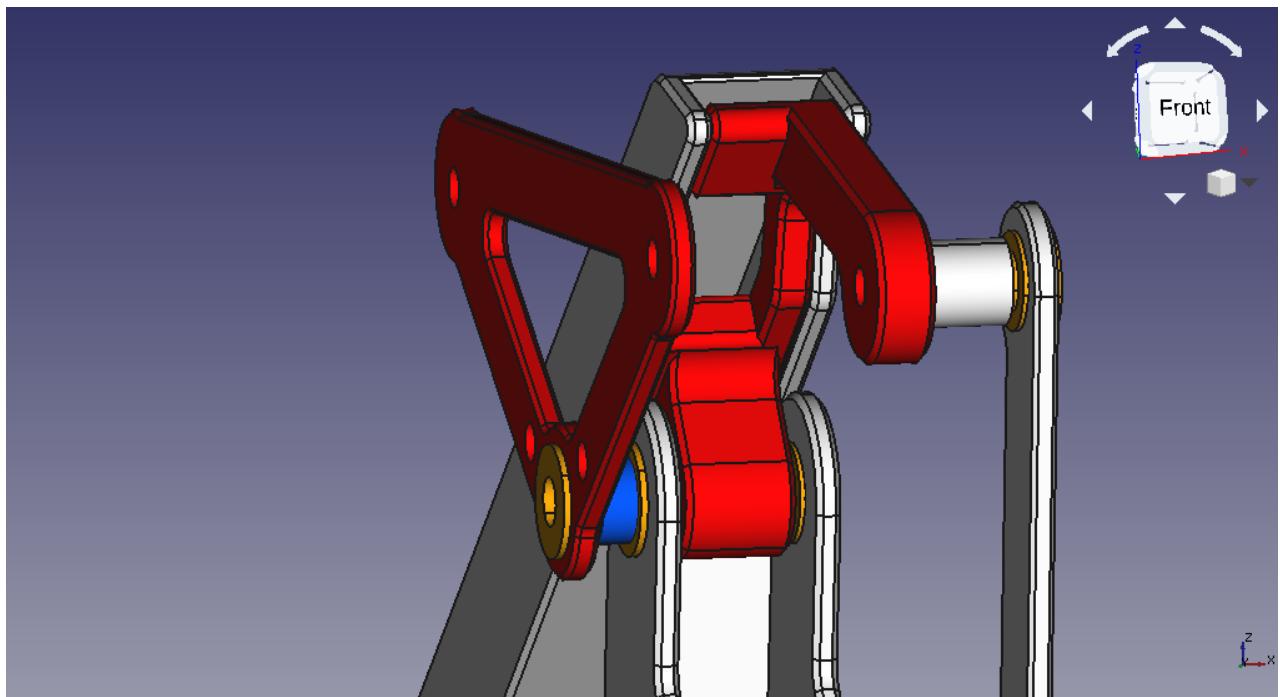


Figura 6.52: Triangulo de unión del las varillas de la cadena auxiliar izquierda.

Este triángulo se sujeta sobre el mismo eje que la junta de unión. Se observa en azul un separador y en naranja el rodamiento gracias al cual se consigue que el tornillo sirva como eje libre.

Sobre este triángulo se añade una primera varilla que lo une con uno de los soportes de los motores de la base (figura 6.53):

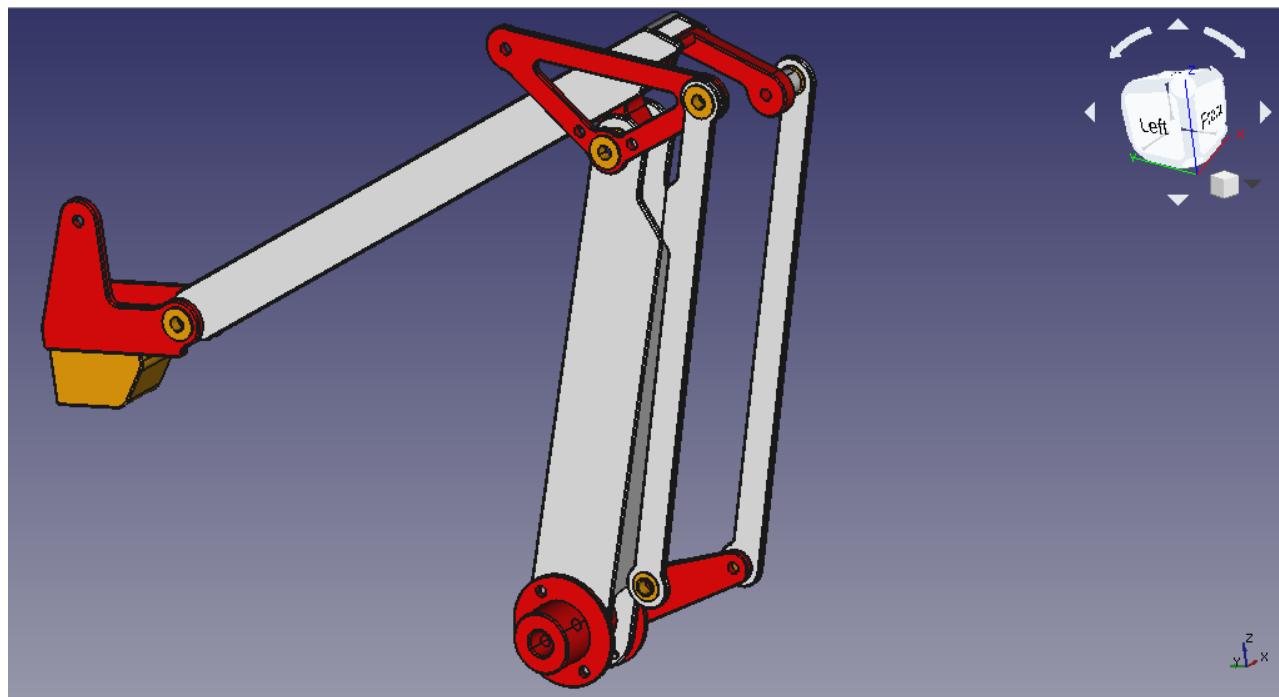


Figura 6.53: Varilla inferior de la cadena auxiliar izquierda.

Para sujetar la varilla al triángulo se emplea un tornillo de  $4 \times 10\text{ mm}$  el cual apoya sobre un rodamiento. En el soporte inferior del motor se sujeta mediante un tornillo de  $4 \times 40\text{ mm}$ .

Finalmente se une la varilla superior con el *end-effector* mediante un tornillo de  $4 \times 10\text{ mm}$  y un rodamiento. En el triángulo se emplea el mismo método de sujeción. Esto se puede observar en la imagen 6.54:

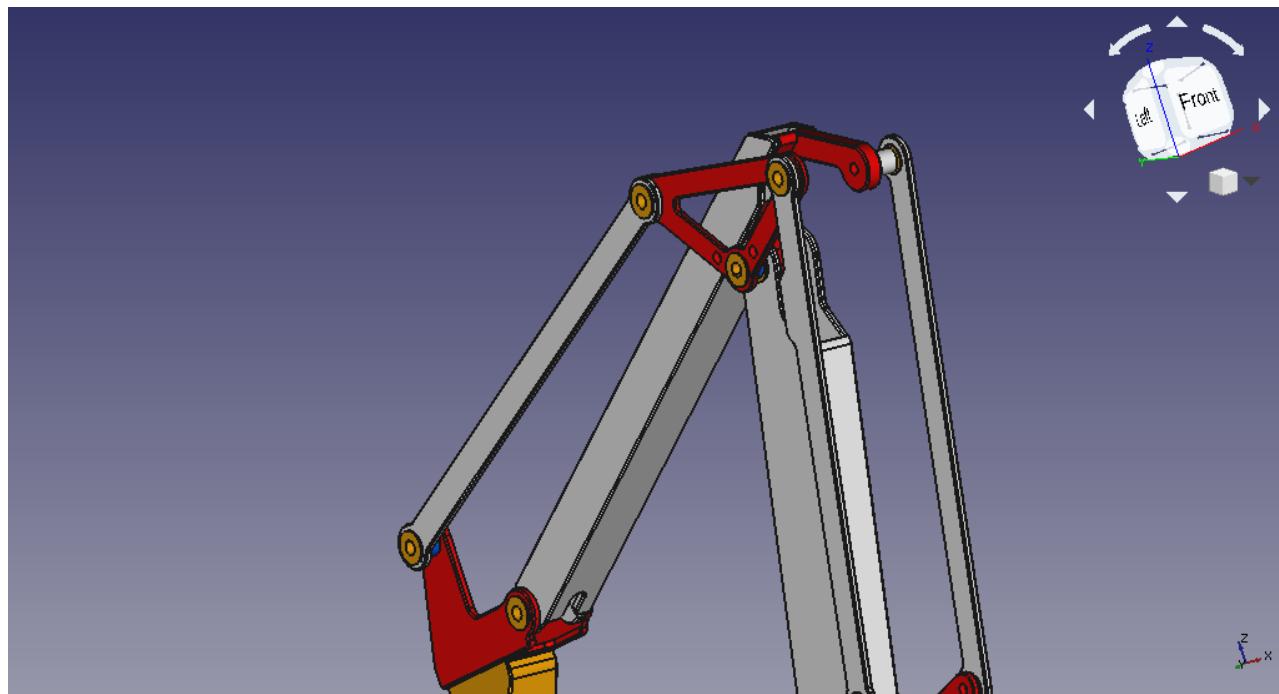


Figura 6.54: Varilla superior de la cadena auxiliar izquierda.

Con esto se finaliza la construcción de la parte superior del brazo robótico y ya es posible introducirlo en la base rotatoria, según se puede ver en la figura 6.55:

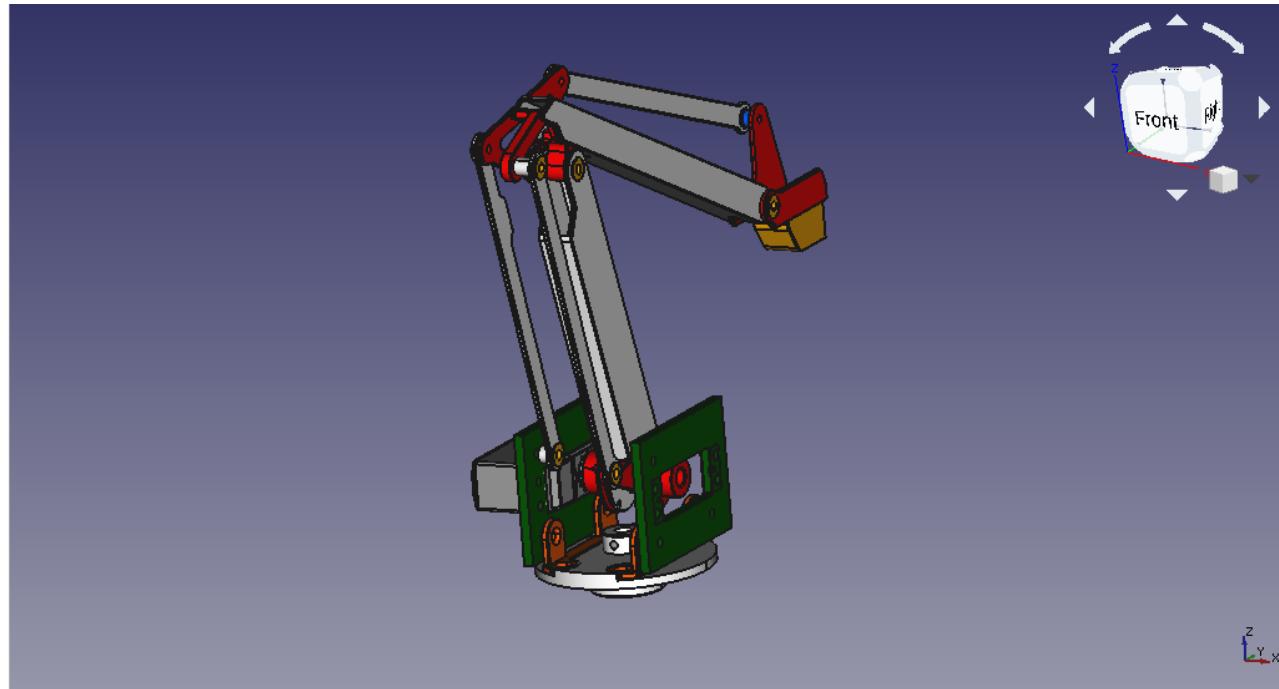


Figura 6.55: La parte superior el brazo robótico ensamblada en la base rotativa.

Finalmente, se coloca el último motor y se deja la parte superior del brazo fijada entre los dos.

De esta manera, la parte superior queda asegurada en la base rotatoria y la construcción está completa.

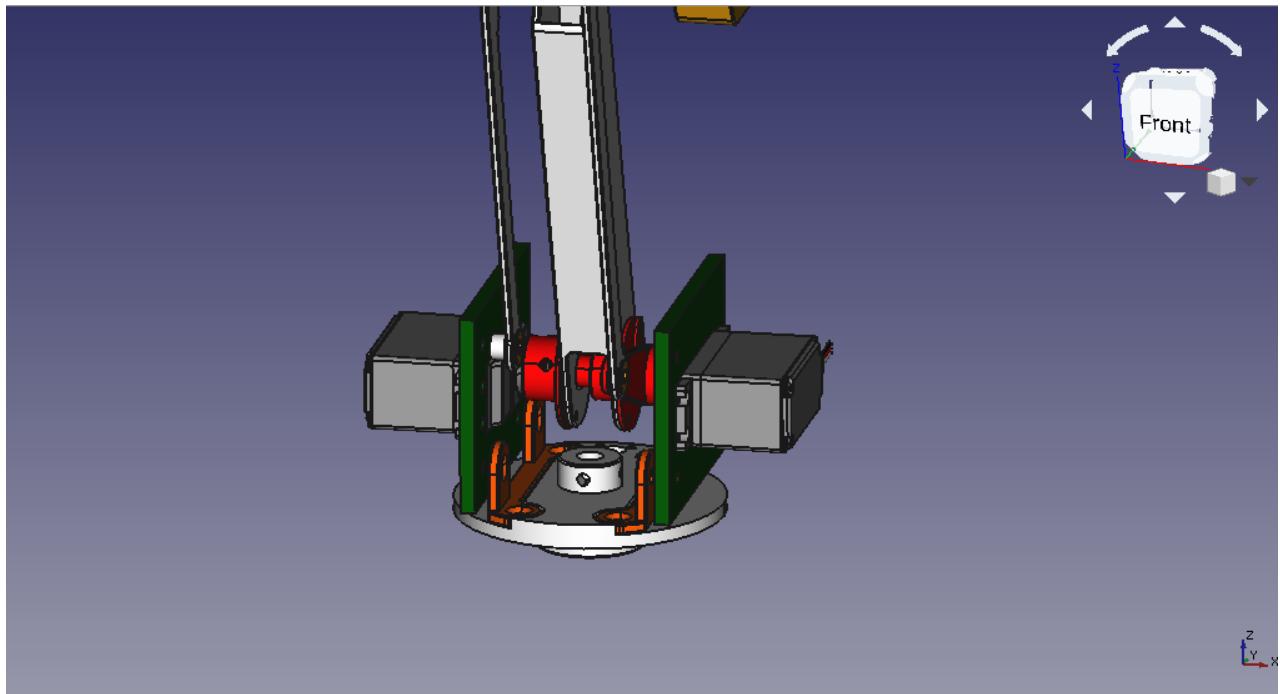


Figura 6.56: Brazo robotico completo.

### 6.3. Configuración mecánica del brazo

La estructura del brazo es pantográfica, lo cual significa que es un sistema de enlaces mecánicos que reproduce el movimiento de un punto de una articulación en un segundo punto, normalmente a un tamaño o bien más pequeño o bien más grande, como se puede apreciar en la figura 6.57. Se originó en el siglo XVII y su aplicación más conocida es como instrumento de dibujo.

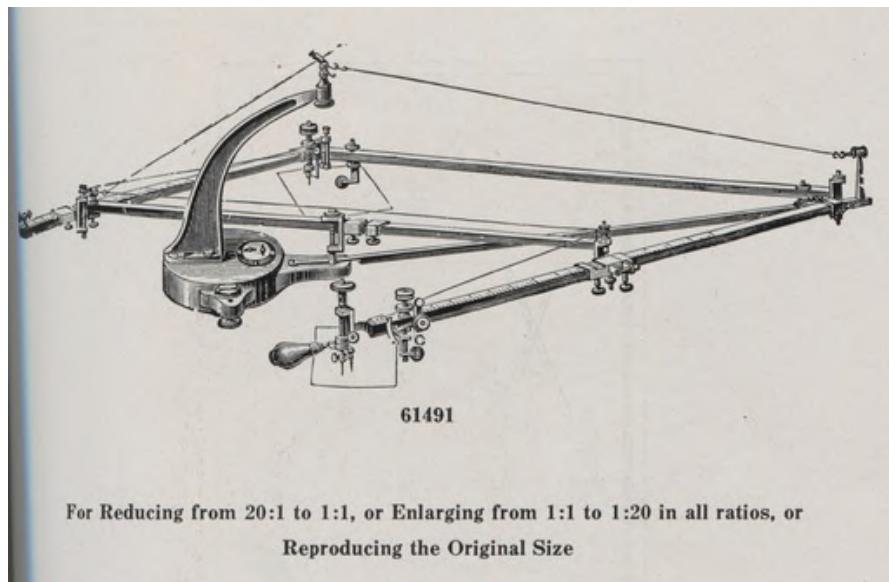


Figura 6.57: Una estructura pantográfica que transmite el movimiento de un punto al siguiente [34].

El hecho de que la estructura del brazo sea pantográfica permite controlar todas las articulaciones mediante motores ubicados en la base. Esto es de especial importancia ya que hace posible que las articulaciones finales no carguen con el peso de los motores, permitiendo emplear materiales como el plástico para la construcción de la estructura y, además, dando capacidad al brazo para levantar cargas más pesadas.

Otro beneficio derivado de la ubicación de los motores en la base es la alta estabilidad del brazo, ya que siendo estos los componentes más pesados y estando ubicados en la base se consigue un centro de gravedad muy cercano a la superficie de apoyo, permitiendo así un amplio rango de movimientos.

Otra característica a destacar es que debido a la estructura pantográfica, el *end-effector* mantiene siempre un ángulo perpendicular con la superficie de apoyo del brazo. Esto supone, por un lado, perder ciertos grados de libertad pero por otro, simplifica la estructura y abarata el coste de producción.

## 6.4. Microcontrolador utilizado

Para el desarrollo de la placa que conforma S2 se ha empleado un microcontrolador “dsPIC33EP512GM604”. Los motivos por los cuales se ha usado este modelo son los siguientes:

- En primera instancia, la cantidad y la precisión de los canales PWM que este ofrece, ya que son suficientes para poder controlar todos los motores y su precisión permite generar una señal adecuada para controlar a cada uno de ellos.
- Por otro lado, debido a la naturaleza de los cálculos que se deben realizar para convertir posiciones cartesianas a ángulos y viceversa, el *Digital Signal Processor* (DSP) facilita

la obtención de los valores de las diferentes operaciones matriciales que permiten esta conversión.

- Otro aspecto importante es la posibilidad de almacenar hasta 512KB de memoria de programa.
- Por último, se ha elegido un DSP de Microchip debido a que todos los integrantes del grupo de desarrollo tiene experiencia previa con este fabricante. Además, dicho fabricante proporciona documentación extensa sobre sus productos.

Una parte crítica del proyecto es la precisión y el control de los motores. En este aspecto, los canales PWM del DSP permiten generar ciclos de trabajo a partir de un registro de 16 bits. Para una frecuencia de  $50Hz$  (período de  $20ms$ ), un giro de  $360^\circ$  supondría una duración del nivel alto del PWM de  $5ms$ . Es decir, se podrá controlar la rotación entre  $0^\circ$  y  $360^\circ$  con  $2^{16}/4 = 16384\ bits$  de control. Esto supone que obtendremos una precisión máxima de  $360/16384 = 0'02197^\circ$ , lo cual es suficiente para el proyecto.

Cabe destacar, que si bien los motores son capaces de girar  $360^\circ$  sexagesimales, debido a las limitaciones geométricas del brazo, los ángulos de giro se ven limitados en la aplicación concreta que se les dará.

En cuanto a las operaciones matemáticas, el DSP cuenta con un circuito *Phase Loop Lock* (PLL), el cual permite incrementar la frecuencia del oscilador para conseguir de esta manera una mayor cantidad de instrucciones por segundo y, por tanto, un mayor volumen de operaciones.

En el momento de comenzar el proyecto se podía suponer que el código no podría albergarse en la memoria que normalmente suministran microcontroladores de menores prestaciones.

Este microcontrolador, gracias a que dispone de varios puertos UART permite recibir las órdenes y los movimientos necesarios desde S1. Desde S2, se realizarán las operaciones matemáticas necesarias y después se encargará de generar las señales PWM para mover los motores de tal manera que el brazo robótico quede en la posición deseada.

## 6.5. Desarrollo y componentes de la PCB

### 6.5.1. Objetivos

El desarrollo de una PCB se considera una de las partes esenciales de este proyecto y por lo tanto su importancia es máxima.

El objetivo principal que persigue el diseñar y construir una PCB en este proyecto es el de dotar al sistema de un centro de cómputo principal, el cual es utilizado para procesar las órdenes de S1, realizar los cálculos pertinentes y ejecutar las acciones necesarias sobre la estructura del brazo robótico. La PCB por lo tanto se encarga de alojar el microcontrolador dsPIC, así como todos los periféricos necesarios para establecer la comunicación con S1, realizar el control de los actuadores y monitorizar el estado del manipulador.

### 6.5.2. Componentes principales

En general, se podría decir que los componentes de la PCB se clasifican en tres categorías principales:

- Componentes de alimentación eléctrica.
- Microcontrolador y componentes auxiliares para su correcto funcionamiento.
- Periféricos destinados a control de actuadores y canales de comunicación.

En primer lugar, los componentes de alimentación eléctrica son aquellos que forman el circuito de alimentación del microcontrolador así como de los actuadores. El circuito eléctrico de alimentación de la PCB se ha diseñado para poder alimentar de forma simultánea al microcontrolador y a cada uno de los cuatro servomotores y está formado por dos etapas:

- La PCB se conecta mediante una clema a una fuente de alimentación de 9V que puede suministrar una corriente máxima de 2A. Posteriormente, esta tensión de alimentación será reducida y adaptada para alimentar a cada una de las etapas de la PCB, es decir, al microcontrolador y servomotores.
- En la primera etapa se reduce el voltaje de alimentación principal a 6V, permitiendo que cada uno de los servomotores demande una corriente máxima de 0,4A aproximadamente, utilizando para ello un regulador LM317 por cada uno. Esta alimentación se realiza mediante clemas, las cuales se usan para conectar la alimentación de los motores.
- En la segunda etapa se reduce el voltaje de alimentación principal a 3,3V y estimándose un consumo máximo de 0,15A aproximadamente con el objetivo de alimentar el microcontrolador, utilizando en conjunto los reguladores L7805CV y A1117H. Esta alimentación se realiza mediante pistas únicamente.

En segundo lugar, el microcontrolador y sus componentes auxiliares representan el núcleo de la PCB:

- El dsPIC se encuentra localizado en el centro de la PCB y de él surgen todas las conexiones necesarias hacia los periféricos.
- Los componentes auxiliares del microcontrolador son componentes eléctricos que aseguran el correcto funcionamiento del dsPIC. En el caso específico de este microcontrolador, es recomendable incluir varios condensadores en sus pines de alimentación.

En último lugar, se han utilizado los siguientes periféricos:

- Cristal de cuarzo, el cual genera una señal de reloj precisa y de buena calidad. Su frecuencia es de  $7,3728MHz$  y será recibida por el microcontrolador para ser usada como la señal de reloj principal del sistema.

- Puerto de programación, donde se puede conectar la sonda de programación del microcontrolador y por lo tanto es un elemento con especial importancia y relevancia dentro del sistema.
- Puerto entrada salida: para recibir señales digitales y analógicas, las cuales son procesadas por el microcontrolador. En este proyecto, estos puertos se utilizan para monitorizar los finales de carrera de la estructura del brazo robótico.
- Puerto PWM: capaz de generar señales PWM, es decir, señales digitales con un ancho de pulso variable, las cuales son necesarias para controlar los servomotores.
- UART, donde se establece un canal de comunicación *hardware* con S1, el cual se usa para recibir órdenes, movimientos y realimentar su resultado de vuelta a S1.
- LEDs de estado, los cuales muestran información del sistema usando tres diodos LED.

Mediante esta descripción general de la PCB y sus componentes se pretende brindar una idea global de la misma, así como de cuál es su papel dentro del proyecto. En los apartados siguientes se describe en términos técnicos los elementos de esta PCB, así como el proceso de diseño y fabricación llevado a cabo.

### 6.5.3. Diseño lógico y diagrama esquemático

El primer paso llevado a cabo durante el diseño de la PCB ha sido realizar un diseño lógico de alto nivel, en el cual se muestran las conexiones lógicas que existen entre los componentes; se trata, por lo tanto, del diseño con mayor nivel de abstracción y que tiene como objetivo establecer la primera toma de contacto con el plano de la PCB.

El diseño lógico se lleva a cabo mediante un diagrama esquemático que contiene dos tipos de elementos: huella lógica de cada uno de los componentes y las conexiones entre ellos. Este diagrama se ha llevado a cabo utilizando la herramienta “*Schematic Layout Editor*”, incluida en KiCad.

El diagrama esquemático está dividido en dos partes principales, las cuales facilitan la compresión del mismo:

- Diagrama esquemático del circuito de alimentación.
- Diagrama esquemático del microcontrolador y sus periféricos.

En primer lugar, se procede a describir detalladamente el diagrama esquemático del circuito de alimentación, el cual contiene las dos etapas de alimentación mencionadas anteriormente en el punto 6.5.2, siendo los principales componentes usados los reguladores de voltaje LM317, L7805CV y AZ1117H.

La clema principal de alimentación se conecta a una fuente de 9V que debe proporcionar una corriente máxima de 2A aproximadamente.

Conectados directamente a la clema principal, se encuentran los reguladores de tensión correspondientes a las dos etapas de alimentación:

- La primera está formada por cuatro reguladores LM317, los cuales alimentan cada uno de los servomotores. En dicha etapa se reduce el voltaje de 9V a 5,5V.
- La segunda está formada por un regulador de tensión L7805CV y un AZ1117H. En dicha etapa de alimentación se reduce el voltaje de 9V a 5V usando el primer regulador, y de 5V a 3,3V usando el segundo.

En particular, el LM317 es un regulador convencional que recibe una tensión continua de entrada de entre 3V – 40V y provee una tensión continua salida de entre 1,25V – 37V. Además, la relación entre la tensión de entrada y salida depende del dimensionado de dos resistencias auxiliares. El conexionado sugerido por el fabricante es el siguiente (ver imagen 6.58) y se ha obtenido del *datasheet* del regulador:

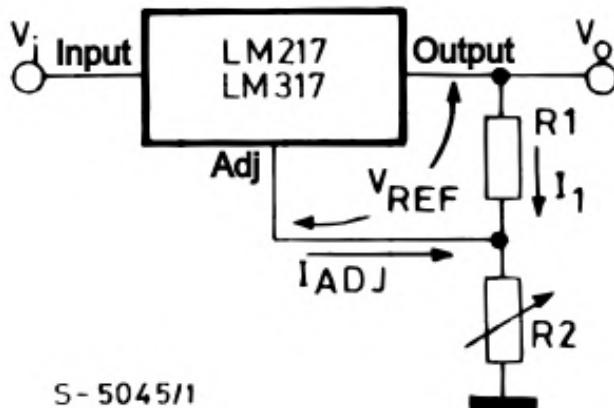


Figura 6.58: Diagrama de conexionado del LM317 [35].

La ecuación de funcionamiento que ofrece el fabricante para el regulador LM317 es la siguiente:

$$V_{OUT} = V_{REF} \cdot \left( 1 + \frac{R_2}{R_1} \right) + I_{ADJ} \cdot R_2 \quad (6.1)$$

La ecuación anterior (ver ecuación 6.1) debe ser usada para realizar los cálculos pertinentes sobre el valor de las resistencias  $R_2$  y  $R_1$ . Se tienen en cuenta, además, dos observaciones necesarias para la correcta aplicación de la ecuación anterior:

- Por construcción, el fabricante establece el valor  $V_{REF} = 1,25V$ .
- Por motivos de construcción del regulador, la corriente  $I_{ADJ}$  tiene un valor máximo de  $100\mu A$  y, por lo tanto, el término de la ecuación que la involucra puede ser despreciado en muchas ocasiones.

Se obtiene entonces que la ecuación funcional (ecuación 6.2) a utilizar en el cálculo de  $R_1$  y  $R_2$  es:

$$V_{OUT} = 1,25V \cdot \left( 1 + \frac{R_2}{R_1} \right) \quad (6.2)$$

Teniendo en cuenta los voltajes de alimentación requeridos para las dos etapas de alimentación de la PCB ( $\sim 5,5V$  para la primera,  $\sim 3,3V$  para la segunda), se han realizado los siguientes cálculos para los valores de la resistencia  $R_1$  y  $R_2$ :

- Primera etapa, alimentación de servomotores a  $5,5V$  requeridos:

$$5,5V = 1,25V \cdot \left( 1 + \frac{R_2}{R_1} \right) \quad (6.3)$$

Por disponibilidad de materiales, se ha decidido escoger los valores  $150\Omega$  y  $500\Omega$  para las resistencias  $R_1$  y  $R_2$  respectivamente. Tomando en cuenta dichos valores y utilizando la ecuación anterior, se obtiene una reducción de voltaje de  $9V$  a  $5,41V$ , voltaje suficiente para alimentar los servomotores.

Aplicando el conexionado recomendado por el fabricante y los cálculos para el valor de las resistencias se obtiene finalmente el diagrama esquemático del circuito de alimentación de los servomotores (imagen 6.59):

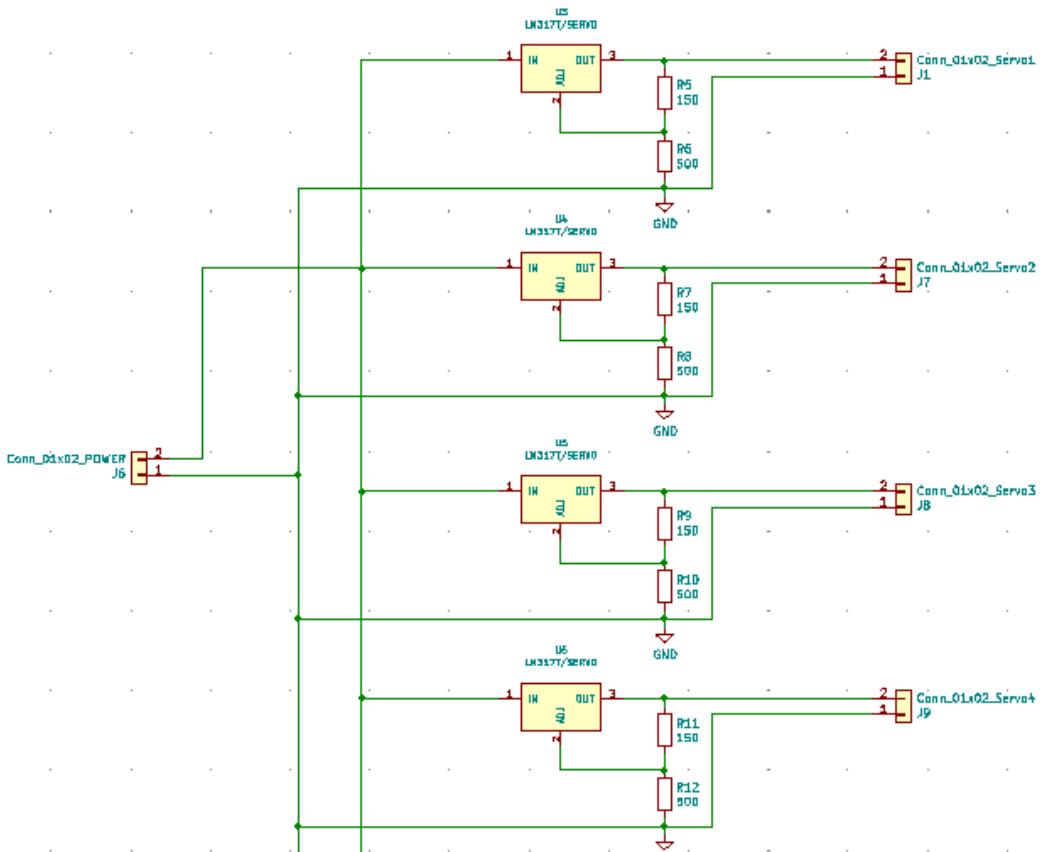


Figura 6.59: Diagrama esquemático del circuito de alimentación de los servomotores.

El funcionamiento de los reguladores L7805CV y AZ1117H es sencillo de comprender:

- El regulador L7805CV recibe un voltaje de entre  $7V - 35V$  y provee un voltaje de salida fijo de  $5V$ . Su conexionado se realiza utilizando dos condensadores auxiliares, tal y como se describe en el *datasheet* del componente:

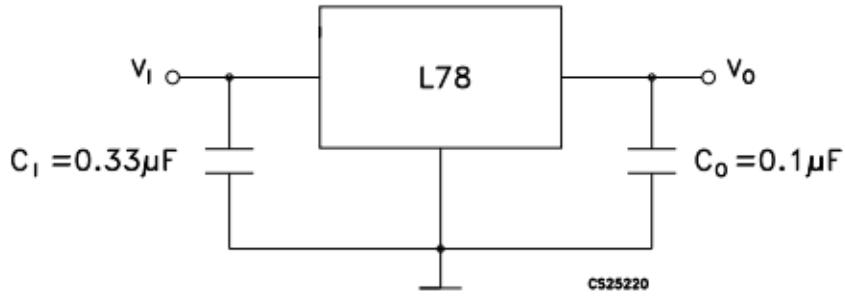


Figura 6.60: Diagrama de conexionado del regulador L7805 [36].

- El regulador AZ1117H recibe un voltaje de hasta 15V y provee un voltaje de salida fijo de 3,3V. Su conexionado se realiza de la misma forma que para el regulador anterior, tal y como se describe en el *datasheet* del componente:

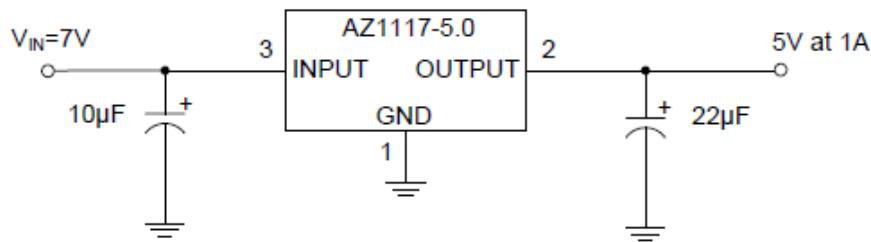


Figura 6.61: Diagrama de conexionado del regulador AZ1117H [37].

En el diagrama anterior (imagen 6.61) se utiliza el modelo que ofrece regulación de voltaje a 5V. Sin embargo, el modelo usado en el proyecto es el que ofrece regulación de voltaje a 3,3V, siendo su conexionado exactamente igual.

Teniendo en cuenta la información expuesta anteriormente, se ha decidido conectar en serie ambos reguladores, consiguiendo de esta forma una regulación de 9V a 5V y posteriormente una regulación de 5V a 3,3V. El diagrama esquemático final es el siguiente<sup>1,2</sup> (ver imagen 6.62):

<sup>1</sup>No se realiza un análisis más detallado de "bypassz desacoplo, porque no se presuponen escenarios comprometedores ni en la alimentación del sistema ni en las cargas del mismo

<sup>2</sup>Todos los reguladores trabajan lejos de sus márgenes de potencia máxima por lo que no es necesario instalar disipadores térmicos para evacuar calor

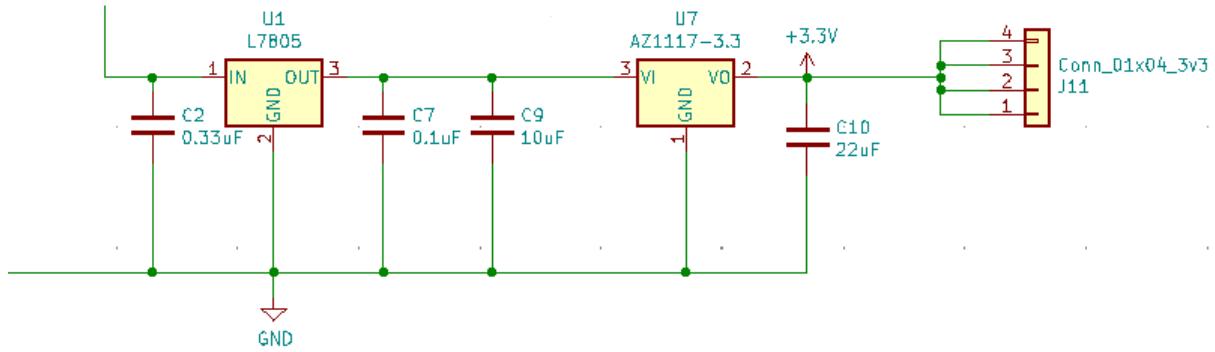


Figura 6.62: Diagrama esquemático de la etapa de alimentación del microcontrolador.

Es importante destacar tres aspectos:

- La primera etapa de alimentación incluye clemas para su conexiónado con los servomotores.
- La segunda etapa de alimentación incluye un puerto de cuatro pines, los cuales se usan para alimentar los micro-interruptores y el microcontrolador.
- El conexionado de todos los reguladores se ha realizado en paralelo, dedicando un regulador para cada servomotor así como para el microcontrolador. El objetivo de esta configuración es garantizar una vía de alimentación relativamente independientes para cada componente, reduciendo las interferencias de alimentación entre los reguladores y diferenciando la etapa de alimentación de los servomotores y microcontrolador.

En segundo lugar se procede a describir detalladamente el diagrama esquemático del microcontrolador y sus periféricos. A continuación se muestra el diagrama esquemático final y posteriormente se detallará cada uno de los periféricos:

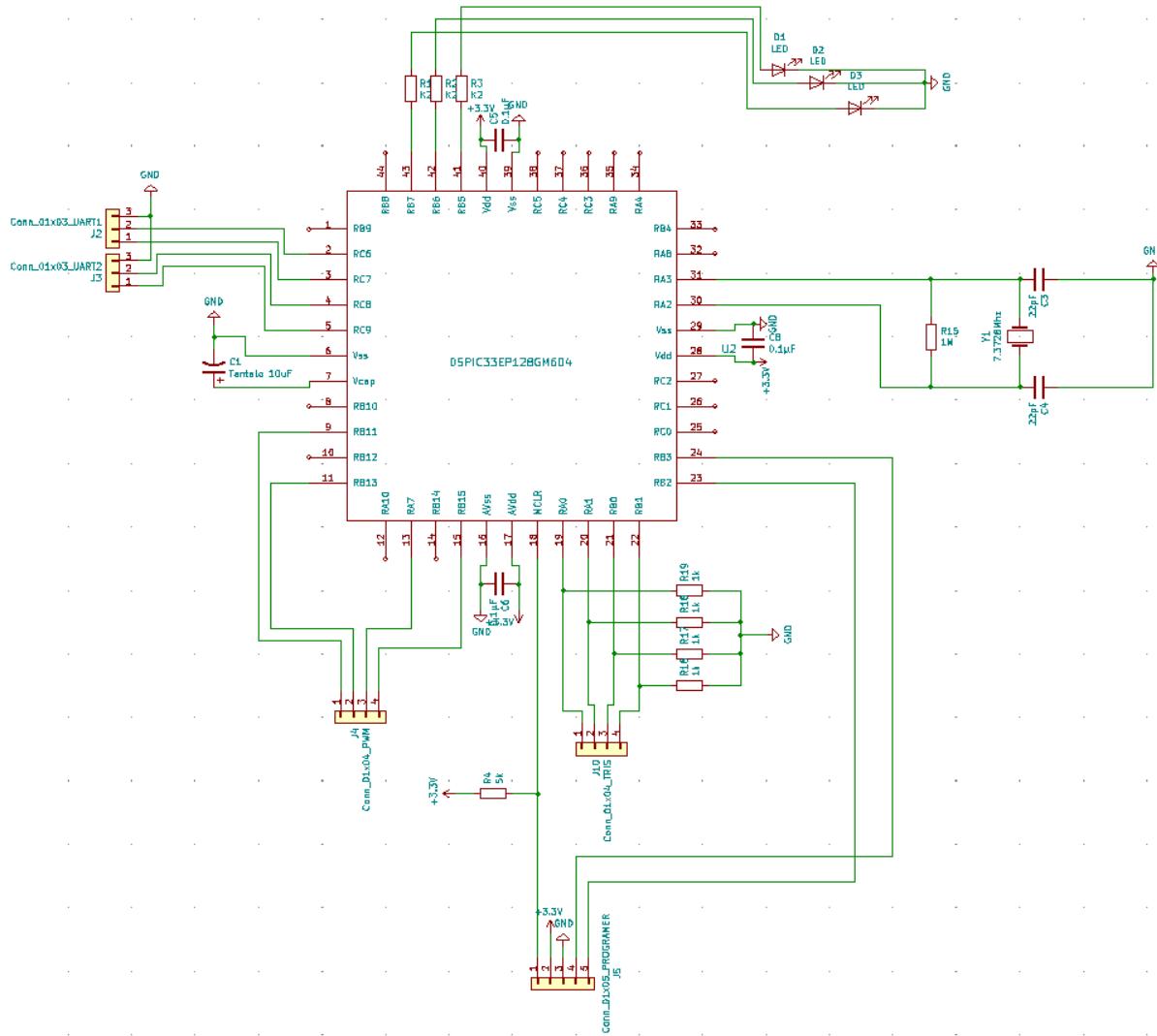


Figura 6.63: Diagrama esquemático del microcontrolador y sus periféricos.

Primeramente, es importante describir los condensadores auxiliares recomendables para el correcto funcionamiento del microcontrolador, los cuales se encuentran conectados en los pines de alimentación del mismo. Su conexionado es sugerido por el fabricante en el *datasheet* según el siguiente esquema (ver imagen 6.64):

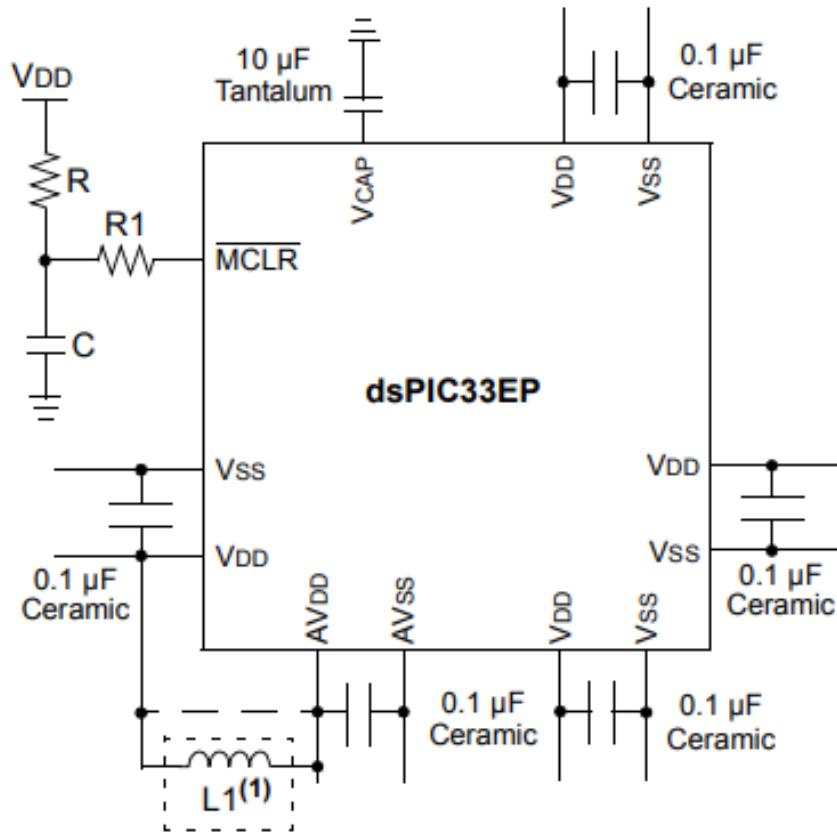


Figura 6.64: Conexionado mínimo del microcontrolador [38].

Todos los condensadores han sido conectados a los pines descritos por el fabricante y escogidos teniendo en cuenta las características técnicas de los mismos, también descritas en el *datasheet*.

A continuación, se describe el conexionado del resto de puertos y periféricos:

- Cristal de cuarzo, en términos técnicos, oscila a  $7,3728MHz$ , frecuencia perfectamente válida para el microcontrolador usado en el proyecto:

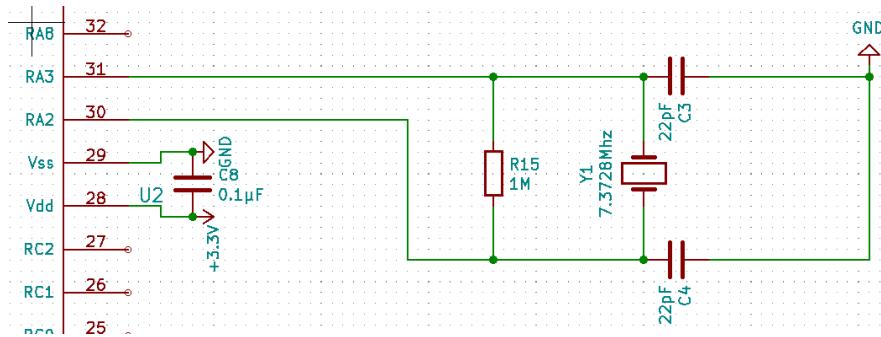


Figura 6.65: Diagrama esquemático del conexionado del generador de señales.

Su conexionado se realiza con los pines 32 y 31 del microcontrolador, siguiendo la estructura de la imagen anterior (ver imagen 6.65), empleando también una resistencia de

$1M\Omega$  y dos condensadores de  $22pF$ .

- Puerto de programación mediante sonda, el cual debe tener una estructura específica y se describe en el *datasheet* de la misma (ver imagen 6.66):

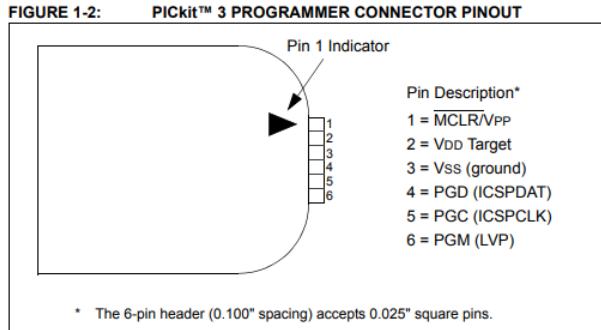
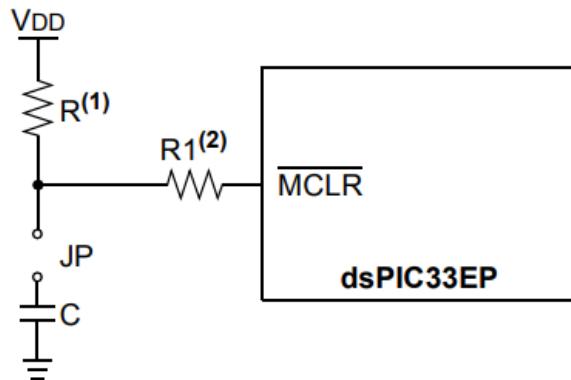


Figura 6.66: *Pinout* del conector de la sonda de programación [38].

Cabe destacar que el pin 18 o  $\overline{MCLR}/V_{PP}$  debe tener un conexionado específico en el que se emplea una resistencia *pull-up*; esta estructura de conexión se muestra en el *datasheet* del microcontrolador (ver imagen 6.67):



- Note 1:**  $R \leq 10 \text{ k}\Omega$  is recommended. A suggested starting value is  $10 \text{ k}\Omega$ . Ensure that the MCLR pin  $V_{IH}$  and  $V_{IL}$  specifications are met.
- 2:**  $R1 \leq 470\Omega$  will limit any current flowing into MCLR from the external capacitor, C, in the event of MCLR pin breakdown due to Electrostatic Discharge (ESD) or Electrical Overstress (EOS). Ensure that the MCLR pin  $V_{IH}$  and  $V_{IL}$  specifications are met.

Figura 6.67: Conexión del pin  $\overline{MCLR}/V_{PP}$  [38].

En este proyecto se ha decidido no incluir el *jumper* sugerido para conexión del pin  $MCLR/V_{PP}$  y por lo tanto  $R_1$  no se añade en el diagrama esquemático.

Teniendo en cuenta lo anteriormente mencionado, el conexionado final del puerto de programación mediante sonda es el siguiente (ver imagen 6.68):

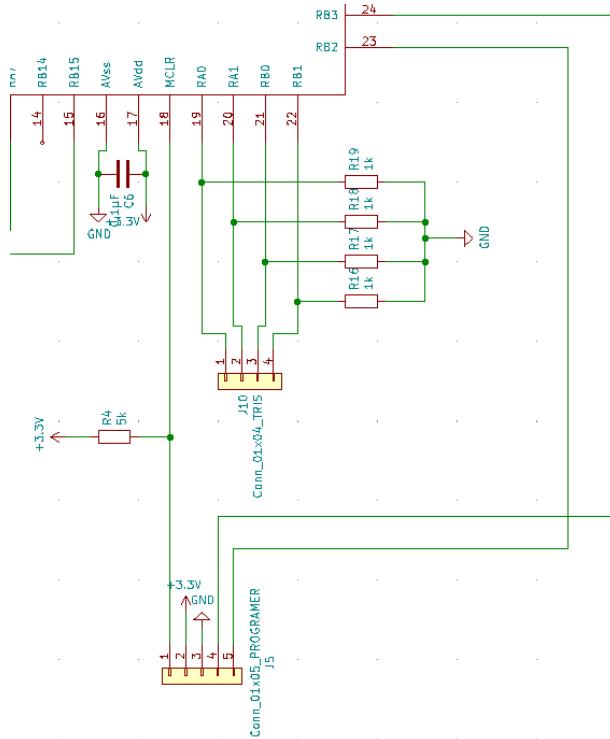


Figura 6.68: Diagrama esquemático del puerto de programación.

- Puerto PORT, usado para detectar si el brazo robótico se encuentra en uno de sus finales de carrera o zonas límite de movimiento. Mediante dicha señal y dado que estos micro-interruptores se encuentran conectados a los pines 19, 20, 21 y 22 del microcontrolador, se puede realizar la lectura de los mismos y detectar el estado de micro-interruptor. De esta manera, se consigue saber cuándo el manipulador ha alcanzado o no un final de carrera.

A continuación se muestra un esquema de lo mencionado anteriormente:

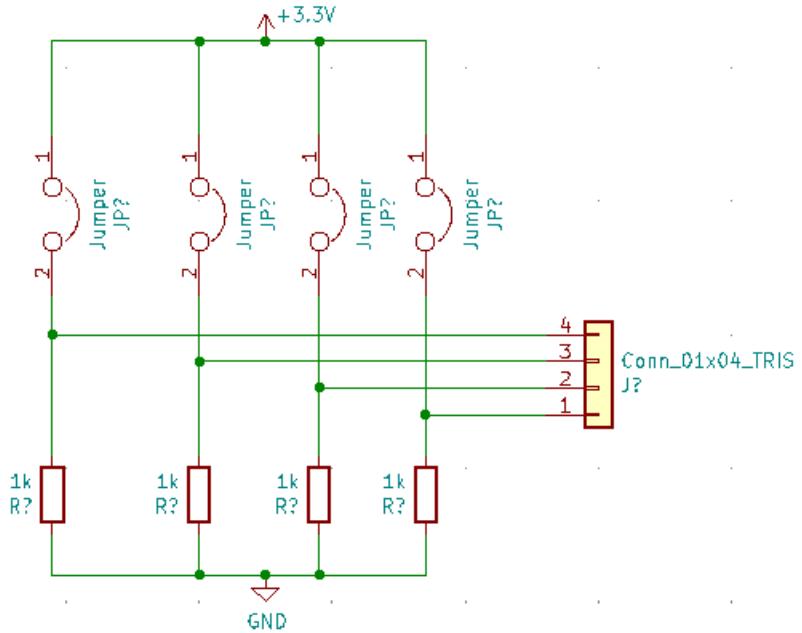


Figura 6.69: Circuito lógico para los finales de carrera.

Mediante el conexionado anterior (ver imagen 6.69), si el micro-interruptor está abierto se recibe un nivel bajo por el pin del microcontrolador, mientras que si el micro-interruptor está cerrado se recibe un nivel alto por el pin del microcontrolador.

Cabe destacar que tanto la resistencia *pull-down* como la conexión a tierra se incluyen en la PCB. Sin embargo, los micro-interruptores y su conexión a  $V_{DD}$  se encuentran localizados en la estructura del brazo robótico.

El diagrama esquemático que implementa esta funcionalidad es el siguiente (imagen 6.70):

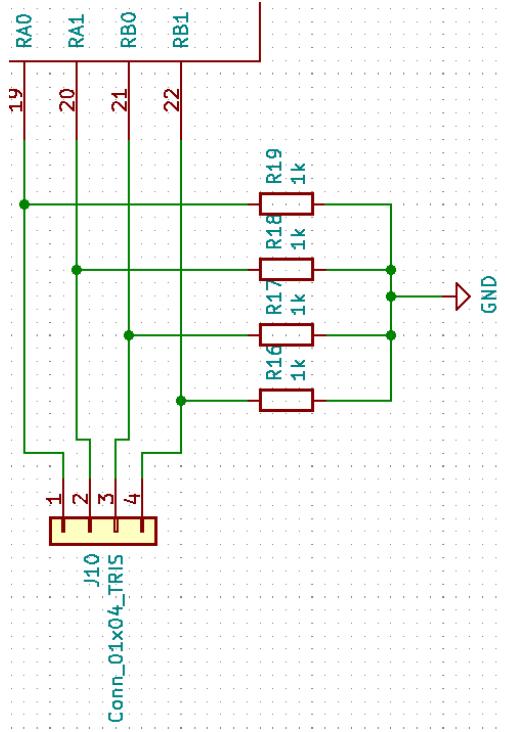


Figura 6.70: Diagrama esquemático del puerto TRIS.

- Puerto PWM, para el control de servomotores controlando así la posición angular de los mismos.

Los generadores de señal PWM de este microcontrolador poseen las siguientes características técnicas relevantes:

- El microcontrolador ofrece 6 generadores de señal PWM, cada uno de los cuales puede generar dos señales PWM.
- Cada uno de los generadores posee un registro de 16 bits para la selección de la duración del ciclo de trabajo.

El esquema mostrado por el fabricante para los generadores PWM es el siguiente (ver imagen 6.71):

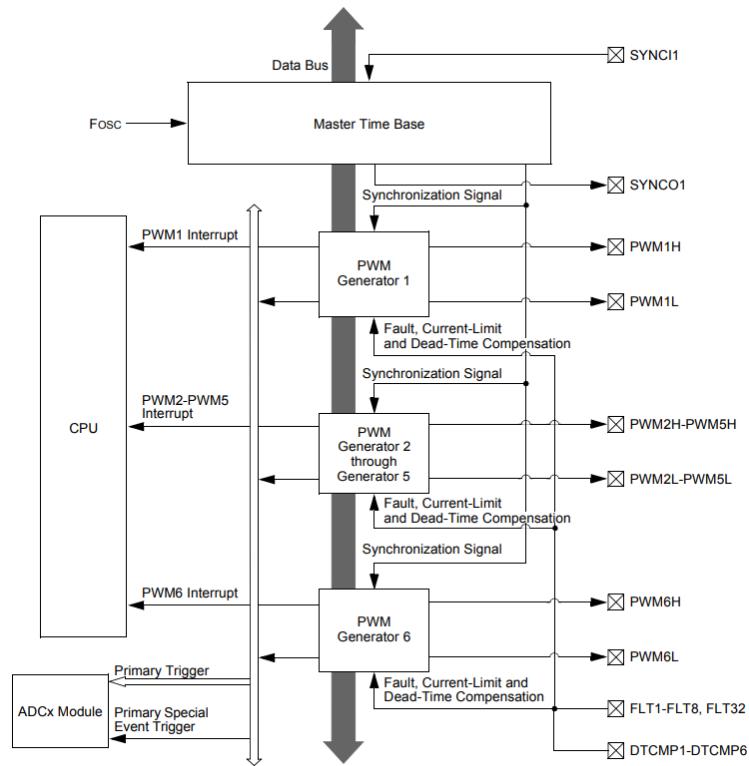


Figura 6.71: Esquema del generador PWM [38].

Mediante la información obtenida del *pinout* del microcontrolador, se tiene que los generadores de PWM 1, 4, 2 y 3 tienen asignados los pines 15, 13, 11 y 9, respectivamente.

El conexionado final del puerto PWM en el diagrama esquemático es el siguiente (imagen 6.72):

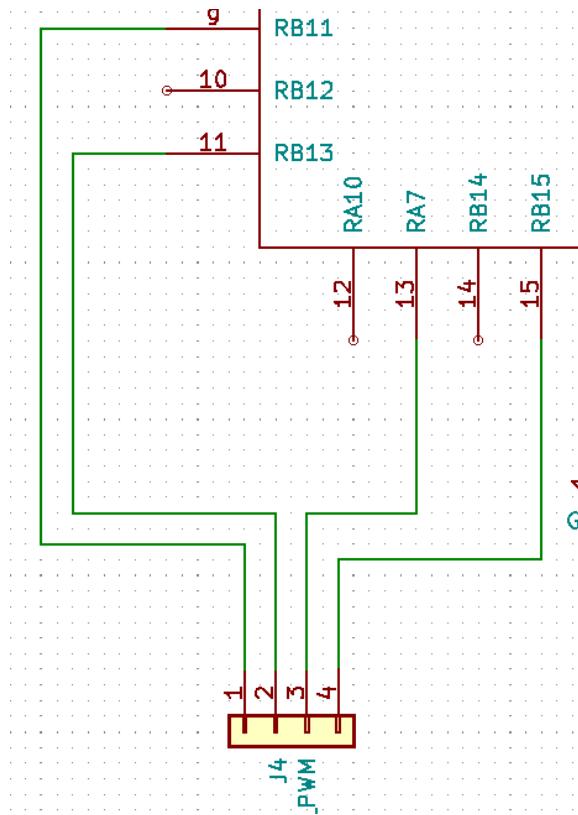


Figura 6.72: Diagrama esquemático del puerto PWM.

- Puertos UART, donde se establece un canal de comunicación *hardware* asíncrono en el cual existen diversas configuraciones en cuanto a formato de transmisión de bits y velocidades de comunicación. Suele ser un método de comunicación muy usado en microcontroladores y dispositivos *hardware* en general. Cada UART utiliza un puerto con tres conexiones: emisor ( $T_X$ ), receptor ( $R_X$ ) y tierra ( $GND$ ).

El esquema simplificado de este periférico en el *datasheet* es el siguiente (imagen 6.73):

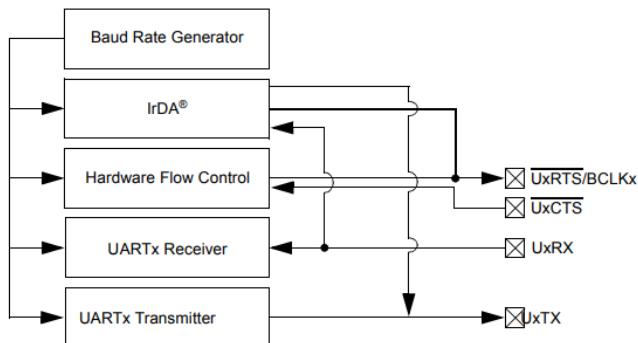


Figura 6.73: Esquema del periférico UART [38].

Se ha tomado la decisión de incluir dos puertos UART independientes en la PCB que se ha desarrollado, con el objetivo de dedicar uno de los canales a envío y recepción de instrucciones, mientras que el otro se usa para realizar labores de depuración y pruebas.

El conexionado de los puertos UART se realiza mediante pines reconfigurables del microcontrolador, en este caso se han utilizado los pines 2 y 3 para el primer canal, además de los pines 3 y 4 para el segundo canal. El diagrama esquemático final es el siguiente (imagen 6.74):

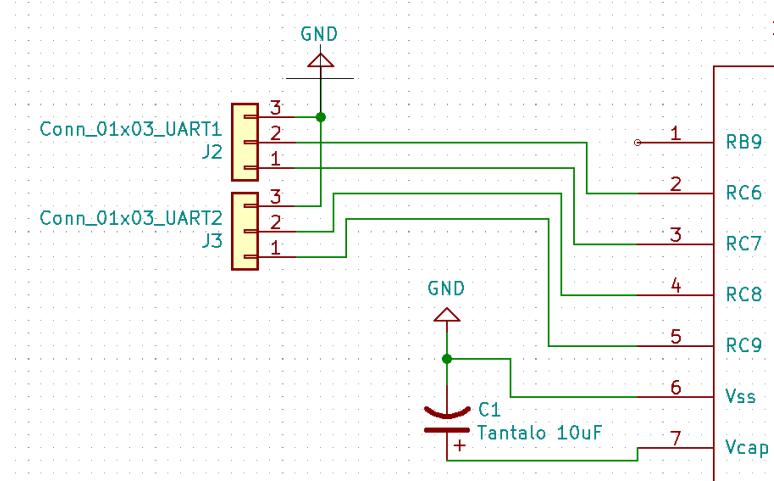


Figura 6.74: Diagrama esquemático de los puertos UART.

- LEDs de estado que muestran el estado del brazo robótico y demás aspectos del sistema. Su conexionado es realizado utilizando los pinos reconfigurables 41, 42 y 43, los cuales pueden ser usados para habilitar una salida digital. Se evalúa un nivel alto para encender el LED mientras que un nivel bajo para apagarlo.

A continuación se muestra el diagrama esquemático del circuito (imagen 6.75):

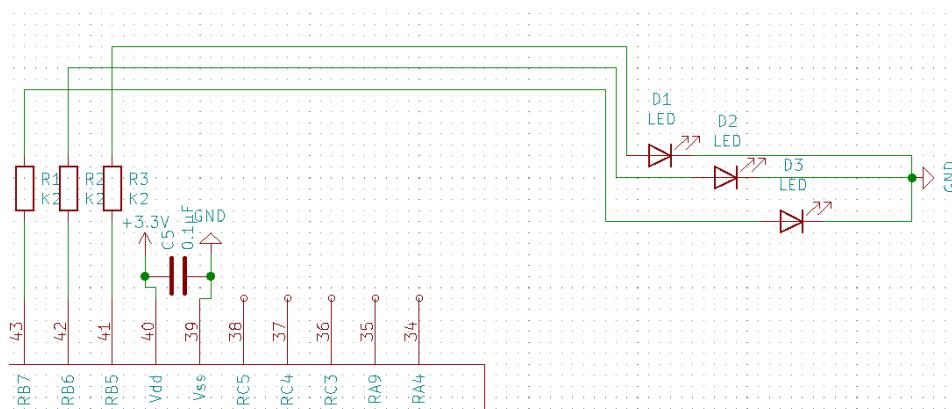


Figura 6.75: Diagrama esquemático de los LEDs.

Teniendo en cuenta que la corriente máxima suministrada por el microcontrolador es de  $18mA$  para salida digital y el que voltaje de funcionamiento es de  $3,3V$ , el pin suministraría como mucho una potencia de  $0,0594W$ . Se ha decidido que una potencia adecuada a suministrar sería un  $80\%$  de la máxima, es decir  $0,0475W$ . Para cumplir esta restricción, se ha calculado el valor ideal de la resistencia del esquema anterior y su valor recomendado es de entre  $180\Omega$  y  $200\Omega$ .

En conclusión, una vista completa sobre el diagrama esquemático del proyecto es la siguiente (ver imagen 6.76):

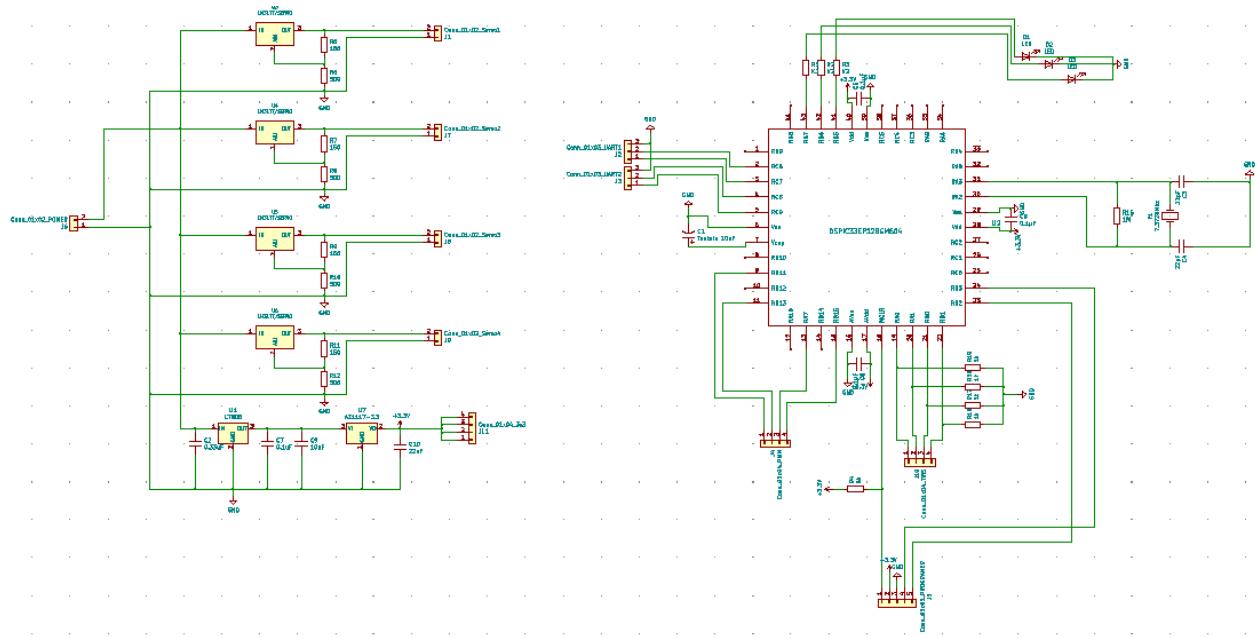


Figura 6.76: Diagrama esquemático completo.

#### 6.5.4. Conversión del diagrama esquemático a diagrama físico

Tal y como se ha descrito en el apartado anterior, el diseño lógico de la PCB se implementa mediante el diagrama esquemático, y su objetivo es el de describir las huellas y conexiones lógicas de los componentes; sin embargo, este diseño es de alto nivel y no es implementable directamente en términos físicos.

El siguiente paso tras completar el diagrama esquemático es transformar este diseño lógico en un diseño físico más cercano a la implementación real.

El diseño físico de una PCB debe ser obtenido directamente de la información establecida en el diseño lógico y, por lo tanto, se tiene que transformar el diagrama esquemático en un diagrama físico, en el cual se deben contemplar los aspectos físicos de los componentes y sus conexiones, además de sus aspectos lógicos.

El objetivo principal del diseño y diagrama físico es el de plasmar la realidad física de los componentes y sus conexiones a partir de un diagrama esquemático, en el cual no se contemplan los aspectos físicos para simplificar el diseño inicial. En general, el diseño y diagrama físico es más complejo y difícil de comprender. Por ello, normalmente la primera etapa del diseño comienza con el diseño lógico y diagrama esquemático.

En general, el proceso que se debe llevar a cabo para obtener el diagrama físico a partir de un diagrama esquemático consta de varios pasos:

- Asignación de huellas físicas a cada uno de los componentes lógicos.

- Generar un listado de redes en el cual se especifiquen las conexiones que existen entre todos los componentes.
- Importar ambos elementos anteriores a la herramienta de creación del diagrama físico y comenzar el diseño.

Tal y como se ha mencionado anteriormente, en primer lugar se debe asignar una huella física a cada uno de los componentes lógicos del diagrama esquemático. Este proceso se realiza en la herramienta “*Schematic Layout Editor*” incluida en KiCad, utilizando la opción de “asignar huellas a símbolos del sistema” disponible en la barra de herramientas situada en la parte superior de la ventana:

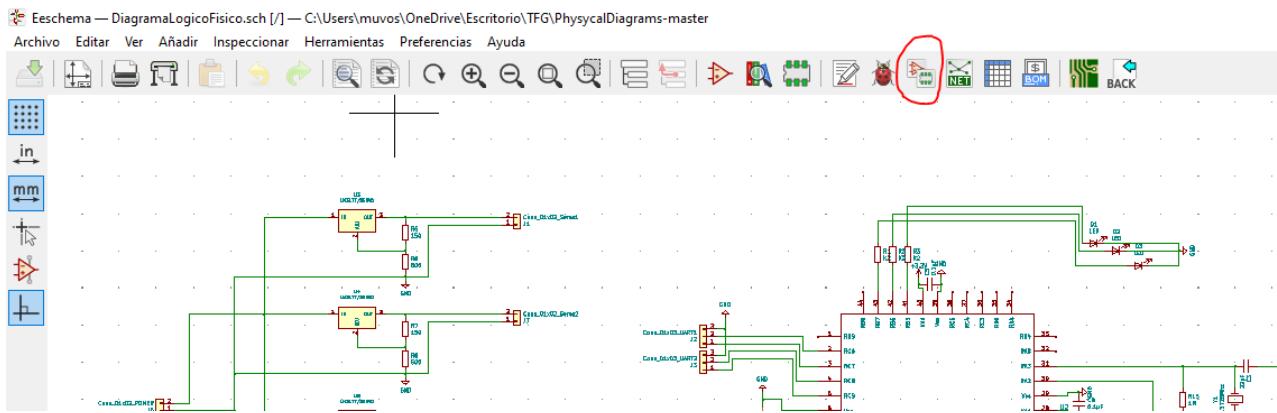


Figura 6.77: Herramienta de asignación de huellas.

Accediendo al menú de dicha herramienta (ver imagen 6.77), se encuentra una lista de los componentes del diagrama esquemático a los cuales se les debe asignar una huella física. Las huellas físicas que se deben asignar a cada componente lógico pueden ser seleccionadas de las extensa librerías que ofrece KiCad, o bien, ser diseñada y personalizada por el usuario.

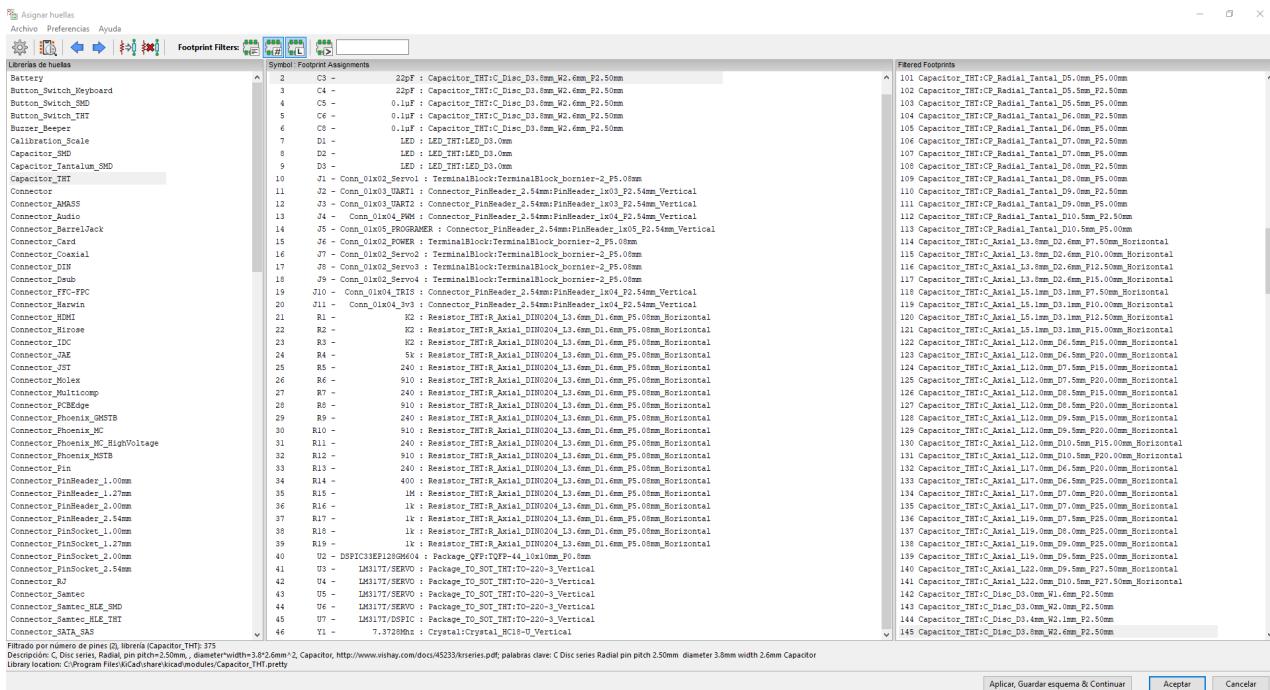


Figura 6.78: Ventana de asignación de huellas físicas.

En la imagen anterior (imagen 6.78) se muestra la ventana de asignación de huellas físicas, la cual está dividida en tres secciones:

- La sección izquierda muestra las librerías de componentes de KiCad.
- La sección central muestra los componentes lógicos del diagrama esquemático, seguidos de la huella física que tienen asignados.
- La sección derecha muestra las huellas físicas que cumplen los filtros establecidos dependiendo del componente lógico. Estos filtros suelen ser: nombre, número de pines y librería.

Como ejemplo, en la imagen anterior (imagen 6.78) se ha realizado una búsqueda dentro de la librería “capacitor THT”, ya que se quieren utilizar condensadores de agujero pasante en el diseño físico y, por lo tanto, en la sección derecha de la ventana se muestran las huellas susceptibles de ser usadas, filtradas por número de pines y librería.

Una vez se ha elegido la huella que se quiere utilizar en el diseño físico, esta se asigna al componente esquemático y puede ser visualizada (imagen 6.79):



Figura 6.79: Huella física de un condensador usado en la PCB.

Existen numerosos aspectos que afectan a la decisión de qué huella física asignarle a cada componente lógico y principalmente depende del tipo de implementación que se vaya a realizar en la PCB. Normalmente, estas decisiones se deben tomar a través de la información técnica suministrada por el fabricante en los diversos *datasheets*.

Un ejemplo a destacar de lo recién mencionado es la huella que se ha asignado al microcontrolador dsPIC utilizado, el cual dispone de diversos encapsulados. Dichos encapsulados se muestran de forma detallada en el *datasheet*.

En este proyecto, se ha decidido utilizar el encapsulado de 44 pines de soldadura superficial y de tipo “*Thin Quad Flat Package*” (TQFP), cuya descripción en el *datasheet* es la siguiente (ver imagen 6.80):

### Pin Diagrams

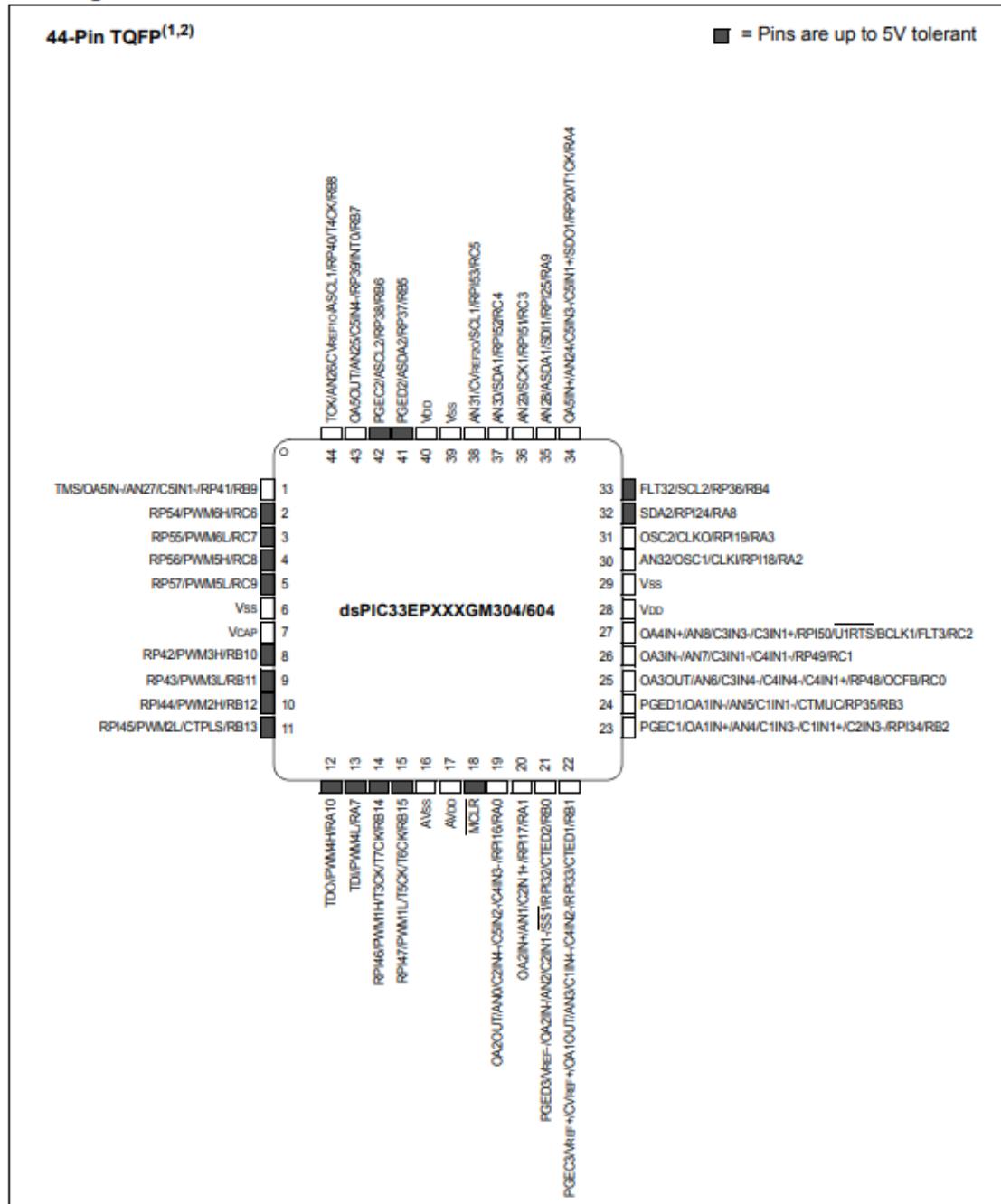


Figura 6.80: Encapsulado elegido para el microcontrolador [38].

La huella asignada al componente lógico es la siguiente (ver imagen 6.81) y se encuentra en la librería QFP incluida por defecto en KiCad:

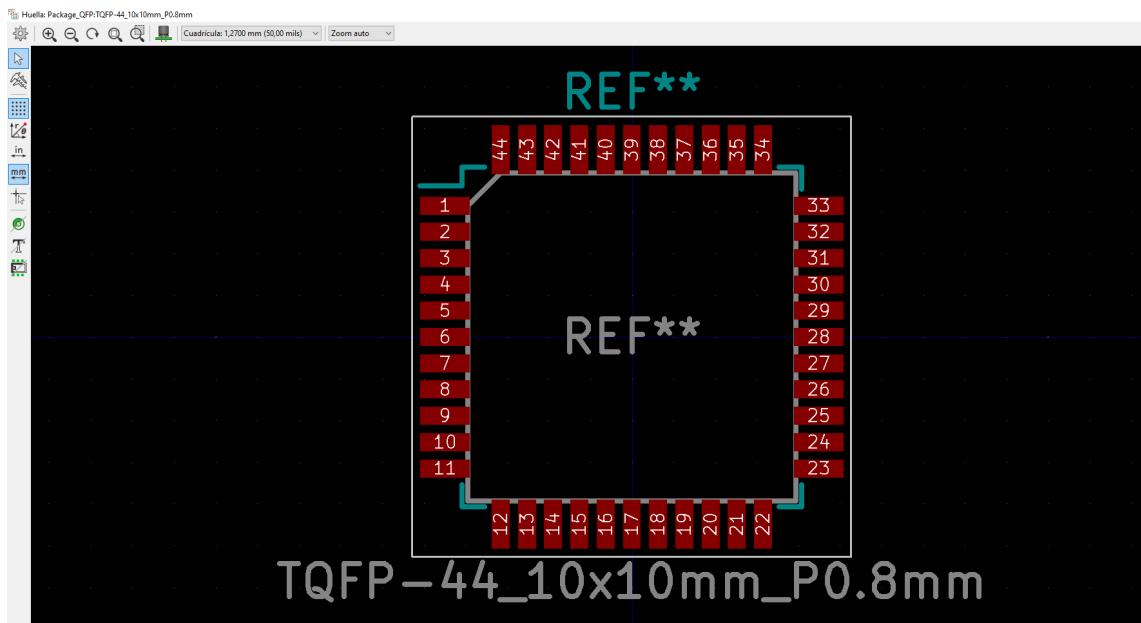


Figura 6.81: Huella física asignada al microcontrolador.

Cabe destacar que muchas de las huellas pueden ser usadas para distintos componentes de distintos fabricantes, ya que los encapsulados están estandarizados. Sin embargo, para evitar errores, siempre se deben realizar comprobaciones con respecto a las dimensiones, número de pines, etc.

Una vez se ha realizado el primer paso, se debe generar un listado de redes de los componentes lógicos usados, sus huellas físicas asignadas y las conexiones existentes entre todos ellos. Este listado de redes se genera usando la herramienta “Generar listado de redes” disponible en la barra de herramientas de la parte superior de la ventana:

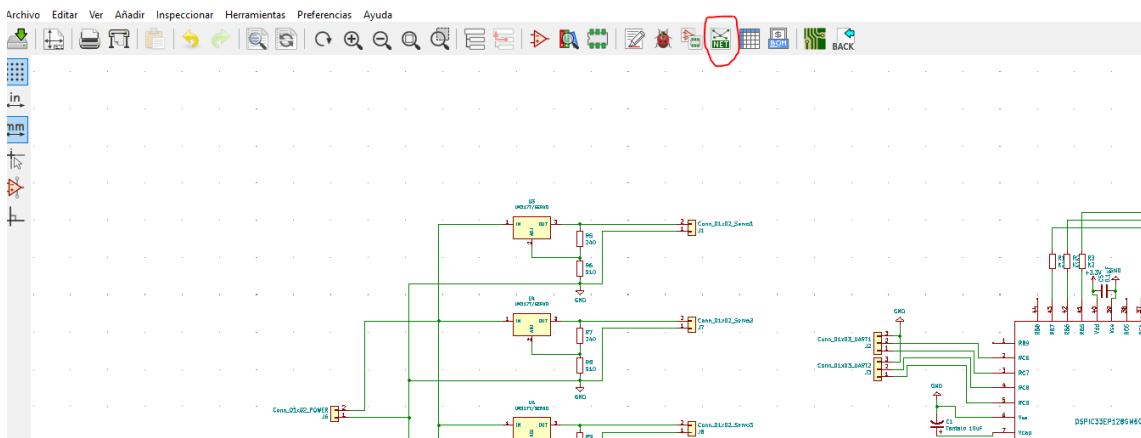


Figura 6.82: Herramienta de generado de listado de redes.

Utilizando la herramienta señalizada anteriormente (ver imagen 6.82) se puede generar un archivo con extensión “.net” que almacena el listado de componentes y conexiones del diagrama esquemático. Su contenido es de la siguiente forma (ver imagen 6.83):

```
(components
  (comp (ref R15)
    (value 1M)
    (footprint Resistor_THT:R_Axial_DIN0204_L3.6mm_D1.6mm_P5.08mm_Horizontal)
    (datasheet ~)
    (libsource (lib Device) (part R) (description Resistor))
    (sheetpath (names /) (tstamps /))
    (tstamp 5EA0CFA9))
  (comp (ref R1)
    (value K2)
    (footprint Resistor_THT:R_Axial_DIN0204_L3.6mm_D1.6mm_P5.08mm_Horizontal)
    (datasheet ~)
    (libsource (lib Device) (part R) (description Resistor))
    (sheetpath (names /) (tstamps /))
    (tstamp 5E722A02))
  (comp (ref C1)
    (value "Tantalum 10uF")
    (footprint Capacitor_THT:C_Disc_D3.8mm_W2.6mm_P2.50mm)
    (datasheet ~)
    (libsource (lib Device) (part CP1) (description "Polarized capacitor, US symbol"))
    (sheetpath (names /) (tstamps /))
    (tstamp 5E88CB39)))

```

Figura 6.83: Archivo de listado de redes.

Como último paso necesario para poder transformar el diagrama esquemático a diagrama físico se debe importar el listado de redes generado en el paso anterior a la herramienta de diseño físico. En este caso, la herramienta elegida ha sido “PCBnew” y se encuentra incluida dentro de KiCad. Esta herramienta se puede ejecutar usando la barra de herramientas de la parte superior (ver imagen 6.84):

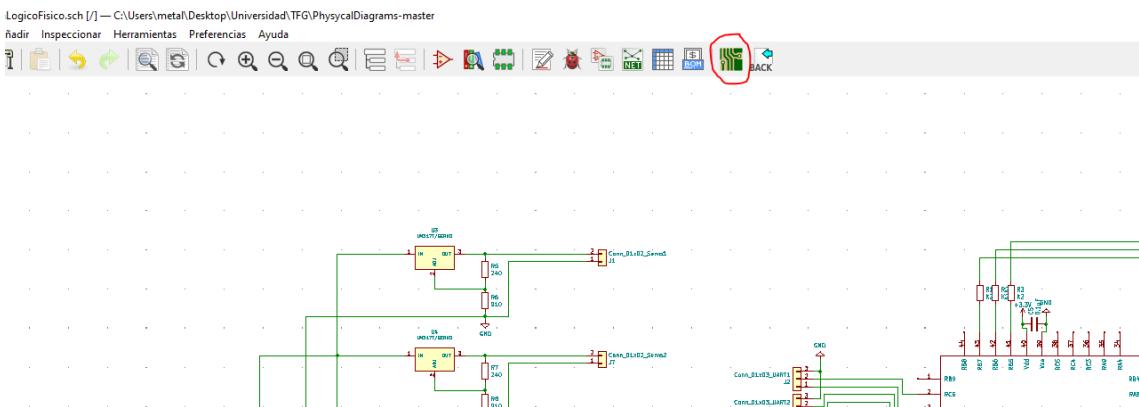


Figura 6.84: Acceso directo a la herramienta “PCBnew”.

Una vez se ha accedido a “PCBnew”, se debe importar el listado de redes generado anteriormente, usando el ícono designado para ello en la barra de herramientas superior (ver imagen 6.85):

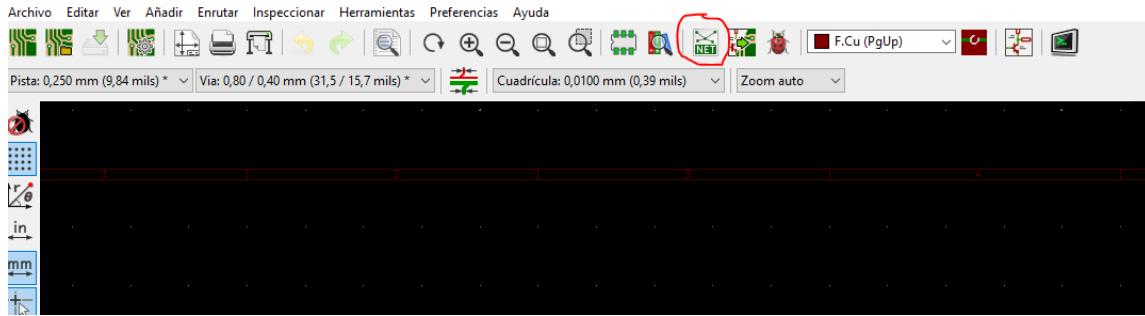


Figura 6.85: Herramienta de importado de listado de redes.

Para importar el listado de redes generado anteriormente, basta con buscar la ubicación del archivo, seleccionarlo y hacer clic en “actualizar PCB”. Al hacer esto, todos los componentes del diagrama esquemático son importados a “PCBnew”, y su apariencia es la huella física asignada anteriormente:

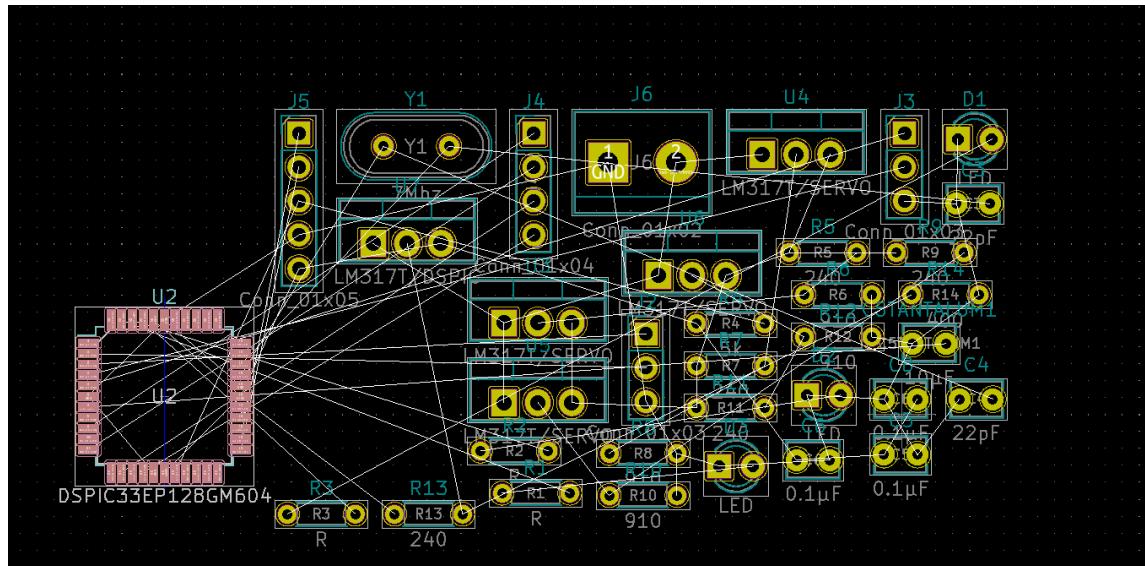


Figura 6.86: Situación inicial del diseño nada mas importar los componentes físicos.

Inicialmente, se muestra la huella física de los componentes y sus conexiones lógica pero se encuentran desordenados. Es recomendable reorganizarlos para verificar si todos ellos han sido importados correctamente.

El primer paso para comenzar el diseño físico de la PCB es distribuir los componentes por el plano, tratando de visualizar cuál va a ser la ubicación futura de los componentes en la placa de circuito impreso y cuál van a ser las dimensiones de la misma.

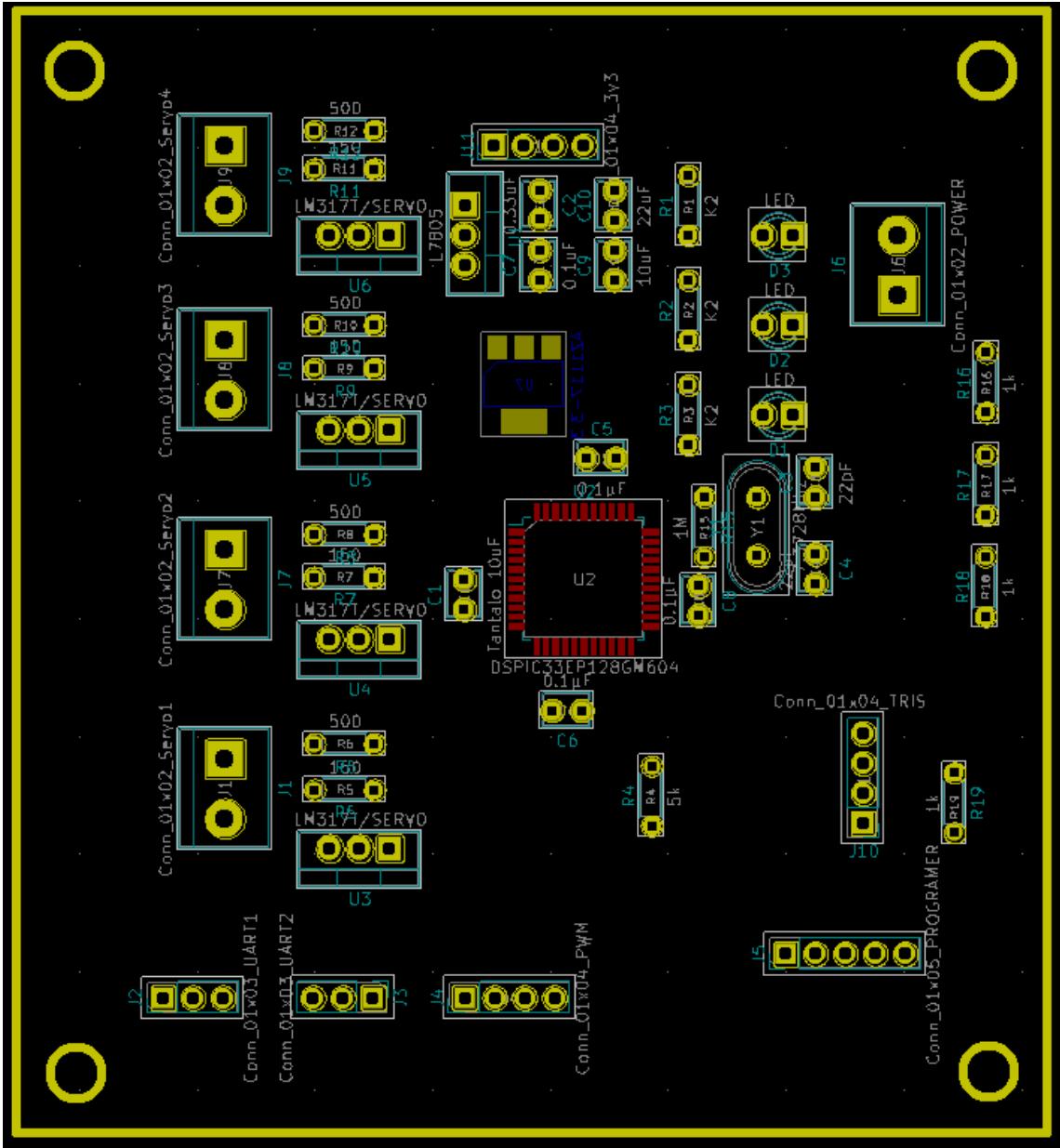


Figura 6.87: Distribución inicial de los componentes.

Es conveniente definir un contorno a la placa, el cual puede ser incluido en el diagrama usando la herramienta de dibujado de líneas y la herramienta de medición de distancias.

Por último, es importante remarcar que la distribución de los componentes queda a elección del diseñador de la PCB. Sin embargo, se debe de tratar de tener en cuenta factores como el tamaño deseado para la PCB, la localización de los componentes con respecto a sus conexiones cercanas, el proceso de fabricación a usar, etc.

### 6.5.5. Conexionado de los componentes mediante pistas

Una vez se ha creado el contorno de la PCB y se han distribuido los componentes de la forma deseada, se deben realizar las conexiones físicas entre los componentes.

Dado que se trata de una placa de circuito impreso, las conexiones lógicas entre los componentes se corresponden con pistas de cobre en el diagrama físico.

El proceso de conexionado mediante pistas se denomina “enrutado” y puede ser realizado de manera automática o manual. La complejidad del proceso de enrutado puede ser más o menos elevada en función del numero de componentes, capas que se utilicen para pistas, ubicación de los componentes, dimensiones de la PCB, etc. Se considera que el proceso de enrutado ha sido completado con éxito cuando todas las conexiones lógicas han sido realizadas y no existen conflictos o choques entre las pistas, así como soldaduras no realizablemente.

Durante el proceso de enrutado de las pistas de una PCB es habitual combinar herramientas de enrutado automático con enrutado manual, dado que, normalmente, las herramientas de enrutado automático suelen encontrar soluciones exitosas al proceso de enrutado, sin embargo no suelen ser óptimas y pueden requerir alguna modificación manual por parte del diseñador.

Para este proyecto se ha decidido realizar un proceso de enrutado íntegramente manual, debido a que, a pesar de haber intentado utilizar la herramienta “FreeRouting” de enrutado automático, no se ha obtenido un resultado apropiado y era bastante complejo.

El proceso de enrutado se ha realizado utilizando ambas capas de la PCB, esto quiere decir que se han trazado pistas en la capa de soldadura y en la capa de componentes.

En relación con lo anterior, las dos capas mencionadas anteriormente cumplen una función específica:

- La capa superior o de componentes contiene mayoritariamente las pistas de comunicación y alimentación del microcontrolador, ya que este componente es de tipo “SMD”.
- La capa inferior o de soldadura contiene mayoritariamente el resto de pistas de alimentación de la PCB y las soldaduras de la mayoría de componentes.
- Para comunicar las pistas de ambas capas se han realizado vías de conexión en los casos necesarios. Un ejemplo de su uso está en el conexionado de los pines del microcontrolador en la capa superior con las pistas de los conectores, los cuales se encuentran soldados en la capa inferior de soldadura.

Otro de los aspectos claves a la hora de enrutar una PCB es escoger un ancho de pista adecuado. Algunos de los factores que afectan a esta decisión son los siguientes:

- Intensidad de corriente que conducirá la pista. Distinción entre pistas de alimentación y de comunicación de señales digitales.
- Requerimientos de tamaño de la PCB, ya sea por número de pistas, espacio disponible, tamaño de los pines de conexión de componentes, etc.
- Limitaciones físicas y de precisión del proceso de fabricación de la PCB.

- Otros factores como la resistividad del material de la pista, el aumento de temperatura máximo tolerado por la misma o su longitud aproximada, son factores determinantes para el ancho de la pista.

KiCad incluye una herramienta denominada “PCB Calculator” la cual permite realizar cálculos sobre diversos aspectos relacionados con la PCB, entre ellos, el ancho de pista. Esta herramienta realiza el cálculo del ancho de pistas en función de los factores mencionados anteriormente y su interfaz es la siguiente (imagen 6.88):

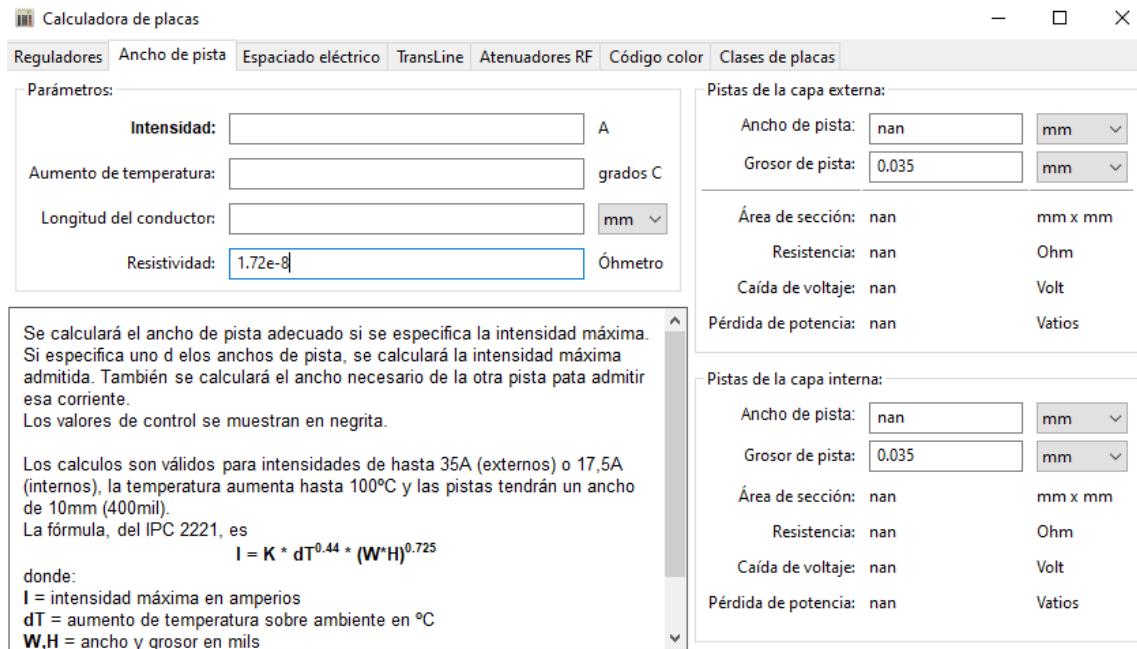


Figura 6.88: Ventana principal de “PCB Calculator”.

Mediante la herramienta anterior (imagen 6.88) se puede realizar el cálculo para los dos tipos de pistas usadas en esta PCB: pistas de alimentación y pistas de comunicación. Para el cálculo de ambos tipos, se asume un aumento de temperatura máximo de 10 °C, una longitud del conductor de 20cm y un valor de resistividad de  $1,72 \cdot 10^{-8} \Omega/\text{metro}$ .

En primer lugar, se considera que las pistas de alimentación de la PCB conducen 2A de intensidad y un voltaje de 9V máximo. Teniendo en cuenta dichos datos, el ancho de pista obtenido es el siguiente (imagen 6.89):

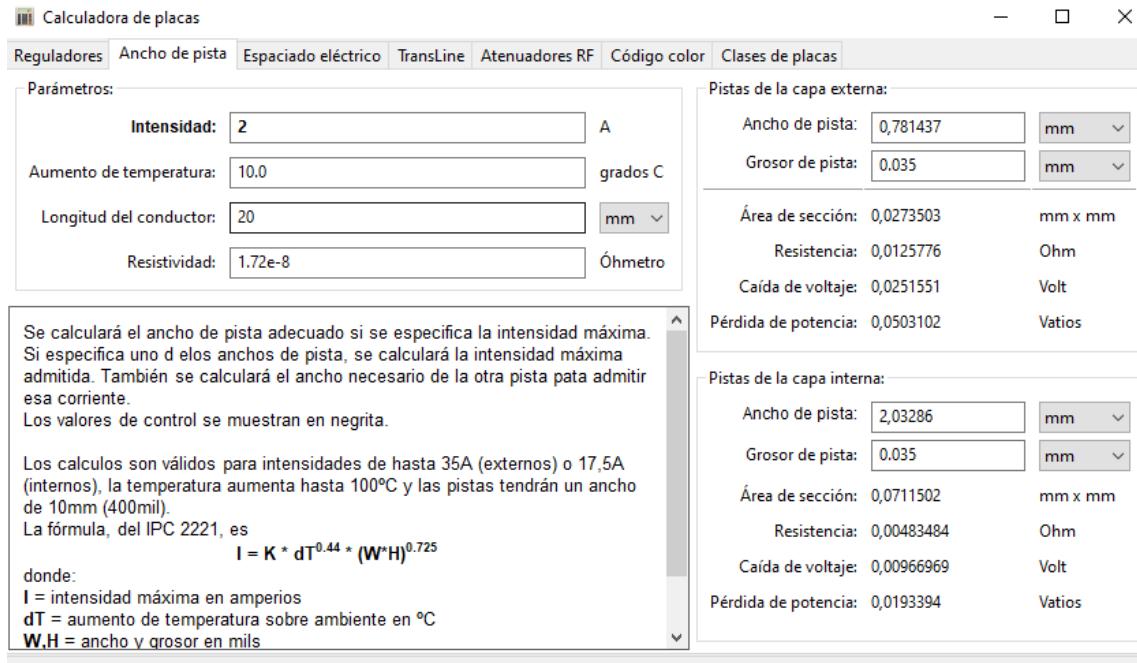


Figura 6.89: Cálculo del ancho de pistas de alimentación.

Se obtiene una ancho de pista de 0,78mm para las pistas de alimentación, por comodidad de approxima este valor de ancho a 0,8mm.

En segundo lugar, se considera que las pistas de comunicación del microcontrolador, conducen 0,25A y 3,3V máximo. Teniendo en cuenta dichos datos, el ancho de pista obtenido es el siguiente (imagen 6.90):

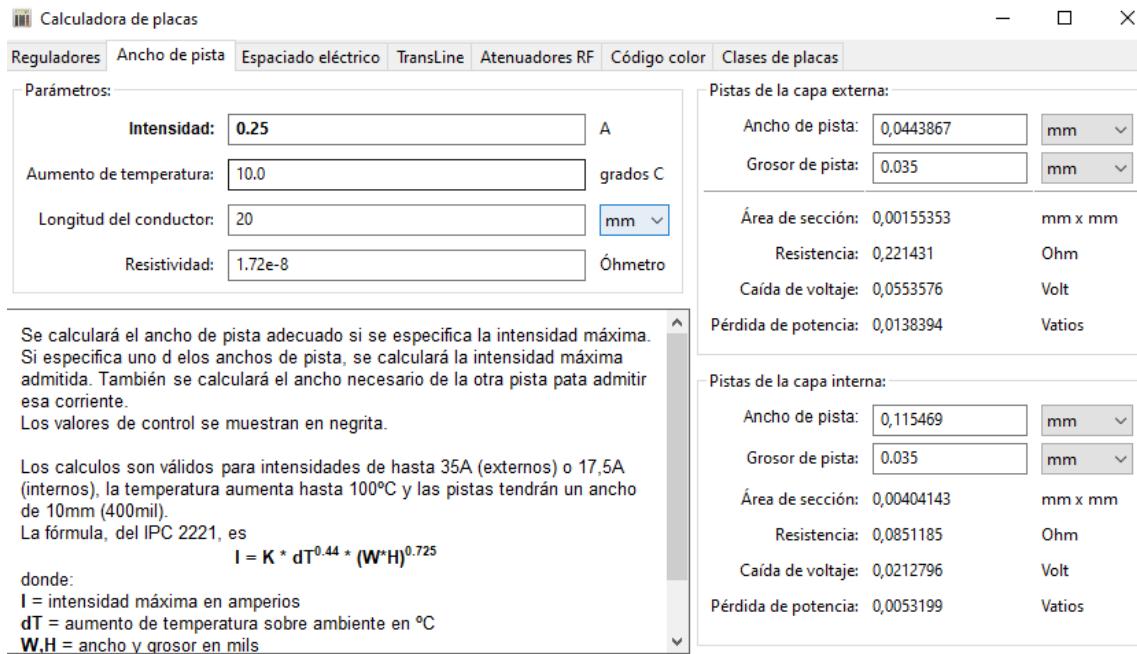


Figura 6.90: Cálculo del ancho de pistas de comunicación.

Se obtiene un ancho de pista de  $0,044\text{mm}$  para las pistas de comunicación, sin embargo, se ha decidido no trazar pistas con un ancho menor a  $0,4\text{mm}$ , debido principalmente a que se pueden producir errores en el proceso de fabricación.

En este momento, cabe destacar que el proceso de fabricación llevado a cabo para construir la placa, es de carácter artesanal, no industrial.

Asumiendo un ancho mínimo de pista de  $0,4\text{mm}$ , las pistas de comunicación están sobredimensionadas por motivos justificados y por lo tanto se obtiene el siguiente cálculo (imagen 6.91) :

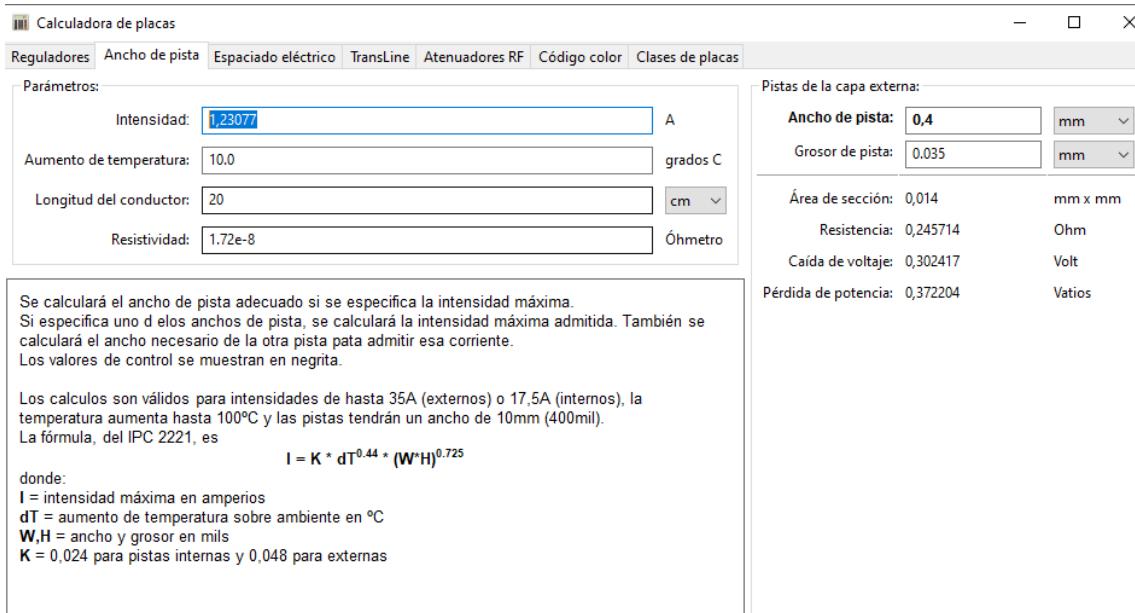


Figura 6.91: Cálculo inverso del ancho de pistas de comunicación.

Las pistas de comunicación tienen finalmente un ancho de  $0,4\text{mm}$  y debido a su sobredimensionado, soportan una corriente de  $1,23\text{A}$ , la cual se sitúa muy por encima de la corriente que circulará por las mismas ( $0,25\text{A}$ ).

A continuación se muestra la distribución final de los componentes físicos dentro del contorno de la PCB, aún sin haber trazado las pistas de conexión:

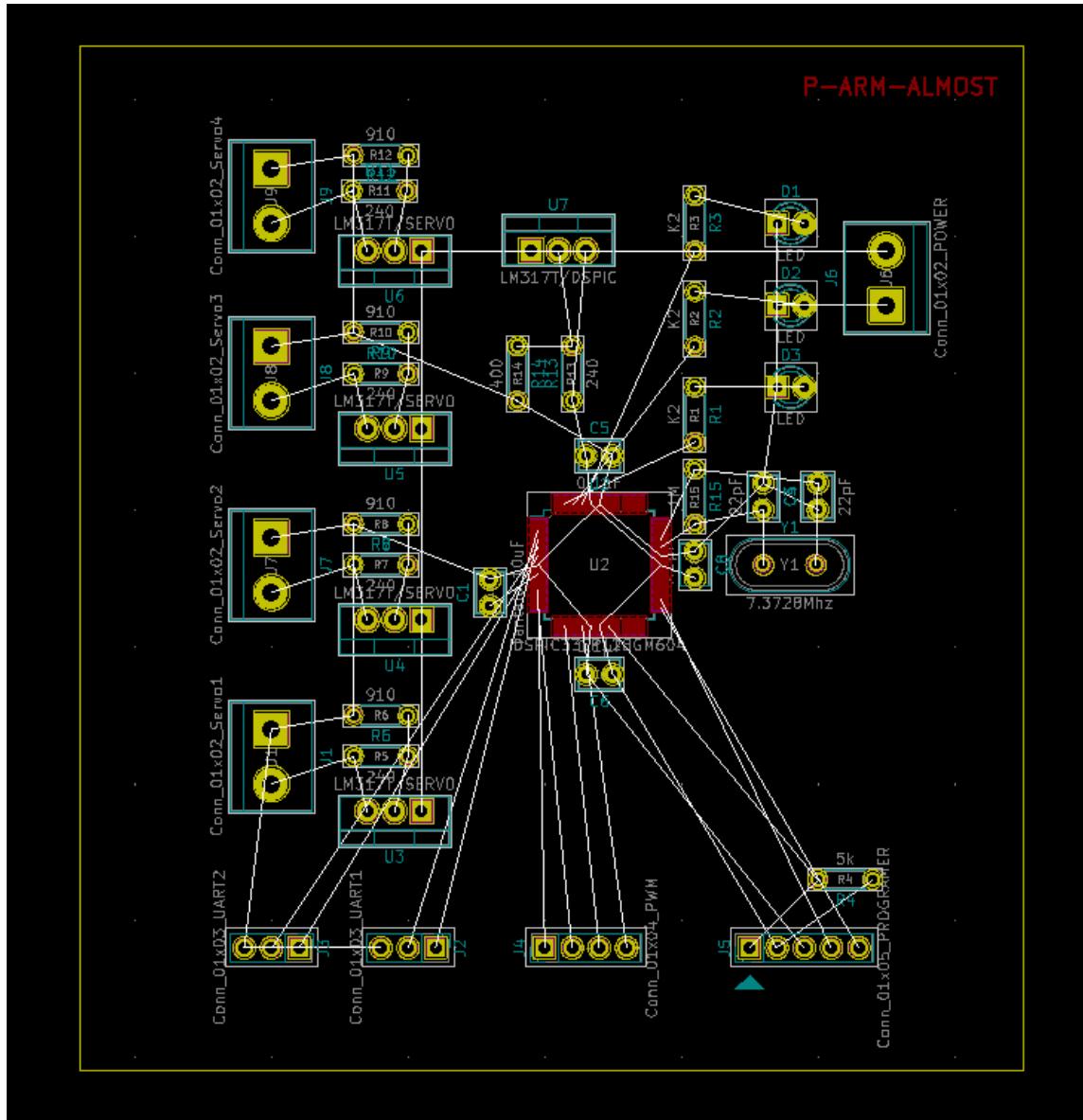


Figura 6.92: Distribución final de los componentes físicos.

Tal y como puede verse en la imagen anterior (imagen 6.92), las líneas blancas representan las conexiones físicas entre los componentes y por lo tanto, deben ser sustituidas por pistas de cobre. En este diagrama se han generado conexiones inexistentes en el diagrama esquemático, ya que se contemplan conexiones físicas que a nivel lógico no son necesarias.

Tras realizar el proceso de enrutado en ambas caras, el diagrama físico final obtenido es el siguiente (ver imagen 6.93):

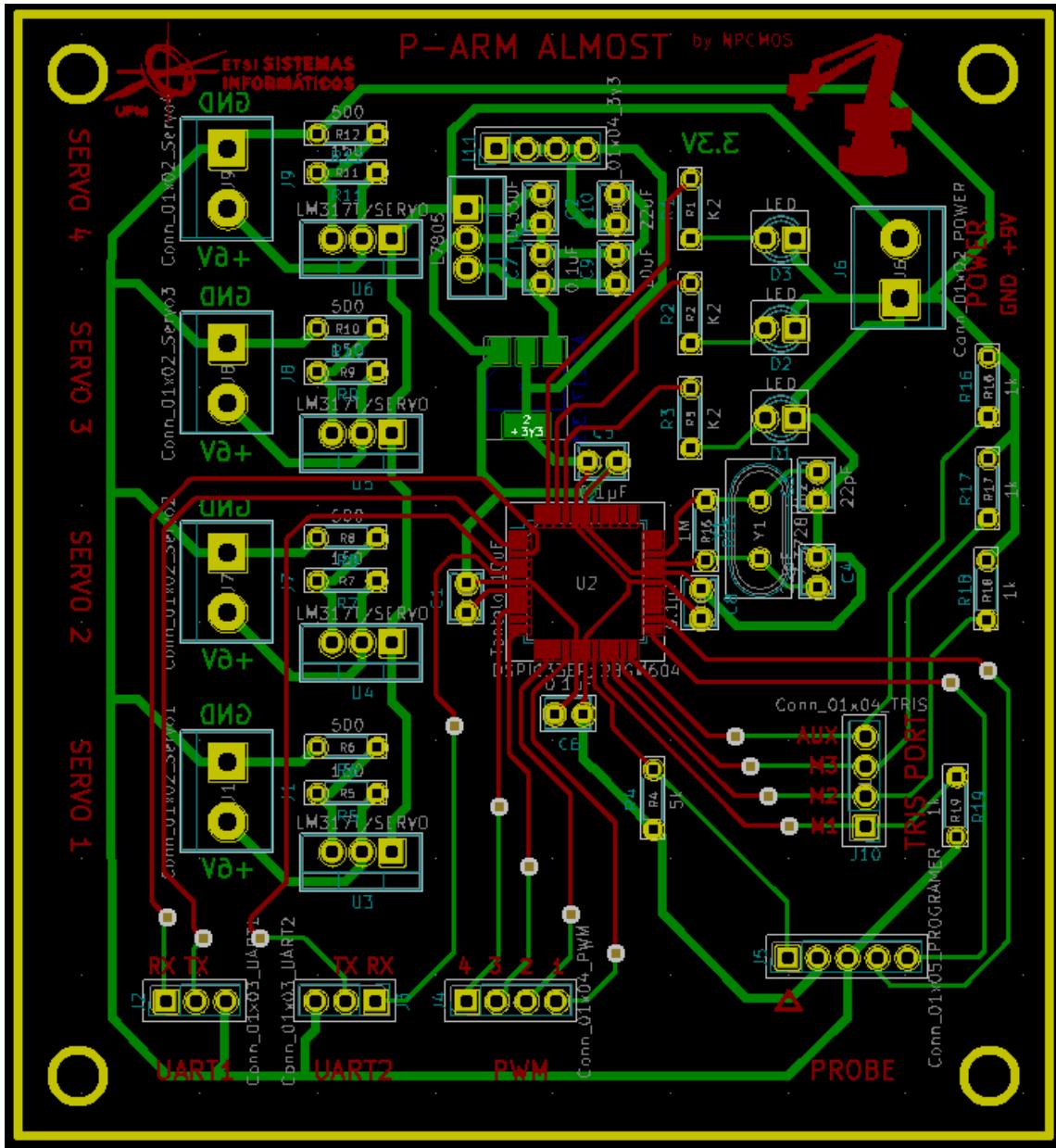


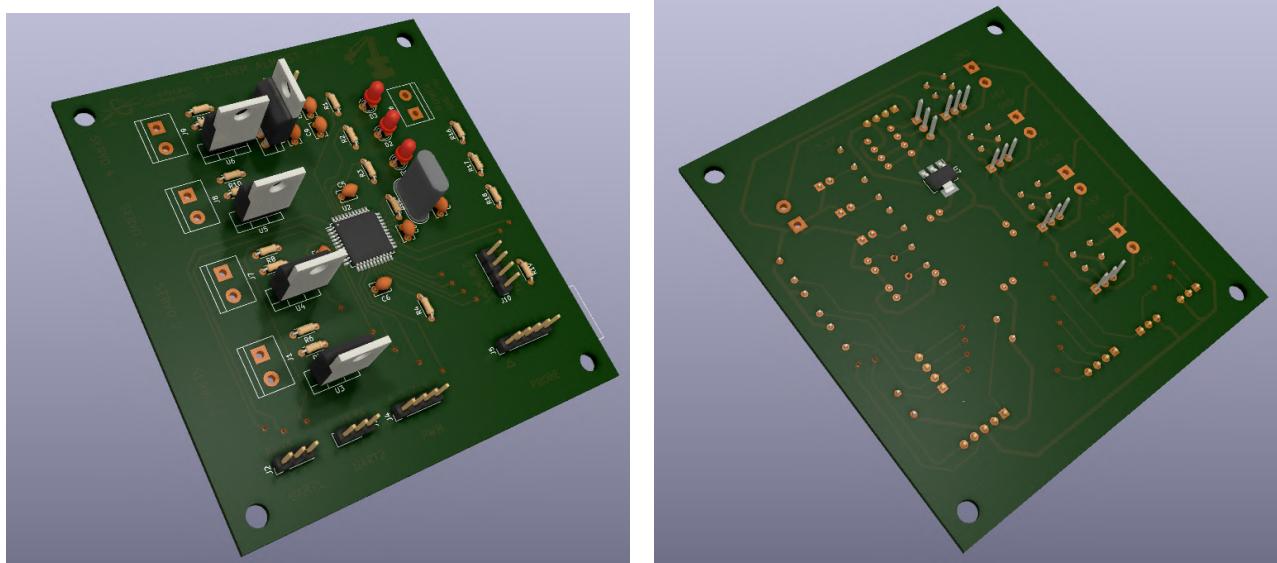
Figura 6.93: Diagrama físico final.

Cabe destacar varios aspectos:

- Las pistas de color rojo se corresponden con la cara frontal o de componentes.
- Las pistas de color verde se corresponden con la cara trasera o de soldadura.
- Se han incluido marcas de serigrafiado adecuadas para identificar correctamente la PCB y su interfaz.
- Se han incluido orificios de mecanizado para la futura sujeción de la PCB.
- En la parte superior izquierda y derecha de la capa frontal se han añadido los logos de la ETSISI y el *pArm*.

- En la parte central de la capa frontal se ha incluido el nombre de la placa (P-ARM ALMOST) y el nombre del grupo de ingenieros (NPCMOS).

Utilizando el visualizador 3D de KiCad se puede obtener un representación cercana a la realidad de como será la PCB al fabricarse (ver imagen 6.94) :



(a) Capa frontal

(b) Capa trasera

Figura 6.94: Representación 3D del diseño físico.

### 6.5.6. Verificaciones realizadas al diseño lógico y físico

Dado que el proceso de diseño de la PCB es uno de los elementos críticos dentro del proyecto, es necesario llevar a cabo una serie de verificaciones durante dicho proceso para minimizar el riesgo de fallos.

En primer lugar, se deben realizar las verificaciones del diseño lógico de la PCB, ya que es el primer diagrama que se realiza. Como aporta información de las conexiones lógicas entre los distintos componentes de la PCB, las verificaciones a realizar irán destinadas a comprobar la corrección de dichas conexiones y de los componentes empleados.

A continuación, se muestra una lista de las principales verificaciones realizadas en el diagrama lógico:

- Verificar si se han incluido en la PCB todos los componentes deseados.
- Verificar si se ha incluido el circuito de alimentación de la PCB, y por lo tanto, comprobar si todos los componentes están alimentados correctamente.
- Verificar si se ha incluido el conexionado mínimo recomendado por el fabricante para asegurar un correcto funcionamiento del microcontrolador y sus periféricos.

- Verificar si el conexionado de los dispositivos periféricos, puertos de conexión y demás componentes es correcto y, además, se ha realizado a los pines adecuados del microcontrolador.
- Verificar si se ha asignado una huella física correcta a cada uno de los componentes lógicos, la cual se utilizará posteriormente en el diagrama físico.

Tras realizar las revisiones anteriores se considera que el diagrama lógico está en un estado de madurez suficiente como para poder crear el diagrama físico a partir de él y, posteriormente, realizar también las revisiones del mismo.

Dichas verificaciones a realizar van destinadas a comprobar los aspectos físicos de los componentes, conexiones mediante pistas, requerimientos estructurales, dimensiones, etc., donde se comprueba:

- Verificar que todos los componentes del diagrama lógico aparecen en el diagrama físico al importar la lista de redes.
- Verificar que todas las conexiones lógicas entre componentes del diagrama lógico aparecen representadas en el diagrama físico.
- Verificar que todas las conexiones que aparecen en el diseño físico se corresponden con conexiones establecidas en el diagrama lógico.
- Verificar que todas las huellas físicas de los componentes lógicos son correctas y su distribución de pines es la deseada. Se debe contrastar esta información usando el *datasheet* de cada uno de los componentes.
- Verificar que todas las conexiones lógicas se han realizado, y por lo tanto, se corresponden con una conexión mediante pista en el diagrama físico.
- Verificar que todos los componentes están alimentados y que las pistas de alimentación tienen el tamaño adecuado.
- Verificar que todas las pistas de comunicación tienen el origen y destino adecuado, y que su ancho es el adecuado.
- Verificar que no existen pistas con un ancho menor de  $0,3mm$ , ya que el proceso de fabricación podría fallar por debajo de este tamaño.
- Verificar que la separación mínima entre pistas es como mínimo de  $0,3mm$  para pistas de alimentación y  $0,25mm$  para pistas de comunicación digital.
- Verificar que los componentes de soldadura superficial no tienen contactos bajo su superficie que toquen pistas no deseadas.
- Verificar que se han incluido marcas de serigrafía que permitan identificar a la PCB y su interfaz de forma clara.
- Verificar que se ha incluido el mecanizado de sujeción adecuado.

- Verificar que no existan pistas que contacten con partes metálicas del mecanizado de sujeción.
- Verificar que todas las soldaduras de los componentes SMD y THT sean realizables físicamente.
- Verificar que el conector de programación dispone de espacio suficiente para realizar la conexión de la sonda.
- Verificar que las vías y *pads* tienen un diámetro mínimo de 1mm con agujero de 0,5mm.

KiCad ofrece una herramienta llamada “Comprobar reglas de diseño” (ver imagen 6.95), la cual puede ser utilizada para facilitar el proceso de verificación del diseño físico. Utilizando esta herramienta se pueden verificar automáticamente factores como el ancho de pista mínimo permitido, separación mínima entre pistas, conexiones no realizadas, etc. A pesar de poder realizar estas verificaciones de forma automática, se han realizado todas las verificaciones de forma manual para también reducir el riesgo de fallos.

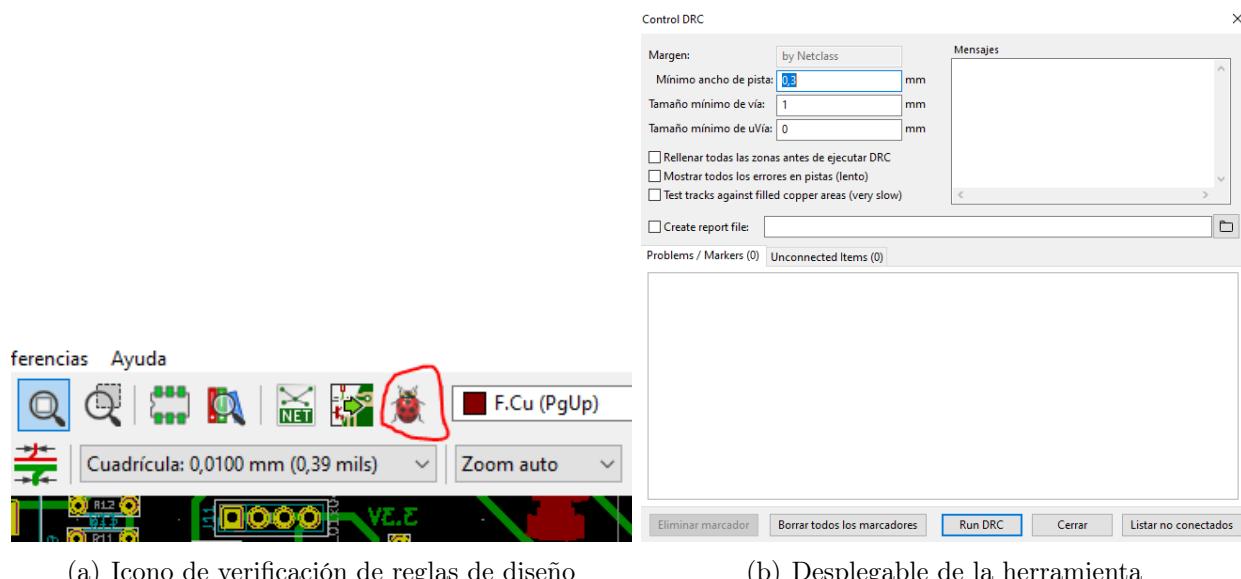


Figura 6.95: Herramienta de verificación de reglas de diseño.

Tras realizar todas las verificaciones anteriormente mencionadas en el diagrama físico, se han subsanado los errores encontrados previamente a realizar la fabricación de la PCB; se considera por lo tanto que el proceso de verificación del diseño ha sido exitoso.

### 6.5.7. Construcción

Una vez se ha finalizado el proceso de diseño de la PCB, se comienza el proceso de fabricación de la misma. Dicho proceso consta de diversas etapas, las cuales van desde la preparación de los materiales hasta la obtención del prototipo final. Todas estas etapas se detallan a continuación una por una.

En primer lugar, cabe destacar que el proceso de fabricación seleccionado para construir la PCB ha sido la fotolitografía. Dicho proceso consiste en transferir un patrón de un circuito desde una fotomáscara a una placa de prototipado positiva mediante una serie de procesos lumínicos y químicos. Posteriormente, una vez se tiene impreso el circuito en la placa de prototipado, se procede al taladrado de orificios y soldado de los componentes del circuito.

A continuación, se presentan los conceptos básicos empleados durante el proceso de fotolitografía y cuyo entendimiento es fundamental para comprender el proceso de fabricación:

- El proceso de fotolitografía parte necesariamente de una placa de prototipado de fibra de vidrio, la cual posee las siguientes capas de materiales:

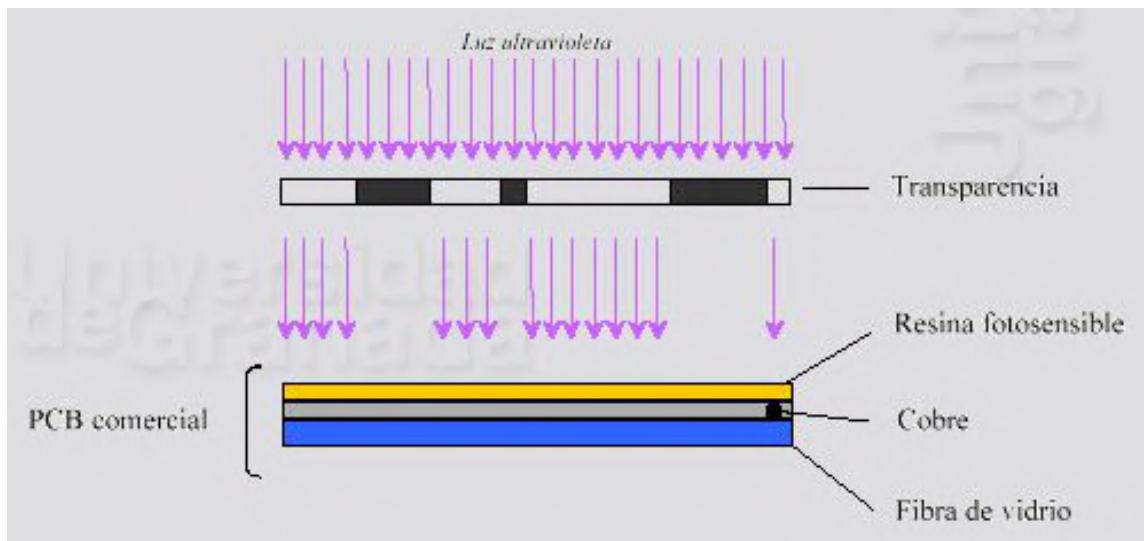


Figura 6.96: Estructura de la placa de prototipado [39].

Tal y como se puede ver en la imagen anterior (imagen 6.96), la placa de prototipado de fibra de vidrio posee tres capas: fibra de vidrio como material base encima de la cual hay una capa de cobre y, protegiendo la anterior, una capa de resina fotosensible a la luz ultravioleta.

El aspecto clave de esta estructura en capas recae en la capa de resina fotosensible, la cual tiene como objetivo capturar el patrón del circuito de la fotomáscara o transparencia. El funcionamiento de esta resina depende de si la placa de prototipado es positiva o negativa:

- En las placas de prototipado positivas, la resina fotosensible que es insolada con luz ultravioleta reaccionará correctamente con el revelador, y por lo tanto desaparecerá; mientras que la resina que no es insolada permanecerá tras el revelado.
- En las placas de prototipado negativas, la resina fotosensible que es insolada con luz ultravioleta se convierte en resistente al revelador y por tanto permanecerá tras el proceso de revelado; mientras que la resina que no es insolada con luz ultravioleta, reaccionará correctamente con el revelador, y por lo tanto desaparecerá.

En este proyecto se han utilizado placas de prototipado positivas de fibra de vidrio.

- Mediante el proceso de insolado con luz ultravioleta, la fotomáscara plasma el patrón del circuito a imprimir en la resina fotosensible:

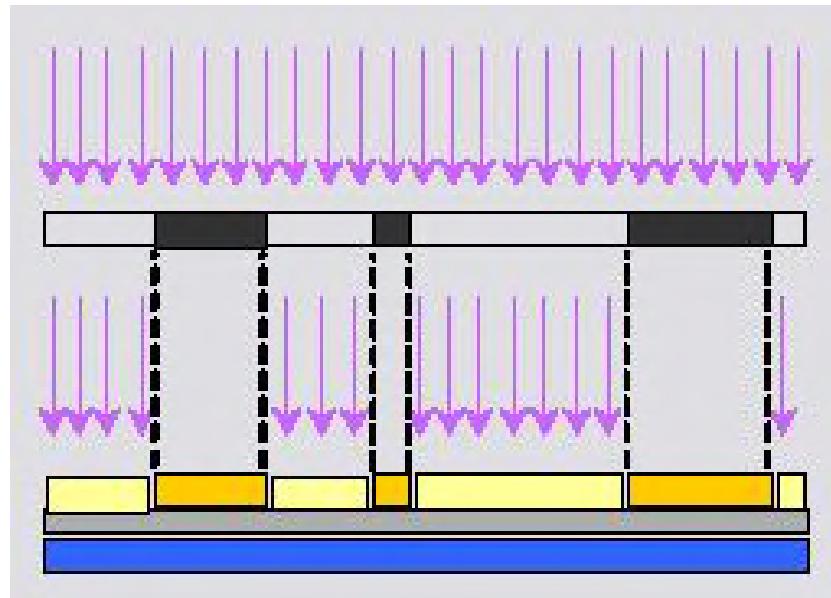


Figura 6.97: Tratado de las resinas mediante insolado [39].

Tal y como se puede ver en la imagen anterior (imagen 6.97), las superficies de la resina que han sido insoladas (amarillo claro), se convierten en reactivas al revelador, ya que en esa zona de la fotomáscara existe una transparencia. En las zonas en las cuales la transparencia es opaca e impide el paso de la luz ultravioleta la resina no se ve afectada y se mantiene no reactiva con el revelador.

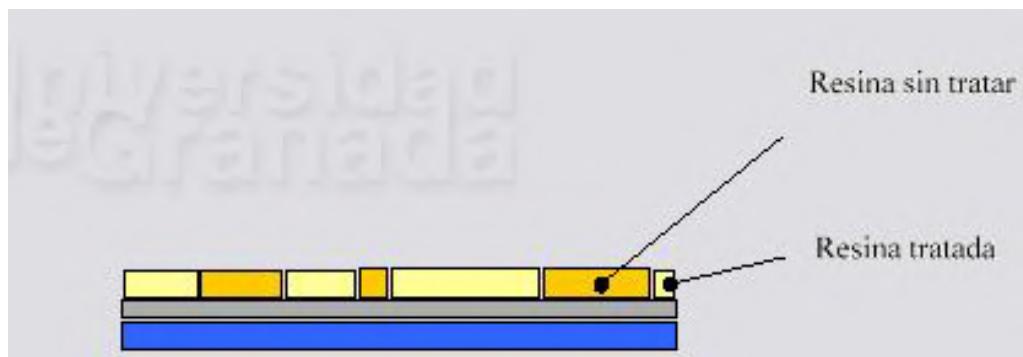


Figura 6.98: Resultado tras el insolado [39].

- Mediante el proceso de revelado, se elimina la resina que fue tratada en el proceso de insolación (ver imagen 6.99):

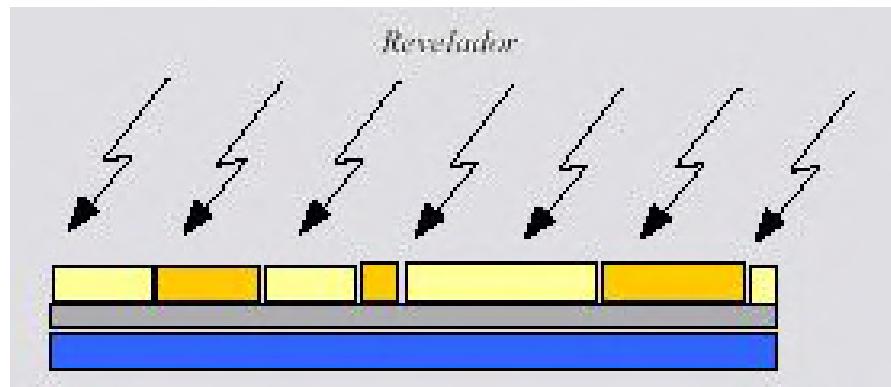


Figura 6.99: Proceso de revelado [39].

Tras someter la PCB al proceso de revelado, se obtiene el siguiente resultado (imagen 6.100):

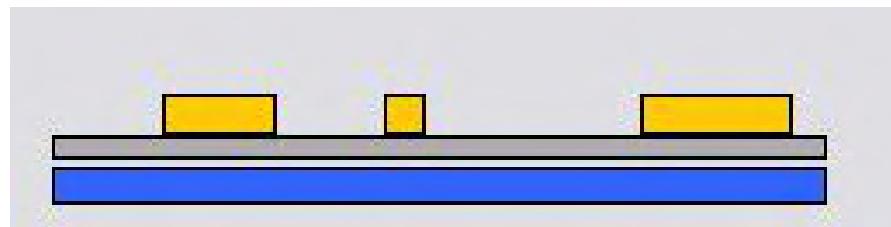


Figura 6.100: Resultado tras revelado [39].

El proceso de revelado elimina la resina que había sido insolada, ya que se trata de una placa positiva. En estas zonas, la capa de cobre queda expuesta y sin ninguna protección. Por el contrario, en las zonas que no fueron insoladas, el revelado no actúa y por lo tanto la resina inicial permanece protegiendo la capa de cobre.

- Mediante el proceso de atacado, se eliminan las superficies de la capa de cobre sobrantes, es decir, aquellas que no están protegidas por resina:

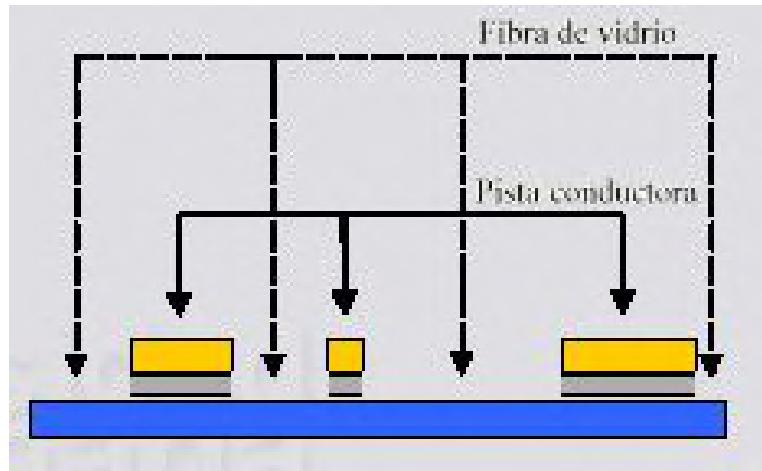


Figura 6.101: Resultado tras atacado [39].

Tal y como se puede observar en la imagen anterior (imagen 6.101), la capa de cobre solo permanece en los lugares que estaban protegidos por la resina inicial; este patrón coincide con el circuito de la fotomáscara. Para retirar la resina sobrante, basta con aclarar la PCB con alcohol, quedando las pistas del circuito perfectamente delimitadas e impresas en la placa de fibra de vidrio.

Existen otros procesos de fabricación para PCBs que ofrecen un resultado muy parecido al deseado en este proyecto, por ejemplo fabricación mediante máquina CNC, sin embargo, por motivos de disponibilidad de materiales y maquinaria, se ha decidido utilizar la fotolitografía.

A continuación se enumeran las diversas etapas del proceso de fabricación, ordenadas cronológicamente desde el comienzo del proceso hasta su finalización:

1. Generación de las fotomáscaras a partir del diagrama físico de la PCB.

El diagrama físico representa de forma precisa cual es la apariencia física de la PCB, las huellas de sus componentes, pistas de conexión, marcas de mecanizado, serigrafía, orificios y límites. Es precisamente toda esta información la que se quiere plasmar mediante fotolitografía en la placa de prototipado positiva que contendrá el circuito impreso.

Utilizando la herramienta “trazar placa” disponible en KiCad, se puede generar las máscaras asociadas al diagrama físico:

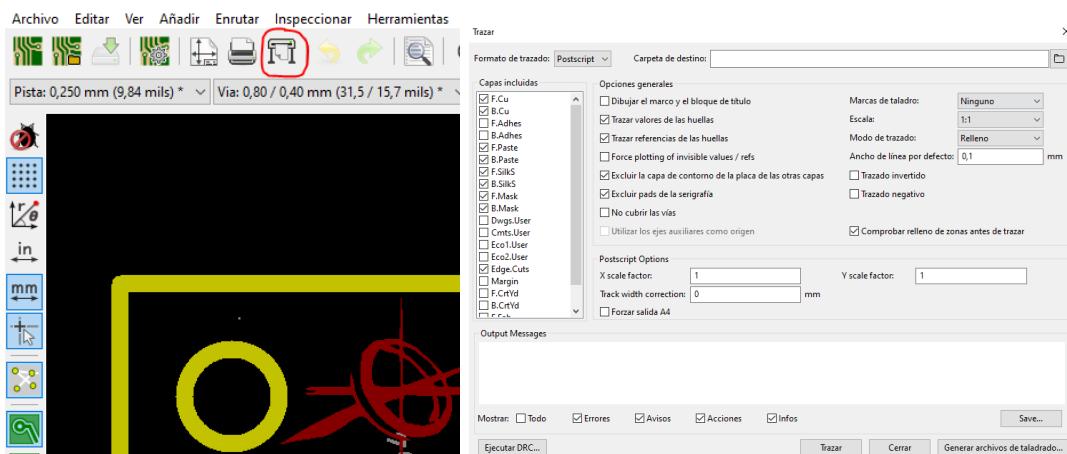
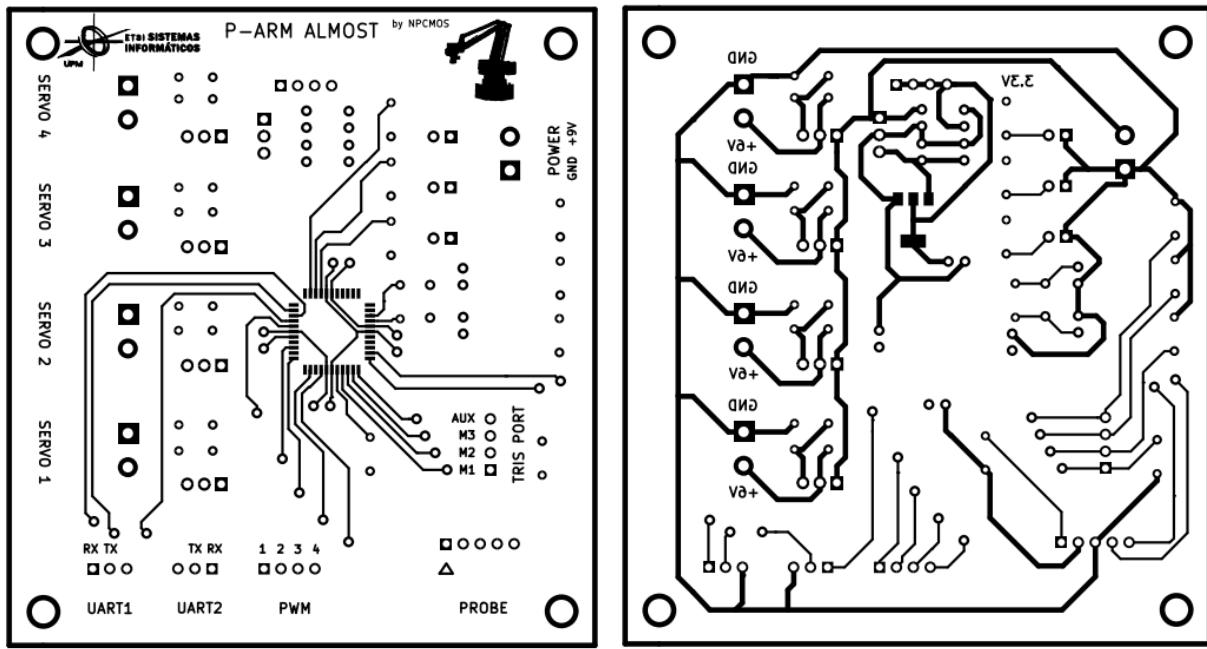


Figura 6.102: Herramienta de trazado de placas.

Las fotomáscaras obtenidas tras el uso de dicha herramienta son las siguientes (ver imágenes 6.103):



(a) Máscara frontal.

(b) Máscara trasera.

Figura 6.103: Fotomáscara final de la PCB.

Con el fin de poder utilizar dichas máscaras en el proceso de fotolitografía, es necesario imprimirlas en papel de transparencia, puesto que deben dejar pasar la luz en los lugares que no contienen el patrón del circuito a fotolitografiar.

Para imprimir dichas máscaras en papel de transparencia, primeramente se imprimen en papel convencional y posteriormente se fotocopian a un papel de transparencia, obteniendo el resultado siguiente (ver imagen 6.104):



(a) Máscaras de papel y sus transparencias.

(b) Recorte de las máscaras.

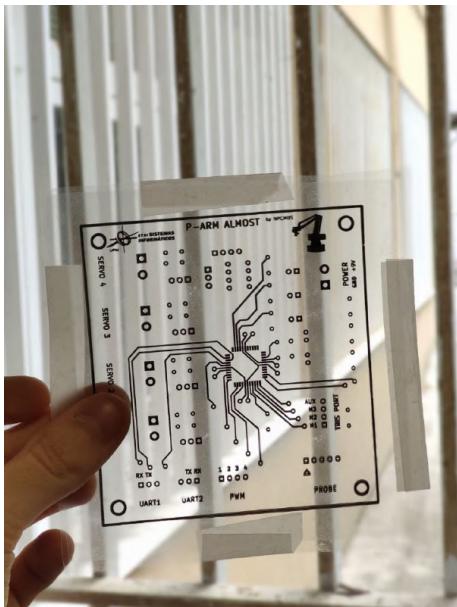
Figura 6.104: Proceso de impresión y recorte de las fotomáscaras.

Otro de los aspectos a destacar y que es vital en relación a la impresión de las transparencias es que, dado que todas las impresoras producen cierta distorsión en los documentos

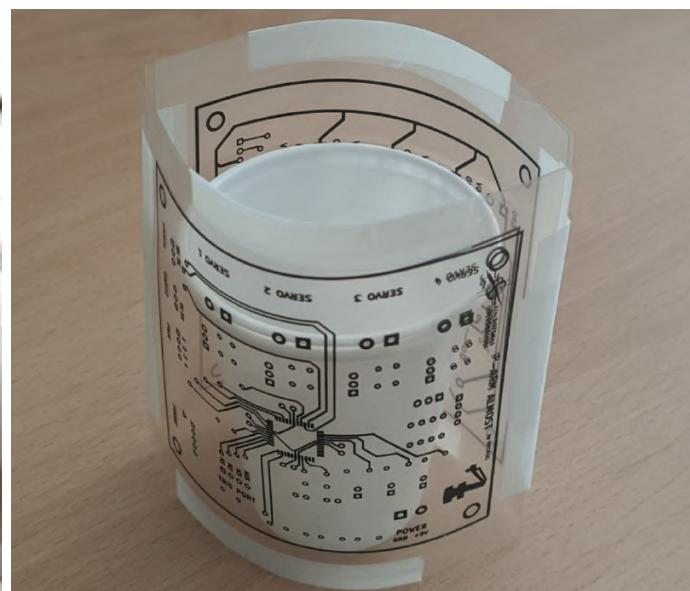
que imprimen, se debe incluir una corrección de escala *XY*, en particular para este proyecto de 1,037 para calibrar correctamente la impresión. En caso contrario, se puede producir algún pequeño desajuste en el encaje de los componentes una vez esté fabricado el circuito.

Dado que el objetivo principal de dichas fotomáscaras es el de transferir el patrón del circuito de la PCB a la placa de prototipado positiva, se deben ensamblar de tal forma que permitan introducir en su interior la misma, para que posteriormente durante el proceso de insolación, se consiga fotolitografiar el circuito en ambas caras de la PCB.

A continuación se muestra el ensamblado final de la funda construida con las fotomáscaras:



(a) Funda de transparencias.



(b) Demostración de su capacidad de contener a la placa.

Figura 6.105: Fotomáscara final.

Cabe destacar que se han incluido dos transparencias superpuestas por cada cara de la fotomáscara para aumentar la opacidad que se genera al transferir el patrón del circuito a la placa de prototipado positiva. Estas transparencias deben estar superpuestas con una exactitud muy elevada para impedir desfases en la impresión del circuito.

2. Una vez se ha completado el generado de la fotomáscara, se debe realizar el proceso de insolación de la placa de prototipado positiva. Durante este proceso, se realiza la transferencia del patrón del circuito desde la fotomáscara a la placa de prototipado mediante la exposición de la misma a luz ultravioleta.

A continuación se muestra el proceso de insolación de la placa de prototipado positiva, el cual se ha realizado usando una maquina insoladora:



(a) Placa de prototipado colocada dentro de la fotomáscara.

(b) Ajuste de la máquina de insolación.

Figura 6.106: Proceso de insolación de la PCB usando las fotomáscaras.

Tras el proceso de insolación, la placa de prototipado positiva habrá sido expuesta a la luz ultravioleta durante un minuto y, por lo tanto, el patrón del circuito habrá sido transferido a la superficie de resina de la placa de prototipado:

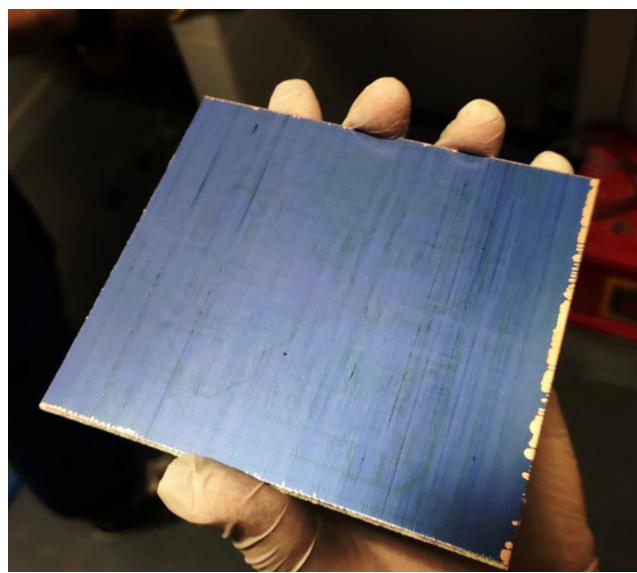


Figura 6.107: Placa de prototipado positiva insolada.

3. Cuando se ha completado el proceso de insolación de la placa de prototipado se debe llevar a cabo el proceso de revelado de la PCB.

El proceso de revelado es un proceso químico mediante el cual se consigue eliminar la resina protectora de la placa de prototipado que ha sido expuesta a la luz ultravioleta durante el proceso de insolación. Esta resina que es eliminada coincide con la superficie de la PCB que no contiene pistas del circuito impreso, gracias a la fotomáscara.

Este proceso puede llevarse a cabo con un revelador universal indicado para realizar este tipo de labores, a continuación se muestra el empleado en este proyecto:

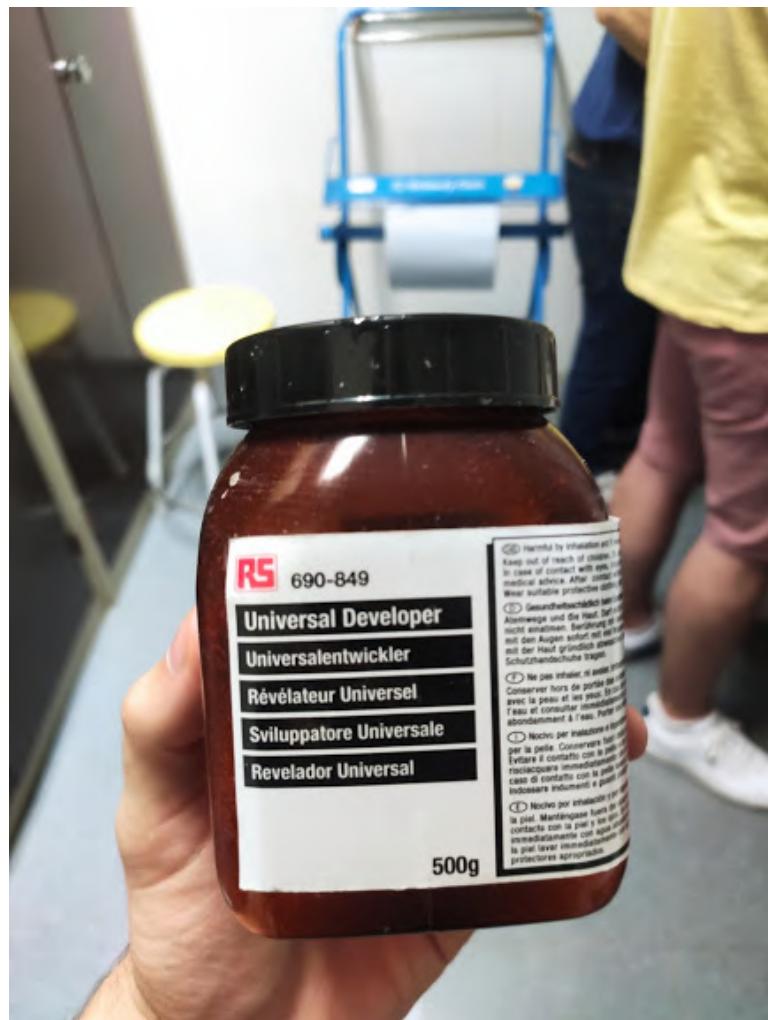


Figura 6.108: Revelador universal empleado.

El proceso de revelado de la PCB se lleva a cabo disolviendo el revelador anteriormente mencionado en agua y, posteriormente, sumergiendo la PCB en esta disolución:

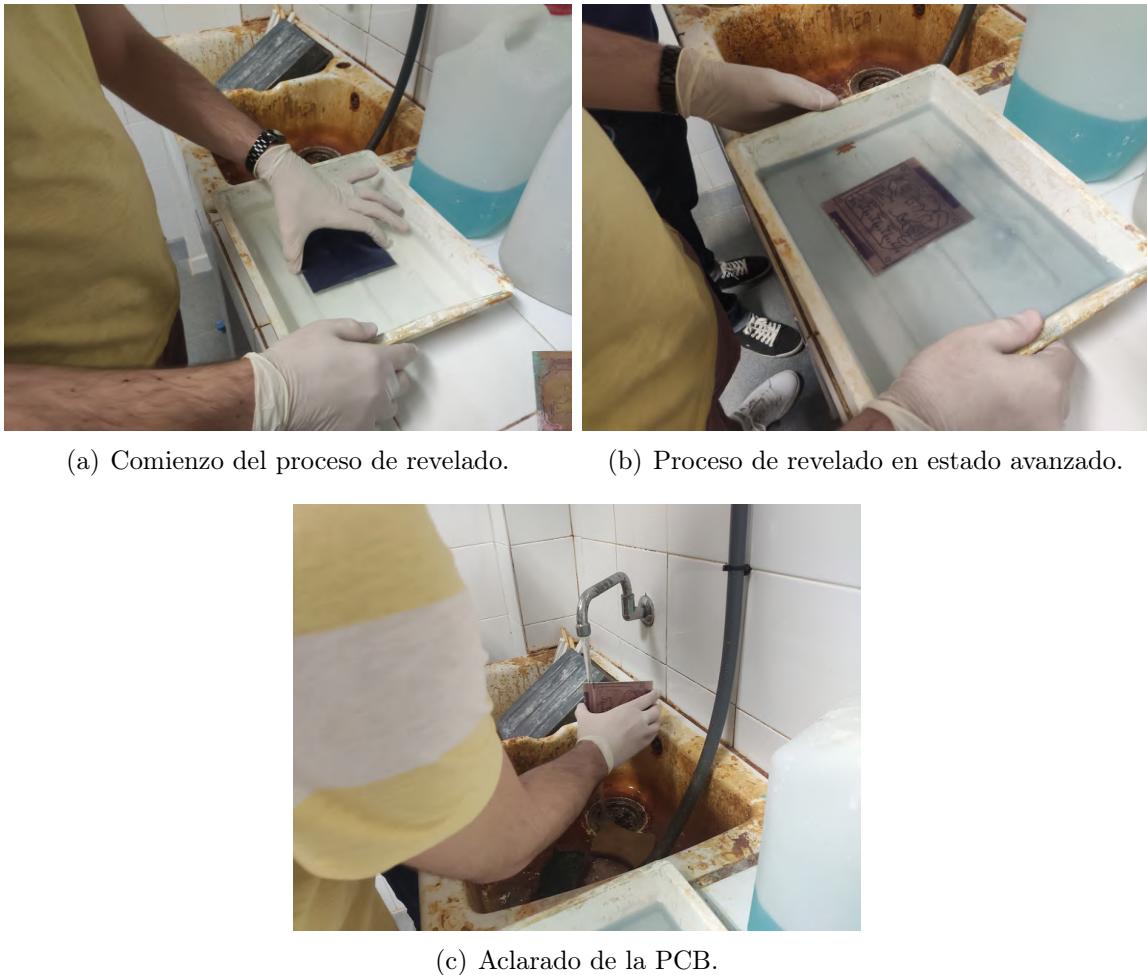


Figura 6.109: Proceso de revelado de la PCB.

Durante el proceso de revelado se tienen que generar movimientos delicados de la disolución reveladora para que esta haga un efecto adecuado y consiga eliminar la resina sobrante. Cuando el proceso ha finalizado, basta con aclarar la PCB con agua sin tocar el patrón del circuito que ha quedado revelado.

4. Tras revelar el patrón del circuito de la PCB, se debe realizar el proceso de atacado.

En la etapa anterior del proceso de fabricación, las zonas de la PCB que no fueron insoladas con luz ultravioleta quedan cubiertas de resina protectora, mientras que en las parte de la PCB que fueron expuestas a luz ultravioleta, la capa de cobre queda expuesta y sin cubrir por ningún tipo de resina ya que el proceso de revelado ha eliminado dicha resina sobrante.

La etapa de atacado del proceso de fabricación consiste en someter a la PCB a un proceso químico, mediante el cual se elimina el cobre de la placa de prototipado a través del atacado mediante una disolución de persulfato de amonio. Las zonas de la PCB en las cuales el cobre está expuesto resultarán atacadas por la disolución y, por lo tanto, el cobre desaparecerá. Por el contrario, las zonas de la PCB en las cuales el cobre está protegido por una capa de resina, no serán atacadas y el cobre permanecerá.

A continuación, se muestran algunas imágenes (imágenes 6.110) del proceso de atacado mediante ácido:

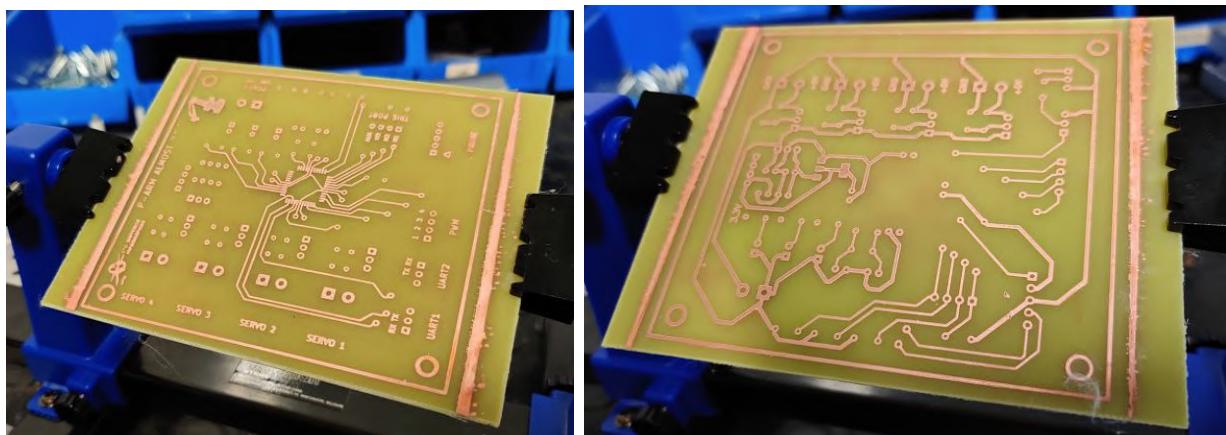


(a) Recipiente contenedor de la disolución de atacado. (b) PCB siendo sometida al proceso de atacado.

Figura 6.110: Proceso de atacado de la PCB.

Tras el proceso de atacado, el cual lleva entre una y dos horas, se debe aclarar y limpiar el circuito impreso con alcohol para eliminar los restos de resina sobrantes, así como las impurezas producidas por la disolución de atacado.

Al finalizar esta etapa del proceso de fabricación, se obtiene una PCB en la cual aparece el patrón del circuito de las fotomáscaras impreso en cobre:



(a) Parte frontal de la PCB.

(b) Parte trasera de la PCB.

Figura 6.111: Circuito impreso final tras el proceso de atacado.

5. Es recomendable realizar una revisión general de la PCB en busca de posibles imperfecciones que se hayan podido producir durante el proceso de impresión del circuito.

Normalmente, durante el proceso de atacado, se pueden producir imperfecciones en el trazado de las pistas debido a que la disolución de atacado puede producir una corrosión

irregular de la capa de cobre. Este tipo de imperfecciones suelen ser cortos entre pistas, fracturas de pista, etc.

Para realizar el proceso de comprobación de imperfecciones es necesario utilizar un polímetro que pueda funcionar en modo detección de cortos para que, de esta forma, se pueda determinar cuándo la conductividad de las pistas es correcta. También es recomendable usar una lupa de aumento o similar para mejorar la visibilidad de las imperfecciones:



Figura 6.112: Integrante del equipo verificando cortos.

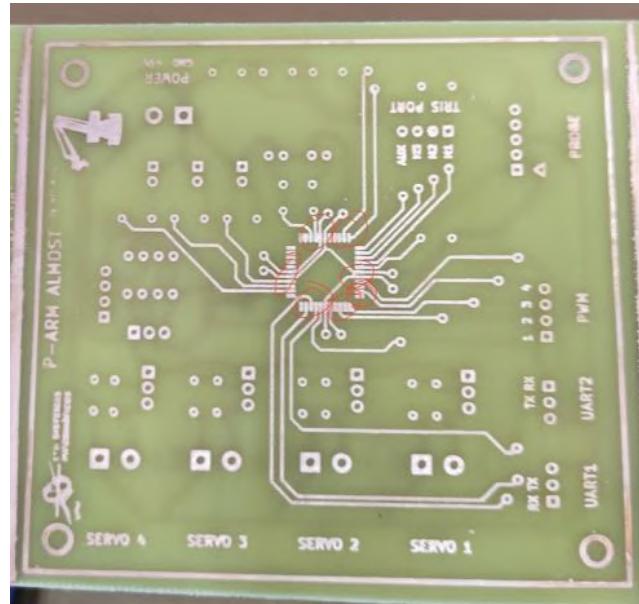


Figura 6.113: Algunos de los cortos detectados.

En caso de encontrar algún corto entre dos pistas que no deberían estar conectadas, basta con utilizar un útil con punta para rasgar la superficie del punto de unión entre ambas.

En caso de encontrar alguna fractura en una de las pistas, basta con realizar una soldadura de empalme utilizando un hilo de grapinar o similar en el punto de fractura.

Ambas aproximaciones propuestas anteriormente son soluciones artesanales y no puede aplicarse cuando las imperfecciones son demasiado grandes o complejas de resolver, siendo mejor en este caso repetir el proceso de fotolitografía.

6. Se debe realizar taladrado de los orificios de la PCB y el guillotinado de los márgenes de la misma.

El taladrado de todos los orificios de la PCB, es decir, *pads* de componentes, vías y mecanizado de sujeción, se debe realizar con un taladro que cuente con una broca del tamaño adecuado, además de un soporte que aporte la estabilidad suficiente:



(a) Taladro y soporte usado.

(b) Taladrado de los distintos orificios para componentes.

Figura 6.114: Taladrado de la PCB.

El recorte de la PCB se realiza con una herramienta de guillotinado que tenga precisión y permita realizarlos de forma limpia de la longitud necesaria. Estos cortes se realizan siguiendo los límites establecidos en el diagrama físico de la PCB.

Tras el proceso de guillotinado y taladrado se obtiene el siguiente resultado:

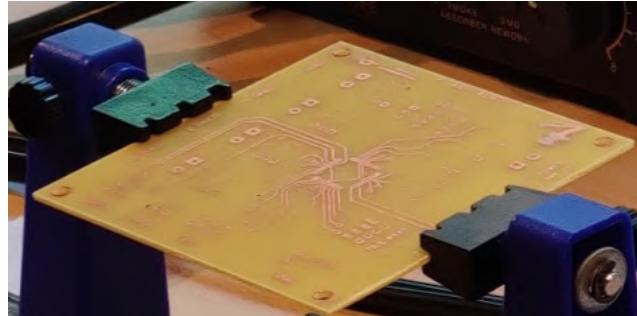


Figura 6.115: PCB con orificios taladrados y margenes guillotinados.

7. Soldar el componente principal de la PCB, es decir, el microcontrolador:

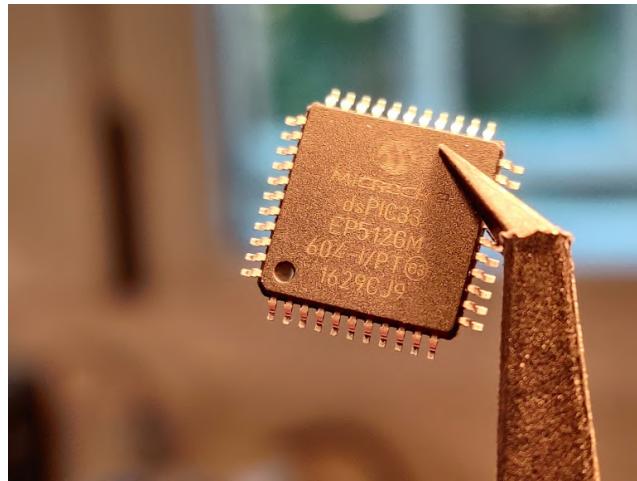


Figura 6.116: Plano detallado del microcontrolador.

Tal y como se puede ver en la imagen 6.116, el dsPIC utilizado tiene un encapsulado destinado a soldadura superficial (SMD). Normalmente, este tipo de componentes deben ser colocados y soldados los primeros, ya que el proceso de colocación y soldado de los mismos es delicado y requiere máxima precisión.

El soldado de este tipo de componentes se realiza mediante el aplicado de una pasta de soldadura, la cual se debe colocar en el punto de contacto de los pines del componente con las pistas de cobre:

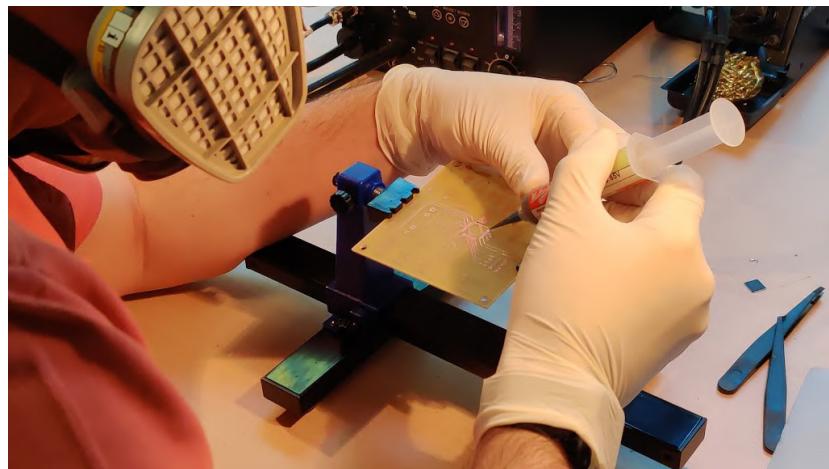


Figura 6.117: Aplicado de la pasta de soldadura.

El aplicado de la pasta de soldadura debe llevarse a cabo con la protección adecuada, ya que es altamente tóxica.

Tras aplicarla, se debe colocar el microcontrolador de forma precisa y cautelosa, cerciorándose de que cada uno de los pines realiza contacto correctamente con las pistas de la PCB:

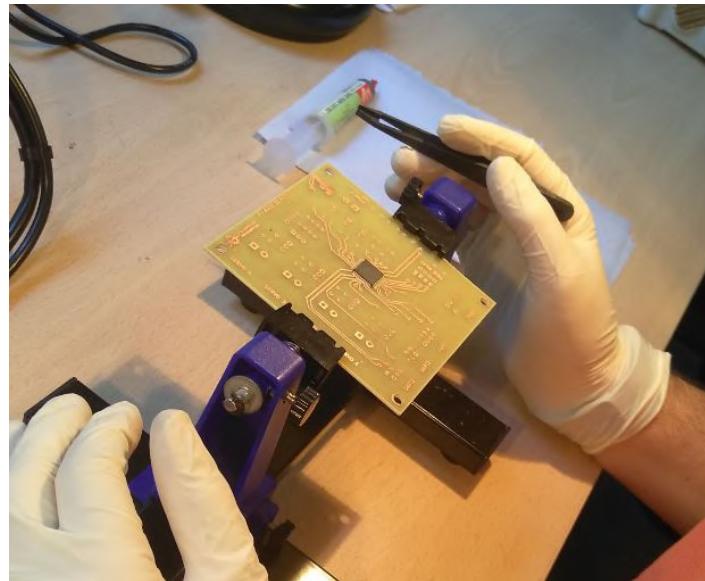
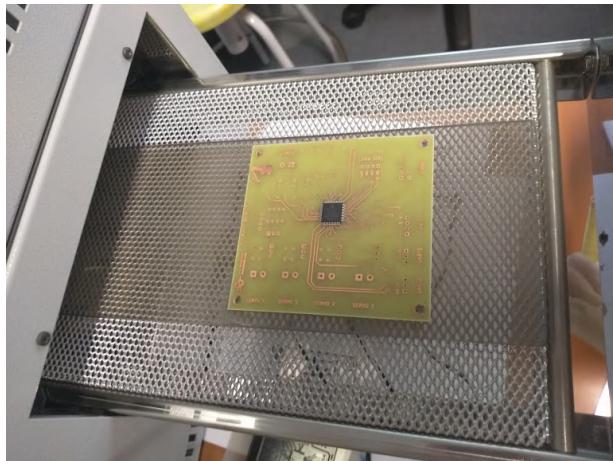
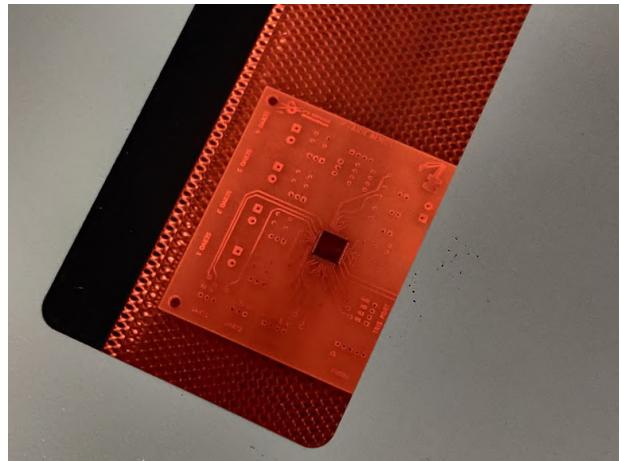


Figura 6.118: Colocado del microcontrolador sobre la pasta de soldadura.

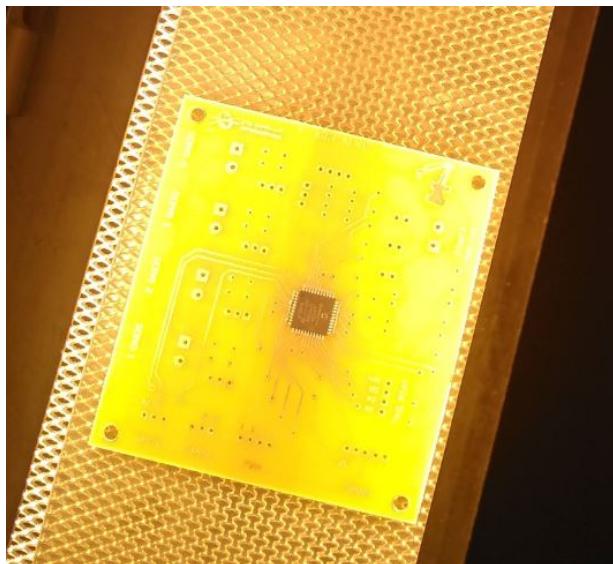
Tras colocar la pasta de soldadura, se debe introducir la PCB en un horno para que la pasta de soldadura se endurezca y selle por completo:



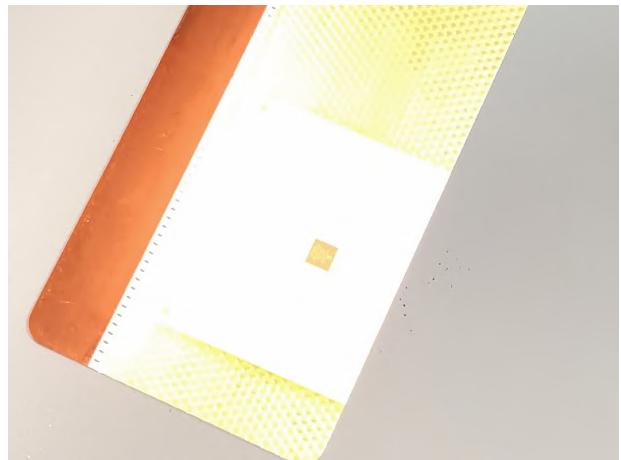
(a) Preparado de la placa en el horno.



(b) Precalentado del horno a 260 °C.



(c) Proceso de endurecimiento (1) - se deja reposar la pasta para que se solidifique.



(d) Proceso de endurecimiento (2) - se aplican golpes de calor para fijar la pasta.

Figura 6.119: Diferentes etapas del proceso de horneado.

Este proceso debe respetar un perfil de calentamiento en varias etapas que persiguen la actuación de las resinas de difusión y posteriormente la realización de las soldaduras propiamente dichas. Los límites de temperatura y los tiempos de cada etapa deben establecerse siguiendo las recomendaciones de los fabricantes de los componentes y de la pasta de soldadura.

Tras el proceso de horneado, se debe dejar enfriar la PCB. El resultado final tras el horneado es el siguiente:

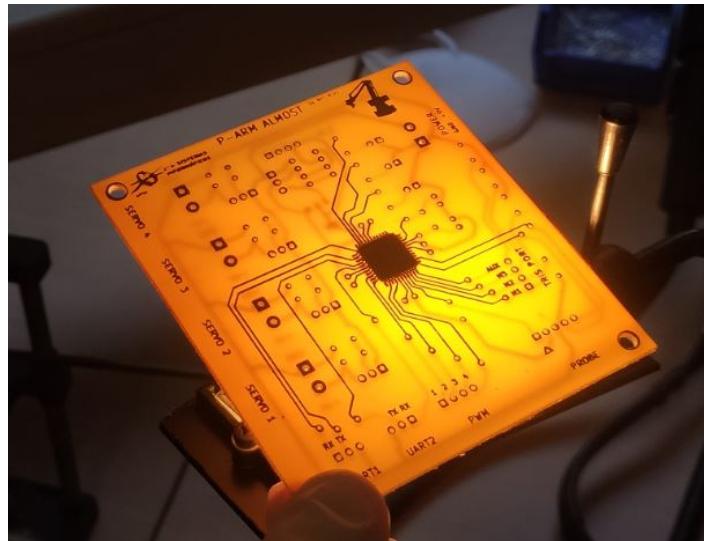


Figura 6.120: Imagen a contra luz de la PCB.

El microcontrolador se encuentra totalmente fijado y soldado superficialmente con las pistas de conexión gracias a la pasta de soldadura. En este momento, es recomendable verificar si existen cortos entre los pines del microcontrolador así como si la conductividad de los mismos es correcta a lo largo de las pistas:

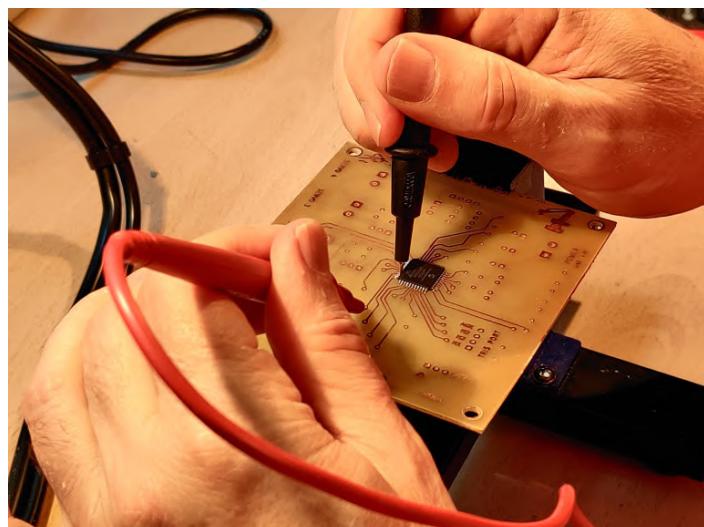
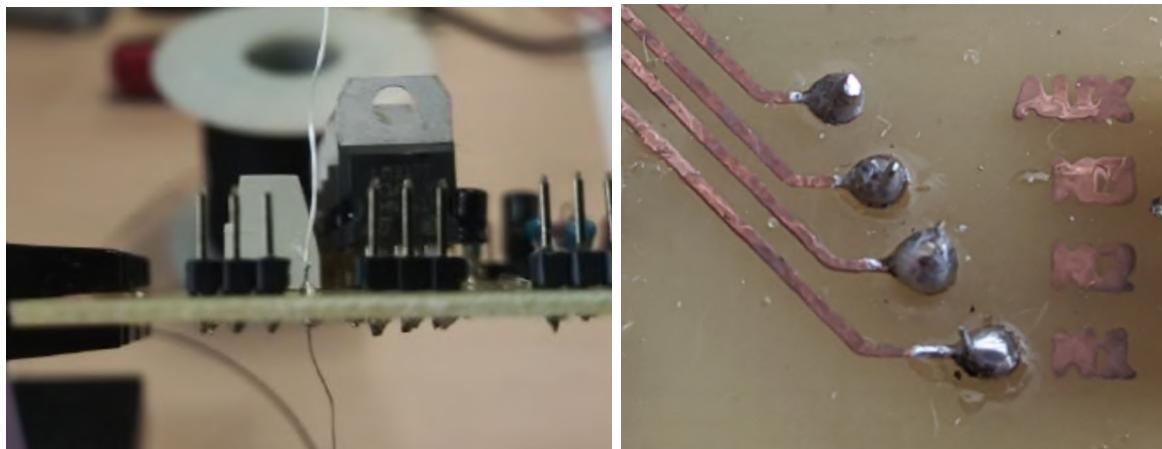


Figura 6.121: Comprobación de cortos y conductividad de las pistas del microcontrolador.

#### 8. Soldado de las vías de conexión entre las pistas de la capa superior e inferior.

En ausencia de herramientas para remachar agujeros pasantes, basta con introducir un hilo de grapinar por el orificio de la vía, realizar una pequeña soldadura con ambas pistas superior e inferior y, por último, cortar el hilo excedente:



(a) Vía con hilo de grapinar sin cortar.

(b) Aspecto final de la vía.

Figura 6.122: Conexiónado de las vías de la PCB.

#### 9. En último lugar, se deben soldar el resto de componentes de la PCB.

Los componentes restantes tienen un encapsulado de agujero pasante (THT), a excepción del regulador A1117Z, el cual es de tipo SMD. Sin embargo, sus pines son de gran tamaño y no es necesario utilizar pasta de soldadura.

Debido a lo anterior, todos estos componentes se pueden soldar de forma convencional, utilizando un soldador y estaño:

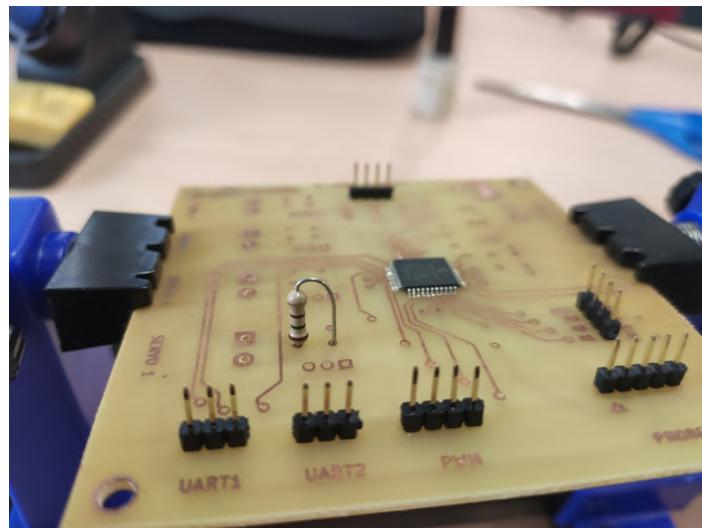


Figura 6.123: Comienzo del proceso de soldadura.

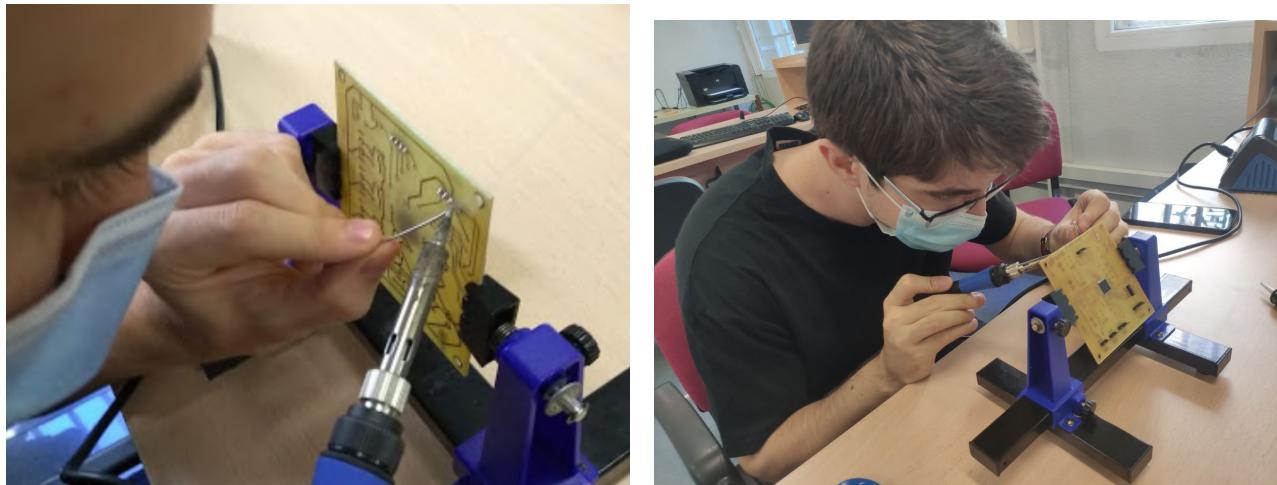


Figura 6.124: Integrantes del equipo soldando componentes.

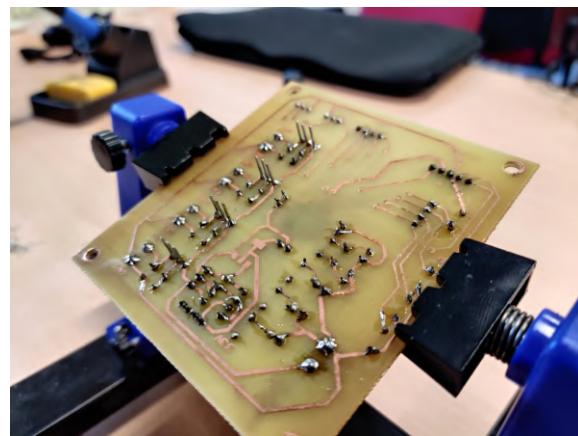
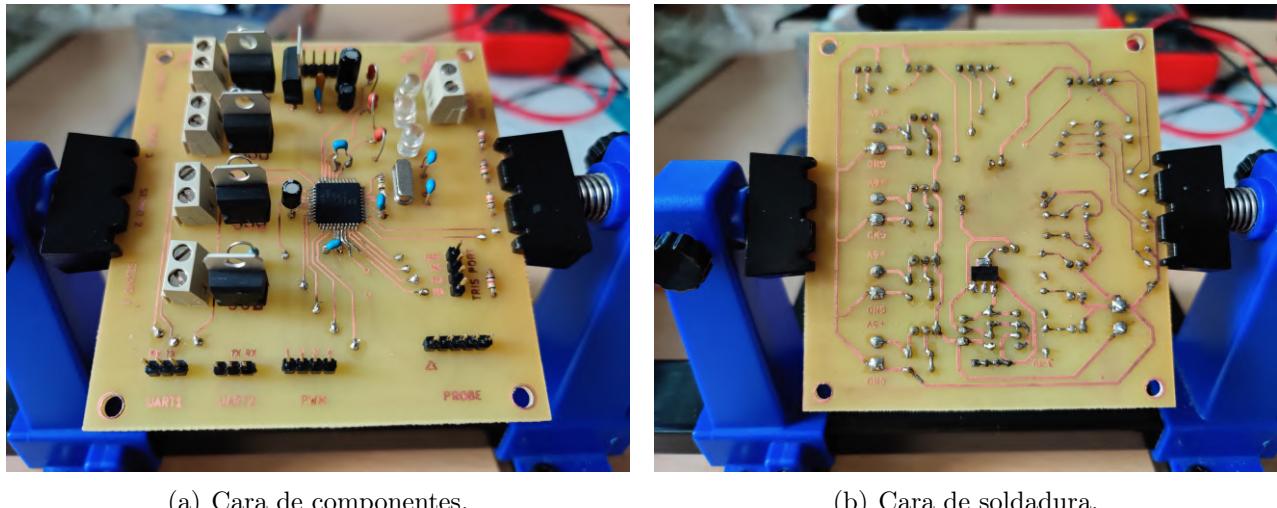


Figura 6.125: Proceso de soldadura en curso.

Tras finalizar el proceso de soldadura de los componentes y de haber recortado el exceso de sus pines, se obtiene el resultado final:



(a) Cara de componentes.

(b) Cara de soldadura.

Figura 6.126: Integrantes del equipo soldando componentes.

Cabe destacar que, tras el proceso de soldadura es recomendable hacer las siguientes comprobaciones:

- Verificar si las soldaduras son limpias y brillantes.
- Verificar si las soldaduras conducen correctamente
- Eliminar excesos de estaño que puedan producir cortos.

En este punto se considera que el proceso de fabricación de la PCB ha terminado, a falta de realizar el proceso de verificación pendiente y que se muestra en el siguiente apartado.

### 6.5.8. Verificaciones del prototipo construido

Tras completar la fabricación de la PCB, es recomendable realizar algunas comprobaciones mínimas para asegurarse de que el prototipo construido opera:

- Al completar la impresión del circuito y antes de soldar los componentes se debe verificar la correcta conductividad de las pistas de cobre, así como la búsqueda de cortocircuitos o fracturas. Para esta labor se debe utilizar un voltímetro.
- Posteriormente, pero antes de soldar los componentes, se debe verificar la correcta conducción de las distintas redes según lo descrito en el diagrama lógico. Para esta labor se debe utilizar un voltímetro.
- En el momento de soldar los componentes, se debe verificar su correcta inserción en los orificios de los *pads*, verificando también que su orientación y colocación de pines sea la correcta.

- Tras realizar todos las verificaciones anteriores y una vez se ha completado el proceso de soldadura de los componentes, se debe realizar el primer encendido del microcontrolador y el testeo de todos los componentes de la PCB.

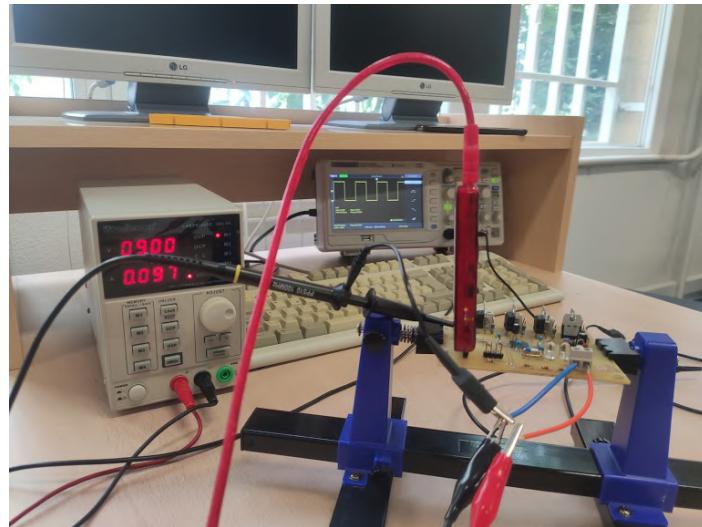


Figura 6.127: Primer encendido de la PCB usando un código de prueba del PWM.

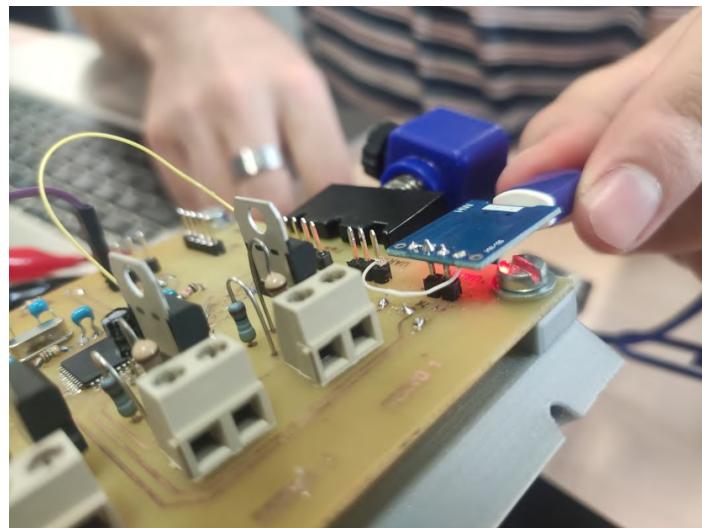


Figura 6.128: Prueba del funcionamiento de la UART.

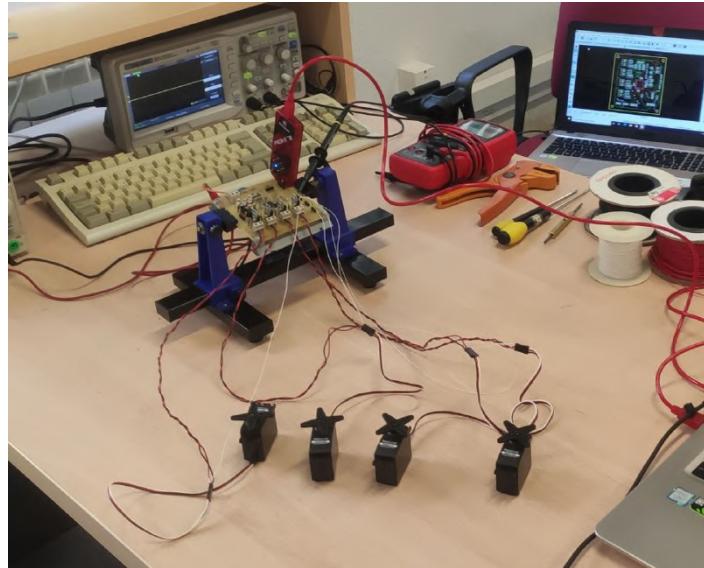


Figura 6.129: Prueba del funcionamiento de los servomotores.

Todas las pruebas realizadas dieron buen resultado y gracias a ellas se descubrieron alguno de los contratiempos descritos en el apartado siguiente.

### 6.5.9. Contratiempos ocurridos y soluciones planteadas

El proceso de fabricación de la PCB ha sido uno de las etapas más críticas dentro del proyecto y se considera importante comentar algunos de los contratiempos que han ocurrido, puesto que estos han tenido un impacto considerable en el desarrollo del proyecto.

En general, estos contratiempos han ralentizado el proceso de fabricación. Sin embargo, mediante su detección y correcta solución, se ha obtenido una PCB mucho más robusta y segura, ya que se han revelado aspectos negativos que de otra forma habrían pasado desapercibidos.

A continuación se muestran los principales contratiempos ocurridos y las soluciones que se han llevado a cabo para enmendarlos:

- El primer contratiempo sucedido durante el proceso de fabricación está relacionado con el proceso de atacado de la PCB.

La efectividad de esta disolución de atacado sobre la PCB puede verse afectada en función de la temperatura a la que se realiza el proceso, saturación de la disolución y otros factores específicos.

Debido a lo expuesto anteriormente, se realizaron dos intentos fallidos de atacado de la PCB, en los cuales la disolución no consiguió eliminar la capa de cobre de los lugares que no estaban protegidas por resina. El resultado obtenido fue el siguiente:

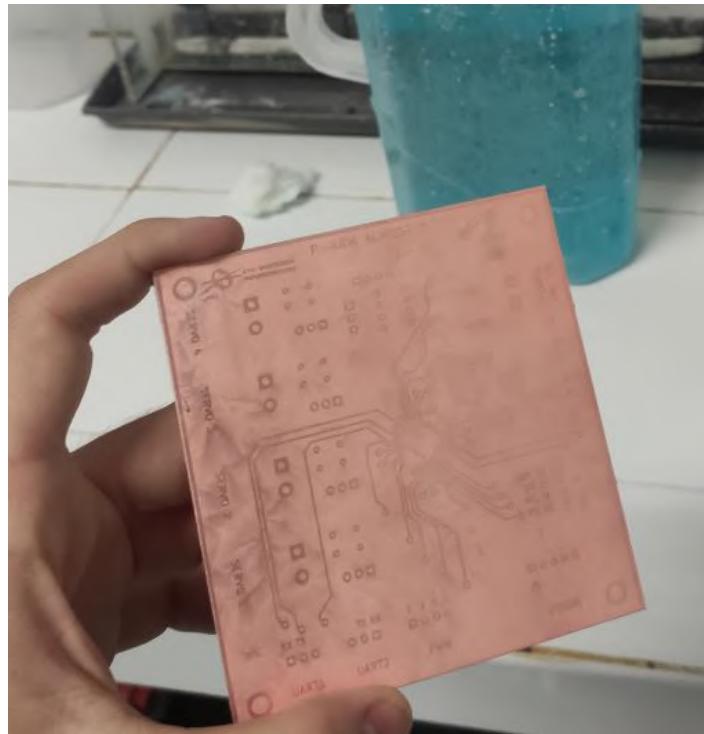


Figura 6.130: PCB tras proceso de atacado fallido.

Tras cada uno de los intentos fallidos, se tuvo que repetir el proceso de insolación de las fotomáscaras sobre una nueva placa positiva de prototipado.

Después de dos intentos fallidos, se decidió desechar la disolución de atacado, ya que esta llevaba bastante tiempo fabricada y podría estar en mal estado. Posteriormente, se creó una nueva disolución de atacado:



Figura 6.131: Proceso de creación de la disolución de atacado.

Tras el atacado con la nueva disolución, el proceso tuvo éxito y el circuito se imprimió correctamente en la placa de prototipado.

A continuación se muestran las PCB obtenidas durante esta etapa:

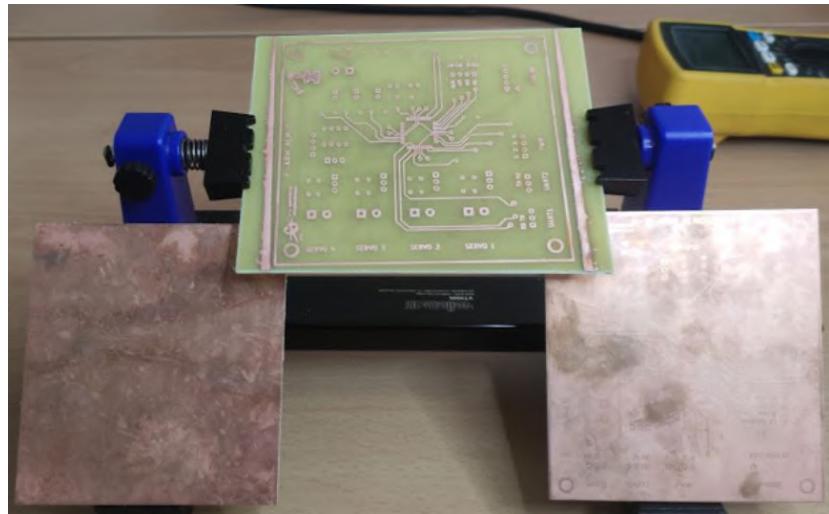


Figura 6.132: Intentos de fabricación de la PCB.

Tal y como se puede observar, en el centro de la imagen se encuentra la PCB exitosa y en los laterales los intentos fallidos, en los cuales el cobre no se eliminó adecuadamente.

- Otro de los contratiempos sucedidos fue detectado tras el proceso de soldado de los componentes, inmediatamente después de realizar el primer encendido del microcontrolador. Este contratiempo afecta al periférico PWM por partida doble, ya que se detectó una fractura en una de las pistas de comunicación del puerto PWM y, a su vez, se comprobó que el módulo PWM interno que usaba esta pista también estaba defectuoso y era inservible.

En la siguiente imagen (ver imagen 6.133) se puede apreciar la fractura en la pista de cobre:



Figura 6.133: Fractura en pista de cobre.

En primer lugar, se procedió a realizar una nueva conexión de la pista usando hilo de grapinar:



Figura 6.134: Parcheo de la pista usando hilo de grapinar.

Tras verificar que la conductividad del nuevo hilo era correcta, se detectó que el módulo PWM seguía sin funcionar a pesar de que la fractura se había solucionado. Posteriormente, tras realizar algunas pruebas al respecto usando un osciloscopio, se concluyó que el módulo estaba defectuoso y no funcionaba. Esto además fue comprobado y corroborado por el tutor, por lo que se optó por utilizar un hilo de grapinar para reconectar el puerto PWM inservible a otro de los pines del microcontrolador, el cual usaba un módulo PWM que funcionaba correctamente y que no estaba siendo usado. Se obtuvo el siguiente resultado:

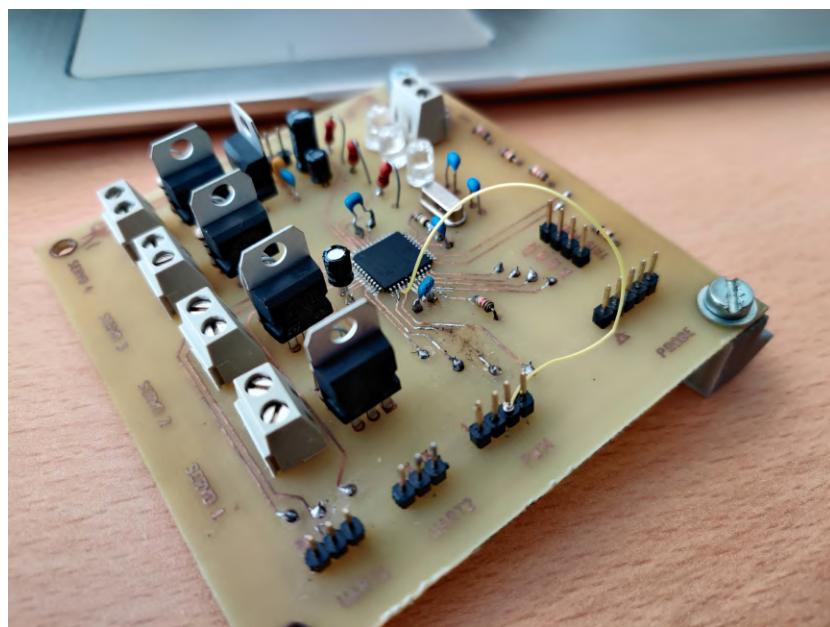


Figura 6.135: Reconexión del nuevo módulo PWM al puerto.

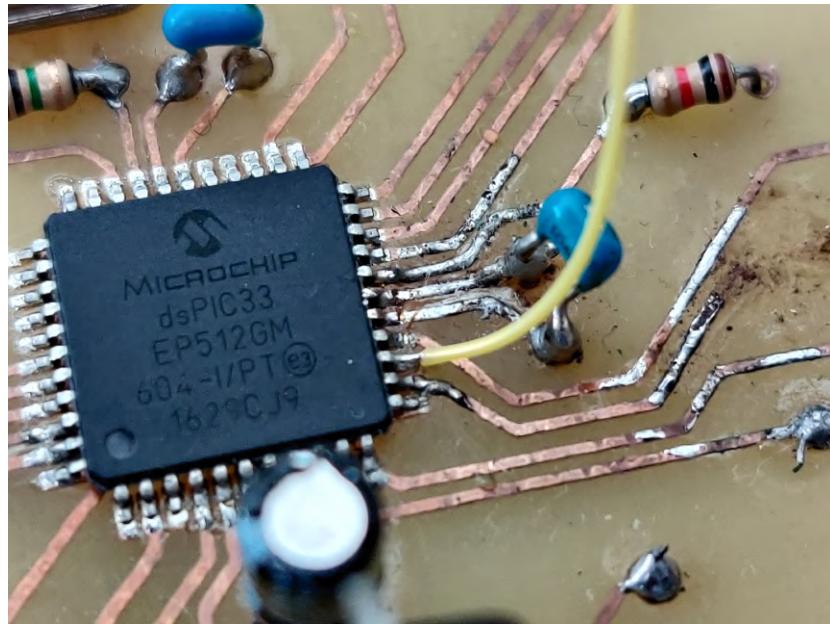


Figura 6.136: Soldadura del hilo de reconexión con el nuevo pin.

Tal y como se puede observar en las figuras anteriores (imágenes 6.135 y 6.136), el reducido tamaño de la soldadura requirió que este proceso fuese realizado con máxima precisión. Además, por precaución, se eliminó parte de la pista original para evitar errores en la señal.

A pesar de que esta solución es de carácter artesanal y lo recomendable hubiese sido fabricar de nuevo la PCB, se tomó la decisión de realizar este arreglo para reducir el impacto del contratiempo en el proyecto, ya que además se comprobó un buen resultado y fue suficientemente segura.

- El último de los contratiempos fue encontrado durante el proceso de soldado de la PCB y afecta al circuito de alimentación de los motores.

Tal y como se puede ver en otros apartados de este documento, los servomotores son alimentados mediante una clema, la cual obtiene su voltaje de los reguladores LM317 que adaptan el voltaje de alimentación de entrada.

Tras el soldado de la clema y los reguladores, se alimentó a la PCB para verificar que el voltaje de salida por las clemas fuese el requerido. Al realizar la medición del voltaje que había en los contactos de las clemas usando un voltímetro se detectó que este era muy superior al que debería ser.

El voltaje que deberían ofrecer las clemas es de  $5,41V$  y, sin embargo al realizar la medición, se obtuvieron  $7,1V$ , un valor intolerable ya que los servomotores no pueden soportarlo. Tras revisar la zona del circuito de alimentación, es decir, clemas y reguladores de tensión, se detectó que los reguladores de tensión LM317 no estaban funcionando correctamente.

Posteriormente, se procedió a realizar una revisión en profundidad de la zona, pistas cercanas, las soldaduras de las clemas y reguladores, sin embargo, no se encontró ningún fallo de fabricación o ensamblaje.

Dado que el fallo no parecía deberse al proceso de fabricación, se procedió a revisar de nuevo los diseños lógico y físico de la PCB. Tras esta revisión, se concluyó que el conexionado del diagrama lógico era correcto pero la huella física elegida para el regulador de tensión LM317 en el diagrama físico presentaba un orden en los pines diferente al del utilizado en el prototipo. Se muestran las imágenes en las que se ve claramente esta diferencia:

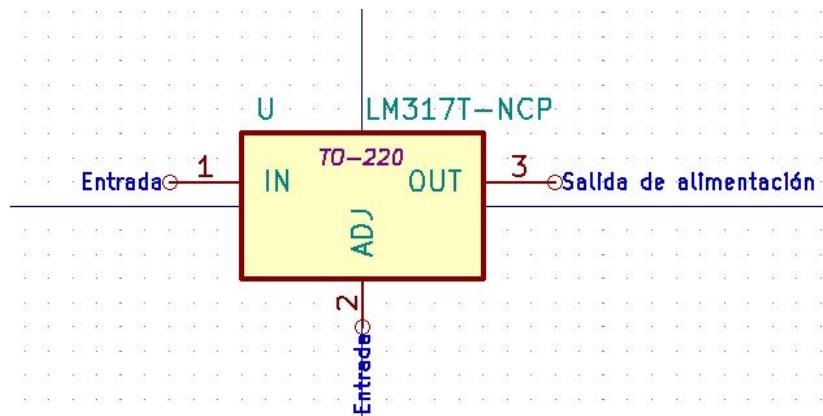


Figura 6.137: Esquemático lógico del LM317.

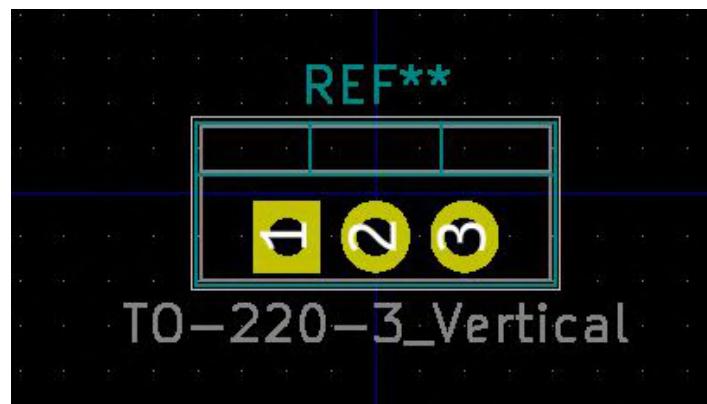


Figura 6.138: Huella física del LM317.

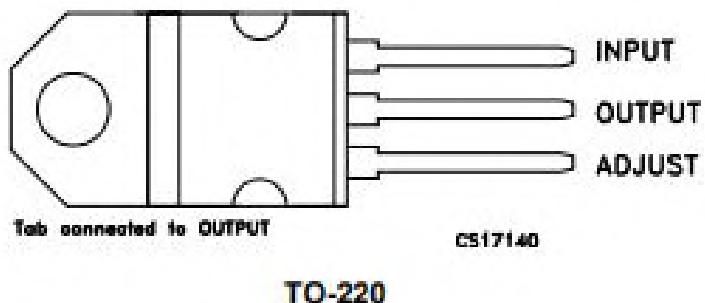


Figura 6.139: Encapsulado físico del LM317.

Tal y como se puede observar en las imágenes anteriores (imágenes 6.137, 6.138 y 6.139), se comprueba que el diagrama físico de la PCB contenía un error en el conexionado de los reguladores LM317 que alimentan los servomotores y, por ello, el voltaje de salida de las clemas era de 7,1V y no de 5,41V, tal y como se había diseñado.

El fallo cometido, fue seleccionar incorrectamente la variante de TO-220 necesaria para el regulador utilizado y no haber realizado correctamente el proceso de verificación en cuanto a orden en los pines en el diseño físico.

Como primer paso para solucionar dicho problema, se procedió a editar la huella física del componente y se intercambiaron los pines:

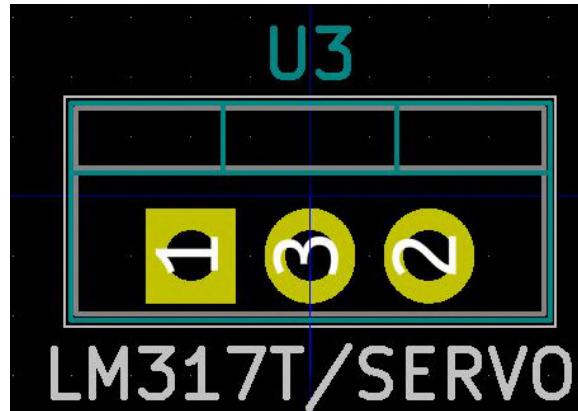


Figura 6.140: Huella física del LM317 con pines reordenados.

Puesto que se habían intercambiado dos pines de la huella física, las pistas de conexión de los mismos debían ser reconectadas para arreglar el problema:

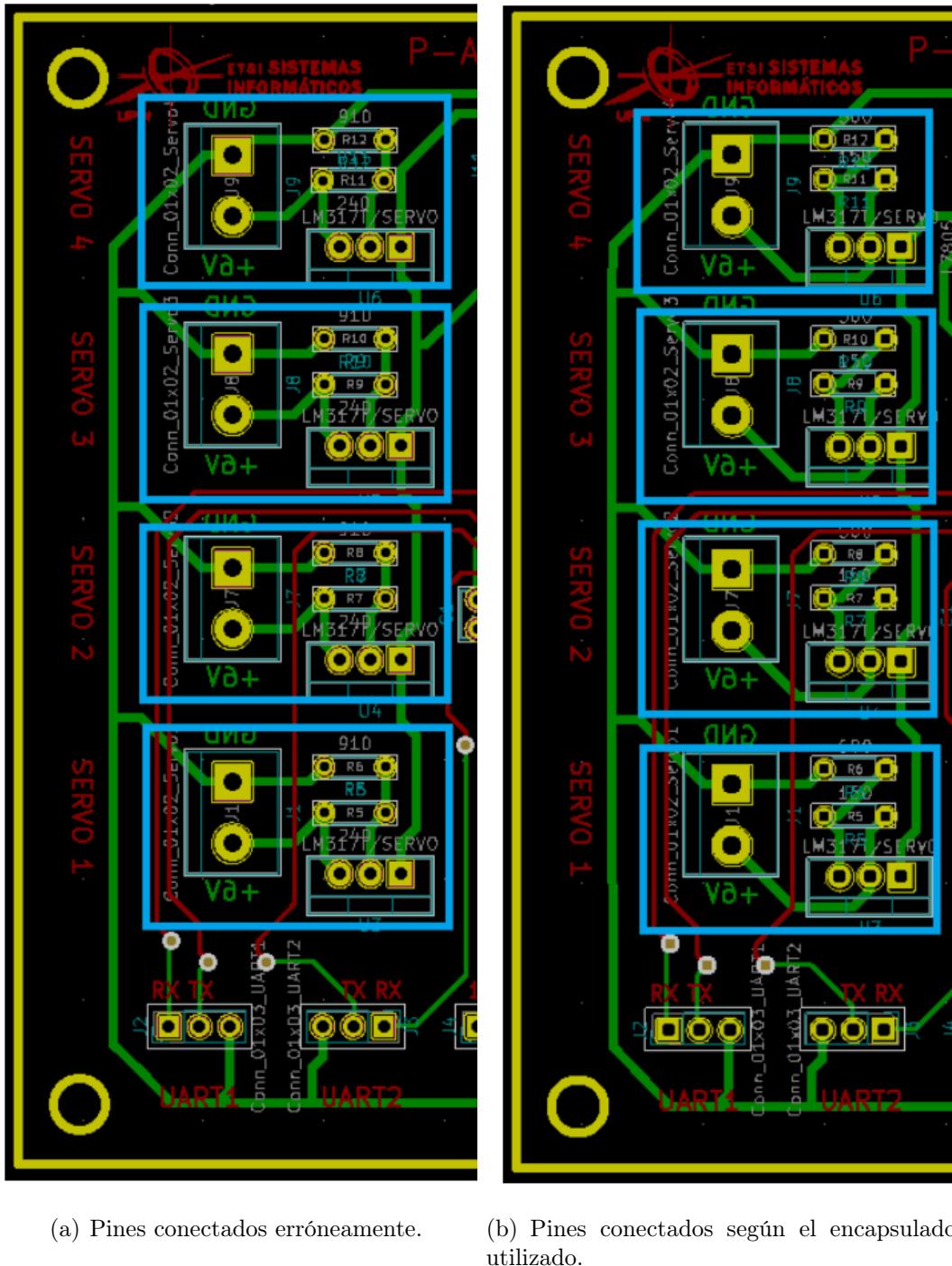


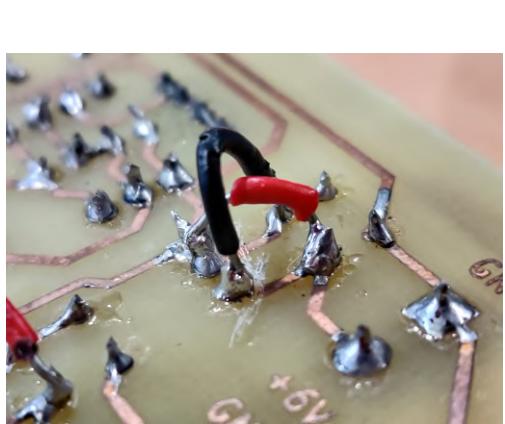
Figura 6.141: Modificación del circuito de alimentación de los servomotores, marcada en azul.

Esta modificación del diagrama físico de la PCB hecha a posteriori ya se contempla en el apartado 6.5.5 de la memoria, dado que en dicho apartado se muestra la versión final del diagrama físico.

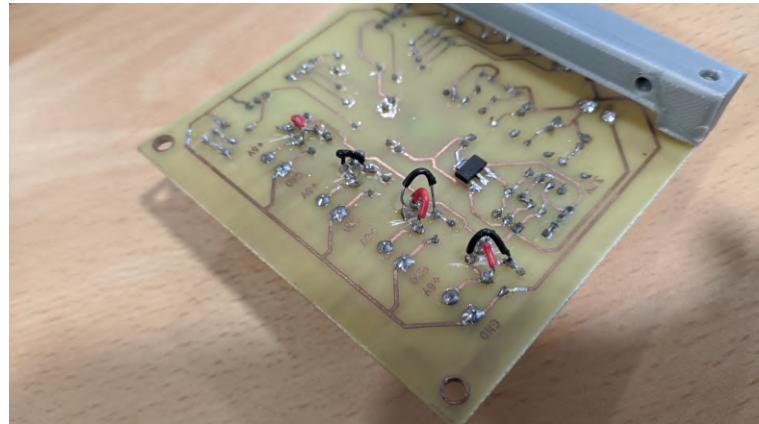
Como segundo paso para solucionar el problema y puesto que la PCB ya había sido fabricada siguiendo el diagrama físico que contenía el fallo se debía de ingeniar alguna solución para el prototipo construido. A pesar de que se planteó la posibilidad de fa-

bricar de nuevo la PCB, se consideró que este proceso causaría demasiado retraso en el desarrollo del proyecto y por lo tanto se optó por ingeniar otra solución directamente sobre el prototipo que estaba fabricado y ensamblado.

Puesto que el fallo consistía en dos pines que deberían estar intercambiados, bastaría con intercambiar las pistas de comunicación que conectaban con ellos. Se decidió, de esta forma, fracturar las pistas existentes para después colocar dos puentes, intercambiando de esta forma el conexionado de los pines con sus pistas (ver imágenes 6.142).



(a) Vista detallada del puente.



(b) Vista de los cuatro puentes realizados

Figura 6.142: Puentes entre pistas de los reguladores de tensión LM317.

Para la realización se emplearon cables de tamaño reducido que actuaban como puente entre las pistas. Por su tamaño y dado que el soldado de los mismos se realizó a mano, se considera que el resultado podría ser mejorable, sin embargo, esta solución dió buenos resultados y corrigió correctamente el voltaje de salida de los reguladores de tensión LM317.

A pesar de todos los errores cometidos durante el proceso de fabricación y diseño de la PCB, los integrantes del equipo han sido capaces de:

- Ingeniar soluciones apropiadas que generasen el mínimo impacto en el desarrollo del proyecto.
- Implementar dichas soluciones en el prototipo ya fabricado.
- Verificar que la corrección es apropiada y que daba el resultado buscado y esperado en un principio.

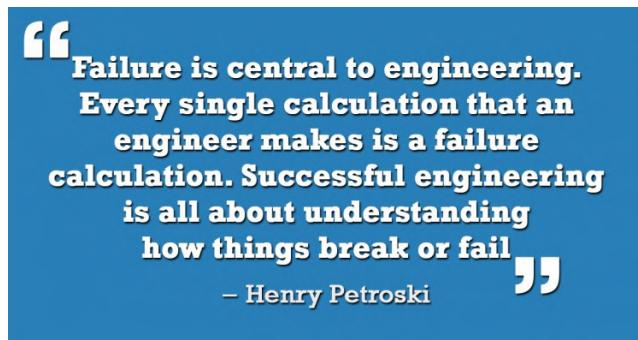


Figura 6.143: Reflexión [40].

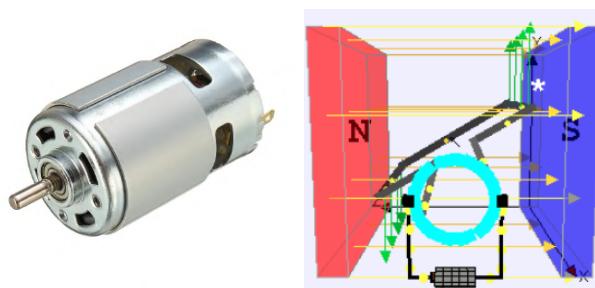
## 6.6. Motores empleados (actuadores)

Dado que en este proyecto se ha planteado la construcción de un manipulador o brazo robótico, los únicos actuadores empleados han sido motores, los cuales dotan de movilidad a la estructura física del brazo.

Cabe destacar que, debido a la forma de la estructura física del brazo y dado a que el mismo tiene tres articulaciones móviles, se han empleado tres motores principales en cada una de ellas y un motor auxiliar en el extremo del manipulador.

Existen varios tipos de motores eléctricos que pueden ser usados para dotar de movilidad a proyectos de robótica de pequeña escala. Sin embargo los principales tipos se pueden agrupar en las siguientes tres categorías:

- Motores de corriente continua: son los motores eléctricos más sencillos y básicos. Debido a esto, realizar el control de la posición angular del eje y su velocidad de rotación es complicado y requiere aplicar técnicas de control de lazo cerrado. Además, el control físico de este tipo de motores se lleva a cabo mediante una señal PWM actuando sobre un puente H.

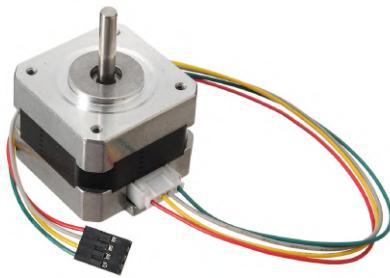


(a) Motor DC real [41]      (b) Funcionamiento [42]

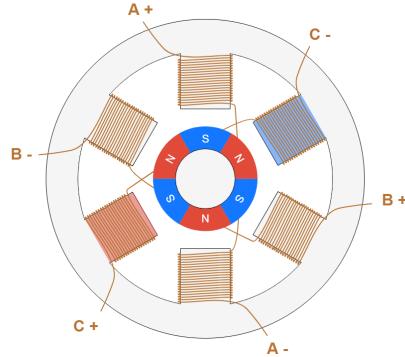
Figura 6.144: Motor de corriente continua

- Motores paso a paso: se trata de motores eléctricos más complejos que ofrecen una precisión muy alta en cuanto al control de posición y velocidad, ya que descomponen su

movimiento en pasos de longitud constante. En este tipo de motores se puede realizar control de velocidad y posición del eje del motor mediante técnicas de control de lazo abierto, dado que en este tipo de motores se controla el número de pasos que da el motor, así como cada cuánto tiempo se produce un paso. Este tipo de motores necesitan un manejador para gestionar las señales de cada fase de las bobinas del estator, que puede requerir algo más de esfuerzo del necesario para otros motores más sencillos.



(a) Motor real [43]



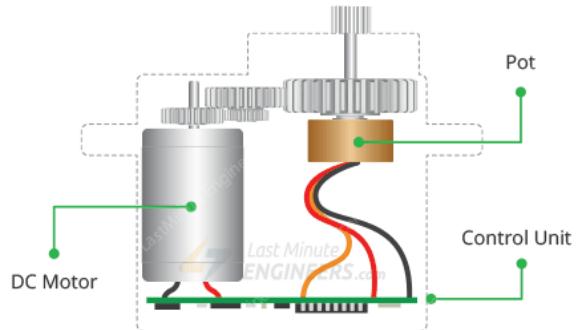
(b) Funcionamiento [44]

Figura 6.145: Motor paso a paso

- Servomotores: se trata de motores de corriente continua que incorporan un sistema de control de posición de lazo cerrado. Por ello, este tipo de motores ofrecen un control muy simple de la posición angular del eje del motor. A través de una señal PWM enviada al motor, se puede establecer una posición consigna que el eje del motor debe cumplir. Estos motores incluyen un sensor de posición (encoder, potenciómetro solidario al eje o similar) que determina la posición angular del eje del motor y una unidad de control que verifica la posición actual del eje en comparación con la posición de consigna establecida, realizando las correcciones necesarias hasta alcanzar dicha posición angular.



(a) Servomotor real [45]



(b) Funcionamiento [46]

Figura 6.146: Servomotor de corriente continua

Tras analizar los diferentes tipos de motores anteriormente expuestos, se ha decidido utilizar

servomotores para dotar de movilidad al brazo robótico. Esta decisión se fundamenta en los siguientes motivos:

- A diferencia de los motores paso a paso o motores de corriente continua, no se suele necesitar ningún tipo de circuito externo, driver o puente H para controlar un servomotor; únicamente se debe alimentar el motor y proporcionar una señal de control.
- Este tipo de motores ofrece un control de posición preciso y simple mediante una señal PWM. A pesar de que dicho control de posición se realiza mediante lazo cerrado internamente dentro del motor, desde un punto de vista externo, no se necesita ningún tipo de realimentación externa.

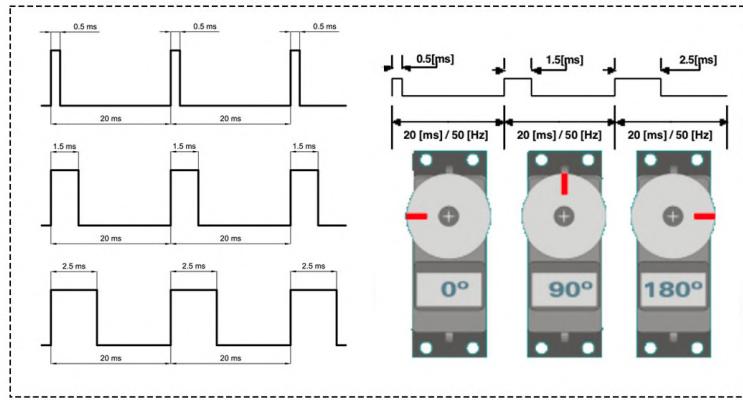


Figura 6.147: Ejemplo genérico de control de posición mediante señal PWM [47].

- Se trata de motores que se adaptan muy bien para proyectos de robótica de pequeña escala, debido a su bajo coste y sencillez de uso.
- Este tipo de motores está muy extendido en el mercado y existen numerosos modelos con diferentes potencias, tamaños, etc.

Es importante destacar que existen dos tipos de servomotores:

- Servomotores de giro limitado: son aquellos servomotores que tienen un rango de rotación limitado, el cual suele ser normalmente de  $180^\circ$ . Son el tipo de servomotor más sencillo.
- Servomotores de giro continuo: son aquellos servomotores que tienen rango completo de giro, es decir, pueden realizar giros sin limitación de recorrido.

Dado que ninguna de las articulaciones del motores está diseñada para realizar giros de más de  $180^\circ$ , se han empleado servomotores de giro limitado.

Otro de los datos que es importante clarificar antes de tomar la decisión de que motores van a ser usados en un proyecto de robótica, es la carga máxima que va a tener que desplazar el manipulador robótico. Este dato afecta principalmente al diseño de la estructura física del brazo y a la potencia de los motores escogidos, en especial, el torque que ejercen.

Finalmente, el modelo de servomotor elegido para las articulaciones ha sido el *Parallax 900-00005 Standard Servo* el cual tiene las siguientes características técnicas:

- Servomotor de rango limitado de  $180^\circ$ .
- Control mediante señal PWM de 50Hz.
- Alimentación de entre  $4V$  y  $6V$ , utilizando entre  $15mA$  y  $200mA$ . Potencia nominal de  $140mA$ .
- Torque máximo ejercido de  $27N \cdot cm$ , es decir aproximadamente  $2,75Kgf \cdot cm$ .
- Conociendo el torque ejercido por los servomotores y área de trabajo del manipulador se pueden realizar algunos cálculos para deducir cual será la carga máxima que podrá soportar el brazo robótico:
  - En la zona de trabajo en la cual el brazo robótico está menos extendido, y por lo tanto situación en la que el esfuerzo es mínimo sobre la estructura del manipulador, los motores aplican su fuerza a 8.1 cm del extremo del robot. Dado que el torque es generado es de aproximadamente  $2,75Kgf \cdot cm$ , se podría levantar una masa de aproximadamente 300g.
  - En la zona de trabajo en la cual el brazo robótico está más extendido, y por lo tanto situación en la que el esfuerzo es máximo sobre la estructura del robot, los motores aplican su fuerza a 34.6 cm del extremo del robot. Dado que el torque es generado es de aproximadamente  $2,75Kgf \cdot cm$ , se podría levantar una masa de aproximadamente 80g.
  - Teniendo en cuenta los cálculos anteriores, se recomienda que la carga máxima del manipulador sea de entre 150g y 60g, siempre teniendo en cuenta las zonas de trabajo en las que se vaya a desplazar la carga para tener garantías de que el desplazamiento es seguro.
- Peso de 44g.
- Dimensiones 406 x 55,8 x 19 mm



Figura 6.148: Servomotor Parallax utilizado [48]

Teniendo en cuenta los datos técnicos anteriores, este modelo de servomotor se adapta perfectamente a las características del brazo robótico que se ha desarrollado, cumpliendo todas la cualidades deseadas para que el funcionamiento del brazo robótico sea correcto.

# Capítulo 7

## *Software*

El proyecto tiene una clara división en cuanto al SW implementado en función de los diferentes dispositivos usados para el control del brazo robótico. Por un lado, se ha desarrollado un SW de alto nivel implementado en Python, el cual permite la interacción directa de un operador humano con el brazo robótico mediante una interfaz de usuario. Este SW se ejecuta en S1.

Por otro lado, y de manera concurrente, se ha desarrollado un SW implementado en C, que será cargado en la placa de control y cuyo propósito es generar las señales necesarias para mover los motores, así como interpretar las órdenes de movimiento que lleguen de S1. Este SW se ejecuta en S2.

Para comunicar estos dos sistemas se ha desarrollado un pseudo lenguaje basado en GCode el cual servirá para agilizar las comunicaciones y simplificar el envío y recepción de datos como posiciones o mensajes de error.

Cabe destacar que la comunicación es completamente asíncrona. Esto se debe a que los dos sistemas se comunican mediante el estándar UART, el cual es asíncrono, y permite además poder seguir comunicando los dos sistemas mientras estos realizan otras tareas distintas a la comunicación. Por ejemplo, S2 debe ser capaz de poder escuchar el puerto UART mientras mueve los motores. Por otro lado, S1 debe ser capaz de seguir permitiendo la interacción con la interfaz de usuario mientras está mandando una orden a S1.

### 7.1. S1

El SW de S1 se ha desarrollado íntegramente usando el lenguaje Python y los editores de código Visual Studio Code, así como el IDE PyCharm.

Es de vital importancia destacar que el SW de S1 esta formado por dos secciones diferenciadas: código de la interfaz gráfica de usuario (GUI) y código que gestiona la lógica de las comunicaciones entre S1 y S2.

Puesto que esta división se considera esencial, cada una de las secciones del código de S1 será descrita en detalle de forma independiente en los apartados siguientes.

### 7.1.1. Interfaz Gráfica de Usuario (GUI)

La interfaz gráfica de usuario ha sido desarrollada haciendo uso de la biblioteca gráfica multiplataforma Qt, la cual se encuentra originalmente implementada en C++ y que ha sido adaptada a Python, siendo conocida también como *PyQt*. Esta librería permite un desarrollo rápido y sencillo de interfaces gráficas de usuario mediante el paradigma de programación orientada a objetos.

En primer lugar, es importante destacar las principales razones que han desembocado en la elección de esta librería:

- La curva de aprendizaje es rápida y permite desarrollar interfaces gráficas de forma ágil y eficaz.
- La librería dispone de abundante documentación, la cual facilita su uso en el proyecto.
- Qt cuenta con una gran variedad de componentes gráficos y herramientas, las cuales cubren de sobra las aspiraciones de este proyecto.
- Es una de las librerías más usadas por la comunidad de desarrolladores en la programación de interfaces gráficas empleando Python.
- Proporciona una herramienta de diseño gráfico de interfaces de usuario, llamada *Qt Designer*, que agiliza las etapas tempranas de desarrollo de la interfaz gráfica, sobre todo en cuanto al ámbito de la distribución gráfica de los distintos *widgets*, botones, desplegables, etc.

En términos generales, la interfaz gráfica de usuario se considera un componente esencial del proyecto y su función es la de facilitar la interacción del usuario con el brazo robótico. Tal y como se ha podido ver en apartados anteriores de esta memoria, la interfaz gráfica ofrece al usuario la posibilidad de:

- Controlar el movimiento del brazo robótico mediante el control de algunos parámetros del mismo, por ejemplo, mediante la posición angular de los servomotores o la posición cartesiana del *end-effector* del brazo.
- Visualizar gráficamente una previsualización de la posición del brazo antes de que el mismo realice el movimiento físicamente.
- Gestionar la comunicación de S1 y S2 a través de la selección de un puerto serie.
- Mostrar información sobre la ejecución de la aplicación y el estado del sistema.

En relación a lo anteriormente mencionado, se planteó un diseño teórico que aproximaba la apariencia de la interfaz gráfica de usuario según los requisitos planteados (7.1):

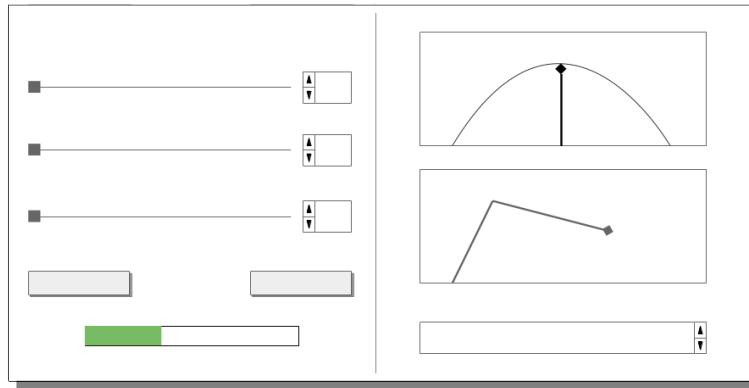


Figura 7.1: Diseño propuesto para la interfaz gráfica de usuario.

En el diseño anterior se pueden identificar algunos elementos cruciales que deben trasladarse inequívocamente a la interfaz gráfica de usuario final:

- *Sliders* que permitan al usuario visualizar y modificar los valores de las coordenadas angulares de los motores, así como de las coordenadas cartesianas del *end-effector*.
- *Spin Boxes* que permitan al usuario visualizar y modificar el valor numérico representado por el *Slider*.
- Botones que permitan al usuario ejecutar un movimiento, así como seleccionar el tipo de control de los parámetros del brazo (ángulos de giro o posición cartesiana).
- Representaciones gráficas de la posición del brazo robótico tras realizar un movimiento generado por el usuario.
- Una barra de progreso que muestre el estado del movimiento que está realizando el brazo robótico.
- Una consola que muestre los *logs* que genera la aplicación del sistema S1.

Teniendo en cuenta el diseño teórico propuesto previamente a desarrollar la interfaz gráfica de usuario, se procede a implementar dicho diseño utilizando la herramienta *Qt Designer* (figura 7.2):

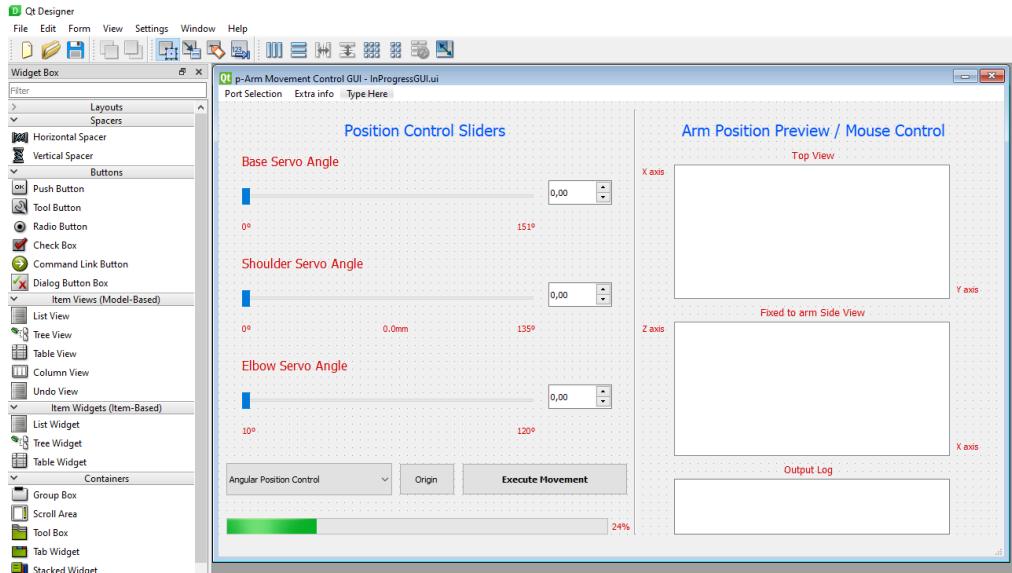


Figura 7.2: Diseño final para la interfaz gráfica de usuario.

Mediante la herramienta anterior, se puede diseñar gráficamente cuál va a ser la apariencia de la interfaz. Tal y como se puede ver en la parte izquierda de la imagen, Qt proporciona numerosos componentes gráficos de todos los tipos, los cuales pueden ser incluidos en el diseño con tan solo arrastrarlos al mismo. Esta herramienta de diseño, proporciona un archivo de salida XML que tiene extensión .ui y que posteriormente será cargado desde Python para la programación de la lógica que existe entre los distintos componentes gráficos, los cuales, son tratados como objetos de un cierto tipo en el código.

```
<?xml version="1.0" encoding="UTF-8"?>
<ui version="4.0">
<class>MainWindow</class>
<widget class="QMainWindow" name="MainWindow">
<property name="geometry">
<rect>
<x>0</x>
<y>0</y>
<width>1000</width>
<height>600</height>
</rect>
</property>
<property name="minimumSize">
<size>
<width>1000</width>
<height>600</height>
</size>
</property>
<property name="maximumSize">
<size>
<width>1000</width>
<height>600</height>
</size>
</property>
<property name="palette">
```

Figura 7.3: Fragmento del archivo XML que describe la apariencia de la GUI.

A continuación se presenta una breve descripción de los componentes gráficos que aparecen en el diseño final de la interfaz de usuario, además, posteriormente se comentarán los detalles técnicos más relevantes en profundidad.

- Por un lado, en la sección izquierda de la interfaz gráfica de usuario se encuentran los siguientes componentes:
  - En la barra de herramientas de la parte superior se encuentran el menú desplegable de selección de puerto serie, así como el menú desplegable que da a conocer la documentación del proyecto al usuario.
  - En la parte central, tal y como describe el título “*Position Control Sliders*”, se encuentran los *Sliders* y *SpinBoxes* que permiten al usuario controlar el valor de las coordenadas angulares de los motores y las coordenadas cartesianas del *end-effector*.
  - Justo debajo de los *Sliders*, se encuentran tres botones que permiten al usuario: cambiar el tipo de coordenadas de los *Sliders*, devolver al brazo robótico a su posición inicial y ejecutar o cancelar un movimiento.
  - En la parte inferior de la mitad izquierda, se encuentra la barra de progreso que indica el estado del movimiento en el momento de la realización del mismo. Esta barra solo aparece mientras se está realizando un movimiento.
- Por otro lado, en la sección derecha de la interfaz gráfica de usuario se encuentran los siguientes componentes:
  - Tal y como describe el título, en esta parte de la interfaz se encuentran las dos representaciones gráficas de la posición del brazo robótico, las cuales además, permiten al usuario controlar la posición del brazo mediante movimientos del ratón.
  - Justo debajo de ambas representaciones, se encuentra la consola de salida que proporciona al usuario la información sobre los *logs* generados por la aplicación.

En relación a los componentes gráficos anteriores, es importante destacar algunas decisiones esenciales que han sido tomadas durante el desarrollo de la interfaz gráfica y que por lo tanto han condicionado el resultado final:

En primer lugar, inicialmente se disponía de unos rangos de valor teóricos para cada uno de los *Sliders* y *SpinBoxes*, los cuales, tras realizar algunas pruebas físicas con el prototipo del brazo robótico, han sido reajustados para cumplir con las limitaciones físicas y de seguridad de la estructura:

- Cuando los controles se encuentran en modo de coordenadas angulares, los tres *Sliders* y *SpinBoxes* representan a los ángulos de giro ( $\theta_0, \theta_1, \theta_2$ ). Estos ángulos tienen los siguientes rangos de valores:
  - El ángulo  $\theta_0$  es ajustable entre  $0^\circ$  y  $151^\circ$ , que coincide con el rango de giro máximo del servomotor de la base.
  - El ángulo  $\theta_1$  es ajustable entre  $0^\circ$  y  $135^\circ$ , este rango se deduce de las limitaciones físicas de la estructura del brazo.

- El ángulo  $\theta_2$  es ajustable entre  $10^\circ$  y  $120^\circ$ , este rango se deduce de las limitaciones físicas de la estructura del brazo.



Figura 7.4: Controles en modo coordenadas angulares.

- Cuando los controles se encuentran en modo de coordenadas cartesianas, los tres *Sliders* y *SpinBoxes* representan a la posición cartesiana del *end-effector* del brazo ( $x, y, z$ ). Estas coordenadas tienen los siguientes rangos de valores:

- La coordenada  $X$  es ajustable entre 0,0 mm y 346 mm, puesto que el *end-effector* siempre se sitúa delante de la base, coincidiendo con la parte positiva del eje  $X$ .
- La coordenada  $Y$  es ajustable entre -346 mm y 346 mm, puesto que el *end-effector* puede desplazarse hacia la derecha e izquierda de la base, coincidiendo con la parte positiva y negativa del eje  $Y$ .
- La coordenada  $Z$  es ajustable entre -106 mm y 360,6 mm, puesto que el *end-effector* puede desplazarse hacia arriba y abajo, teniendo como límite inferior la parte mas baja de la base del brazo y coincidiendo con la parte positiva y negativa del eje  $Z$ .

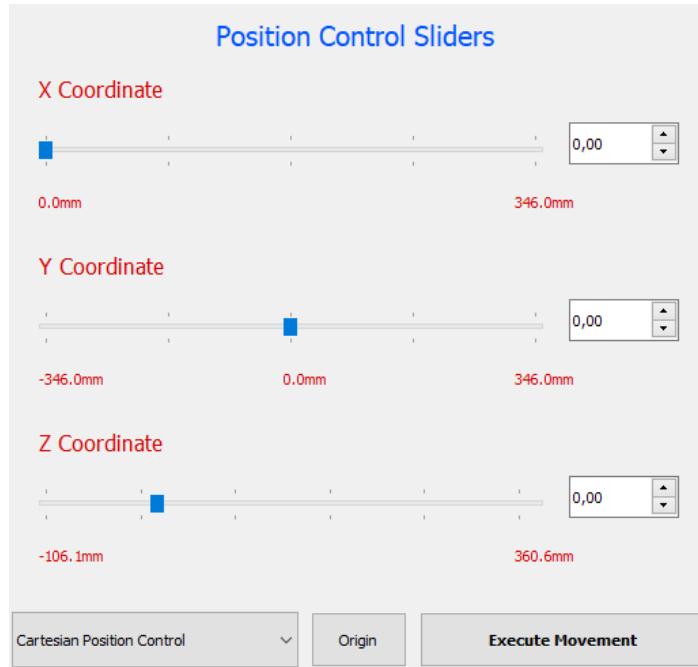


Figura 7.5: Controles en modo coordenadas cartesianas.

En segundo lugar y en relación con las representaciones gráficas del brazo robótico, se ha tomado la decisión de incluir dos vistas:

- Vista cenital o desde arriba: la cual muestra como el ángulo  $\theta_0$  o las coordenadas  $X$  e  $Y$  afectan a la posición del brazo. Esta vista es absoluta y no se encuentra fijada a la estructura del brazo robótico.
- Vista lateral o de perfil fijada: la cual muestra como los ángulos  $\theta_1$  y  $\theta_2$  o las coordenadas  $X$ ,  $Y$ ,  $Z$  afectan a la posición del brazo. Esta vista cuenta con una particularidad y es que se encuentra fijada a la estructura del robot y por lo tanto, no contempla el desplazamiento de profundidad del brazo robótico, es decir, el enfoque es siempre completamente paralelo al lateral del brazo.
- En ambas vistas se muestran los dos segmentos del brazo en colores distintos para así distinguirlos con claridad, así como la base sobre la que se encuentra situado el brazo.
- Ambas representaciones gráficas usan los modelos matemáticos de cinemática directa e inversa para realizar los cálculos que permiten dibujar los diferentes puntos y segmentos.

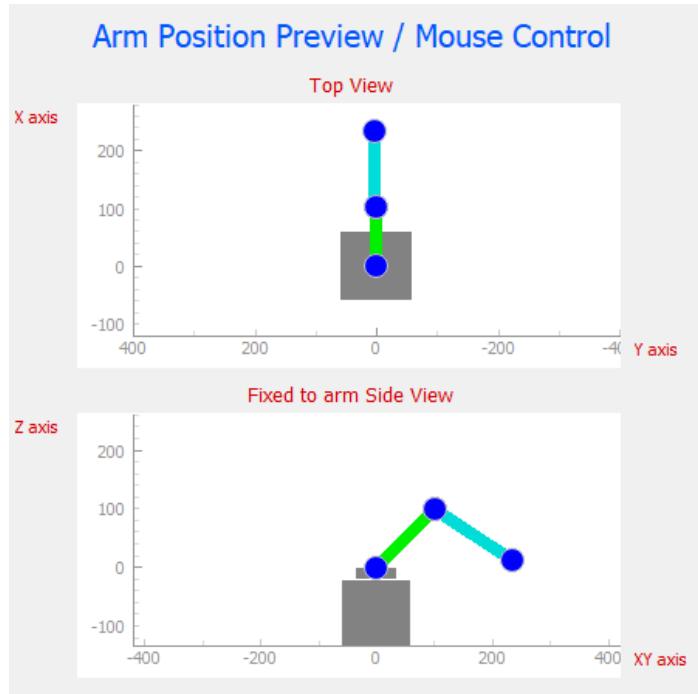


Figura 7.6: Representaciones gráficas de la posición del brazo.

Cabe destacar que, a pesar de que los controles del brazo pueden ser ajustados libremente por el usuario, se puede afirmar que el brazo robótico tiene un rango limitado por su estructura física y por ello, se ha programado un método que verifica si la posición que el usuario ha seleccionado es viable. En caso de serlo, el movimiento puede ser ejecutado y enviado como orden a S2, en caso contrario, la representación del brazo se colorea de color rojo y el botón de ejecutar movimiento se desactiva, de esta forma el usuario es notificado y debe modificar los valores de los controles. Continuando con el proceso de desarrollo de la interfaz gráfica de usuario y una vez se ha creado el diseño gráfico de la misma, el siguiente paso consiste en la programación de la lógica que existe entre los diferentes componentes gráficos, así como sus interacciones. Para la programación de la lógica entre los componentes gráficos, se hace uso de las señales que proporciona la librería Qt.

En la librería gráfica Qt, las señales representan el mecanismo principal para notificar cambios de estado y eventos que afectan a componentes gráficos de una interfaz. El concepto de señal puede ser asemejado con el concepto de interrupción, en el cual cuando sucede cierto evento, se dispara una señal asíncrona o notificación, que puede ser manejada por el programador y que dispara la realización de una cierta rutina. Uno de los ejemplos más claros de este mecanismo, es la señal `clicked()` de un botón del tipo `QPushButton` perteneciente a los *widget* que ofrece Qt: cuando se interactúa con el botón, se dispara una señal que permite al usuario ejecutar una función programada por el mismo tras este evento.

El concepto más importante tras las señales es el hecho de que Qt ofrece la posibilidad de conectar cada una de las posibles señales a la ejecución de un método programado por el desarrollador. De esta forma, mediante estas señales, se puede establecer una lógica que orquesta las interacciones entre los diferentes componentes gráficos, en base a los eventos que vayan ocurriendo.

Teniendo en cuenta el concepto anterior, el código de la interfaz gráfica de usuario consiste en un archivo Python desde el cual se carga el archivo XML que contiene el diseño gráfico de la interfaz, en el cual se han programado los diferentes métodos a ejecutar tras la recepción de las diferentes señales de los distintos componentes gráficos. Este archivo Python contiene a la clase `Ui`, en la cual se realiza la importación del archivo `.ui`, se realiza la configuración inicial de los diferentes componentes de la interfaz y se establece la conexión entre las señales y las rutinas de tratamiento de las mismas.

Como detalle final, es importante remarcar que el punto de enlace entre el código de la interfaz gráfica y el código de la lógica de comunicaciones se realiza mediante la clase denominada “*control interface*”, la cual se describe en el subapartado siguiente. Esta clase proporciona una serie de métodos que, al ser ejecutados dentro de las rutinas de gestión de señales, disparan y ejecutan los métodos necesarios del código de la lógica de comunicaciones que permiten el envío de las ordenes generadas por el usuario a través del canal de comunicación con S2

Finalmente, se muestra una imagen de la interfaz gráfica de usuario final en ejecución:



Figura 7.7: Interfaz de usuario final en ejecución

El código de la interfaz gráfica de usuario se muestra en el anexo y el archivo que lo contiene recibe el nombre de `GUI.py` (listado de código E.9).

### 7.1.2. Lógica de comunicaciones

Antes de proceder con la explicación del código conviene especificar ciertos aspectos destacados del SW.

Al tener que comunicar S1 con S2, es necesario que existan hilos de cómputo dedicados espe-

cíficamente a las labores de lectura y escritura en la UART. Esto se debe a que no se debe ocupar el hilo principal de cómputo con labores de comunicación ya que esto supondría bloquear la interacción con la interfaz gráfica mientras duren las comunicaciones. Por otro lado, es necesario un hilo especial para poder interactuar con uno de los elemento de la interfaz desde el hilo de comunicación.

Ante esta circunstancia se ha decidido que el SW se ejecutará en hasta 4 hilos de cómputo distintos y concurrentes.

Dichos hilos son:

- El hilo principal: en él se ejecuta la interfaz gráfica y la lógica de control siempre y cuando esta no suponga una comunicación con el S2.
- Hilos dedicados a comunicación: estos hilos se crean bajo demanda al iniciarse una comunicación con S2 y se destruyen tras terminar su labor. Gracias a estos hilos, la interfaz gráfica puede seguir ejecutándose en el hilo principal.
- Hilo dedicado al demonio de pulsos: este hilo se crea tras realizarse la sincronización inicial. Su cometido es mandar mensajes periódicos a través de la UART para indicarle a S2 que S1 aún sigue conectado y que no se ha desconectado.
- Hilo dedicado a la actualización de la barra de progreso: este hilo se encarga de actualizar la barra de progreso que representa el porcentaje del movimiento que ya se ha realizado, creándose en el hilo de comunicación. El motivo por el cual es necesario actualizarlo desde un hilo distinto al principal es que solo S2 conoce cuánto tiempo tardará en realizarse el movimiento y, dado que el hilo principal no puede acceder a este dato hasta que el futuro acabe, es necesario que la interacción se haga desde un hilo que pueda acceder al dato de manera independiente e inmediata.

El modelo de comunicación asíncrona plantea ciertos problemas.

Uno de ellos es el acceso concurrente a recursos. Esto se puede observar en el acceso al canal de comunicaciones. El hilo demonio escribe de manera periódica en el canal de comunicación un mensaje, el cual sirve de pulso. Puede ocurrir que, de manera concurrente, sea necesario que un hilo de comunicación envíe una orden de movimiento a S2.

Si el planificador de tareas del sistema operativo expulsa uno de los hilos en mitad de la comunicación y da paso al otro, los dos mensajes se mezclarían originando un fallo en la comunicación.

Para evitar esta situación, el acceso a la UART es bloqueado siempre que un hilo accede a este recurso y no se desbloquea hasta que el hilo ha terminado la comunicación.

Otro problema es la comunicación de mensajes entre hilos y la sincronización de recepción y envío de estos.

Este problema se origina ante la necesidad de que la interfaz gráfica se mantenga actualizada con los datos que se reciben en el hilo de comunicación. Para solucionarlo se han empleado futuros, los cuales pueden desencadenar la ejecución de una función en el hilo principal, cuando el futuro finaliza su ejecución.

Concretamente, el futuro que se ha implementado en S1 se encarga de ordenar el movimiento del brazo, monitorizarlo, recoger posibles errores, pedir las posiciones reales al acabar el movimiento y finalmente comunicarle dichas posiciones a la interfaz gráfica o bien devolver un error en caso de que este ocurra.

La lógica de control se ha dividido en varios paquetes para encapsular distintas funcionalidades del sistema por separado, que son: “communications”, “control”, “gcode”, “logger”, “security” y “utils”.

A continuación se procede a explicar la funcionalidad de cada uno de los paquetes a un nivel de abstracción alto, junto con una explicación más detallada de cada uno de los ficheros .py.

Además de las explicaciones dadas en esta sección, existen comentarios en el código que detallan el funcionamiento de cada una de las funciones contenidas dentro de los distintos ficheros .py.

A continuación se procede a explicar cada uno de los paquetes.

### **communications**

Este paquete gestiona las comunicaciones desde y hacia S1. Su principal cometido es facilitar la operación y la lectura del *buffer* de recepción junto con la escritura por un puerto UART.

Contiene un único fichero, “connection.py” (anexo E.1), en el cual están definidas todas las funciones relacionadas con la lectura y la escritura a través del puerto UART.

Es aquí donde, mediante el uso de cierres de exclusión mutua, se consigue que el acceso a la UART se haga de manera individual por parte de los procesos.

Cabe destacar que para poder utilizar este puerto para la comunicación se ha hecho uso de la librería “pyserial”<sup>1</sup> de Python.

También se ha empleado la librería “threading” la cual da acceso a los cierres de exclusión mutua, llamados *locks* en dicha librería.

### **control**

Este paquete contiene la lógica de control propiamente dicha. Sirve para implementar los métodos principales de movimiento, de gestión de la comunicación, de creación del demonio de pulsos y de sincronización inicial. Además, ofrece una interfaz lógica para que la interfaz de usuario pueda, a través de los botones que aparecen en pantalla, comunicarse con la lógica de control.

El paquete está conformado por 4 archivos:

- **control.py** (anexo E.2): el cual implementa los métodos de movimiento y petición de posiciones además del método que desencadena el proceso de sincronización inicial. Es

---

<sup>1</sup><https://pypi.org/project/pyserial/>

el archivo principal de control y sus funciones desencadenan llamadas a todos los demás paquetes para poder realizar funciones complejas.

- **control\_interface.py** (anexo E.3): es una interfaz que implementa parte de los métodos de **control.py**. Este archivo es utilizado por la GUI para poder desencadenar acciones en S1 a partir de la interacción del operario con la interfaz gráfica.
- **control\_management.py** (anexo E.4): ofrece funciones auxiliares que permiten a **control.py** monitorizar que las órdenes enviadas a S2 son realizadas con éxito o, en caso contrario, controlar los errores que se pudieran producir. Además, aquí se encuentran las funciones que hacen peticiones a S2.
- **heart\_beat** (anexo E.5): ofrece funciones que permiten la instanciación de un objeto el cual envía un mensaje de manera periódica a través de la UART.

Cabe destacar que en este paquete se han utilizado librerías que implementan el uso de futuros en Python con el objetivo de poder monitorizar el movimiento de S2 sin necesidad de bloquear la interfaz de usuario.

### **gcode**

Aquí se encuentran la lógica de interpretación y generación de las tramas de GCode que se transmiten entre S1 y S2.

Contiene 2 ficheros:

- **generator.py** (anexo E.6): este archivo contiene las funciones que, a partir de los valores que reciben como parámetros, generan las tramas en el formato adecuado para ser enviadas.
- **interpreter.py** (anexo E.7): analizador gramático de los *bytes* que hay en el *buffer* de S1. Para poder realizar esta labor, transforma los *bytes* en cadena de caracteres y posteriormente analiza dichas cadenas y las interpreta.

Se ha usado la librería “**typing**” para simplificar el tratamiento de los datos y la interpretación de las tramas.

### **logger**

Este paquete permite llevar un registro de los datos y las acciones importantes que ocurren en S1. Genera un archivo en el que se guardan diferentes datos para poder hacer *debugging* y revisar *crashlogs*. Destaca el uso de la librería “**logging**” para poder generar registros de manera unificada y poder definir distintos niveles dentro de los registros, de manera que se pueden definir niveles que serán ignorados.

Contiene dos ficheros, **logger.py** (anexo E.11), el cual alberga las funciones necesarias para crear el archivo y operar con él, además de dar un formato estándar a las diferentes trazas;

y el fichero `PyQtHandler.py` (anexo E.12), el cual contiene un *wrapper* para que la librería `logging` también escriba los registros en la interfaz de usuario, en un *widget* de Qt.

### **security**

A través de este paquete, S1 consigue autenticar al sistema S2 y viceversa.

Contiene un solo archivo, `rsa.py` (anexo E.13), el cual alberga las funciones necesarias para que, a partir de los números procedentes de S2, se pueda autenticar al emisor desde la trama recibida y poder reenviarla encriptada posteriormente.

Se ha usado la librería “`typing`” para simplificar el tratamiento de los datos y la interpretación de las tramas.

### **utils**

En este paquete se encuentran todos los archivos auxiliares que no se puedan ubicar en ningún otro paquete.

Contiene un archivo, `error_data.py` (anexo E.14), el cual simplemente implementa un tipo de dato creado especialmente para poder contener de una manera más organizada los datos referentes a los errores provenientes de S2.

Se emplea la librería `collections` para permitir el uso de tipos de datos auxiliares.

Por otra parte, se declara una nueva estructura de datos en el fichero `atomics.py` (listado de código E.15). Se define una clase base `class Atomic(ABC, Generic[T])` que se diseña para que las clases hijas hereden de ella y establezcan el tipo de dato que van a contener, junto con las especializaciones requeridas.

Se definen dos clases hijas:

- `class AtomicFloat(Atomic[float])` para contener valores en coma flotante de forma atómica.
- `class AtomicInteger(Atomic[int])` para contener valores enteros y añadir además opciones para incrementar dicho valor.

La principal función de estas clases no es solo guardar un dato de forma atómica sino además poder utilizar la misma dirección de memoria a lo largo del programa, pudiendo tener acceso simultáneo al recurso.

#### **7.1.3. Protocolo de autenticación**

El protocolo de autenticación se ha creado para que los dos sistemas puedan reconocerse entre sí, permitiendo de esta manera asegurar que los datos que provengan del puerto elegido para la comunicación son efectivamente destinados al dispositivo y asegurando por tanto que los datos enviados a través de este mismo puerto llegarán al destino esperado.

Para realizar la autenticación se sigue el siguiente protocolo.

1. S2 genera dos números al iniciarse,  $n$  (el módulo) y  $e$  (la clave pública).
2. S1, al ser elegido un puerto de comunicación en la interfaz, manda una petición de autenticación a S2 por ese puerto empleando el GCode “I1”.
3. Si S2 efectivamente está conectado a ese puerto, recibe el mensaje y procede a mandar el número  $n$  y  $e$  en dos mensajes distintos. El primer mensaje en formato “I2  $n$ ” y el segundo en formato “I3  $e$ ”.
4. Posteriormente, S2 envía a S1 un mensaje cifrado con su clave privada (firma el mensaje).
5. Tras recibir este mensaje firmado, S1 utiliza la clave pública  $e$  para verificar el mensaje y autentificar a S2.
6. S1 envía el mensaje cifrado con la clave pública  $e$  de vuelta a S2.
7. S2 obtendrá el mensaje en claro utilizando su clave privada  $d$  y verificará que, en efecto, S1 es un “dispositivo de confianza”.

En cuanto los dispositivos se identifiquen, se permitirá el intercambio de datos a través del puerto seleccionado hasta que haya una desconexión de alguno de los dispositivos. En ese caso, al volver a realizar la conexión, los dispositivos tendrán que volver a autenticarse.

#### 7.1.4. Pseudo-lenguaje de comunicación

Para poder comunicar los dispositivos entre si de manera eficiente, se ha planteado un pseudo-lenguaje basado en GCode para poder realizar el envío y la recepción de datos desde y hacia la placa.

El formato general del mensaje que se envía es el siguiente:

G1 X10 Y10 Z10

Donde la ‘G’ representa el tipo de trama y el número a su derecha el identificador individual de una trama concreta de ese tipo. Después, separado por un espacio, se tienen los parámetros de la trama. El número del parámetro dependerá del tipo concreto de orden.

Para este proyecto se han reservado 4 tipos de trama, a saber, tipos: I, J, G y M.

Las tramas de tipo ‘I’ sirven para gestionar la autenticación inicial de los dispositivos.

Las tramas de tipo ‘J’ comunican fallos o para confirmar un funcionamiento correcto del sistema.

Las tramas de tipo ‘G’ comunican valores de las posiciones tanto cartesianas como angulares.

Las tramas de tipo ‘M’ se emplean para pedir los valores de las posiciones cartesianas o angulares del brazo y para cancelar el movimiento de este.

A continuación se pasará a analizar cada una de las tramas por separado.

## G0

Este tipo de trama sirve para comunicar una posición ya que es de tipo G. Más concretamente, como es G0, sirve para comunicar posiciones cartesianas.

Los parámetros de esta trama son X, Y y Z los cuales van seguidos de un valor numérico que representa la posición en cada uno de los respectivos ejes.

Por ejemplo, G0 X10 Y20 Z30 proveniente de S1 y con destino a S2 significa que S2 se ha de mover a las posiciones cartesianas  $x = 10 \text{ mm}$ ,  $y = 20 \text{ mm}$  y  $z = 30 \text{ mm}$  con respecto a la posición inicial.

Por otro lado, si la misma trama fuese proveniente de S2 con destino a S1, esto significaría que se está comunicando a S1 la posición cartesiana real del brazo.

## G1

Este tipo de trama sirve para comunicar una posición ya que es de tipo G. Más concretamente, como es G1, sirve para comunicar posiciones angulares.

Los parámetros de esta trama son X, Y y Z los cuales van seguidos de un valor numérico que representa el ángulo en  $\theta_1$ ,  $\theta_2$  y  $\theta_3$ .

Por ejemplo, G1 X10 Y20 Z30 proveniente de S1 y con destino a S2 significa que S2 se ha de mover a las posiciones angulares  $\theta_1 = 10^\circ$ ,  $\theta_2 = 20^\circ$  y  $\theta_3 = 30^\circ$ .

Obsérvese que, pese a que los parámetros siguen siendo X, Y, y Z, en S1 se interpretan como ángulos, a diferencia de G0, donde se interpretaban como coordenadas cartesianas.

## G28

Este tipo de trama sirve para comunicar una posición ya que es de tipo G. Más concretamente, como es G28, sirve para comunicar al brazo que debe volver a la posición de origen.

Esta trama no tiene parámetros ya que la posición de origen es conocida por el S2 y no hace falta comunicarla.

La trama G28 solo se envía actualmente desde S1 a S2.

## M1

Este tipo de trama sirve para comunicar peticiones al brazo robótico ya que es de tipo M. Más concretamente, como es M1, sirve para pedir a S2 que cancele el movimiento que está ejecutando.

Esta trama no tiene parámetros ya que la petición de cancelar el movimiento es interpretada por si sola y no hace falta datos adicionales.

La trama M1 solo se envía actualmente desde S1 a S2

## M114

Este tipo de trama sirve para comunicar peticiones al brazo robótico ya que es de tipo M. Más concretamente, como es M114, sirve para pedir a S2 que comunique la posición cartesiana actual en la que se encuentra el *end-effector*.

Esta trama no tiene parámetros ya que la petición de la posición cartesiana es interpretada por sí sola y no hacen falta datos adicionales.

La trama M114 solo se envía actualmente desde S1 a S2

## M280

Este tipo de trama sirve para comunicar peticiones al brazo robótico ya que es de tipo M. Más concretamente, como es M280, sirve para pedir a S2 que comunique la posición angular actual en la que se encuentra el *end-effector*.

Esta trama no tiene parámetros ya que la petición de la posición angular es interpretada por sí sola y no hacen falta datos adicionales.

La trama M280 solo se envía actualmente desde S1 a S2.

## I1

Este tipo de trama sirve para realizar el *handshake* inicial entre el S1 y el S2 ya que es de tipo I. Más concretamente, como es I1, sirve para al S2 que se identifique mandando su '*n*' (módulo) y '*e*' (exponente) para poder calcular su clave pública.

Esta trama no tiene parámetros ya que la petición de inicio del *handshake* es interpretada por sí sola y no hacen falta datos adicionales.

La trama I1 solo se envía actualmente desde S1 a S2.

## I5

Este tipo de trama sirve para realizar el *handshake* inicial entre el S1 y el S2 ya que es de tipo I. Más concretamente, como es I5, sirve para enviar la trama firmada inicialmente por S2 de vuelta a este, sin firmar y cifrada.

El parámetro que tiene esta trama es una cadena de números que representan la trama sin firmar y cifrada.

La trama I5 solo se envía actualmente desde S1 a S2.

## I6

Este tipo de trama sirve para hacer una petición al S2 de recalcular su claves con el objetivo de poder cambiar a un S1 distinto.

En el estado actual de desarrollo esta trama no se utiliza ya que solo tendría sentido si todas las comunicaciones entre los dos sistemas estuviesen cifradas. En el estado actual del proyecto, no lo están.

La trama I6 solo se envía actualmente desde S1 a S2.

### 7.1.5. Logs

Para conseguir mantener una traza del funcionamiento del S1 tanto en desarrollo como en producción, se ha decidido generar de manera automática ficheros que registren ciertos comportamientos del SW.

Estos ficheros contienen líneas de texto las cuales muestran datos del sistema y mensajes que describen el funcionamiento de este.

La estructura general de una línea de traza es la siguiente:

PID - ASCTIME | [NIVEL DE ERROR]: MENSAJE

## 7.2. S2

El S2 supone una parte fundamental en el desarrollo del proyecto ya que es el encargado de la gestión al completo del *pArm*. El SW que ejecuta se encuentra escrito puramente en C (en particular, C99) y se ha programado utilizando el paradigma de programación estructurada, utilizando subrutinas, secuencias, condiciones (**if**, **switch**) e iteradores (**for**, **while**)[49].

La estructura de la aplicación consta de los siguientes paquetes y ficheros:

**arm** – contiene el planificador de movimientos del *pArm*, definido por los ficheros **planner.h** (listado de código C.1) y **planner.c** (listado de código C.29).

**gcode** – contiene el intérprete de GCode que se utiliza principalmente para la comunicación entre S1 y S2. Se encuentra compuesto por los ficheros **gcode.h** (listado de código C.2) y **gcode.c** (listado de código C.30).

**motor** – este paquete aúna la lógica de control de los motores que componen el *pArm*.

Por una parte, se define un primer nivel de abstracción sobre el control de los servomotores implementado en los ficheros **servo.h** (listado de código C.3) y **servo.c** (listado de código C.31).

Sobre lo anterior, se define un segundo nivel de abstracción para el control de los servomotores que simplifica las operaciones a realizar sobre los mismos. Se encuentra implementado en los ficheros **motor.h** (listado de código C.4) y **motor.c** (listado de código C.32).

Finalmente, se establece un tercer nivel de abstracción que permite el control de los distintos motores mediante la cinemática directa (utilizando los ángulos  $\{\theta_0, \theta_1, \theta_2\}$ ) y

mediante la cinemática inversa (utilizando los puntos  $\{x, y, z\}$ ). La lógica se encuentra implementada en los ficheros `kinematics.h` (listado de código C.5) y `kinematics.c` (listado de código C.33).

`printf` – una implementación adaptada para trabajar con la placa de control dsPIC33E basada en la librería `mpaland/printf`<sup>2</sup> [50].

Se definen nuevos ficheros para la gestión de la librería y se encuentra estructurada en `io.h` (listado de código C.6), `printf_config.h` (listado de código C.7), `printf.h` (listado de código C.8) y `printf.c` (listado de código C.34).

`rsa` – paquete que recoge las principales funcionalidades del algoritmo RSA para realizar firma digital y encriptado de datos. Se encuentra implementado en los ficheros `rsa.h` (listado de código C.9) y `rsa.c` (listado de código C.35).

Además, contiene otras funcionalidades útiles como la generación de números pseudoaleatorios, implementada en los ficheros `rand.h` (listado de código C.10) y `rand.c` (listado de código C.36); los algoritmos de `clz` (“*count leading zeros*”) y `ctz` (“*count trailing zeros*”) implementadas en los ficheros `zeros.h` (listado de código C.11) y `zeros.c` (listado de código C.37); y un algoritmo de comprobación para saber si un número ‘*p*’ de 64 bits es primo, implementado en el fichero `primes.h` (listado de código C.12) y `primes.c` (listado de código C.38).

`sync` – un paquete que recoge funciones de sincronización entre distintos hilos de ejecución. Pese a que el dsPIC33E no cuenta con dicha funcionalidad, las rutinas de tratamiento de interrupciones se ejecutan en su propio contexto y podrían llegar a provocar una colisión con respecto al valor de ciertas variables.

Este paquete se utiliza principalmente para conocer cuándo los tres motores que afectan a la posición del robot han finalizado su movimiento, implementando un algoritmo de exclusión mútua, desarrollado en los ficheros `mutex.h` (listado de código C.13) y `mutex.c` (listado de código C.39), y el algoritmo de barrera, escrito en los ficheros `barrier.h` (listado de código C.14) y `barrier.c` (listado de código C.40).

`timers` – implementación de los *timers* que gestionan la posición y movimiento de los tres motores. Ofrecen una interfaz común para poder gestionar la sincronización entre ellos así como cuándo se empieza un movimiento y cuándo se finaliza.

El paquete se encuentra dividido en: `tmr3.h` (listado de código C.15) y `tmr3.c` (listado de código C.41); `tmr4.h` (listado de código C.16) y `tmr4.c` (listado de código C.42); y `tmr5.h` (listado de código C.17) y `tmr5.c` (listado de código C.43).

`utils` – distintas utilidades que se utilizan a lo largo de toda la aplicación. Se encuentran definidas utilidades para el manejo de *buffers* de tamaño arbitrario, implementado en los ficheros `buffer.h` (listado de código C.18) y `buffer.c` (listado de código C.44); constantes matemáticas o utilidades que se usan en tiempo de compilado por el preprocesador, implementado en el fichero `defs.h` (listado de código C.19); librería para el manejo del tiempo que ha pasado desde la ejecución de la aplicación, tanto en *ms* como en *μs*,

<sup>2</sup><https://github.com/mpaland/printf>

implementado en los ficheros `time.h` (listado de código C.20) y `time.c` (listado de código C.45); definiciones de nuevos tipos de datos basados en estructuras, redefiniciones de tipos ya existentes y de constantes relacionadas a ellos, implementado en el fichero `types.h` (listado de código C.21); gestión de la salida estándar al puerto del microcontrolador para ser enviado vía UART, implementado en los ficheros `uart.h` (listado de código C.22) y `uart.c` (listado de código C.46); y finalmente distintas utilidades varias que no necesitan de ningún fichero específico para ellas ya que se consideran de carácter general, como puede ser la implementación de la rutina `foreach` en C, funciones de *delay* según el tiempo especificado, comprobaciones con respecto a valores tipo `double` (por ejemplo, si son `NaN`) y utilidades para mapear un valor entre un límite superior e inferior, implementado en los ficheros `utils.h` (listado de código C.23) y `utils.c` (listado de código C.47).

`arm_config.h` – paquete que define las constantes físicas del brazo robótico, implementado en el fichero C.24. Entre otros valores, se encuentran las longitudes de los segmentos inferior y superior del brazo (definidos anteriormente como  $\overline{A_L}$  y  $\overline{A_U}$ ), la altura de la base ( $B_h$ ), etc.

`init` – rutinas de configuración e inicialización de toda la placa, además de algunas funciones complementarias para permitir habilitar y deshabilitar interrupciones.

En los ficheros `init.h` (listado de código C.25) e `init.c` (listado de código C.48) se encuentran rutinas para establecer la frecuencia de oscilación del reloj interno, los baudios a los que trabaja la UART, los distintos *timers* que se utilizan así como la inicialización de los pines de la placa y las interrupciones.

`interrupts` – paquete que engloba múltiples rutinas de tratamiento de interrupciones del sistema.

Implementadas en los ficheros `interrupts.h` (listado de código C.26) e `interrupts.c` (listado de código C.49), destacan principalmente las rutinas de tratamiento de los fines de carrera así como las de gestión de la UART, encargadas de asegurar una comunicación fiable entre ambos sistemas S1 y S2.

`pragmas.h` – implementación de la configuración básica del microcontrolador. En dicho fichero (listado de código C.27) se definen opciones como permitir la reasignación de puertos en tiempo de ejecución, *overclock* de la velocidad del reloj, etc.

`s_types.h` – definición de tipos básicos del sistema para facilitar el manejo de ciertos registros, en particular, el registro CORCON. Implementado en el fichero `system_types.h` (listado de código C.28).

`main.c` – punto de entrada de la ejecución del SW de S2. Aúna todos los ficheros y paquetes mencionados anteriormente y los coordina para que el sistema se ejecute según se espera.

Se compone principalmente de una rutina de inicialización (`setup()`) y del bucle principal (`loop()`), donde configura el sistema para que respete los parámetros establecidos y gestiona los distintos eventos recibidos por la UART. Configura además un modo *cli* que permite la interacción directa con el sistema sin necesidad de una interfaz de usuario así como de un modo *debug* que han de ser activados ambos en tiempo de compilación.

Por otra parte, la gestión de los errores recae sobre este fichero así como el *heartbeat* que mantiene activa la comunicación entre sistemas. Al ser además el coordinador de todo

el sistema, las órdenes recibidas por la UART son derivadas a otros paquetes para su interpretación y luego delegadas para realizar las órdenes especificadas, o indicar error en caso de que no sea un dispositivo verificado o si es una instrucción no implementada por el sistema.

Se encuentra implementado en el fichero `main.c` (listado de código C.50).

En los siguientes apartados se comentan puntos claves sobre cómo está diseñado este SW y se explicarán ciertas decisiones que han sido tomadas.

### 7.2.1. Inicialización del sistema

La inicialización del sistema cuenta de varias partes:

- Configuración del microcontrolador.
- Deshabilitar las interrupciones.
- Inicializar el reloj.
- Inicializar los pines y los puertos.
- Inicializar el módulo PWM.
- Inicializar el módulo UART.
- Establecer el modo de operación del CORCON.
- Habilitar de nuevo las interrupciones.

Toda esta lógica se aúna en la función `system_initialize`:

```
344 inline void system_initialize(void) {  
345     INTERRUPT_GlobalDisable();  
346     init_clock();  
347     init_ports();  
348     initPWM();  
349     initUART();  
350     SYSTEM_CORCONModeOperatingSet(CORCON_MODE_PORVALUES);  
351     INTERRUPT_GlobalEnable();  
352 }
```

#### Configuración del microcontrolador

La configuración del microcontrolador es una parte crucial a la hora de poder trabajar con el dispositivo ya que permite definir cómo se va a comportar ante ciertas situaciones.

La configuración se realiza mediante una serie de **pragmas** que definen tanto qué opciones están habilitadas como el modo de funcionamiento de ciertos componentes.

De todas las configuraciones establecidas, destacan las siguientes:

- `#pragma config PLLKEN = ON` – habilita el bit de bloqueo del PLL que permite saber cuándo un cambio en la frecuencia del oscilador es efectivo.
- `#pragma config IOL1WAY = OFF` – permite cambiar el modo de funcionamiento de los periféricos más de una única vez.
- `#pragma config FCKSM = CSECME` – permite cambiar la frecuencia del reloj y habilita el *Fail-Safe Clock Monitor*.
- `#pragma config PWMLOCK = OFF` – permite que un puerto PWM pueda ser utilizado para otros propósitos, como puede ser para la UART.

La lista completa de pragmas se define en el fichero `pragmas.h` (listado de código C.27).

### Inicialización del reloj del sistema

La rutina de inicialización del reloj define la frecuencia a la que va a trabajar el sistema. Para este proyecto se cuenta con una frecuencia inicial de oscilación  $F_{OSC} = 7,372\,8\text{ MHz}$  y se busca alcanzar una nueva frecuencia de oscilación  $F'_{OSC} \approx 120\text{ MHz}$ .

Según el manual del fabricante, la frecuencia máxima a la que podría trabajar el microcontrolador dsPIC33E sería de 140 MHz con una temperatura máxima de 85°C [51]. Para evitar alcanzar ese margen y que sea necesario utilizar un disipador, se establece la frecuencia 20 MHz por debajo de la máxima.

El cálculo de la nueva frecuencia de oscilación responde a la ecuación 7.1 provista por el manual [51]:

$$F_{OSC} = F_{IN} \cdot \frac{M}{N_1 + N_2} = F_{IN} \cdot \frac{PLLDIV + 2}{(PLLPRE + 2) \cdot 2(PLLPOST + 1)} \quad (7.1)$$

donde

$$\begin{cases} N_1 = PLLPRE + 2 \\ N_2 = 2 \cdot (PLLPOST + 1) \\ M = PLLDIV + 2 \end{cases}$$

En particular, se puede conseguir una frecuencia de oscilación de 119,808 MHz estableciendo los siguientes valores de  $N_1$ ,  $N_2$  y  $M$  (ecuación 7.2):

$$F_{OSC} = 7,372\,8\text{ MHz} \cdot \frac{65}{2 \cdot 2} = 119,808\text{ MHz},$$

$$\begin{cases} N_1 = 2 \\ N_2 = 2 \\ M = 65 \end{cases} \quad (7.2)$$

De esta manera, se introducen en los registros PLLPRE, PLLPOST y PLLDIV los valores 0, 0 y 63 respectivamente. Una vez cambiados los registros se espera de forma activa a que cambie la frecuencia del reloj (OSWEN = 0 y LOCK = 1).

Esta lógica se encuentra en la función `init_clock`:

```

15 void init_clock(void) {
16 #ifndef CONFIG_SIMULATOR
17     // FRCDIV FRC/1; PLLPRE 2; DOZE 1:8; PLLPOST 1:2; DOZEN disabled; ROI disabled;
18     CLKDIV = 0x3000;
19     // TUN Center frequency;
20     OSCTUN = 0x00;
21     // ROON disabled; ROSEL FOSC; RODIV 0; ROSSLP disabled;
22     REFOCON = 0x00;
23     // Setup de PLL for reaching 40 MHz with a 7.3728 clock.
24     // Maximum speed is of 140 MHz as the maximum temperature
25     // of 85 °C implies 70 MIPS.
26     //
27     // For working at ~120 MHz:
28     // F_osc = F_in * M / (N1 * N2)
29     // F_cy = F_osc / 2
30     // F_osc ~= 120 MHz -> F_osc = 7.3728 * 65 / (2 * 2) = 119.808 MHz
31     // F_cy = F_osc / 2 = 59.904 MHz
32     //
33     // Then, setup the PLL's prescaler, postcaler and divisor
34     PLLFBD = 0x3F;
35     // AD1MD enabled; PWMMMD enabled; T3MD enabled; T4MD enabled; T1MD enabled; U2MD enabled;
36     // T2MD enabled; U1MD enabled; QEI1MD enabled; SPI2MD enabled; SPI1MD enabled; C2MD enabled;
37     // C1MD enabled; DCIMD enabled; T5MD enabled; I2C1MD enabled;
38     PMD1 = 0x00;
39     // OC5MD enabled; OC6MD enabled; OC7MD enabled; OC8MD enabled; OC1MD enabled; IC2MD enabled
40     ; OC2MD enabled; IC1MD enabled; OC3MD enabled; OC4MD enabled; IC6MD enabled; IC7MD enabled;
41     // IC5MD enabled; IC8MD enabled; IC4MD enabled; IC3MD enabled;
42     PMD2 = 0x00;
43     // ADC2MD enabled; PMPMD enabled; U3MD enabled; QEI2MD enabled; RTCCMD enabled; CMPMD
44     enabled; T9MD enabled; T8MD enabled; CRCMD enabled; T7MD enabled; I2C2MD enabled; T6MD
45     enabled;
46     PMD3 = 0x00;
47     // U4MD enabled; CTMUMD enabled; REFOMD enabled;
48     PMD4 = 0x00;
49     // PWM2MD enabled; PWM1MD enabled; PWM4MD enabled; SPI3MD enabled; PWM3MD enabled; PWM6MD
50     enabled; PWM5MD enabled;
51     PMD6 = 0x00;
52     // PTGMD enabled; DMA0MD enabled;
53     PMD7 = 0x00;
54     // CF no clock failure; NOSC FRCPLL; CLKLOCK unlocked; OSWEN Switch is Complete; IOLOCK not
55     // -active;
56     __builtin_write_OSCCONH((uint8_t) (0x01));
57     __builtin_write_OSCCONL((uint8_t) (0x01));

58     // Wait for Clock switch to occur
59     while (OSCCONbits.OSWEN != 0);
60     // And wait for clock switching to happen
61     // First, wait for clock switch to occur
62     // and thenm wait the PLL to lock
63     while (OSCCONbits.LOCK != 1);

```

```
57 #endif  
58 }
```

## Inicialización de los pines y puertos

En el dsPIC33E se utilizan múltiples pines y puertos que han de ser inicializados para el control de distintos periféricos. Los distintos pines y puertos del microcontrolador se muestran en la figura 7.8:

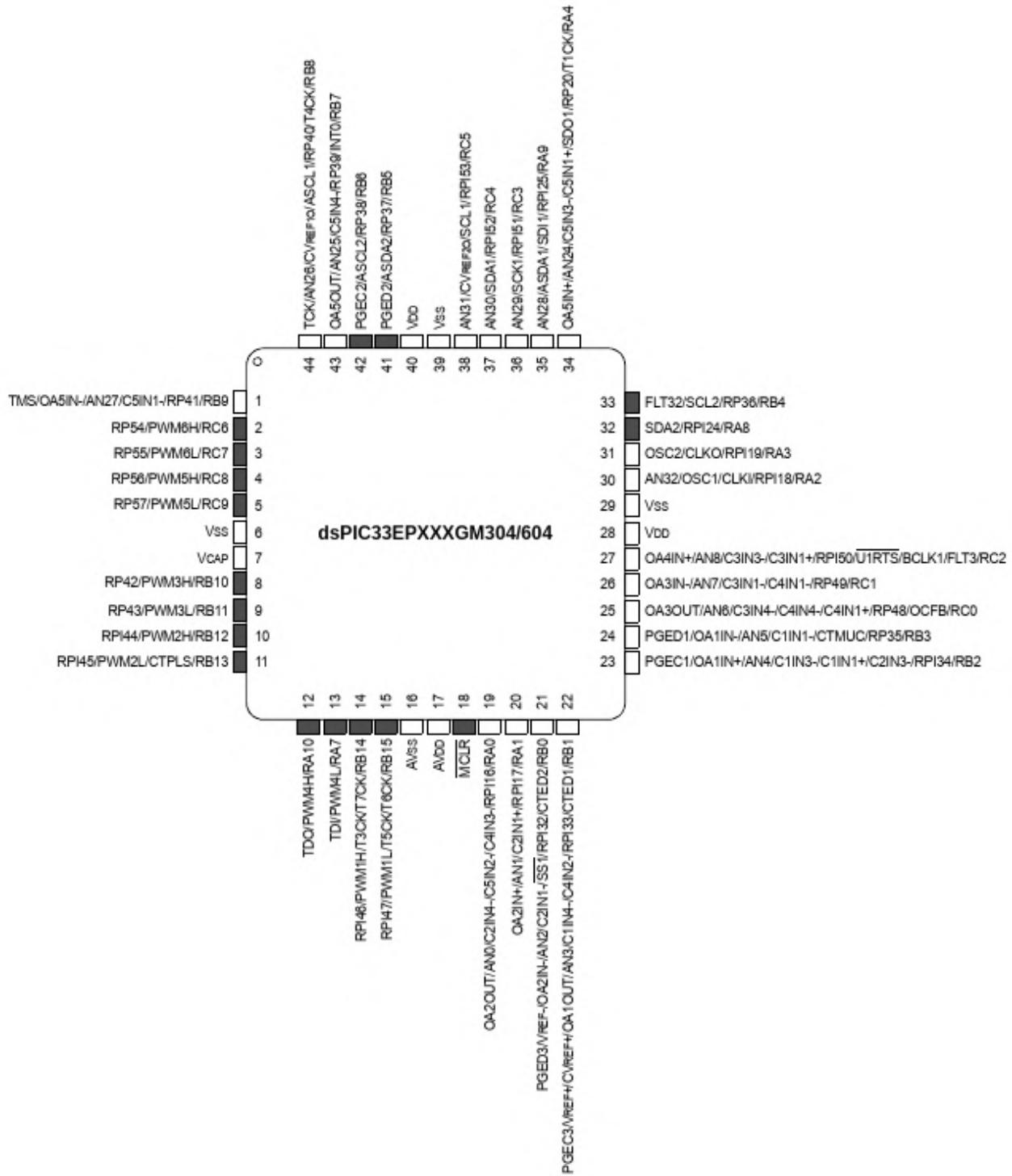


Figura 7.8: Vista esquemática del dsPIC33E [41].

En particular, se utilizan los pinos 41 – 44 para controlar los LEDs colocados en la placa, los pinos 19 – 22 para controlar los microinterruptores conectados que actúan como fin de carrera. Esto se encuentra en la función `init_ports`:

311 | `void init_ports(void)`

```

312 {
313     //Digital Ports for micro-interruptors, set as input
314     TRISAbits.TRISA0 = 1;
315     TRISAbits.TRISA1 = 1;
316     TRISBbits.TRISB0 = 1;
317     TRISBbits.TRISB1 = 1;
318
319     //Input Change Notification Interrupt configuration
320     _CNIP = 5;          // priority (7 = highest)
321     _CNIE = 1;          // Enable CN interrupts
322     _CNIF = 0;          // Interrupt flag cleared
323     CNENBbits.CNIEB0 = 1;
324     CNENBbits.CNIEB1 = 1;
325     CNENAbits.CNIEA0 = 1;
326     CNENAbits.CNIEA1 = 1;
327
328
329     //Digital Ports for LED lights, set as output.
330     TRISBbits.TRISB5 = 0;
331     TRISBbits.TRISB6 = 0;
332     TRISBbits.TRISB7 = 0;
333     TRISBbits.TRISB8 = 0;
334
335     //Set I/O ports to digital, clear the analogic enable bit.
336     ANSELAbits.ANSA0 = 0;
337     ANSELAbits.ANSA1 = 0;
338     ANSELBbits.ANSB0 = 0;
339     ANSELBbits.ANSB1 = 0;
340     ANSELBbits.ANSB7 = 0;
341     ANSELBbits.ANSB8 = 0;
342 }

```

Por otro lado, se utilizan los pines 9, 11, 13 y 15 para controlar la señal PWM que controla los motores. Esto se realiza en la función `initPWM`:

```

138 void initPWM(void) {
139     TRISBbits.TRISB11 = 0; // PWM3L
140     TRISBbits.TRISB13 = 0; // PWM2L
141     TRISBbits.TRISB15 = 0; // PWM1L
142     TRISAbits.TRISA7 = 0; // PWM4L
143 //    TRISBbits.TRISB14 = 0; // PWM1H

```

Finalmente, para controlar la UART se utilizan los pines 3 y 2, los cuales son remapeables y es necesario establecer a qué puerto va cada uno y qué funcionalidad cumple.

Esto se realiza en la función `initUART`:

```

60 void initUART(void) {
61     // Unlock the Peripheral Pin Selector (PPS)
62     // for allowing changes on TRIS ports without
63     // affecting expected device behavior.
64     // 0xBF is a shortcut for ~(1 << 6) == 191
65 #ifndef CONFIG_SIMULATOR
66     __builtin_write_OSCCONL(OSCCON & 0xBF); // unlock PPS
67 #endif
68     TRISCbits.TRISC7 = 1; // RC7 set as input

```

```

69   TRISCbits.TRISC6 = 0; // RC6 set as output
70
71   RPOR6bits.RP54R = 0b00001; // RC6->UART1:U1TX
72   RPINR18bits.U1RXR = 55;
73   // Lock again the PPS as we are done
74   // configuring the remappable ports.
75   // 0x40 is a shortcut for (1 << 6) == 64
76 #ifndef CONFIG_SIMULATOR
77     __builtin_write_OSCCONL(OSCCON | 0x40); // lock PPS
78 #endif

```

## Inicialización del módulo PWM

El módulo PWM requiere de una inicialización propia para establecer la frecuencia de funcionamiento del mismo. Los motores que se están utilizando son servomotores y se controlan mediante una señal de pulsos cada cierto tiempo, establecido por el diseño del fabricante.

Para el servomotor Parallax 900-00005, se requiere un periodo de 20 ms (imagen 7.9):

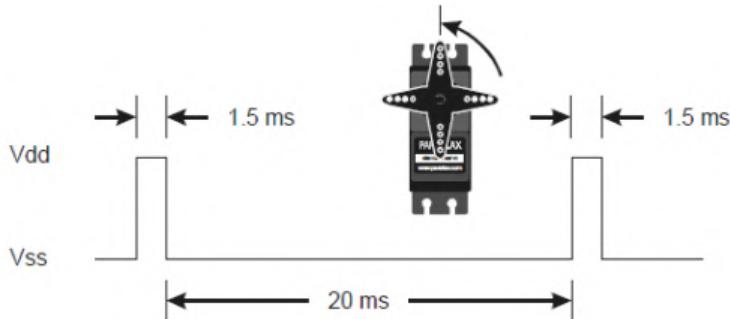


Figura 7.9: Período de la señal PWM que ha de ser enviada al servomotor [48].

En el dsPIC33E, el módulo PWM se configura estableciendo un valor en el registro PTPER, el cual respeta la siguiente ecuación (ecuación 7.3):

$$PTPER = \frac{F_{OSC}}{F_{PWM} \cdot PWM_{Prescaler}} \quad (7.3)$$

El registro PTPER es un registro de 16 bits, por lo que el valor más alto que puede contener es 65 536. Si el valor supera el máximo de dicho registro, se habrá de incrementar el prescalado para poder reducirlo. Según el manual [52], se encuentran disponibles prescalados desde  $2^0$  hasta  $2^6$  (incrementándose en potencias de dos).

De esta manera, para controlar los servomotores, se tiene que:

$$\left\{ \begin{array}{l} F_{PWM} = T_{PWM}^{-1} = \frac{1}{20} = 50 \text{ Hz} \\ F_{OSC} = 119,808 \text{ MHz} \\ PWM_{Prescaler} = 1 : 2^5 = 1 : 32 \equiv Prescaler = 101 \end{array} \right.$$

por lo que el valor a introducir en el registro PTPER es (ecuación 7.4):

$$PTPER = \frac{119,808 \text{ MHz}}{50 \text{ Hz} \cdot 32} = 37\,440 \quad (7.4)$$

Finalmente, se configuran los módulos PWM para trabajar en modo verdaderamente independiente. Esto es, se cuenta con dos señales PWM: PWMxL y PWMxH, que pueden funcionar en modo combinado de 16 bits, pero para tener más posibilidades se configuran ambas señales como señales independientes, esto es, funcionan sin alterar la salida que se produce en la otra.

Todo el código de inicialización se encuentra en la función `initPWM`:

```

138 void initPWM(void) {
139     TRISBbits.TRISB11 = 0; // PWM3L
140     TRISBbits.TRISB13 = 0; // PWM2L
141     TRISBbits.TRISB15 = 0; // PWM1L
142     TRISAbits.TRISA7 = 0; // PWM4L
143 //    TRISBbits.TRISB14 = 0; // PWM1H
144
145     PTCON2bits.PCLKDIV = 0b110; // Prescaler 1:32
146
147     // Setup PWM period - the motors have a
148     // minimum time in between pulses of 20ms,
149     // so the frequency must be of 50 Hz.
150     //
151     // F_osc = 119.808 MHz
152     // F_PWM = 50 Hz
153     // PWM_Prescaler = 64
154     // PTPER = F_osc / (F_PWM * PWM_Prescaler) --> PTPER = 119.808 MHz / (50 Hz * 32)
155     // = 37440 = PTPER --> F_PWM = 50.000 Hz
156     PTPER = 37440;
157
158     // Initialize independent time base to zero.
159     // As we are using PWMxL, we only use
160     // SPHASEx ports. If using PWMxH, just change
161     // SPHASEx to PHASEx ones.
162     SPHASE3 = 0;
163     SPHASE2 = 0;
164     SPHASE1 = 0;
165     SPHASE4 = 0;
166 //    PHASE1 = 0;
167
168     // By default, set no duty cycle of programmed signals
169     SDC3 = 0;
170     SDC2 = 0;
171     SDC1 = 0;
172     SDC4 = 0;
173 //    PDC1 = 0;
174
175     // Disable Dead Time values
176     ALTDTR4 = 0;
177     ALTDTR3 = 0;
178     ALTDTR2 = 0;
179     ALTDTR1 = 0;
180
181     DTR4 = 0;

```

```
182 DTR3 = 0;
183 DTR2 = 0;
184 DTR1 = 0;
185
186 // True independent work mode, so then both PWMxH and
187 // PWMxL can be used independently
188 IOCON4bits.PMOD = 0b11;
189 IOCON3bits.PMOD = 0b11;
190 IOCON2bits.PMOD = 0b11;
191 IOCON1bits.PMOD = 0b11;
192
193 // Disable PWM fault input
194 FCLCON4bits.FLTMOD = 0b11;
195 FCLCON3bits.FLTMOD = 0b11;
196 FCLCON2bits.FLTMOD = 0b11;
197 FCLCON1bits.FLTMOD = 0b11;
198
199 // Do not swap LOW/HIGH values
200 IOCON4bits.SWAP = 0;
201 IOCON3bits.SWAP = 0;
202 IOCON2bits.SWAP = 0;
203 IOCON1bits.SWAP = 0;
204
205 // Set pins as PWM ones
206 IOCON4bits.PENL = 1;
207 IOCON3bits.PENL = 1;
208 IOCON2bits.PENL = 1;
209 IOCON1bits.PENL = 1;
210 // IOCON1bits.PENH = 1;
211 // Disable high output as we are not using it
212 IOCON4bits.PENH = 0;
213 IOCON3bits.PENH = 0;
214 IOCON2bits.PENH = 0;
215 IOCON6bits.PENH = 0;
216 IOCON6bits.PENL = 0;
217 IOCON6bits.OVRENH = 1;
218 IOCON6bits.OVRENH = 1;
219
220 // Set PWM configurations to zero by default
221 PWMCON6 = 0;
222 PWMCON5 = 0;
223 PWMCON4 = 0;
224 PWMCON3 = 0;
225 PWMCON2 = 0;
226 PWMCON1 = 0;
227
228 // Disable dead time in-between output switches
229 PWMCON4bits.DTC = 0b10;
230 PWMCON3bits.DTC = 0b10;
231 PWMCON2bits.DTC = 0b10;
232 PWMCON1bits.DTC = 0b10;
233
234 // and enable the PWM module
235 PTCONbits.PTEN = 1;
236 }
```

## Inicialización de la UART

El módulo UART permite la comunicación entre los dos sistemas S1 y S2. En el proceso de diseño se estableció la tasa de transmisión en 9 600 baud, por lo que se ha de configurar el dsPIC33E para que funcione a esta velocidad.

Según el manual del microcontrolador, el valor del *baudrate* se ha de establecer en el registro UxBRG y responde a la siguiente ecuación (ecuación 7.5):

$$UxBRG = \frac{F_{CY}}{16 \cdot \text{Baud rate}} - 1 \quad (7.5)$$

Según la configuración establecida anteriormente, se sabe que la frecuencia del ciclo de instrucción ( $F_{CY}$ ) es:

$$F_{CY} = \frac{F_{OSC}}{2} = \frac{119,808 \text{ MHz}}{2} = 59,904 \text{ MHz}$$

por lo que se tiene que el valor del registro UxBRG es (ecuación 7.6):

$$UxBRG = \frac{59,904 \text{ MHz}}{16 \cdot 9600} - 1 = 389 \quad (7.6)$$

Por otra parte, se configuran múltiples parámetros de la UART para:

- Producir una interrupción en cada carácter recibido por  $R_X$ .
- El estado de inactividad no se invierta, esto es, tenga un nivel alto.
- Se utiliza el modo de velocidad estándar de la UART.
- Las transmisiones son de 8 bits sin bit de paridad.
- La transmisión de bits así como su recepción generan una interrupción.

Todo esto se encuentra definido en la función `initUART`:

```

60 void initUART(void) {
61     // Unlock the Peripheral Pin Selector (PPS)
62     // for allowing changes on TRIS ports without
63     // affecting expected device behavior.
64     // 0xBF is a shortcut for ~(1 << 6) == 191
65 #ifndef CONFIG_SIMULATOR
66     __builtin_write_OSCCONL(OSCCON & 0xBF); // unlock PPS
67 #endif
68     TRISCbits.TRISC7 = 1; // RC7 set as input
69     TRISCbits.TRISC6 = 0; // RC6 set as output
70
71     RPOR6bits.RP54R = 0b00001; // RC6->UART1:U1TX
72     RPINR18bits.U1RXR = 55;
73     // Lock again the PPS as we are done

```

```
74 // configuring the remappable ports.  
75 // 0x40 is a shortcut for (1 << 6) == 64  
76 #ifndef CONFIG_SIMULATOR  
77     __builtin_write_OSCCONL(OSCCON | 0x40); // lock PPS  
78 #endif  
79  
80     IEC0bits.U1TXIE = 0;  
81     IEC0bits.U1RXIE = 0;  
82  
83 // Setup UART  
84 // Stop on idle  
85 U1MODEbits.USIDL = 1;  
86 // Disable IrDA  
87 U1MODEbits.IREN = 0;  
88 // Use only TX and RX pins  
89 // ignoring CTS, RTS and BCLK  
90 U1MODEbits.UEN = 0b00;  
91 // Do not wake-up with UART  
92 U1MODEbits.WAKE = 0;  
93 // Disable loopback mode  
94 U1MODEbits.LPBACK = 0;  
95 // Do not use automatic baudrate when receiving  
96 U1MODEbits.ABAUD = 0;  
97 // Disable polarity inversion. Idle state is '1'  
98 U1MODEbits.URXINV = 0;  
99 // Do not use high speed baudrate  
100 U1MODEbits.BRGH = 0;  
101 // 8 data bits without parity  
102 U1MODEbits.PDSEL = 0b00;  
103 // One stop bit  
104 U1MODEbits.STSEL = 0;  
105  
106 // Calculate the baudrate using the following equation  
107 // UxBRG = ((FCY / Desired Baud rate) / 16) - 1  
108 // For 9600 bauds and FCY = 59.904E6, the obtained BRG is  
109 // -> 389, and the obtained baudrate is: 9600, with an error  
110 // of 0%  
111 U1BRG = 0x185;  
112  
113 // Interrupt after one RX character is received;  
114 // UTXISEL0 TX_ONE_CHAR; UTXINV disabled; OERR NO_ERROR_cleared; URXISEL RX_ONE_CHAR;  
115 // UTXBRK COMPLETED; UTXEN enabled; ADDEN disabled;  
116 U1STA = 0x400;  
117  
118 // Enable UART TX Interrupt  
119 IEC0bits.U1TXIE = 1;  
120 IEC0bits.U1RXIE = 1;  
121 IEC4bits.U1EIE = 1;  
122 IFS0bits.U1RXIF = 0;  
123 IFS0bits.U1TXIF = 0;  
124 IFS4bits.U1EIF = 0;  
125 IPC2bits.U1RXIP = 0b110;  
126  
127 //Make sure to set LAT bit corresponding to TxPin as high before UART initialization  
128 LATCbits.LATC7 = 1;  
129 LATCbits.LATC6 = 1;
```

```
129     U1MODEbits.UARTEN = 1; // enabling UART ON bit
130     U1STAbits.UTXEN = 1;
131
132     // Wait 105 uS (when baudrate is 9600) for a first
133     // transmission bit to be sent and detected, so then
134     // the UART can be used
135     DELAY_105uS;
136 }
```

## 7.2.2. Control de los componentes

Uno de los procesos básicos del *p*Arm es el del control de los distintos componentes que componen a S2. En particular, se destacan.

- Los LEDs de control.
- Los fines de carrera.
- Los servomotores que componen el brazo.

### Los diodos LED

El sistema de LEDs se emplea para comunicar ciertos errores y problemas que se han podido encontrar durante la inicialización de la placa. El acceso a estos componentes se realiza mediante la escritura de un nivel alto en el registro correspondiente o de un nivel bajo en dicho registro.

El manejo de los LEDs se realiza mediante:

- PORTBbits.RB5
- PORTBbits.RB6
- PORTBbits.RB7

Actualmente, los LEDs permanecen encendidos durante el proceso de inicialización del sistema y se apagan si este ha resultado exitoso. Si, por casualidad, hubiera algún tipo de problema al iniciar el sistema los LEDs parpadearían indefinidamente indicando que se ha producido un error.

### Fines de carrera

Para la calibración de los motores que componen el brazo se emplean microinterruptores que actúan como fines de carrera. Dichos microinterruptores se encuentran conectados a distintos pines y se ha configurado el SW para que genere una interrupción cada vez que el valor de uno de esos pines cambie.

El método de manejo de interrupciones de periféricos por cambio de valor no es específica, es decir, todos los periféricos generarían el mismo tipo de interrupción [53]. Por eso mismo, se emplea un sistema de *polling* por el cual, cada vez que se genera una interrupción, se comprueba el valor de todos los puertos de interés.

Como cada motor tiene, en principio, un posible fin de carrera asignado. Si bien es cierto que en la estructura 3D del brazo no se contempla esta opción, el código se ha diseñado para ser lo más genérico posible y que se pueda adaptar a futuras mejoras. Por esto mismo, la rutina de tratamiento de interrupción mapea el valor de los pines a un espacio de memoria que ya ha sido registrado previamente por el motor que lo va a utilizar:

```

94 void __attribute__((__interrupt__, no_auto_psv)) _CNInterrupt(void) {
95 #ifdef LIMIT_SWITCH_ENABLED
96     if (limit_switch_map != NULL) {
97         limit_switch_map[0] = PORTAbits.RA0;
98         limit_switch_map[1] = PORTAbits.RA1;
99         limit_switch_map[2] = PORTBbits.RB0;
100        limit_switch_map[3] = PORTBbits.RB1;
101    }
102 #endif
103 _CNIF = 0; // Clear the interruption flag
104 }
```

De esta forma se tiene constancia de cuándo un motor ha tocado con un fin de carrera, ya que su valor referenciado cambiará. Como la interrupción anterior se produce tanto si el motor cierra el contacto como si no, no es necesario realizar ningún código adicional que compruebe si el fin de carrera ya no está siendo activado.

### Servomotores que componen el brazo

El control de los servomotores, como se explicó anteriormente, presenta tres niveles de abstracción:

- **servo.h** y **servo.c**, que sería el equivalente a el *driver* que interactúa directamente con la interfaz ofrecida por el motor.
- **motor.h** y **motor.c**, los cuales ofrecen un nivel de abstracción por encima del modelo anterior que permiten trabajar directamente con ángulos y obtener información sobre los servomotores.
- **planner.h** y **planner.c**, para interactuar con el elemento anterior mediante la planificación de ángulos, puntos y trayectorias, teniendo en cuenta la posición actual de los motores así como el tiempo que tardarán en ejecutar el movimiento solicitado.

En el fichero **servo.h** se define una estructura que define el *driver* del servomotor:

```

41 // Servo definition
42 typedef struct {
43     volatile uint16_t *dutyCycleRegister;
44     volatile uint_fast8_t *limit_switch_value;
```

```

45     double64_t home;
46     double64_t min_angle;
47     double64_t max_angle;
48 } servo_t;

```

Dicha estructura define:

- **dutyCycleRegister** – el registro el cual gestiona el *duty cycle* que genera el módulo PWM que controla el motor. De esta manera, solo es necesaria la configuración inicial que establece los puertos y utilizar una referencia al registro en cuestión.  
Por ejemplo, los valores utilizados en esta primera versión se corresponden a: `&SDC1`, `&SDC2`, etc.
- **limit\_switch\_value** – la dirección de memoria en la que se mapea el valor del fin de carrera con el motor al que está relacionado.  
Por ejemplo, los valores utilizados en esta primera versión se corresponden a:  
`&limit_switch_map[0]`, `&limit_switch_map[1]`, etc.
- **home** – la posición en radianes en la que se encuentra la posición inicial del servomotor.  
De esta manera, se puede enviar el brazo al origen de coordenadas accediendo directamente a este campo.
- **min\_angle** – el ángulo mínimo al que puede girar el motor. Dicho ángulo no tiene por qué estar directamente relacionado con los que puede efectuar el brazo en sí sino a los limitantes de la estructura física. Por ello, pese a que el rango de movimiento real del motor es mucho más amplio el movimiento efectivo resulta más pequeño.
- **max\_angle** – al igual que el caso anterior, el ángulo máximo de movimiento de alguno de los motores puede estar limitado y no corresponderse con el rango real.

Además, se ofrecen métodos complementarios para facilitar el manejo de esta estructura:

```

8 void SERVO_write_angle(const servo_t *servo, double64_t angle_rad) {
9     double64_t time = SERVO_from_angle_to_ms(angle_rad);
10    SERVO_write_milliseconds(servo, time);
11 }
12
13 inline void SERVO_write_milliseconds(const servo_t *servo, double64_t ms) {
14     *servo->dutyCycleRegister = (uint16_t) (FOSC / ((1 / ms) * 1000 * 64));
15 }
16
17 inline void SERVO_write_value(const servo_t *servo, uint16_t dutyCycleValue) {
18     *servo->dutyCycleRegister = dutyCycleValue;
19 }
20
21 inline double64_t SERVO_from_angle_to_ms(double64_t angle_rad) {
22     return mapf(angle_rad, .0F, MATH_PI, MIN_PULSE_MS, MAX_PULSE_MS);
23 }

```

Dichos métodos permiten el control de los servomotores mediante un ángulo en radianes, mediante una posición según el tiempo en milisegundos o directamente mediante un valor del *duty cycle*.

Para el primero, se realiza una conversión de radianes a milisegundos, ya que el motor está definido para trabajar bajo distintos valores de *duty cycle*. Según la documentación del fabricante, los posibles valores de control del servomotor se encuentran entre (figura 7.10):

BASIC Stamp Module	0.75 ms	1.5 ms (center)	2.25 ms
BS1	75	150	225
BS2, BS2e, BS2pe	375	750	1125
BS2sx, BS2px, BS2p24/40	938	1875	2813

Figura 7.10: Valores de *duty cycle* límites según el fabricante [48].

La conversión en sí consiste en hacer un mapeo del valor de entrada, el cual responde a la siguiente ecuación (ecuación 7.2.2):

$$\begin{cases} x \in [n, m] \\ o \in [k, v] \end{cases}$$

$$o = \frac{(x - n) \cdot (v - k)}{(m - n) + k}$$

Así, el mapeo se haría con una entrada  $x \in [0, \pi]$  rad y una salida  $o \in [0, 75, 2,25]$  ms, obteniendo así el *duty cycle* buscado.

Con respecto a trabajar directamente con la posición según el tiempo y el valor del *duty cycle*, la conversión es algo más compleja y sigue la ecuación 7.7:

$$DTC = \frac{F_{OSC}}{\frac{1000}{ms} \cdot PWM_{Prescaler}} \quad (7.7)$$

De esta manera se pueden generar *duty cycles* que van acorde al tiempo que ha de durar a nivel alto dicho valor.

Con respecto a la abstracción de `motor`, se define una estructura que maneja el *driver* definido anteriormente:

```
43 typedef struct {
44     /**
45     * Pointer storing the driver that manages the servomotor.
46     */
47     servo_t *servoHandler;
48
49     /**
```

```
50 * Motor unique identifier.  
51 */  
52 const uint8_t id;  
53  
54 /**  
55 * The current movement duration, in us.  
56 */  
57 volatile double64_t movement_duration;  
58  
59 /**  
60 * The current motor angle in us.  
61 */  
62 volatile double64_t angle_us;  
63  
64 /**  
65 * Flag indicating that the motor has finished its movement.  
66 */  
67 volatile bool movement_finished;  
68  
69 /**  
70 * Flag indicating whether the movement is clockwise or anticlockwise.  
71 */  
72 int8_t clockwise;  
73  
74 /**  
75 * Volatile counter indicating the elapsed time since the movement started.  
76 */  
77 volatile time_t current_movement_count;  
78  
79 /**  
80 * Function that initializes the timer attached to the motor.  
81 */  
82 TMR_func TMR_Start;  
83  
84 /**  
85 * Function that finishes the timer attached to the motor.  
86 */  
87 TMR_func TMR_Stop;  
88 } motor_t;
```

Dicha estructura define:

- La dirección de memoria del *driver* del servo.
- Un identificador único para el motor.
- La duración, si procede, del movimiento que está realizando actualmente el motor.
- El ángulo actual, en microsegundos, en el que se encuentra el motor.
- *Flag* para indicar si el movimiento actual se ha finalizado.
- *Flag* de control indicando si el movimiento es en el sentido de las agujas del reloj o en sentido contrario.

- Función que permite iniciar el *timer* dedicado al movimiento del motor.
- Función que permite detener el *timer* dedicado al movimiento del motor.

El paquete anterior define una interfaz con métodos útiles para permitir el manejo de los motores:

```
90 /**
91 * Moves the motor to the specified angle in radians.
92 *
93 * @param motor a pointer to the motor to move.
94 * @param angle_rad the radians to move.
95 */
96 void MOTOR_move(motor_t *motor, double64_t angle_rad);
97
98 /**
99 * Freezes the motor at the current position.
100 *
101 * @param motor a pointer to the motor to freeze.
102 */
103 void MOTOR_freeze(motor_t *motor);
104
105 /**
106 * Performs the motor calibration.
107 *
108 * @param motor a pointer to the motor to calibrate.
109 * @return EXIT_SUCCESS if calibration is OK or EXIT_FAILURE in other case.
110 */
111 char MOTOR_calibrate(motor_t *motor);
112
113 /**
114 * Gets the motor position as us.
115 *
116 * @param motor a pointer to the motor.
117 * @return the position in microseconds.
118 */
119 double64_t MOTOR_position_us(motor_t *motor);
120
121 /**
122 * Gets the motor actual position in radians.
123 *
124 * @param motor a pointer to the motor.
125 * @return the position in radians.
126 */
127 double64_t MOTOR_position_rad(motor_t *motor);
128
129 /**
130 * Gets the motor actual position in degrees.
131 *
132 * @param motor a pointer to the motor.
133 * @return the position in degrees.
134 */
135 double64_t MOTOR_position_deg(motor_t *motor);
```

Cuadro 7.1: Métodos de motor y descripciones.

Método	Descripción
<code>void MOTOR_move(motor_t *motor, double64_t angle_rad)</code>	Planifica un movimiento controlado del robot e inicializa los <i>timers</i> para el control de la posición actual.
<code>void MOTOR_freeze(motor_t *motor)</code>	Detiene inmediatamente el movimiento de los motores, manteniendo fija la posición actual. Deshabilita el <i>timer</i> si estaba habilitado.
<code>void MOTOR_calibrate(motor_t *motor)</code>	Según el motor y su fin de carrera, se calibra y se actualizan los valores de <code>min_angle</code> y <code>max_angle</code> .
<code>double64_t MOTOR_home(motor_t motors[MAX_MOTORS])</code>	Itera sobre los motores de la lista y los mueve a la posición inicial.
<code>double64_t MOTOR_position_us(motor_t *motor)</code>	Obtiene el valor actual de la posición del motor en microsegundos.
<code>double64_t MOTOR_position_rad(motor_t *motor)</code>	Obtiene el valor de la posición actual del motor en radianes.
<code>double64_t MOTOR_position_deg(motor_t *motor)</code>	Obtiene el valor de la posición actual del motor en grados.

Un punto interesante del manejo de la posición de los motores es el método empleado. Los servomotores que se están empleando no cuentan con ningún tipo de retroalimentación que indique la posición en la que se encuentra más allá del control que pueda llevar el desarrollador a nivel de aplicación. Además, el sistema S2 permite cancelar un movimiento en ejecución, por lo que es necesario saber en cada instante de tiempo la posición del motor. Una ventaja que presentan los servomotores es que, si trabajan dentro de los límites establecidos (no mueven más carga de la especificada, etc.) presentan una velocidad de giro que puede considerarse constante.

Se plantea entonces el sistema S2 para manejar de forma precisa el punto en el que se encuentra el motor. Para ello, se establece una precisión de microsegundo y se inicializa un contador que es el encargado de llevar el registro del tiempo que ha pasado desde que un motor ha iniciado su movimiento.

Para ello, se definen tres *timers* que son iniciados independientemente y cuando un motor comienza a realizar un giro. Todos reciben la dirección de memoria en la que se encuentra

el motor que están manejando y siguen una implementación similar, la cual se muestra a continuación:

```

36 void __attribute__((interrupt, no_auto_psv)) _T3Interrupt(void) {
37     TMR3_count += 1L;
38
39     if (TMR3_count >= duration)
40         TMR3_Stop();
41
42     IFS0bits.T3IF = 0;
43 }
```

El método anterior es simple pero fundamental para llevar el control de la posición:

1. Por una parte, se suma cada vez que es invocado el valor 1,001 6  $\mu\text{s}$  al contador de tiempo propio del *timer*. Esto es debido a que, con la frecuencia de oscilación actual no es posible conseguir un valor exacto de 1  $\mu\text{s}$ .
2. Si la cuenta de tiempo es mayor o igual que la duración del movimiento del motor quiere decir que se ha llegado a la posición indicada. Se indica entonces que el movimiento ha finalizado, que el servomotor ha llegado a la posición de destino y se actualiza la posición actual del motor sumando (o restando) el tiempo que lleva activo el *timer* con la posición anterior. Finalmente, detiene el *timer*.
3. En cualquier caso, desactiva el *flag* de la interrupción para evitar entrar múltiples veces en la rutina de tratamiento.

De esta manera, si el usuario decide cancelar el movimiento se tiene de manera bastante precisa la posición del servomotor en ese instante de tiempo. Tras realizar un estudio estadístico con 30 muestras<sup>3</sup> (ya que no se encontró ninguna información en la documentación del fabricante) se estima que la velocidad de giro del motor es:

$$M_{Speed} \approx 5\,245,275\,04 \mu\text{s}/^\circ$$

Con la relación anterior se pueden establecer *timers* que actúan cada 1,001 6  $\mu\text{s}$  para saber con alta precisión el punto aproximado en el que el motor se encuentra. La precisión se podría mejorar si:

- Se cuenta con la velocidad de giro precisa de los motores, dada por el fabricante.
- Se incrementa la precisión del *timer* a nivel nanométrico. Esta alternativa se planteó pero la interrupción se realizaba con una frecuencia suficientemente elevada como para que el sistema se volviera inestable.

---

<sup>3</sup>Se tomaron 30 marcas temporales en las que el motor se hizo girar una cantidad predefinida de grados (en particular, 90°), y se midió el tiempo que se tardaba en realizar dicho movimiento. Se obtuvo una media de  $\bar{x} = 0,457\text{s}$  y una desviación estándar de  $S(x) \approx 0,015\,074\,813\,4\text{s}$ , por lo que se estimó (teniendo en cuenta el posible fallo humano) que en hacer  $1^\circ \approx 0,005\,245\,275\,7\text{s} \Rightarrow M_{Speed} \approx 190,647\,747\,9^\circ/\text{s}$ .

Finalmente, se encuentra la abstracción de `planner`. En dicha abstracción se aúnan todos los motores que componen el brazo en la siguiente estructura:

```
39 typedef struct {
40     motor_t *base_motor;
41     motor_t *lower_arm;
42     motor_t *upper_arm;
43     motor_t *end_effector_arm;
44 } motors_t;
```

En dicha estructura se guarda la dirección de memoria de cada uno de los motores que componen el brazo. La razón de ser de la misma es recoger, de forma ordenada, la cantidad de motores disponibles y poder utilizarlo a lo largo del SW.

La interfaz `planner` ofrece un nuevo nivel de abstracción sobre los dos anteriores para poder planificar movimientos completos o bien moviendo los tres motores del brazo robótico según unos ángulos de entrada  $\{\theta_0, \theta_1, \theta_2\}$  o bien mediante la posición en coordenadas cartesianas del *end-effector*:  $P_{ee} = \{x, y, z\}$ . Además, se ofrecen maneras de conocer la posición exacta tanto en coordenadas angulares como en coordenadas cartesianas de los tres motores a la vez o del *end-effector*, respectivamente.

Se definen pues los siguientes métodos:

```
48 #ifdef LIMIT_SWITCH_ENABLED
49 void PLANNER_init(barrier_t *barrier, uint_fast8_t switch_map[4]);
50 #else
51 void PLANNER_init(volatile barrier_t *barrier);
52 #endif
53 double64_t PLANNER_go_home(void);
54 double64_t PLANNER_move_xyz(point_t xyz);
55 double64_t PLANNER_move_angle(angle_t angle);
56 void PLANNER_move_waiting(angle_t angle);
57 uint8_t PLANNER_stop_moving(void);
58 point_t *PLANNER_get_position(void);
59 angle_t *PLANNER_get_angles(void);
```

Cuadro 7.2: Métodos de `planner` y descripciones.

Método	Descripción
<code>void PLANNER_init(barrier_t *barrier)</code>	Inicializa la barrera que controla cuándo los motores han llegado a la posición final.
<code>double64_t PLANNER_go_home(void)</code>	Mueve a los tres motores a la posición inicial. Devuelve el tiempo esperado.
<code>double64_t PLANNER_move_xyz(point_t xyz)</code>	Según el punto dado $\{x, y, z\}$ mueve los motores para alcanzar dicha posición. Devuelve el tiempo esperado.

<code>double64_t PLANNER_move_angle(angle_t angle)</code>	Según el ángulo dado $\{\theta_0, \theta_1, \theta_2\}$ mueve los motores hasta alcanzar dicho ángulo. Devuelve el tiempo esperado.
<code>void PLANNER_move_waiting(angle_t angle)</code>	Mueve los motores bloqueando el hilo principal de ejecución.
<code>void PLANNER_stop_moving(void)</code>	Detiene el movimiento inmediatamente de los tres motores.
<code>point_t *PLANNER_get_position(void)</code>	Devuelve la coordenada $\{x, y, z\}$ del <i>end-effector</i> .
<code>angle_t *PLANNER_get_angles(void)</code>	Devuelve los ángulos $\{\theta_0, \theta_1, \theta_2\}$ del <i>end-effector</i> .

### 7.2.3. Cálculo de movimientos/trayectorias

El cálculo de los movimientos según los puntos recibidos se realizan utilizando tanto la cinemática directa como la cinemática inversa, explicadas previamente en el capítulo 5.

Dichas cinemáticas se implementan en el paquete `kinematics`, implementado en los listados de códigos C.5 y C.33.

Se definen dos estructuras que permiten manejar los ángulos y los puntos:

```

53 // Position definitions
54 #ifndef point_t
55
56 typedef struct {
57     double64_t x;
58     double64_t y;
59     double64_t z;
60 } point_t;
61 #define point_t point_t
62 #endif
63
64 // Angle definitions
65 #ifndef angle_t
66
67 typedef struct {
68     double64_t theta0;
69     double64_t theta1;
70     double64_t theta2;
71 } angle_t;
72 #define angle_t angle_t
73 #endif

```

Con dichos tipos de datos, las funciones dedicadas a la cinemática directa como la cinemática inversa computan el valor de entrada y actualizan la dirección de memoria en la que se espera

obtener el valor resultante.

En principio, los métodos anteriores suelen funcionar correctamente pero se establecen unos casos en los cuales la obtención del valor falla:

- Cuando alguno de los ángulos provistos/obtenidos es NaN.
- Si alguno de los valores provistos en la función arccos produce un resultado mayor a uno, provocando que dicha función falle.
- Si alguno de los valores de entrada no se encuentra dentro de los rangos de los motores.

En todos los casos anteriores, la función falla con un código de error EXIT\_FAILURE.

#### 7.2.4. Interpretación del pseudo-lenguaje

Las comunicaciones entre los sistemas S2 y S1 se realiza mediante UART pero los mensajes no se componen de un lenguaje propio sino que se utiliza una adaptación del GCode.

El GCode es el nombre que recibe habitualmente el lenguaje de programación más usado de control numérico, el cual posee múltiples implementaciones [54]. La estructura típica de un código en GCode se compone de una orden y una serie de parámetros que pueden ser opcionales. Según la web de RepRap, se definen los siguientes tipos de GCode [55]:

- **Gnnn** – Comando GCode estándar, como moverse hasta un punto.
- **Mnnn** – Comando definido por RepRap, como encender un ventilador.
- **Tnnn** – Seleccionar la herramienta nnn. En RepRap, las herramientas son extrusores.
- **Snnn** – Parámetro de comando, como la tensión enviada a un motor.
- **Pnnn** – Parámetro de comando, como el tiempo en milisegundos.
- **Xnnn** – Una coordenada X, normalmente para moverse a ella. Puede ser un número entero o racional.
- **Ynnn** – Una coordenada Y, normalmente para moverse a ella. Puede ser un número entero o racional.
- **Znnn** – Una coordenada Z, normalmente para moverse a ella. Puede ser un número entero o racional.
- **Innn** – Parámetro - Actualmente no utilizado.
- **Jnnn** – Parámetro - Actualmente no utilizado.
- **Fnnn** – *Feedrate* en mm por minuto. (Velocidad de movimiento del cabezal de impresión).
- **Rnnn** – Parámetro - usado para temperaturas.

- **Qnnn** – Parámetro - Actualmente no utilizado.
- **Ennn** – Longitud a extruir en mm. Es exactamente como X, Y y Z, pero para la cantidad de filamento a extruir. Es común que los nuevos sistemas basados en pasos lo interpreten... Mejor: Skeinforge 40 y siguientes interpretan esto como la longitud absoluta de filamento insertado, no como la longitud de la extrusión que sale.
- **Nnnn** – Número de línea. Utilizado para pedir la repetición de la transmisión en caso de errores de comunicación.
- **\*nnn** – Checksum. Usado para comprobar errores de comunicación.

En este proyecto se han utilizado los siguientes GCode:

- **Gnnn** – para indicar movimientos hasta un punto o coordenada angular.
- **Mnnn** – para indicar órdenes, como detener el movimiento u obtener la posición actual.
- **Innn** – órdenes relacionadas con el intercambio de mensajes en RSA.
- **Jnnn** – órdenes que indican distintos tipos de errores durante la ejecución.

Durante la ejecución, los caracteres recibidos por la UART son guardados en un *buffer* temporal de hasta 1024 caracteres. Una vez se recibe un salto de línea, el *buffer* es copiado a una cadena de caracteres de tamaño fijo, para no emplear más memoria de la necesaria. Dicha acción activa además un *flag* que indica que un nuevo mensaje ha sido recibido, delegando su tratamiento al bucle principal.

La gestión de los bytes recibidos se realiza en la rutina de tratamiento de interrupción de la UART:

```

38 void __attribute__((__interrupt__, no_auto_psv)) _U1RXInterrupt(void) {
39     IFS0bits.U1RXIF = 0;
40     if (U1STAbits.FERR == 1)
41         return;
42     if (U1STAbits.URXDA == 1) {
43         char received_val = U1RXREG;
44         PORTBbits.RB5 = received_val;
45 #ifdef CLI_MODE
46         printf("%c", received_val);
47 #endif
48         if (received_val == '\n' || received_val == '\r') {
49             if (urx_order == NULL) {
50 #ifdef DEBUG_ENABLED
51                 printf("[DEBUG]\tU1RX not initialized!\n");
52 #endif
53             }
54         }
55 #ifdef CLI_MODE
56         printf("\n");
57 #endif
58         uart_buffer[uart_chars++] = '\0';

```

```

59 #ifdef DEBUG_ENABLED
60     printf("[DEBUG]\tNew order received: '%s'\n", uart_buffer);
61 #endif
62     if (urx_order->order_buffer == NULL) {
63         urx_order->order_buffer = BUFFER_create(uart_chars);
64     }
65     if (urx_order->order_buffer->size != uart_chars) {
66         BUFFER_update_size(urx_order->order_buffer, uart_chars);
67     }
68     if (urx_order->order_buffer->buffer == NULL) {
69 #ifdef DEBUG_ENABLED
70         printf("[ERROR]\tFailed to allocate %dB for order!\n",
71                 (uart_chars * sizeof (char)));
72 #endif
73         BUFFER_free(urx_order->order_buffer);
74         uart_chars = 0U;
75         return;
76     }
77     strncpy(urx_order->order_buffer->buffer,
78             uart_buffer,
79             urx_order->order_buffer->size);
80     uart_chars = 0U;
81     urx_order->message_received = true;
82 } else {
83     uart_buffer[uart_chars++] = received_val;
84     if (uart_chars >= 1024) {
85         // UART buffer overflow...
86         // Release memory and ignore instruction
87         uart_chars = 0;
88         printf("J11\n");
89     }
90 }
91 }
92 }
```

y el GCode es interpretado en el paquete `gcode`, definido por los listados de código C.2 y C.30.

Actualmente, S2 interpreta y entiende las siguientes órdenes (tabla 7.3):

Cuadro 7.3: Órdenes GCode interpretadas por S2.

Orden	Funcionalidad
G0 Xnnn Ynnn Znnn	Orden para dirigir el <i>end-effector</i> al punto $\{x, y, z\}$ indicado.
G1 Xnnn Ynnn Znnn	Orden para mover los motores los ángulos $\{\theta_0, \theta_1, \theta_2\}$ equivalentes a los parámetros recibidos.
G28	Orden para mover los motores a la posición inicial, es decir, posicionar el <i>end-effector</i> en $P_{ee} = \{0, 0, 0\}$ .
M1	Parada incondicional. Detiene cualquier movimiento y fija los motores en la posición resultante. Contesta con otra orden M1 cuando se han detenido definitivamente los motores.

M114	Obtener la posición actual del <i>end-effector</i> . Responde con un código G0 junto con la posición.
M280	Obtener la posición actual a nivel de coordenadas angulares. Responde con un código G1 junto con las coordenadas angulares.
I1	Comando personalizado que indica la intención de obtener el módulo ‘n’ y la clave pública ‘e’ en RSA. Responde con las órdenes I2, I3, I4 en caso de que el dispositivo esté autorizado para pedir las claves. En otro caso, responde con un J8.
I2 n	Comando personalizado que indica el módulo ‘n’ de la clave RSA. Solo es invocado tras una orden I1 exitosa.
I3 e	Comando personalizado que indica la clave pública ‘e’ de la clave RSA. Solo es invocado tras una orden I1 exitosa.
I4 msg	Comando personalizado que envía un mensaje firmado con la clave privada ‘d’. Solo es invocado tras una orden I1 exitosa.
I5 msg	Comando personalizado que recibe un mensaje encriptado para verificar al emisor. Si la verificación es válida se responde con I5 sin ningún mensaje.
I6 msg	Comando personalizado que fuerza la generación de un nuevo par de claves RSA. Solo puede ser invocado tras autentificarse con el mensaje aleatorio enviado previamente cifrado.
I7 msg	Comando personalizado que funciona como <i>heartbeat</i> .
J1	Comando personalizado utilizado como ACK.
J2	Comando personalizado que indica un error de calibración en los motores.
J3	Comando personalizado que indica un error de GCode desconocido.
J4	Comando personalizado que indica un error de fuera de rango.
J5	Comando personalizado que indica un error de cancelación sin movimiento (no implementado).
J6	Comando personalizado que indica un error durante el <i>handshake</i> .
J7	Comando personalizado que indica un error de múltiples movimientos enviados.
J8	Comando personalizado que indica un error de falta de coordenadas para G0.
J9	Comando personalizado que indica un error de falta de coordenadas para G1.
J10	Comando personalizado que indica un error de dispositivo de no confianza.

J11	Comando personalizado que indica un error de <i>buffer overflow</i> de la UART.
-----	---

Cuando se recibe una orden esta es guardada junto con toda la información relativa a ella en una estructura del tipo `order_t`:

```

110 #ifndef order_t
111
112 typedef struct {
113     /**
114      * Flag active when a new message is received through UART port.
115      * It is updated at <pre>interrupts.h#_U1RXInterrupt</pre>.
116      *
117      * @type bool
118      * @see interrupts.h#_U1RXInterrupt
119      */
120     bool message_received;
121
122     /**
123      * Buffer which contains the order received by the UART. It has fixed
124      * size so no extra space is used. This variable is updated at
125      * <pre>interrupts.h#_U1RXInterrupt</pre>.
126      *
127      * @type buffer_t
128      * @see interrupts.h#_U1RXInterrupt
129      */
130     buffer_t *order_buffer;
131 }
132 /**
133  * Order container with all the required information for managing
134  * the UART messages.
135  */
136 order_t;
137 #define order_t order_t
138 #endif

```

Dicha estructura contiene un `buffer_t` con la orden recibida y un *flag* indicando si hay una nueva orden lista para ser interpretada. El bucle principal de ejecución comprueba en cada iteración si hay algún mensaje pendiente y, en caso afirmativo, delega la interpretación al paquete `gcode` (listados de código C.2 y C.30). Una vez interpretada la línea recibida, se devuelve el control al bucle principal y se realizan las acciones oportunas.

### 7.2.5. *Heartbeat* y cifrado RSA

A la hora de mantener una comunicación activa y evitar el control del brazo por algún otro dispositivo se ha implementado el sistema de cifrado RSA tanto en el SW de S1 como en el de S2.

Mediante el intercambio de mensajes en GCode un dispositivo externo puede autenticarse contra la placa y esta verificarle, permitiendo seguir con las comunicaciones. Para ello, se sigue el siguiente esquema:

- Un dispositivo envía una orden I1 al sistema S2. Si dicho sistema no tiene todavía ningún dispositivo de confianza, acepta la orden I1. En otro caso, responderá con una orden J10.
- Si se acepta la orden I1 entonces se procede a enviar el módulo ‘n’ y la clave pública ‘e’:
  - El módulo se manda mediante una orden I2 n.
  - La clave pública se manda mediante una orden I3 e.
- Además, se manda un mensaje aleatorio firmado con la clave privada ‘d’ donde el otro dispositivo habrá de “desfirmarla” y volver a encriptarla, para mandarlo de vuelta al sistema S2.
  - El mensaje aleatorio firmado se manda con una orden I4 msg.
- El sistema S2 entonces queda a la espera de recibir el mensaje cifrado por el sistema S1, donde lo desencriptará y comprobará el valor obtenido. Si el mensaje coincide, se acepta al nuevo dispositivo como de confianza y se podrán seguir con las comunicaciones. Se desactiva la orden I1.
- El mensaje cifrado ha de enviarse con un I5 msg, donde S2 responderá con la misma orden vacía.

En el siguiente diagrama (figura 7.11) se pretende mostrar el comportamiento anterior:

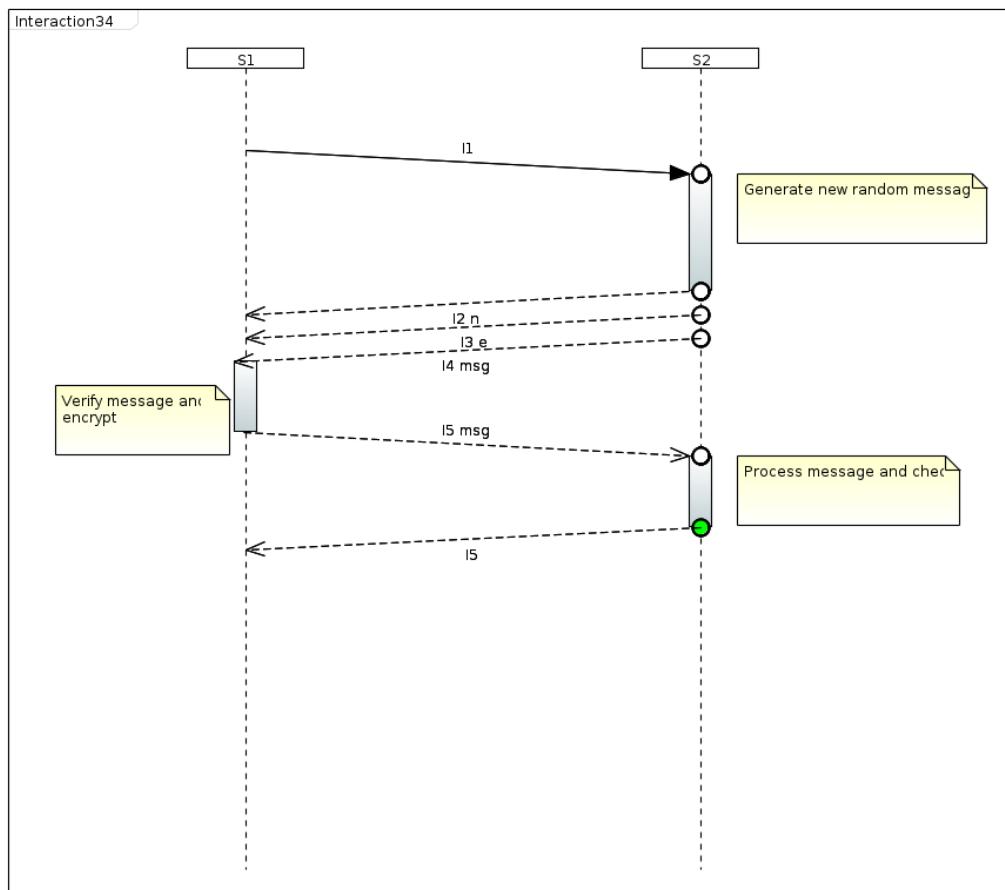


Figura 7.11: Diagrama de secuencia para el intercambio de las claves RSA.

Una vez se ha establecido la comunicación entre dispositivos es necesario mantenerla activa, esto es, enviar mensajes periódicamente. Para ello se ha definido una función de *heartbeat* que mantiene dicha comunicación activa. Cada 200 ms se espera un mensaje desde S1 del tipo I7 msg, con el mensaje aleatorio intercambiado anteriormente cifrado. S2 lo verificará y si coincide con el mensaje propio, actualiza el intervalo de tiempo.

Si se producen 5 fallos consecutivos (es decir, no hay mensajes válidos durante un segundo) se deja de confiar en el dispositivo y es necesario volver a hacer todo el proceso de intercambio de claves. Además, se generan nuevas claves RSA por mayor seguridad.

Esta lógica está implementada en el fichero `main.c` (listado de código C.50).

### 7.2.6. Opciones de compilación

Durante la compilación es necesario definir opciones adicionales a las básicas establecidas por defecto, ya que en otro caso la compilación fallará o no contendrá todas las características esperables.

Por una parte, es necesario definir que se trabaje con C99. Esto se hace definiendo la opción del compilador adicional `-std=gnu99`. Además, es recomendable trabajar con `double` de 64 bits, pero en otro caso se utilizarán tipos de datos propios para trabajar con esa precisión:

```

43 // Double precision double type
44 #ifndef double64_t
45 #if DBL_MANT_DIG < LDBL_MANT_DIG
46     typedef long double double64_t;
47 #else
48     typedef double double64_t;
49 #endif
50 #define double64_t double64_t
51 #endif

```

Es recomendable designar al menos 8 KB de memoria RAM dedicada a memoria *heap* para la creación de espacios de memoria reservados a variables de forma dinámica. Esto permite que funciones como `void* malloc(size_t)` o `void* realloc(void*, size_t)` no fallen y reserven la cantidad de memoria necesaria.

En lo referente a los modelos de memoria, se pueden establecer todos ellos como *small*: `code model`, `memory model`, `data model`. Por otra parte, es recomendable habilitar el nivel de optimización del código `-O2`, de forma que las librerías auxiliares que se utilizan son optimizadas para reducir el tamaño y mejorar el rendimiento. Además, se recomienda marcar las siguientes opciones:

- “*Do not override inline*”, para mantener la estructura de las funciones `inline`.
- “*Unroll loops*”, donde se aplica la técnica de optimización de bucles en donde, si se conoce de antemano el tamaño del mismo, se desenrolla en múltiples instrucciones que son más rápidas en tiempo de ejecución pero consumen más memoria de programa.
- “*Align arrays*”, para establecer el modelo de memoria que distribuye las posiciones que componen un `array`.

Para reducir el tamaño del código, se recomienda habilitar la opción del *linker* para eliminar los segmentos de código no utilizados en el programa, con la opción “*Remove unused sections*”.

Finalmente, se proveen las siguientes macros del compilador para habilitar distintas opciones a lo largo del código:

- **PRINTF\_INCLUDE\_CONFIG\_H** – se usa una configuración propia para la librería adaptada de `printf`.
- **USE\_CUSTOM\_PRINTF** – se utiliza una versión personalizada de `printf` en lugar de la provista por `stdio.h`.
- **DEBUG\_ENABLED** – añade nuevas opciones de depuración al código.
- **CONFIG\_SIMULATOR** – si se está trabajando con el simulador, para deshabilitar opciones no usadas.
- **CLI\_MODE** – para habilitar el modo de control mediante consola de comandos, comunicando directamente desde la UART.
- **USE\_MOTOR\_TMRS** – para usar un *timer* por cada motor en lugar del contador global. Permite obtener mayor precisión pero hay un *delay* apreciable en la ejecución de movimientos.
- **LIMIT\_SWITCH\_ENABLED** – utiliza los fines de carrera para detectar la posición de los motores.

En la tabla 7.4 se resumen las opciones habilitadas y empleadas:

Cuadro 7.4: Opciones de compilación definidas para S2.

Opción de compilación	Valor
Optimization level	2
Code model	Small
Data model	Small
Remove unused sections	<input checked="" type="checkbox"/>
Heap size	8 192
Use legacy libc	<input checked="" type="checkbox"/>
Fast floating point math	<input checked="" type="checkbox"/>
Additional options	-std=gnu99
Allow call optimization	<input checked="" type="checkbox"/>
Generate debug info	<input checked="" type="checkbox"/> (modo <i>debug</i> ) – <input type="checkbox"/> (producción)
Use 64 bit double	<input checked="" type="checkbox"/>
Scalar mode	Small
Do not override 'inline'	<input checked="" type="checkbox"/>

Unroll loops	<input checked="" type="checkbox"/>
Align arrays	<input checked="" type="checkbox"/>
Smart IO forwarding level	1
Min stack size	16
Use local stack	<input checked="" type="checkbox"/>
Init data sections	<input checked="" type="checkbox"/>
Pack data template	<input checked="" type="checkbox"/>
Create handles	<input checked="" type="checkbox"/>
Create default ISR	<input checked="" type="checkbox"/>
Define common macros	[PRINTF_USE_CONFIG_H, USE_CUSTOM_PRINTF, DEBUG_ENABLED, CLI_MODE, CONFIG_SIMULATOR, USE_MOTOR_TMRS, LIMIT_SWITCH_ENABLED]

# Capítulo 8

## Impresión 3D

Las razones por las cuales se toma la decisión de fabricar la estructura del brazo mediante impresión 3D son:

- Cumplir con el objetivo de replicabilidad y asequibilidad: una de las bases del proyecto es que pueda ser reproducible a bajo coste tanto de recursos como de tiempo. Se decide por tanto construir la estructura física del brazo mediante técnicas de impresión 3D, ya que están altamente extendidas y son cada vez más asequibles.
- Características físicas del material: los plásticos utilizado en impresión 3D suelen ser ligeros y suficientemente resistentes para soportar las cargas para las que está pensado el manipulador.
- Disponibilidad de impresora 3D: dado que la Universidad es capaz de proveer al equipo con una impresora 3D, los costes del proyecto se abaratan si la estructura es realizada con los medios de los que la ya se disponen.
- Simplificar el proceso de mejora y personalización: debido a la naturaleza OS y OH del proyecto, se espera que las personas interesadas puedan contribuir a él, mejorándolo y/o personalizándolo. Además, la impresión 3D facilita estas acciones.

En particular, la impresora que la Universidad pone a disposición del equipo de trabajo es la “*Ultimaker 3 Extended*”, la cual es capaz de imprimir en una alta variedad de materiales, de los cuales destacan los siguientes:

- PLA [56]: este material permite imprimir con alta precisión dimensional y una resistencia a la tracción excepcional, el cual soporta grandes velocidades de impresión y es biodegradable, ya que se obtienen a partir de almidón de maíz, de yuca, mandioca o de caña de azúcar.
- Acrilonitrilo Butadieno Estireno (ABS) [57]: material que presenta buena adhesión entre capas y una resistencia a temperaturas de hasta 85 °C. Permite obtener buenos detalles estéticos.

- Ultimaker Nylon: este material es un tipo de poliamida basada en los polímeros plásticos PA6/66. Presenta una absorción de humedad reducida así como una capacidad considerable de resistencia ante tensiones mecánicas junto con un bajo coeficiente de fricción, haciéndolo un material ideal para construcciones mecánicas.
- CPE y CPE+: este material presenta una alta estabilidad dimensional, con buena resistencia al impacto y a la temperatura. Debido a su alta solidez y su estabilidad dimensional ofrece un buen rendimiento mecánico y gran resistencia al desgaste.

Debido a la naturaleza mecánica del proyecto, el equipo ha decidido emplear materiales con alta resistencia mecánica para las piezas móviles. El Ultimaker Nylon junto con el CPE cumplen con dicha característica.

Por otro lado, los componentes que no sean móviles como carcasas o piezas protectoras se imprimirán en PLA ya que, tras realizar pruebas, el equipo de desarrollo ha concluido que el material es lo suficientemente resistente para soportar los pesos a los que será sometido.

## 8.1. El proceso de impresión 3D

El proceso de impresión 3D se compone de varias etapas y de bastantes pruebas hasta que se consiguen resultados aceptables. En el momento de impresión, el brazo se compone de unas 27 piezas, pero se han tenido que imprimir un total de 75 piezas, lo que supone un 277.7% más en comparación con las piezas que componen al *pArm* (figura 8.1).



Figura 8.1: Algunas de las piezas que no se imprimieron correctamente.

Dicha cantidad de piezas fallidas se ha producido por distintas causas:

- Inexperiencia por parte del equipo de desarrollo, ya que era la primera vez que se trabajaba con impresoras de este estilo.
- Invalides de las piezas originales: como se ha comentado en el apartado de diseño 3D (sección 6.1), muchas de las piezas originales no eran válidas para ser impresas en 3D, por lo que fue necesario volver a imprimirlas tras comprobar que en efecto presentaban errores.
- Mal estado de uno de los *nozzle* de la impresora, en particular, el cabezal tipo BB de 0,4 mm.
- Mal estado del material de soporte de PVA, por lo que ciertas piezas no pudieron ser impresas.
- Falta de material de impresión para ciertas partes, como PVA y CPE.

Todos los sucedidos contratiempos se explican con mayor detalle en el apartado 11.4.

Tras las pruebas fallidas se fue perfeccionando el proceso de impresión 3D hasta llegar al punto en que todas las piezas que se imprimían salían bien en el primer intento, lo cual se explica a continuación.

### 8.1.1. El entorno de impresión 3D

El entorno de producción y preparación 3D es el Ultimaker Cura el cual ofrece una interfaz para poder posicionar piezas y realizar ajustes sobre las mismas (figura 8.2).

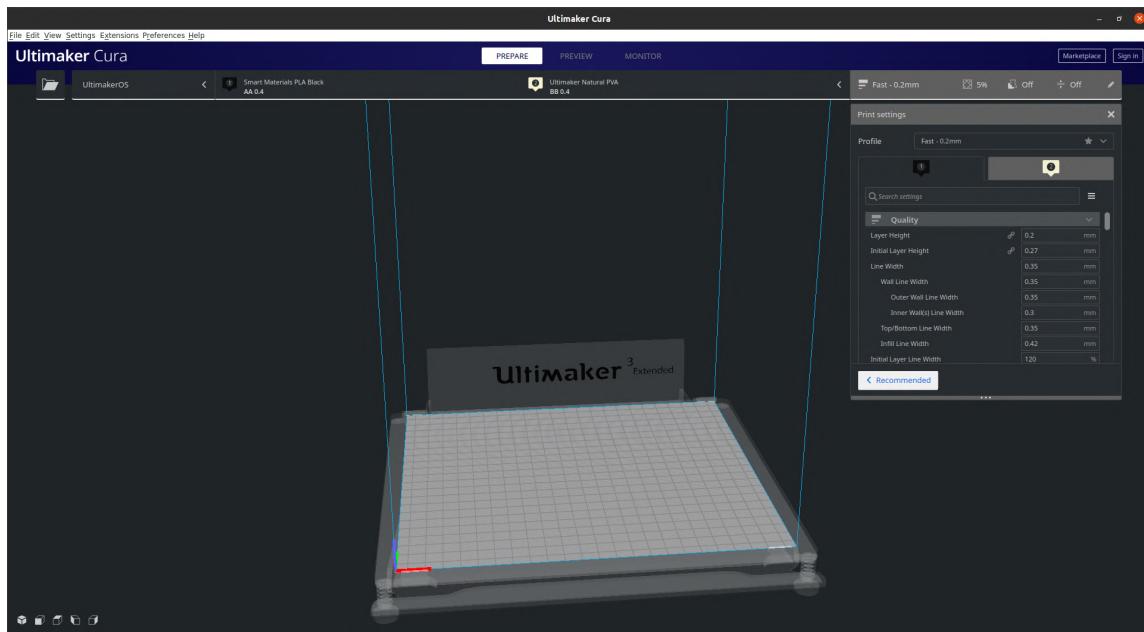


Figura 8.2: Entorno de producción de Cura.

La herramienta se encuentra disponible para todas las plataformas y su descarga puede hacerse desde la web oficial de Ultimaker<sup>1</sup>.

Cuando se coloca una pieza, se ha de mover y preparar para ser impresa. La impresión siempre se hace desde las capas inferiores hasta las capas superiores, por lo que es posible imprimir múltiples piezas simultáneamente. Es recomendable que las piezas que se impriman no asciendan muy rápido verticalmente, ya que eso implicará que se necesita mayor soporte y estabilidad vertical. Por ejemplo, en la figura 8.3 se muestra una pieza que es casi completamente vertical, lo cual le supondrá un gran esfuerzo a la impresora a la hora de mantenerla estable y asegurar que salga bien.

<sup>1</sup><https://ultimaker.com/es/software/ultimaker-cura>

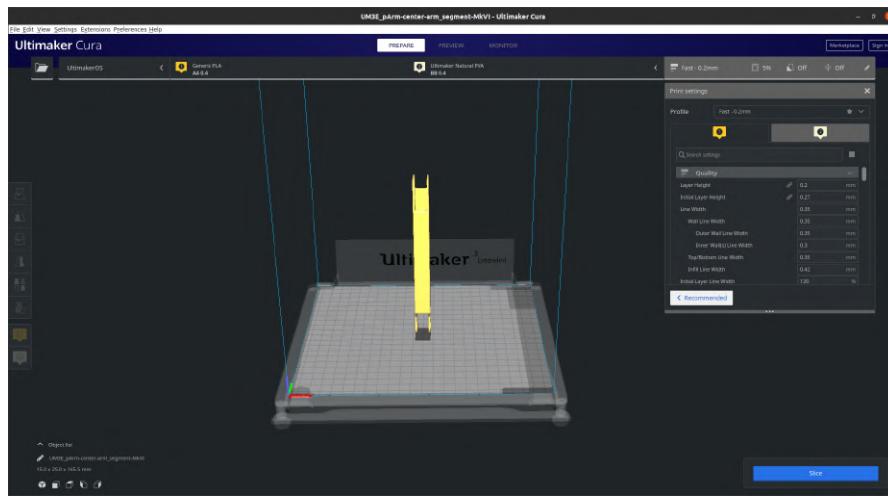


Figura 8.3: Pieza del *pArm* casi completamente vertical.

Para poder imprimir la pieza en esa posición correctamente es necesario añadir material de soporte ya que, en otro caso, es muy probable que se caiga.

Por lo general, es recomendable evitar el uso de dicho material por múltiples motivos:

- Es un material especialmente caro: una bobina de 750 g cuesta 85.14 €, por lo que interesa optimizar su uso.
- Es un material muy sensible al ambiente: al ser soluble, absorbe mucha humedad del ambiente y se acaba pudriendo si además está expuesto a la luz.
- A raíz de lo anterior, aunque el material parezca estar en buen estado, a la hora de imprimir pueden salir grumos de color oscuro, signos de que el material se ha podrido al ser expuesto a la temperatura del *nozzle*.
- Del mismo modo, en una impresión de larga duración el PVA se puede deteriorar con el tiempo, ya que estará expuesta a la temperatura constante del *build plate* así como al flujo constante de aire de los ventiladores del cabezal de impresión.
- Al utilizar doble extrusor pero no funcionar a la vez, los tiempos de impresión se multiplican ya que hay que recorrer dos veces la superficie que se ha impreso además de tener que dedicar tiempo a intercambiar los extrusores.

En el apartado 11.4 se explica con más detalle los problemas que se encontraron al imprimir en 3D utilizando dicho material y las soluciones que se plantearon.

Antes de utilizar doble extrusión para imprimir se puede modificar la posición y orientación de la pieza desde el SW de Cura para ver si se puede posicionar de forma que pueda ser impresa con un único material. La pieza anterior puede ser tumbada para que el crecimiento sea más progresivo, quedando de la siguiente forma (figura 8.4):

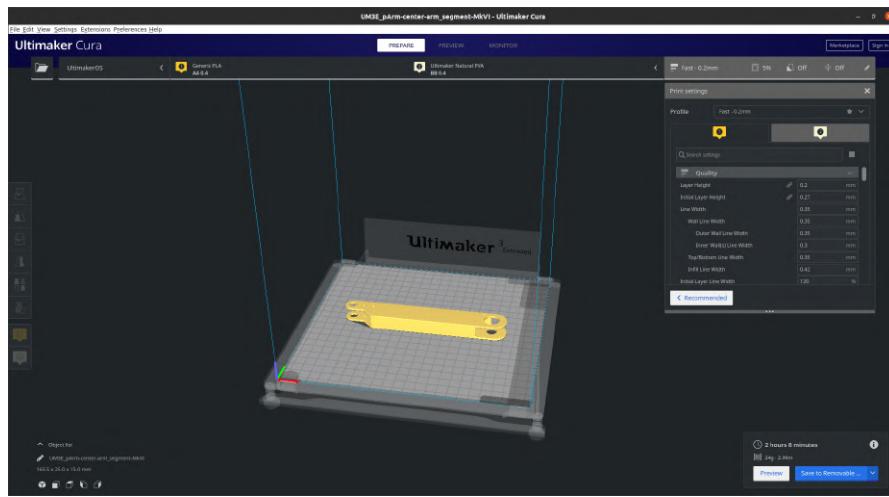


Figura 8.4: Pieza del *pArm* en otra posición para que sea más sencilla de imprimir.

Pese a haber colocado la pieza en dicha posición, el SW Cura indica que la impresora puede tener problemas al crearla. Esto se muestra marcando el segmento que se considera problemático de color rojo (figura 8.5):

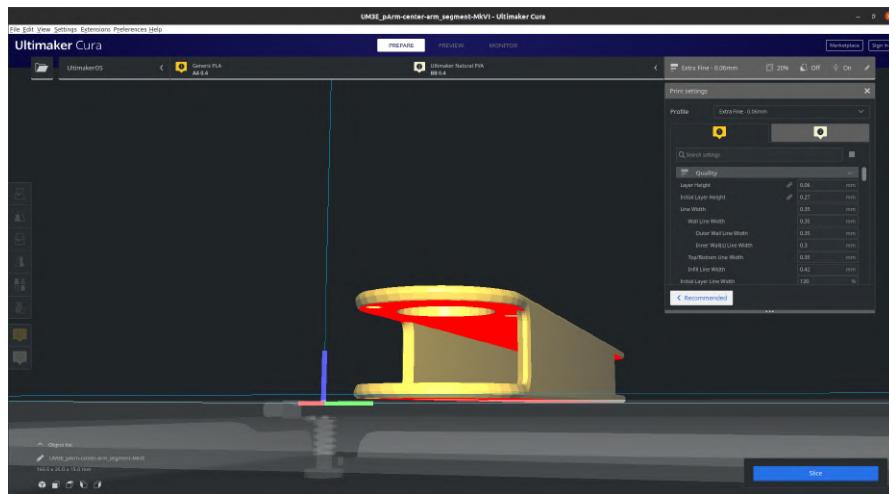


Figura 8.5: El “techo” de la pieza se marca de color rojo.

Esto es porque, al ser el “techo” de la pieza y al estar hueca, no hay una capa sobre la que apoyar el material plástico que completaría la figura. Por ende, es necesario añadir material de soporte (en PVA o PLA) de forma que se puede imprimir correctamente la pieza (figura 8.6):

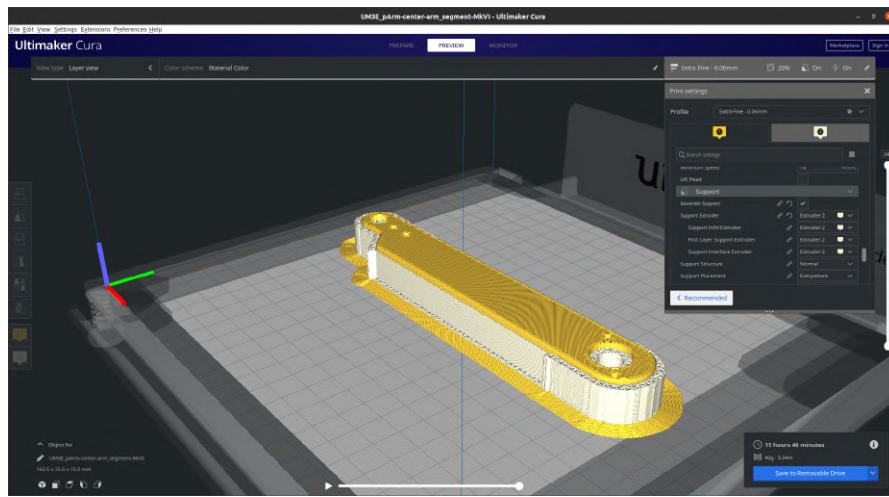


Figura 8.6: Con el material de soporte la pieza es imprimible.

Según el material en uso, se han de adaptar ciertas configuraciones para intentar que las impresiones salgan bien, las cuales se detallan a continuación.

### 8.1.2. Los parámetros de configuración

Como se ha mencionado anteriormente, el *pArm* está compuesto principalmente por:

- PLA para piezas de soporte, que no van a moverse sobre otras piezas.
- CPE para piezas mecánicas que necesitan transmitir fuerzas a través de la estructura mecánica del brazo.

Para el primero de los materiales, la configuración básica que ofrece el SW Cura es suficiente, ya que es de los materiales más utilizados a la hora de imprimir. En cambio, con el CPE en conjunto con PVA como material de soporte las opciones de impresión han de ser configuradas con cierto rigor.

El material de soporte puede resultar bastante problemático en impresiones de larga duración y acarrea consigo un mantenimiento que hay que realizar después de cada impresión. Las impresoras Ultimaker necesitan tener conectados ambos extrusores al cabezal de impresión, ya que utilizan el calor que pueden generar individualmente para crear retroalimentación positiva entre ellos, esto es, se contribuyen mutuamente para alcanzar la temperatura deseada (referencia en la imagen 8.7).



Figura 8.7: Vista del cabezal de impresión junto con los extrusores de la Ultimaker 3 [59].

Uno de los problemas de que el extrusor esté siempre contribuyendo a la temperatura y al flujo de aire se produce cuando además tiene plástico PVA en su interior. Como se ha mencionado anteriormente, el PVA absorbe con mucha facilidad la humedad del aire y, al someterlo a calor, se pudre. Por ello, las impresiones de larga duración suelen tener problemas con dicho material ya que durante el tiempo que no se está utilizando sigue absorbiendo humedad y, al estar en constante contacto con el calor, se empieza a pudrir, provocando que cuando se quiere hacer un soporte con dicho material no se pueda.

Después de muchas pruebas, se ha conseguido llegar finalmente a una configuración en la que la impresión con dicho material suele tener resultados satisfactorios. Dicha configuración se basa en:

- Retirar el plástico del *nozzle* cuando se ha dejado de imprimir, de forma que no está expuesto al calor de forma tan directa.
- Reducir la temperatura del extrusor cuando no se está utilizando. Esto permite evitar que se pudra el plástico que pudiera quedar en el *nozzle* y reduce el flujo de calor que llega al plástico retraído.
- Reducir la velocidad de impresión con PVA, de manera que cuando se extruye el material se hace de forma precisa, evitando posibles problemas al realizarlo a mayor velocidad.
- Aplicar una velocidad de giro del ventilador de impresión constante, entre el 1% y el 3%. De esta manera se contribuye al secado del PVA cuando ya ha sido extruído sin aplicar un flujo constante de aire al plástico que está en el *hot end*.
- Utilizar el *prime tower*, una construcción que permite limpiar el plástico que va a ser utilizado para imprimir.

- Retractar el eje *Z* cuando se hace el cambio de materiales o no se está imprimiendo. Pese a que esta característica no afecta directamente al PVA, se evitan posibles accidentes de que el cabezal de impresión pueda chocar con alguna pieza que esté siendo impresa.
- Reducir la temperatura del extrusor cuando se imprime PVA, unos grados por debajo de la de por defecto pero que todavía es útil para poder imprimir.

A continuación se detalla en la tabla 8.1 las características de impresión definidas para poder trabajar con múltiples materiales junto con el material de soporte:

Cuadro 8.1: Configuración de la Ultimaker 3 para generar material de soporte en PVA.

Configuración	Valor	Descripción
Layer height	[0,06 mm, 0,1 mm, 0,15 mm, 0,2 mm]	El tamaño de la capa de plástico que es utilizada para crecer verticalmente. Valores pequeños otorgan más precisión pero incrementan el tiempo de impresión.
Enable Ironing	<input checked="" type="checkbox"/>	Vuelve a recorrer la última capa impresa extruyendo muy poco material para suavizarla al tacto.
Infill density	20 % - 80 %	Cantidad de material introducido en capas huecas. Mayor material incrementa la resistencia pero aumenta el peso y el tiempo de impresión. Se recomienda no usar valores por encima del 50 %.
Infill pattern	<i>Tri-Hexagon</i>	El patrón de relleno del <i>infill</i> . Por defecto son triángulos, pero “ <i>tri-hexagon</i> ” gasta más material a cambio de mayor soporte físico.
Printing temperature	215 °C	Para el PVA, se establece la temperatura de impresión en el rango habitual.
Final printing temperature	200 °C	La temperatura final de acabado de impresión (para el PVA).
Standby temperature	60 °C	La temperatura que se establece en el extrusor cuando no se está utilizando activamente.
Enable retraction	<input checked="" type="checkbox"/>	Retractar el eje <i>Z</i> cuando el <i>nozzle</i> se mueve sobre un área sin objetos impresos.
Retraction at layer change	<input checked="" type="checkbox"/>	Retractar el <i>nozzle</i> cuando se avanza a la siguiente capa de impresión.
Retraction distance	4,5 mm	La cantidad de material que es recogido cuando se retracta el <i>nozzle</i> .
Avoid printed parts when travelling	<input checked="" type="checkbox"/>	Si es posible, evitar mover el cabezal de impresión sobre zonas ya impresas.

Avoid supports when travelling	<input checked="" type="checkbox"/>	Si es posible, evitar las partes impresas con material soporte.
Z hop when retracted	<input checked="" type="checkbox"/>	Cuando se mueve la cabeza de impresión, se baja además el <i>build plate</i> para evitar colisiones.
Z hop only over printed parts	<input checked="" type="checkbox"/>	Solo se realiza la retracción anterior si se mueve el cabezal sobre partes ya impresas.
Z hop after extruder switch	<input checked="" type="checkbox"/>	Retractar el eje Z cuando se cambia de extrusor.
Enable print cooling	<input checked="" type="checkbox"/>	Activa el ventilador que ayuda a solidificar el plástico recién impreso.
Regular fan speed	20 %	Velocidad a la que suele estar el ventilador.
Maximum fan speed	80 %	Velocidad máxima que puede alcanzar el ventilador.
Initial fan speed	0 %	Empieza con el ventilador apagado.
Regular fan speed at height	0,51 mm	Altura a la cual se activa el ventilador a la velocidad normal.
Regular fan speed at layer	6	Iniciar, si no se ha alcanzado todavía, los ventiladores a velocidad regular en esa capa de impresión.
Generate support	<input checked="" type="checkbox"/>	Genera una capa de soporte utilizando el extrusor especificado.
Support pattern	Triangles o Tri-Hexagon	Patrón que utiliza el extrusor para poner material de soporte.
Support density	50 %	La cantidad de soporte que es utilizado para sujetar una pieza.
Enable support interface	<input checked="" type="checkbox"/>	Se crea una serie de capas con <i>infill</i> de casi el 100 % para crear una superficie plana antes de imprimir el nuevo material sobre ella.
Enable support roof	<input checked="" type="checkbox"/>	Crea la capa mencionada anteriormente sobre el material de soporte, antes de imprimir sobre él.
Enable support floor	<input checked="" type="checkbox"/>	Crea la capa mencionada anteriormente sobre la cama caliente o la pieza impresa previamente, antes de extruir material de soporte.
Enable prime tower	<input checked="" type="checkbox"/>	Crea una torre en una esquina de la cama caliente que se utiliza principalmente para limpiar los cabezales después de no haber sido utilizados durante el cambio de material.

# Capítulo 9

## Calidad y pruebas

En este apartado se procede a explicar qué pruebas se han hecho en cada área del desarrollo del proyecto donde destacan:

- Diseño de las piezas usando SW de modelado 3D.
- Impresión de las piezas que conforman el brazo usando una impresora 3D.
- Pruebas post-impresión de las piezas.

Debido a la escasa experiencia del equipo de desarrollo con el diseño y la impresión 3D, este ha sido el área donde mas pruebas se han realizado.

### 9.1. Explicación de las pruebas

#### 9.1.1. Pruebas en el diseño de las piezas 3D

Desde los momentos iniciales del proceso de impresión se observa que ciertas partes de las piezas impresas no concuerdan en tamaño con lo especificado en el diseño 3D. Este problema se hace más evidente en piezas que requieren de alta precisión como pueden ser los agujeros para los tornillos o los dientes de los engranajes.

Dado que existe esta diferencia entre el tamaño real y el tamaño del diseño, durante el desarrollo se realizan varias pruebas para determinar qué tamaño es necesario definir en el diseño para que, al imprimir, se obtenga la medida deseada.

Estas pruebas se han tenido que hacer para determinar el diámetro necesario para los tornillos de métricas M3 y M4 junto con el de los ejes y los rodamientos.

Las pruebas han consistido principalmente en imprimir piezas con varios agujeros de distinto diámetro con el objetivo de averiguar cuál longitud es la adecuada.

En la figura 9.4 se pueden ver distintas pruebas realizadas a tales efectos:

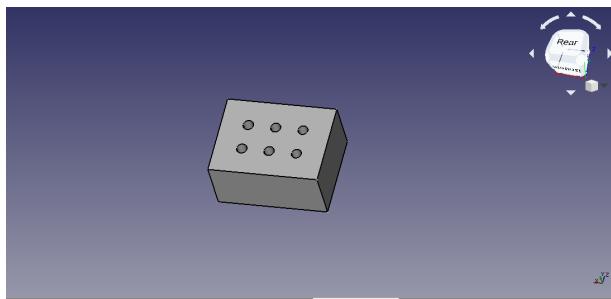


Figura 9.1: Pieza de prueba para tornillos M4.

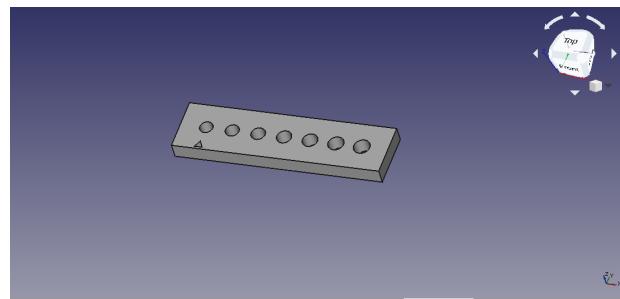


Figura 9.2: Pieza de prueba para tornillos M3.

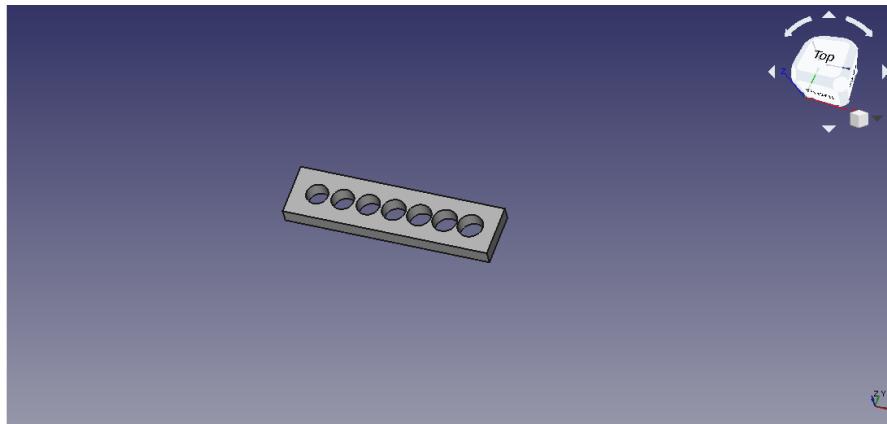


Figura 9.3: Pieza de prueba para ejes de 4 mm de diámetro.

Figura 9.4: Distintas pruebas realizadas para obtener el tamaño buscado para métricas M3 y M4 así como los ejes de 4 mm de diámetro.

Tras realizar estas pruebas se tomaron las siguientes decisiones técnicas:

- Para tornillos de métrica M3 (véase figura 9.2) el agujero del diseño 3D deberá tener 2,8 mm de diámetro. Con esta longitud se consigue suficiente material adicional en las paredes del agujero para que, tras utilizar la herramienta de hacer machos, quede una rosca suficientemente profunda.

Para diámetros menores, el macho no podía ser introducido en el agujero y por tanto no se podía hacer rosca mientras que, para diámetros mayores, el macho entraba con demasiada holgura o bien no había suficiente material adicional para crear una rosca resistente.

Cabe recordar que los tornillos empleados son metálicos y que el agujero es sobre material plástico, por lo que una rosca resistente es necesaria debido al desgaste que el tornillo ejerce sobre la montura.

- Para tornillos de métrica M4 (véase figura 9.1) el agujero del diseño 3D deberá tener 3,8 mm de diámetro. Las razones son las mismas que las expuestas anteriormente para el tornillo de métrica M3.

- En el caso de los ejes se siguió una metodología similar. Para un eje de 4 mm de diámetro se debía dejar una agujero de entre 3,9 mm y 4,1 mm de diámetro dependiendo de la holgura que se desee.

Por otro lado, se han tenido que hacer pruebas para determinar el módulo adecuado para el engranaje exterior que transmitiría el movimiento desde el eje motor hasta las piezas que se ensamblan con él.

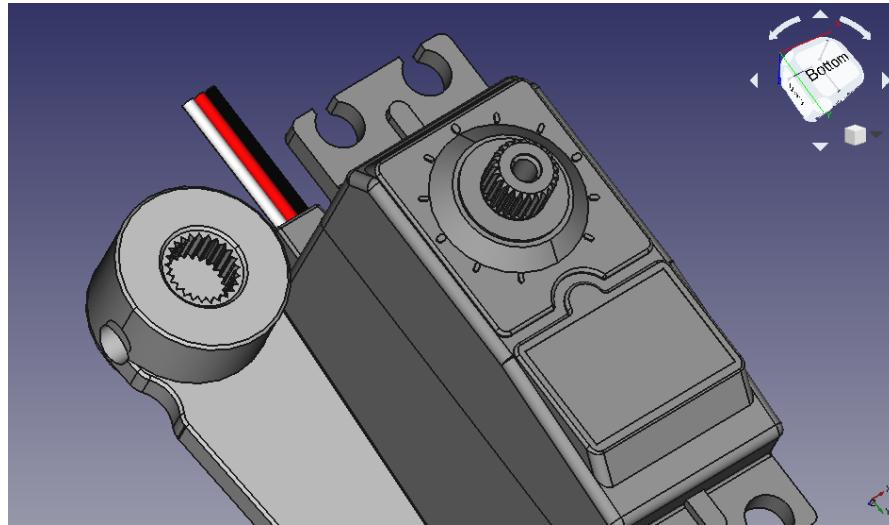


Figura 9.5: Modelos 3D del motor empleado junto a una pieza que se ensambla en su eje.

Como se observa en la figura 9.5, las piezas que van engranadas directamente en el eje han de tener un número determinado de dientes y un diámetro concreto.

La cantidad de dientes viene dada por el engranaje del motor (figura 9.6), el cual no puede ser modificado y es una restricción ajena al proceso de diseño. Sin embargo, se tuvieron que hacer pruebas para determinar el diámetro adecuado.



Figura 9.6: Cantidad de dientes presentes en los motores empleados.

Tras varias pruebas se concluyó que el módulo necesario ( $mod = \mathcal{D}/\#dientes$ ) depende de si las capas que contienen los dientes son capas superiores o inferiores a la hora de imprimirlas. En capas inferiores el módulo ha de ser de 0,257 mm mientras que en capas superiores el módulo ha de ser 0,25 mm.

Para un módulo mayor los dientes de ambos engranajes no encajaban bien y por tanto el giro no se transmitía del eje a la pieza. Para un módulo menor el eje no entraba dentro de la pieza.

Esta diferencia en el valor del módulo se debía a que las primeras capas de la impresión 3D se realizan con distinta precisión con respecto a las capas más elevadas de la pieza, por lo que la medida ha de ser adaptada según la orientación en la que se quiera imprimir.

### 9.1.2. Pruebas en la impresión 3D

Pese a que no se realizaron demasiadas pruebas propiamente dichas, destacan los siguientes experimentos:

- Se imprimió una “seta” para probar el soporte con PVA, probando con distintas configuraciones y densidades. Esta prueba resultó satisfactoria y permitió avanzar en la configuración a usar para imprimir con PVA.
- Se imprimieron, tal como se ha comentado en la sección anterior, una pieza con distintos módulos para los engranajes. Con esta prueba se descubrió que las primeras capas de impresión constan de menos precisión por lo que, según se imprima en las primeras o últimas capas, habrá que utilizar un módulo distinto.

### 9.1.3. Pruebas post-impresión

Aprovechando ciertas piezas cuya impresión fue insatisfactoria, el equipo de desarrollo realizó pruebas destructivas para determinar el aguante ante esfuerzos de tracción, compresión y torsión.

Debido a que la estructura inferior del brazo debe soportar el peso de este, se estudió el aguante ante esfuerzos de compresión de las piezas macizas donde se concluyó que pueden aguantar pesos superiores a 50 kg sin deformarse.

Por otro lado, el esfuerzo de tracción se ha estudiado al completar la estructura del brazo, y se ha concluido que las piezas son capaces de soportar, al menos, el propio peso de la estructura.

Cabe destacar que en las piezas que son atravesadas por tornillos se han observado problemas en las roscas de poca profundidad. Al ser el acero un material mucho más duro que el plástico, este puede romper los surcos de las roscas si son muy superficiales, ya que el esfuerzo se realiza sobre un número más reducido de surcos que en el caso de una rosca más profunda. Concretamente, este problema aparece en las piezas que tienen tornillos para hacer presión sobre un eje.

Para solucionar este problema se ha decidido limar el eje en las zonas donde este entre en contacto con los tornillos, buscando conseguir una estructura cuadrada (en lugar de circular).

De esta manera, la fuerza que se ha de ejercer para mantener el eje fijo es menor y por tanto no se fuerzan las roscas.

# Capítulo 10

## Demostración

*Timelapse de la impresión 3D de la pieza más grande*

[https://youtu.be/1YTt2AyJ\\_g8](https://youtu.be/1YTt2AyJ_g8)



*Timelapse del proceso de fabricación de la placa*

<https://youtu.be/WEvQMlzXDXw>



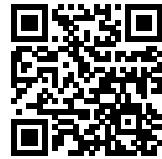
*Movimiento simultáneo de los cuatro motores que pueden componer el pArm*

<https://youtu.be/Y4dw6AtHFDk>



## *p*Arm interpretando órdenes enviadas desde otro sistema

<https://youtu.be/MP4Z0DCgzCA>



# Capítulo 11

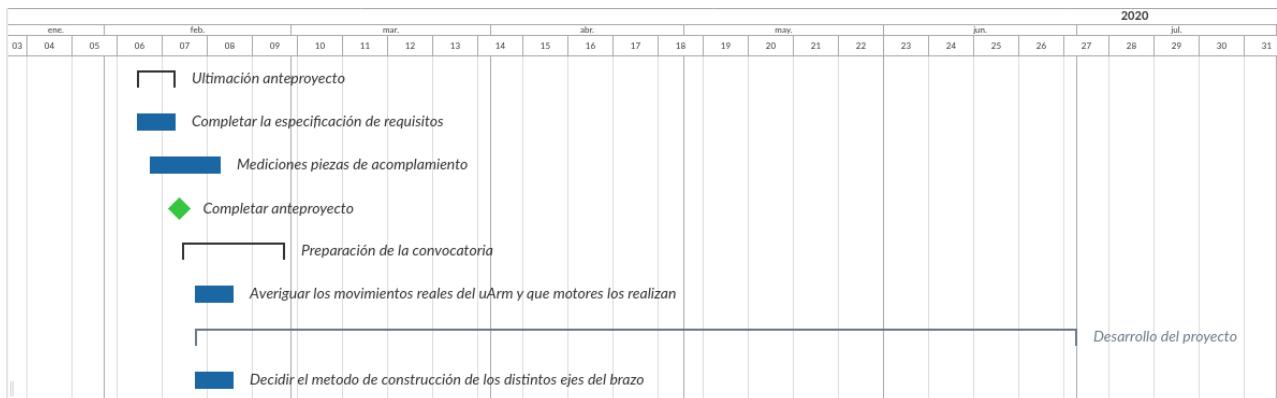
## Planificación, costes y tiempo empleado

En este capítulo se hará un análisis de la evolución de la planificación temporal y de costes a lo largo de la evolución del proyecto.

Destacar que, en lo referente a los costes, el proyecto ha respetado el margen superior inicialmente propuesto, manteniéndose incluso por debajo de este.

### 11.1. Diagramas de Gantt

En este apartado se presentan los diagramas de Gantt que inicialmente se plantearon para el proyecto.



- La preparación para la convocatoria de soporte para el desarrollo de proyectos HW.
- El desarrollo efectivo del proyecto.

El anteproyecto se desglosaba en las siguientes partes (figura 11.2):

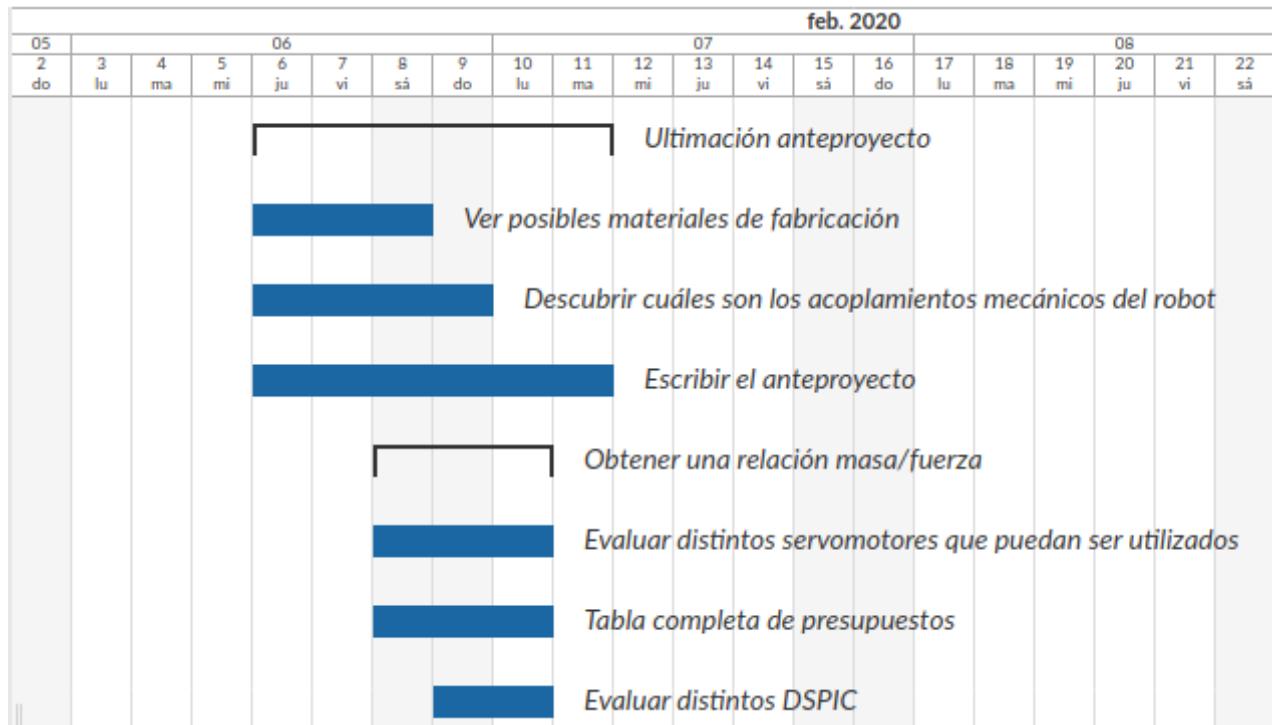


Figura 11.2: Diagrama de Gantt del anteproyecto.

Para realizar el anteproyecto el equipo de desarrollo tuvo que investigar posibles materiales con los que podría ser construido el brazo, además de los acoplamientos mecánicos entre las distintas piezas. Esto ultimo era de especial importancia ya que escapaba al ámbito de conocimiento de los integrantes del equipo.

Por otro lado, se tenía que obtener una relación entre la masa que levantaría el brazo y la fuerza que han de ejercer los motores. Esto era de interés ya que se necesitaba elegir unos motores que fuesen capaces de, al menos, mover la estructura del brazo sin carga adicional. Por otro lado, y debido a que el proyecto fue propuesto para una ayuda económica para trabajos de fin de grado, era necesario una tabla detallada de presupuestos, y conocer el modelo de los motores a comprar y del microcontrolador a utilizar sería obligatorio a la hora de hacer dicha tabla.

mientras que en la figura 11.3 se muestran las distintas labores que se realizaron para cumplimentar el documento requerido:

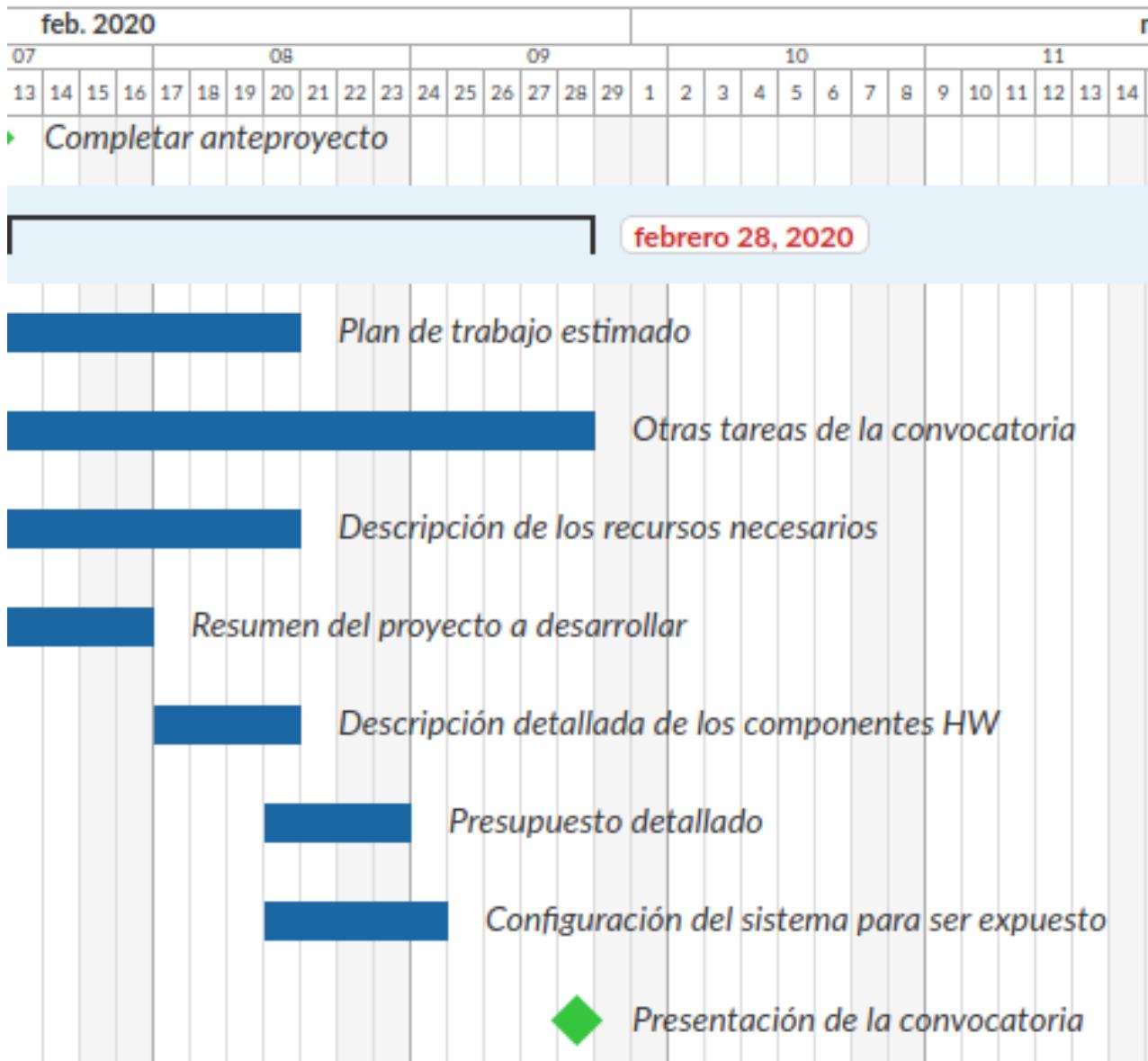


Figura 11.3: Diagrama de Gantt de la preparación de la convocatoria

Para poder completar el documento que se requería presentar para beneficiar de la ayuda económica, el equipo de desarrollo describió un plan de trabajo estimado y empleando la tabla de presupuestos del anteproyecto hizo constar la necesidad de cada uno de los elementos que aparecían en esta.

Por otro lado, hizo una breve descripción del proyecto y dejó clara la relevancia de la parte hardware dentro de este. Finalmente, detalló la configuración que debería tener el sistema para poder hacer una demostración en caso de ser este expuesto.

Por su parte, la planificación técnica del proyecto se desglosa en el diagrama 11.4:

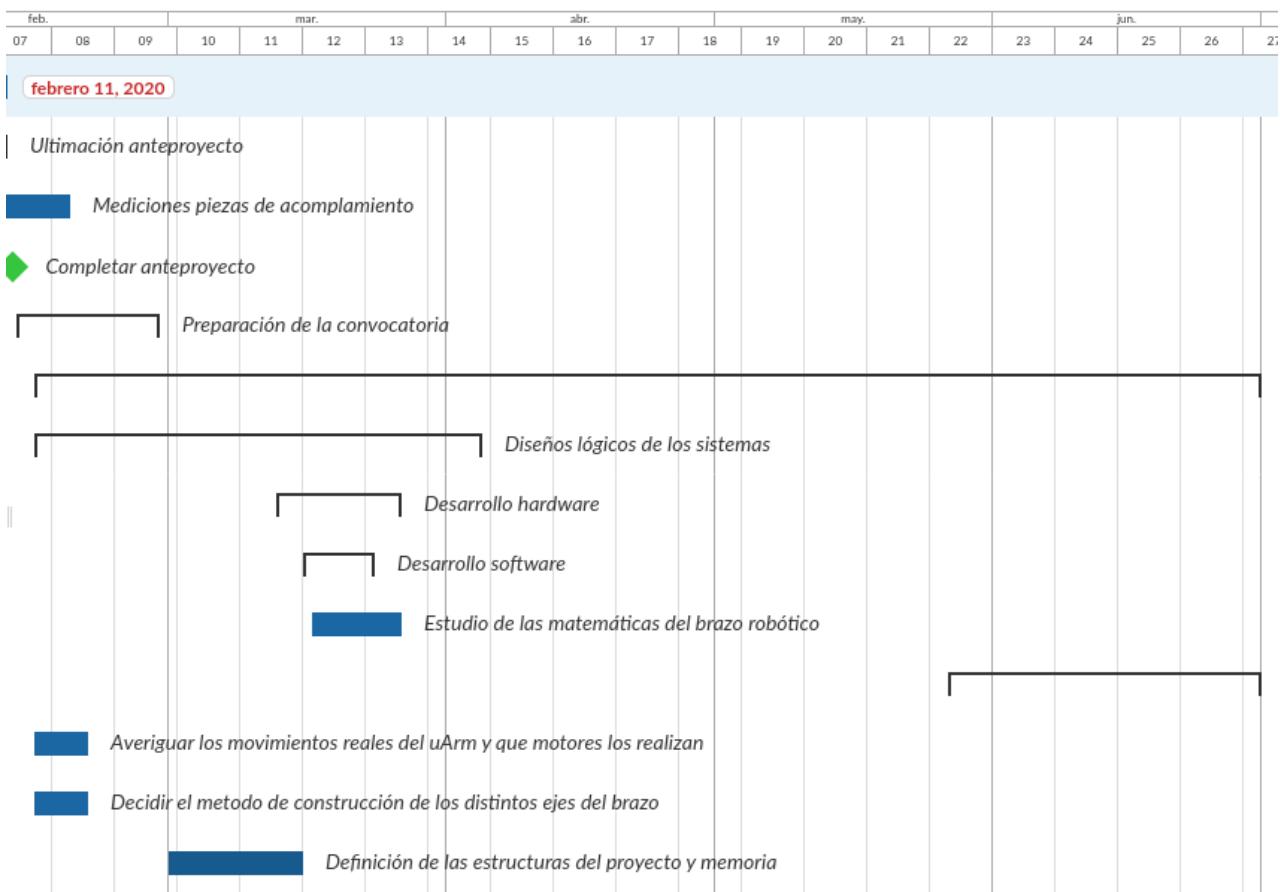


Figura 11.4: Diagrama de Gantt del desarrollo del proyecto

En la planificación que el equipo había propuesto para el desarrollo del proyecto, se observa una división del software y del hardware en períodos de desarrollo individuales, y concurrentes entre si y con respecto al estudio del fundamento matemático del proyecto.

Por otro lado era necesario realizar un estudio de la manera en la que el movimiento conjunto de dos o más motores afectaba al movimiento del *end-effector*. En relación al estudio de los acoplamientos mecánicos del brazo, el equipo de desarrollo debía decidir el método de construcción de los distintos ejes del brazo.

Finalmente se definiría la estructura del proyecto y la memoria ya que era intención del equipo de desarrollo realizar la documentación del proyecto en paralelo al desarrollo técnico de este.

La planificación temporal del proyecto se desglosa en múltiples apartados que no son representados en las imágenes anteriores, pero se deja un enlace por si se quieren consultar así como el detalle de cada una de las tareas propuestas:

<https://s.javinator9889.com/pArm-gantt>



Además, el diagrama al completo se encuentra también en el anexo F.

## 11.2. Sueldos propuestos y costes obtenidos

Las principales labores desempeñadas por los integrantes del equipo de desarrollo están relacionadas con el ámbito de la ingeniería de computadores, estas labores incluyen, pero no están limitadas a:

- Capacidad para sintetizar y proponer una solución a un problema basada en un sistema HW.
- Desarrollo de diagramas que abstraigan la construcción física de un sistema empotrado.
- Desarrollo de diagramas que abstraigan el SW de un sistema empotrado.
- Intervención directa en las labores de fabricación del sistema empotrado
- Comprobación del sistema empotrado mediante pruebas SW y HW.
- Documentación del proceso de diseño y fabricación.
- Desarrollo software de bajo nivel.
- Documentación del SW

Debido a lo anteriormente mencionado, el sueldo propuesto para cada uno de los integrantes es el sueldo medio de un ingeniero de computadores en España, es decir: 30.798 €/año.<sup>1</sup>

Debido a que los integrantes del equipo de desarrollo han realizado labores ajena al ámbito de conocimiento de la ingeniería de computadores como son el diseño y la impresión 3D, el desarrollo de UI/UX, y el desarrollo de un SW de alto nivel el equipo ha considerado oportuno el incremento de la supuesta remuneración en 10.000 € al año, dejando así el salario final en 40.798 €/año.

---

<sup>1</sup>[https://www.glassdoor.es/Sueldos/spain-computer-engineer-sueldo-SRCH\\_IL.0,5\\_IN219\\_K06,23.htm?countryRedirect=true](https://www.glassdoor.es/Sueldos/spain-computer-engineer-sueldo-SRCH_IL.0,5_IN219_K06,23.htm?countryRedirect=true)

### 11.3. Coste de los materiales inicial - coste de los materiales final

Elemento	Descripción	Cantidad	Precio	Código RS
Servomotor Parallax Inc.	Los servomotores permitirán controlar los distintos movimientos que puede realizar el robot. Será necesario disponer de varios para poder controlar los tres grados de libertad de los que dispondrá el <i>pArm</i> : uno para la base, otro para el primer segmento y un último para el segundo segmento.	4	16,01 €	781-3058
Rodamiento de bolas NMB, Radial.	La unión entre ejes del brazo robótico se realiza mediante rodamientos, permitiendo así un movimiento fluido y duradero del brazo.	16	5,035 €	612-6013
Pasador cilíndrico de 20 mm. de largo y 4 mm. de diámetro	El pasador que permitirá unir dos ejes separados, pasando por medio de los rodamientos anteriores.	1 bolsa	7,05 €	270-439
Microinterruptor de hasta 125V@5A	Fin de carrera para controlar la posición del brazo robótico.	4	1,709 €	682-0866
Resistencia de 240Ω	Resistencia necesaria para la construcción de la placa de control del brazo robótico.	10	0,116 €	148-354
Resistencia de 5,1KΩ	Resistencia necesaria para la construcción de la placa de control del brazo robótico.	100	0,033 €	199-7887
<b>Total:</b>			<b>162,949 €</b>	

Cuadro 11.1: Tabla completa de presupuestos.

La tabla 11.1 representa la estimación inicial de los materiales necesarios y el precio necesario para adquirirlos. Llegado el final del proyecto se confirma que no se han tenido que hacer gastos adicionales.

Cabe destacar que el gasto de las bobinas de material plástico necesarias para la impresión 3D ha sido soportado por la universidad y por lo tanto no aparece en la tabla 11.1.

## 11.4. Evolución del tiempo empleado, contratiempos y tiempo de desarrollo final

Debido a la crisis sanitaria mundial del COVID-19, al periodo de confinamiento nacional y a muchos otros contratiempos derivados de esta situación, el proyecto no ha podido respetar la planificación temporal inicial.

El día 15 de marzo se declaró el comienzo del confinamiento y como se observa en el diagrama 11.4 ya se había dado comienzo a la fase de desarrollo. A partir de ese día, se dejó de tener constancia documentada del tiempo empleado en las distintas fases del proyecto.

Se observa que el diseño lógico del sistema, el desarrollo HW y el desarrollo SW fueron interrumpidos. El equipo de desarrollo pudo volver a la universidad el día 1 de julio con un permiso especial para continuar con el proyecto. Entre el 15 de marzo y el 1 de julio transcurrieron 108 días.

En este periodo se completaron tareas que no requiriesen el uso de las instalaciones o los materiales que la universidad ponía a su disposición, a saber:

- Los diagramas de clases que abstraían S1.
- Los diagramas de bloques y de estados que abstraían S2.
- Los diagramas lógicos y físicos de la placa de control de S2.
- La creación del proyecto L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>X y la estructura general de la memoria.
- La redacción de ciertos apartados de la memoria.
- La evaluación de distintos *frameworks* que facilitaran el desarrollo de la interfaz gráfica.

La intención del equipo de desarrollo en aquel momento era intentar terminar la máxima cantidad de trabajo que no requiriese ni de las instalaciones ni del material de la universidad, con el objetivo de poder centrarse en las labores de impresión del brazo y construcción de la PCB una vez fuese posible volver a ella.

El día 1 de julio se pudo volver la universidad en un horario de 9:00 a 14:00, donde se realizaron las siguientes labores:

### CUADRO 11.2 Planificación de los meses de julio y agosto.

- 01/07 ↑ Estos días fueron empleados para organizar trabajo y planificar cursos de acción. Además, se empezó a preparar el laboratorio I1 para trabajar en él y se buscó información sobre la impresora para realizar una primera configuración. Se realizaron las primeras impresiones de prueba (ver imagen 11.5).

- 06/07 • Se refinaron los diseños lógicos y físicos de la PCB y, tras dos fracasos, se consiguieron obtener las pistas que unen los componentes de manera satisfactoria.
- 13/07 • Se hicieron distintas comprobaciones sobre la placa, se solucionaron distintos problemas referentes a las pistas y se soldaron los componentes.
- 20/07 • En esta semana se hizo la primera puesta en marcha de la placa de control y se comprobó el correcto funcionamiento de ciertos módulos mientras que otros presentaban fallos en su funcionamiento. Con la placa completamente construida, se observó que esta no podía caber dentro de la caja del diseño original de *pArm* por lo que el equipo de desarrollo se empezó a formar en diseño 3D dado que sería necesario crear partes nuevas para el brazo.
- 27/07 • Se siguió experimentando con el diseño 3D. Se escribieron apartados relacionados con el proceso de fabricación de la placa en la memoria del proyecto y se empezó a desarrollar código para S2. En relación a lo ocurrido la semana anterior, se intentaron corregir los errores en la PCB de los módulos que fallaban.
- 03/08 • Se tuvo que arreglar la impresora 3D ya que una impresión fallida provocó la obstrucción de uno de los extrusores (ver imagen 11.6). Además, varios integrantes del equipo de desarrollo junto con el tutor del proyecto se desplazaron hasta una tienda especializada para comprar materiales de impresión, ya que los que habían sido pedidos previamente no llegaron a lo largo de las dos semanas anteriores, provocando que múltiples piezas no pudieran ser impresas.
- 10/08 • Durante estos días la universidad estuvo cerrada hasta el 23/08 y se continuó escribiendo apartados de la memoria.
- 24/08 • En esta semana, debido a la compra del material de impresión necesario, se empieza la impresión diaria de piezas para el brazo. Los esfuerzos también se empiezan a centrar en el desarrollo de los códigos de S1 y S2.

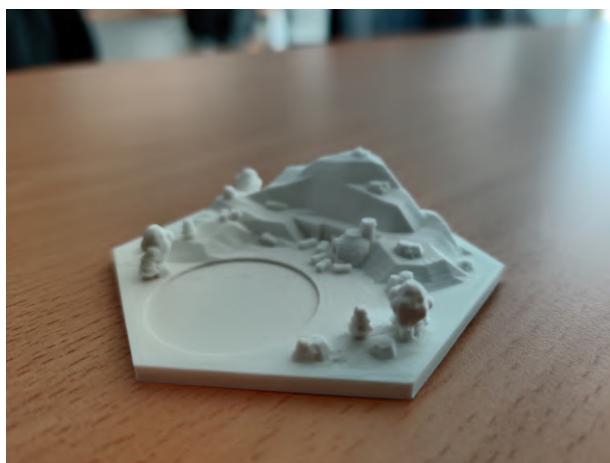


Figura 11.5: Figura de prueba impresa en 3D.

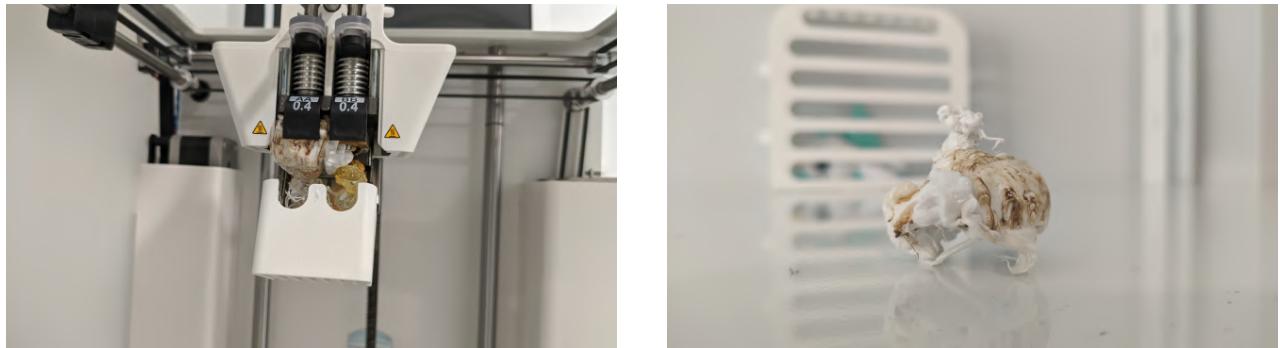


Figura 11.6: Extrusores bloqueados y parcialmente dañados por una bola de plástico.

A partir de esta semana y hasta el momento de la entrega de este documento, el equipo de desarrollo se ha centrado en trabajar de manera paralela en el código de los dos sistemas, imprimir y refinar las distintas piezas del brazo y escribir apartados de la memoria.

Cabe destacar que el hecho de que se haya empleado tanto tiempo en estas labores durante la etapa final del proyecto es principalmente por la multitud de problemas que han ido apareciendo a medida que este ha ido avanzando, entre ellas se pueden nombrar:

- Problemas con el material hidrosoluble. Este absorbe humedad del ambiente y se deteriora con el tiempo.
- Editar todas las piezas para adaptarlas a las métricas de los tornillos. El equipo de desarrollo llegó a la conclusión de que todas las piezas del brazo debían de ser editadas para adaptar sus medidas a los tornillo, ejes y rodamientos ya existentes.
- Varios problemas con la placa de control: desde el primer momento se produjeron múltiples problemas con la placa, pero empeoraron con el paso del tiempo. Los módulos de la placa de control dejaron de funcionar hasta el punto en el que la placa mostraba un funcionamiento anómalo e impredecible.
- El SW de S1 tuvo que ser adaptado a los problemas que iban apareciendo en relación con la interconexión de la interfaz de usuario y con la lógica, esta a su vez con S2.

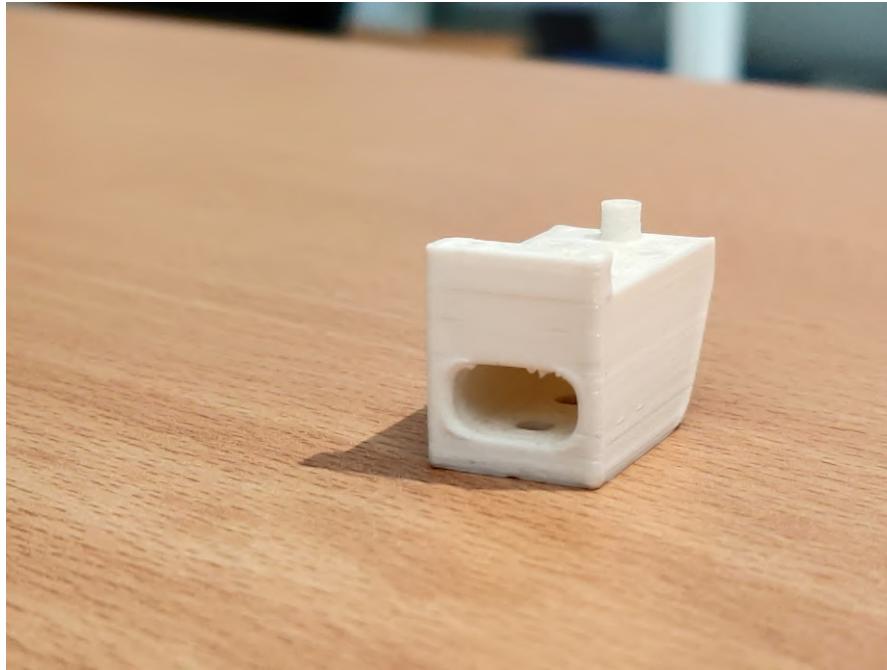
Sabiendo que la fecha de inicio oficial del proyecto es el 6 de febrero de 2020 y la fecha de entrega de la memoria del proyecto es el 16 de octubre de 2020, se calcula que el periodo de desarrollo de este proyecto es de 250 días.

#### 11.4.1. Contratiempos de la impresión 3D

##### Semana del 1 de julio

En el momento en que se recibió la impresora 3D, se hicieron varias pruebas de impresión (figura 11.5) y se comenzaron a estudiar las características de la impresora. Se vio entonces

el sistema de doble extrusor que utilizaba para generar el material de impresión junto con el material de soporte soluble (PVA).



Pieza de prueba componente actual del *pArm*.

Sin embargo, cuando se realizaron impresiones utilizando dicho material de soporte, se vio que la calidad del mismo o bien no era la mejor o no bien se correspondía con cómo debería quedar, según la web de Ultimaker (figura 11.9):



Figura 11.7: Una figura de prueba que necesita PVA.



Figura 11.8: Cómo debería quedar una impresión con PVA según Ultimaker [60].

Figura 11.9: Comparación de la pieza de prueba con PVA frente a cómo deberían quedar según la web de Ultimaker.

### Semana del 6 de julio

Después de hacer múltiples pruebas con el material de soporte se observó que salían granos de color negro en lugar de un hilo de plástico, por lo que se dedujo que el material de soporte no estaba en buen estado o que el extrusor estaba dañado. Ante esa situación, se desmontó el *nozzle* y se comprobó que en efecto estaba completamente lleno de PVA seco y podrido (figura 11.10):

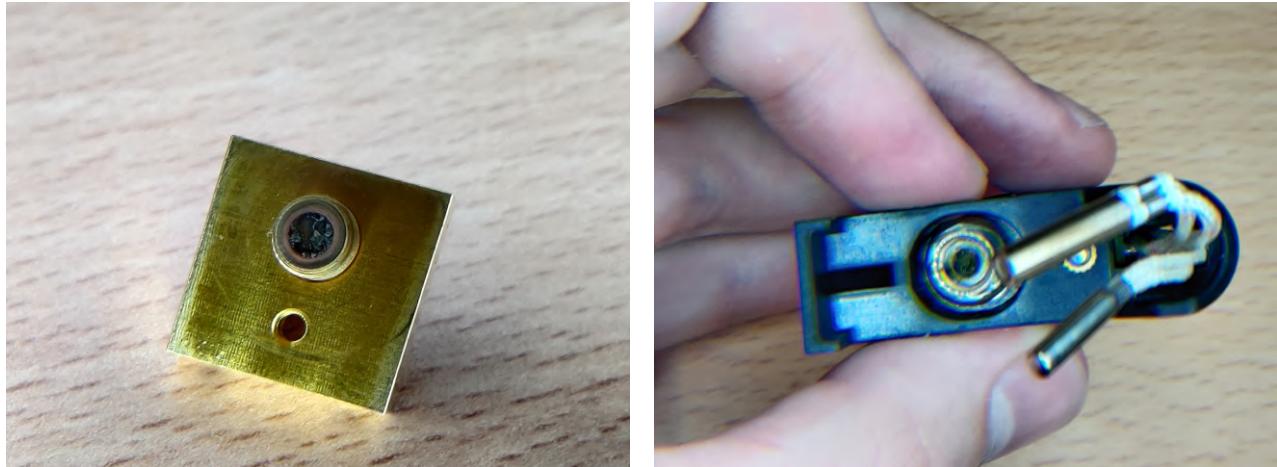


Figura 11.10: *Nozzle* completamente obstruido con PVA.

Como estaba lleno de PVA, se optó por dejar el *nozzle* en remojo para intentar que el material de soporte se disuelva. Tras varios días, una gran parte pudo ser quitada pero todavía quedaba bastante en su interior, que tuvo que ser retirada manualmente.

Igualmente, tras poder utilizar nuevamente el *nozzle* para generar material de soporte, este quedó nuevamente bloqueado cuando se imprimió con él múltiples veces. Se dedujo entonces que el material PVA estaba dañado posiblemente por el usuario anterior. Como se comentó en el apartado de impresión 3D, es un material que absorbe rápidamente la humedad y que si, además, se encuentra expuesto a la luz se agrava el daño recibido. Cuando se recibió la impresora, el material estaba completamente expuesto al ambiente además de no estar protegido siquiera contra la luz.

### Semana del 13 de julio

Tras realizar una investigación sobre este problema, se descubrió que era algo común a los usuarios que utilizaban PVA como material de soporte y que se solucionaba guardando los plásticos de impresión en una caja aislada del exterior junto con un purificador de aire que absorbe humedad<sup>2</sup>.

En la figura 11.11 se puede ver el resultado final:

<sup>2</sup>Se puede encontrar la caja empleada en Thingiverse: <https://www.thingiverse.com/thing:2756012>



Figura 11.11: Caja para guardar los plásticos de impresión y mantenerlos protegidos de la humedad.

### Semana del 20 de julio

Tras intentar solucionar el problema anterior, la impresión con PVA seguía sin salir como se buscaba, por lo que fue necesario comprar un nuevo hilo de dicho material.

Se empezó además a trabajar con material de impresión CPE, pero ocurrió un nuevo imprevisto al imprimir cuando el cabezal de impresión se chocó contra una de las piezas que estaban siendo impresas, provocando que se generase una bola de plástico alrededor de los extrusores, dejándolos bastante dañados (figura 11.12).

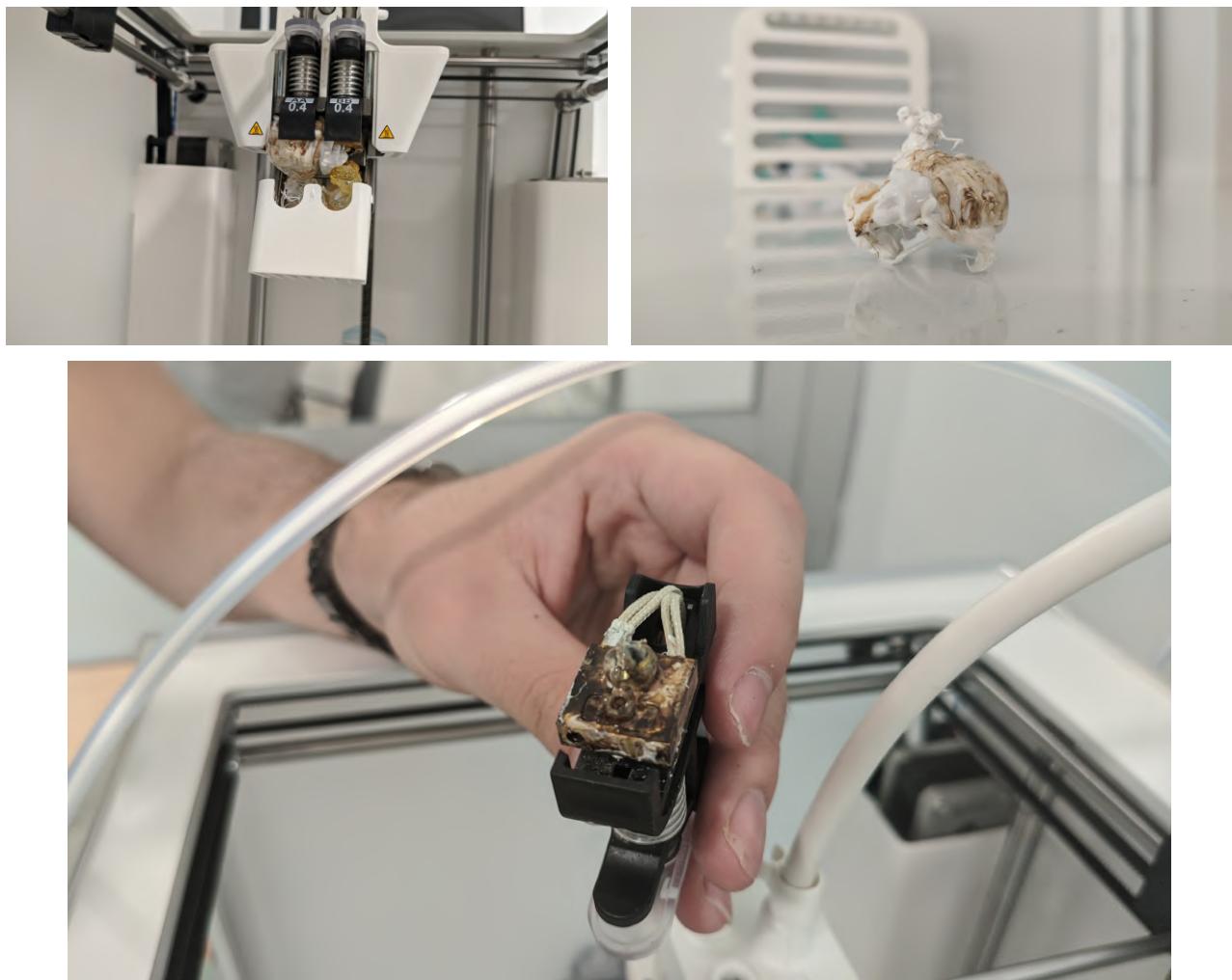


Figura 11.12: Los extrusores bloqueados y dañados tras una colisión con una pieza.

### Semana del 3 de agosto

Se consiguieron arreglar los extrusores después de la obstrucción anterior, se pudieron empezar a imprimir diversas piezas que requerían de soporte con PVA de forma exitosa, obteniendo los resultados deseados (ver figura 11.13):

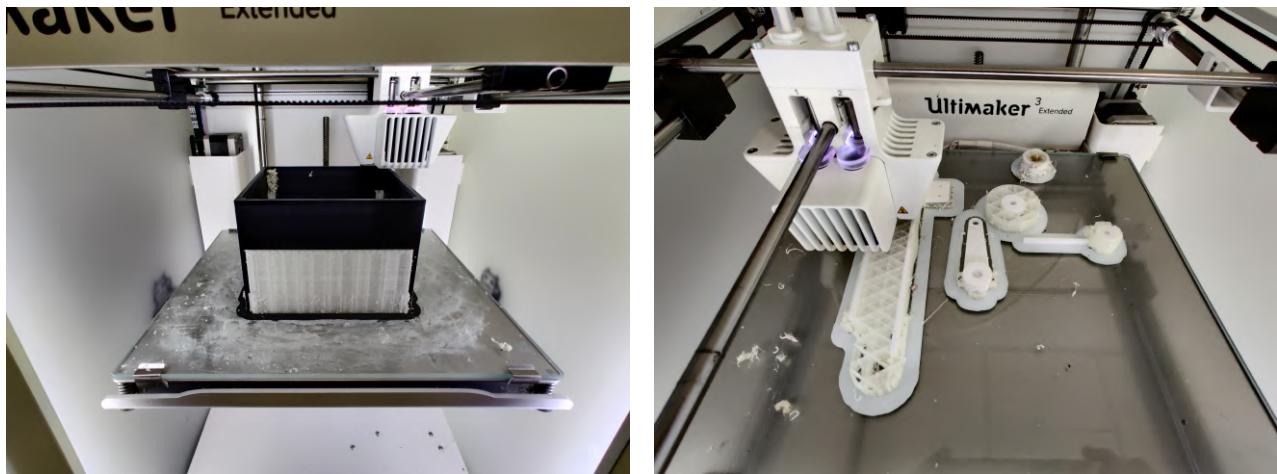


Figura 11.13: Figuras siendo correctamente impresas tras reparar los extrusores y usando material nuevo.

### Semana del 14 de septiembre

Finalmente, pese a que se consiguió reparar parcialmente los cabezales de impresión, tras el uso continuado, el extrusor del material de soporte de PVA se acabó rompiendo por lo que las impresiones tuvieron que detenerse. Por suerte, se contactó con unos alumnos de la Escuela Técnica Superior de Telecomunicaciones y se pudo hacer un uso provisional de sus impresoras 3D (ya que cuentan de un laboratorio de fabricación) para continuar el desarrollo, usando además una Ultimaker 3, mismo modelo con el que se contaba en la universidad (figura 11.14):

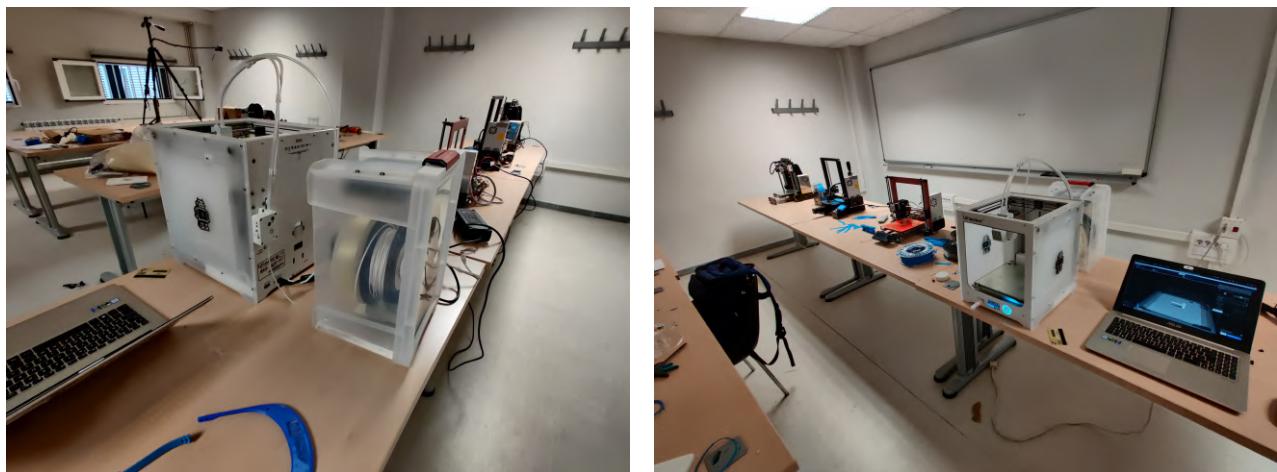


Figura 11.14: Laboratorio de fabricación de la escuela de telecomunicaciones prestado temporalmente para continuar con el proyecto.

Una vez se recibió el extrusor nuevo, se pudo continuar con las impresiones sin más inconvenientes. Añadir que, después de cada impresión utilizando PVA, era necesario realizar un mantenimiento de los cabezales para evitar su obstrucción.

# Capítulo 12

## Conclusiones

En este apartado procedemos a exponer los conocimientos adquiridos por el equipo de desarrollo así como las experiencias personales que cada uno de los integrantes consideran lo suficientemente relevantes como para plasmarlas en este documento.

### 12.1. Conclusiones técnicas

En base al trabajo realizado los integrantes del equipo de desarrollo han tomado las siguientes conclusiones técnicas

- En lo referente al *framework* de desarrollo de interfaces gráficas Qt, se han implementado todas las funcionalidades que han sido requeridas, además se han creado funcionalidades propias y se han modificado funcionalidades ya existentes. Por tanto, se recomienda su uso para futuros proyectos.
- En cuanto al diseño 3D el CAD FreeCAD se presenta como una alternativa libre, gratuita y multiplataforma frente a SW de pago. Por otro lado, destacar que su curva de aprendizaje es acusada y que en ocasiones, ocurren errores inesperados los cuales provocan, en el peor de los casos, perder trabajo no guardado y en otros casos que el trabajo ya existente se corrompa.
- En lo referente a la impresión 3D, la Ultimaker 3 Extended es una opción profesional y de alta calidad la cual ofrece un flujo de trabajo intuitivo, permitiendo al usuario hacer configuraciones rápidas, así como editar los parámetros de impresión casi en su totalidad. Sin embargo, en piezas de reducido tamaño y con características y formas complicadas, la impresión 3D no es la alternativa más precisa. Se recomienda, en caso de hacer un proyecto similar, trabajar con piezas de dimensiones superiores (en comparación con las utilizadas en este proyecto).
- Python es una alternativa libre y multiplataforma que nos ha permitido desarrollar la interfaz gráfica y la lógica del S1 con relativa sencillez y sin plantear demasiadas complicaciones. Además, la comunicación a través de la UART se realiza de forma sencilla

gracias a librerías ya existente que facilitan esta labor. Se recomienda su uso para proyectos similares.

- MPLAB X IDE simplifica la programación de los microcontroladores de la familia Microchip ahorrando mucho tiempo de configuración, añadiendo *plugins* para realizar operaciones automáticamente (cálculo de valores, inicialización de puerto, etc.). Sin embargo, no es un entorno amigable con el desarrollador ya que ciertas funcionalidades como auto-completado mientras se escribe, sugerencia de tipos, detección de errores mientras se escribe (falta de ;, tipos de datos erróneos, funciones inexistentes, ...), no se encuentran implementadas. Además, el compilador está limitado en la versión gratuita, no habilitando ciertas opciones que son de pago. Al no haber otras alternativas viables, no se puede usar otro entorno de desarrollo para crear código para microcontroladores Microchip.
- Dada la envergadura del proyecto a nivel HW, en las etapas previas al proceso de fabricación se recomienda realizar una extensa verificación de los diagramas lógicos y físicos para evitar contratiempos en etapas posteriores, ya que estos pueden suponer soluciones sobre la marcha y, en el peor de los casos, modificar el diseño y reconstruir la placa.
- A pesar de la experiencia previa de parte del equipo de desarrollo con el manipulador  $\mu$ Arm, el fundamento matemático del proyecto tuvo que ser replanteado ya que se vio que el modelo cinemático no se ajustaba al comportamiento de la estructura física del brazo. Tras dicho estudio se obtuvo un modelo fiel del comportamiento del  $p$ Arm.

## 12.2. Conocimientos adquiridos y nuevas competencias

Para realizar este proyecto el equipo de desarrollo ha tenido que trabajar en áreas de conocimiento que no son propias de la ingeniería de computadores.

Las competencias adquiridas y perfeccionadas se pueden resumir en, pero no se limitan a:

- Conocimientos en diseño 3D.
- Proceso de fabricación mediante impresión 3D.
- Labores de mantenimiento de impresoras 3D.
- Proceso de mecanizado de piezas.
- Diseño de interfaces de usuario.
- Perfeccionamiento en el desarrollo de código de bajo y alto nivel.
- Desarrollo de habilidades de trabajo en equipo.
- Perseverancia ante las adversidades.
- Desarrollo de la resiliencia de los integrantes del equipo.
- Toma de decisiones

- Perfeccionamiento del diseño electrónico, lógico y físico de placas de circuito impreso.
- Perfeccionamiento de los procesos de fabricación y montaje de placas de circuito impreso.
- Mejora de la capacidad de sintetización de modelos matemáticos.

### 12.3. Reflexión final

Desde el inicio del proyecto, los integrantes del equipo han mostrado un gran interés y ganas de desarrollar este proyecto. La idea inicial se planteó como un robot impreso en 3D que pudiera resultar accesible para cualquiera, y surgió a raíz de lo estudiado y visto en la asignatura de Robótica del grado de Ingeniería de Computadores.

El proyecto se planteó como un desarrollo integral de ingeniería, lo cual implica, entre otros, los siguientes aspectos:

- Desarrollo de una especificación de requisitos que describieran el proyecto.
- Desarrollo de distintos diagramas que modelasen tanto el apartado SW como HW.
- Planificación temporal y de costes del proyecto.
- Gestión de recursos humanos (trabajo en equipo, gestión de tareas, etc.).
- Diseño y construcción de componentes HW, así como desarrollo del SW que las controla.
- Verificación del HW construido y desarrollo de distintas pruebas tanto para el HW como el SW.
- Documentación de los pasos seguidos así como de los resultados obtenidos y de los imprevistos sucedidos.
- Construcción y diseño 3D de las distintas piezas que componen el brazo robótico.

Cuando se comenzaron las primeras fases del desarrollo, la estimación de tiempo se consideraba realista por parte de los integrantes del equipo, pero a medida que avanzaba el tiempo, se vio que no cumplía con los plazos reales obtenidos.

Por una parte, la crisis mundial del COVID–19 fue decisiva a la hora de tener que postergar distintas fases críticas del proyecto:

- Construcción del HW.
- Impresión de las piezas que componen el *pArm*.
- Ensamblado del brazo robótico.
- Pruebas del SW desarrollado en S2.
- Integración de S1 con S2.

Durante los meses de confinamiento sin embargo se prosiguió con la modelización de los sistemas mediante distintos diagramas con la intención de poder trabajar directamente sobre los componentes restantes cuando se volviera a la Universidad.

Dado que el diseño del *pArm* se basa originalmente en el desarrollado por UFACTORY para el  $\mu$ Arm, se asumió que el proceso de impresión 3D sería rápido y no ocasionaría problemas, nada más lejos de la realidad. Esto se debe principalmente a que los integrantes del equipo no contaban con experiencia previa en este campo y a que se contaba con que el diseño original sería igualmente válido para una impresora 3D (teniendo en cuenta que este se había concebido para ser fabricado en aluminio). Por ende, fue necesario aprender a trabajar con una impresora de este estilo junto con cómo modelar y diseñar en 3D, para poder adaptar las piezas a los nuevos diseños y componentes.

Por otra parte, la placa desarrollada para albergar al microcontrolador y a los componentes necesarios requirió de gran parte de los esfuerzos del equipo de desarrollo para intentar obtener una solución que no fuese excesivamente compleja (debido a que la fabricación de las mismas es artesanal y se cuentan con ciertas limitaciones) y que aún así permitiese hacer todo lo que se propuso. Dada la magnitud del proyecto, la PCB obtenida finalmente ha tenido que ser revisada en múltiples ocasiones hasta que se ha dado con una versión completamente válida.

En lo referente al desarrollo de los sistemas SW, ya se contaba con experiencia previa a la hora tanto de desarrollar aplicaciones de alto nivel basadas en Python como de aplicaciones de bajo nivel para manejar microcontroladores. Aún así, los distintos objetivos planteados para el proyecto implicaron seguir aprendiendo en lo referente a técnicas de programación como a nuevas soluciones para implementar dichos objetivos, como el *framework* de Qt para desarrollo de interfaces gráficas, una implementación adaptada al microcontrolador del algoritmo RSA, etc.

Finalmente, el fundamento matemático que define el comportamiento del *pArm* no pudo ser validado hasta que múltiples componentes (como el brazo físico en sí o la interfaz de usuario) fueron completados. Esto es debido a que, por ejemplo, gracias a la interfaz gráfica se pudo comprobar cómo reaccionaba el brazo ante unos valores de entrada y, con el brazo construido en sí, se pudo posteriormente verificar con el diseño físico.

Teniendo en cuenta lo anterior y lo mencionado a lo largo de este documento, cuando se pudo volver a la Universidad y comenzar el trabajo tanto físico como lógico (con las limitaciones de tiempo anteriormente mencionadas), se descubrió que las estimaciones temporales, sobre todo en lo que respecta al diseño e impresión 3D, resultaban bastante optimistas: se tuvieron que fabricar distintas placas de control ya que algunas salieron defectuosas o con errores, se tuvo que investigar sobre los distintos parámetros de impresión 3D para buscar que las piezas salieran con un resultado óptimo, se tuvo que trabajar en arreglar y preparar la impresora para poder imprimir a un ritmo casi continuo, se tuvieron que postergar los desarrollos de los sistemas SW para centrar los esfuerzos en las tareas “críticas” de ese momento (como la verificación, fabricación y construcción de la placa HW y adaptación de las piezas del brazo a los nuevos componentes, principalmente), etc.

De esta manera, el desarrollo del proyecto se puede dividir en:

- Durante los meses de febrero a junio se centraron los esfuerzos en la especificación de requisitos, modelado de los sistemas tanto HW como SW mediante distintos diagra-

mas, diseño lógico de la PCB así como el diseño físico de la misma, teniendo en cuenta las características electrónicas de los componentes que la conforman. Se realizaron varias revisiones de los requisitos así como múltiples diagramas que pretendían definir las capacidades que habrían de tener los sistemas individualmente. Por otra parte, los diagramas físicos también fueron validados en numerosas ocasiones para reducir la cantidad de errores posibles en producción. También se realizó una primera aproximación al modelo matemático.

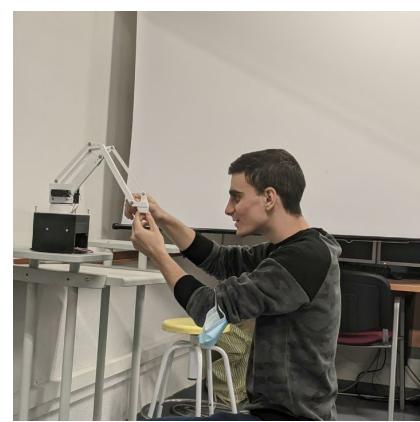
- Durante los meses de julio a octubre se centraron los esfuerzos en la fabricación de las placas de control del *pArm*, la impresión de todas las piezas que componen al brazo, reparaciones en la impresora para poder continuar con la fabricación de piezas, el montaje final del brazo robótico, el diseño y adaptación de las piezas originales a las necesidades del *pArm*, el desarrollo del SW que controla los distintos componentes que permiten el movimiento del manipulador junto con la comunicación con el exterior, el desarrollo del SW que se ejecuta en S1 ofreciendo una interfaz gráfica para manejar el *pArm*, así como ir desarrollando y escribiendo la memoria del proyecto. Con diversos componentes finalizados, se pudo mejorar el modelo matemático hasta que este describió fielmente el comportamiento del brazo.

Tras todo lo anterior, se saca en claro lo siguiente:

- Las estimaciones temporales fueron bastante optimistas, ya que se pretendía presentar en julio pero se ha tenido que postergar hasta el mes de octubre.
- Junto con lo anterior, los diversos problemas que han aparecido se consideran gratamente superados, ya que el equipo siguió adelante y se acabó por culminar el proyecto.
- La impresión 3D es todavía un campo en crecimiento y, para según qué se necesite, puede no contar con precisión suficiente. Para este proyecto, si bien ha supuesto una gran ayuda, ha sido necesario prestarle una atención elevada, teniendo que dedicarle una gran parte del tiempo hasta que se han obtenido resultados adecuados.
- El desarrollo de los distintos sistemas por separado permite un avance rápido pero limita el alcance de las pruebas que se pueden hacer, ya que hasta el momento en que no se tienen los dos funcionales individualmente no se pueden probar en conjunto.
- El proceso de fabricación de PCB requiere de especial atención y tiempo, ya que pueden aparecer fallos cuando ya se tiene ensamblada, que implican volver a fabricarla.

Como conclusión, se considera abiertamente que el proyecto ha sido superado y que se ha avanzado bastante en este campo de desarrollo, permitiendo que otros usuarios y/o estudiantes continúen el mismo y añadan nuevas características. Tras haber realizado las modificaciones pertinentes en el diseño 3D así como desarrollado los modelos físicos de la placa de control y el SW que maneja los sistemas, se podría replicar el proyecto como se buscaba inicialmente, con las siguientes limitaciones:

- Se puede encargar la fabricación de la placa de control a PCBway, llegando lista para ser utilizada<sup>1</sup>.
- Es necesario adquirir una sonda de grabación de Microchip PICKit3 para poder cargar el SW de S2.
- El proceso de fabricación del brazo se recomienda que se haga o bien a mayor escala o bien que sea encargado a alguna empresa de fabricación, para evitar tener que lidiar con ciertos problemas propios de trabajar con la tecnología de impresión 3D.



---

<sup>1</sup><https://s.javinator9889.com/pArm-PCB>



# Capítulo 13

## Futuras mejoras

El objetivo de este apartado es el de mostrar algunas de las mejoras que podrían realizarse en futuras versiones o implementaciones del proyecto y que además, el equipo de desarrollo de este TFG, considera como ideas o mejoras factibles que aumentarían el valor del proyecto en términos generales.

Este conjunto de ideas y mejoras, ha ido creciendo a lo largo del proyecto y ha sido fruto del crecimiento en términos de conocimiento técnico de los miembros del equipo de desarrollo. Las mejoras que se plantean en este apartado afectan a distintos apartados del proyecto y es por ello que contienen propuestas multidisciplinares.

A continuación se presentan las principales ideas de mejora, es decir, aquellas que se consideran factibles y que son, en términos objetivos, realizables en un futuro si se dispusiese de la financiación, herramientas, materiales y tiempo necesario:

- En primer lugar, una de las mejoras que se considera más relevante y que cambiaría por completo el resultado final del proyecto, sería el emplear materiales de construcción más resistentes, por ejemplo, el aluminio.

Esta mejora plantearía la construcción de la estructura física del brazo robótico en aluminio, dotándolo de una mayor integridad estructural, resistencia y rigidez. El hecho de que la estructura estuviese construida en aluminio en lugar de en material plástico aumentaría sin ninguna duda las prestaciones del brazo robótico, haciéndolo mucho más resistente al desgaste de las partes móviles producido por el funcionamiento habitual, así como reduciendo el riesgo de rotura de la estructura al levantar objetos de peso considerable.

Actualmente y puesto que el brazo está construido en material plástico, se ha observado que el brazo muestra poca tenacidad frente al levantamiento de objetos, así como problemas de sobreesfuerzo de la estructura física en ciertas posiciones del rango de movilidad del brazo robótico, los cuales, ponen en peligro la integridad estructural del mismo.

En relación a esta mejora y dispuestos a realizar la construcción del brazo robótico en aluminio, se presenta también la posibilidad de incrementar el tamaño del mismo, así como de emplear nuevos motores eléctricos con mayor potencia, para dotar al brazo de una mayor capacidad de transporte de objetos.

Esta mejora acarrearía la modificación de algunos de los elementos del brazo robótico, como por ejemplo, la PCB que orquesta el movimiento de los motores, la tornillería, juntas, ejes y demás, con el fin de adaptarlos al nuevo tamaño y material de la estructura del brazo robótico. A pesar de ello y puesto que el diseño de la estructura ya se ha realizado, esta mejora consistiría en realizar adaptaciones, con lo cual, se considera viable.

- En segundo lugar y relacionada con la mejora anterior, se plantea el estudio del modelo dinámico del brazo robótico. Esta mejora se considera viable y permitiría una definición más precisa de los movimientos del manipulador así como la posibilidad de usarlo para levantar cargas más pesadas que las actuales.

El modelo dinámico del brazo robótico establece las relaciones matemáticas entre el movimiento del manipulador y las fuerzas que afectan al mismo. En este modelo, se contemplan aspectos tales como la relación existente entre las coordenadas angulares de las articulaciones y torques aplicados en ellas, con respecto a las coordenadas cartesianas, velocidad y aceleración del *end-effector*, así como con algunos parámetros de la estructura del brazo robótico, como la masa de los diferentes segmentos, inercias y demás [61].

Este modelo adquiere suma importancia cuando la estructura del brazo robótico se define por unas dimensiones y una masa no despreciables, puesto que las fuerzas descritas por el modelo dinámico comienzan a tener un efecto innegable en el comportamiento del mismo al realizar movimientos.

Se considera que este modelo aportaría información muy útil a la hora de realizar el control de los movimientos del manipulador, sobre todo, si este fuera replicado en un tamaño mayor y con materiales más resistentes, los cuales probablemente afecten a la masa del mismo.

- En tercer lugar, otra de las mejoras que se considera viable y que no ha podido ser implementada durante el desarrollo del proyecto, es la implementación de un modo de descripción de trayectorias.

Esta mejora plantearía la posibilidad de que el sistema ofreciese al usuario un modo de descripción de trayectorias, en el cual el usuario podría generar una trayectoria formada por diversos puntos espaciales o por una función matemática, para que posteriormente el brazo realizase de forma automática dicha trayectoria.

Esta mejora se considera una de las más viables y para su implementación, se tendrían que modificar principalmente los elementos SW del sistema, es decir, el código de S1 y S2, así como optimizar y depurar el protocolo de comunicación para soportar el aumento del tráfico de mensajes entre S1 y S2.

- En cuarto lugar, se plantea la posibilidad de poder controlar el movimiento del brazo robótico en tiempo real utilizando un controlador como el ratón o un *joystick*. Esta funcionalidad se planteó desde un inicio en el proyecto, sin embargo, debido a su complejidad, se ha clasificado como futura mejora.

La implementación de la misma conllevaría la realización de modificaciones en el código de S1 y S2 y el protocolo de comunicación, así como alguna posible modificación HW para el uso del nuevo dispositivo de control, en el caso por ejemplo de tratarse de un *joystick* o similar.

- En quinto lugar, se plantea una mejora en relación a las comunicaciones entre S1 y S2, la cual aumentaría la comodidad a la hora de poner en funcionamiento el brazo robótico. Esta mejora consiste en incluir un método de conexión inalámbrica entre S1 y S2, la cual se podría llevar a cabo mediante la tecnología *WiFi* o *Bluetooth*, por ejemplo.

La implementación de esta mejora conllevaría la realización de modificaciones en el código de S1 y S2 y el protocolo de comunicación, así como modificaciones HW en S2 para dotar a la PCB de un chip que la permitiese establecer comunicaciones inalámbricas.

- En sexto lugar, se plantea una de las mejoras que podría generar más impacto en cuanto a las funcionalidades del prototipo final. Esta mejora consiste en el diseño y construcción de diferentes adaptadores para el *end-effector* del brazo robótico, los cuales podrían dotarlo de capacidades muy variadas.

Existen innumerables tipos de *end-effector* así como herramientas que pueden ser usadas e incrustadas en ellos. Sin embargo, se considera que los siguientes son los factibles a incluir en este proyecto:

- Pinza que fuese capaz de agarrar y soltar objetos.
- Ventosa con la capacidad de succionar objetos para sujetarlos.
- Adaptador para bolígrafo, lápiz o similar.
- Cabezal de impresora 3D.

Además, a cada uno del *end-effector* anteriores se les podría incluir una cámara que permitiese al brazo robótico realizar procesado de imagen y visión por computador.

Esta mejora plantea retos interesantes y de mediana dificultad, los cuales podrían añadir numerosas capacidades nuevas al brazo robótico.

- En séptimo lugar, se plantea una mejora técnica que afectaría a S2 y que consiste en incluir un  $\mu$ Kernel en el microcontrolador dsPIC de la PCB.

Mediante la implementación de dicho  $\mu$ Kernel, se conseguiría una gestión más eficiente de los recursos y componentes de S2, así como la posibilidad de ejecución concurrente de varios procesos en este sistema.

Esta mejora presenta gran complejidad y requeriría una gran inversión de tiempo.

- En octavo y último lugar, se plantea la mejora de la interfaz gráfica de usuario, para hacerla aún más amigable y estéticamente atractiva.

La interfaz gráfica de usuario actual cumple su función y permite al usuario operar el brazo robótico. Sin embargo, por simplicidad se decidió que esta no fuese *responsive* y que por lo tanto, su apariencia y estructura tuviesen tamaños fijos y estáticos.

Esta mejora pretende la reconversión de la interfaz gráfica de usuario para que esta presentase una estructura dinámica y adaptativa a diferentes dimensiones, dispositivos, tamaños de monitor, etc. Es evidente que, a pesar de que esta mejora no representa un gran aporte en términos funcionales, sin duda alguna añade valor a la aplicación de S1, puesto que la hace más atractiva y amigable frente al usuario.

Existen numerosas mejoras más que podrían aplicarse a este proyecto pero se considera que las descritas anteriormente son la intersección perfecta entre valor añadido al proyecto, dificultad de implementación y posibilidad de realización en función de los conocimientos técnicos de los integrantes del equipo.

### 13.1. Impactos sociales y medioambientales

Si bien es cierto que el *μArm*, brazo en el que está basado el *pArm*, ya es un sistema avanzado y capaz, como se explicó en la Introducción (3.1), el sistema desarrollado busca que pueda servir para ayudar y facilitar la entrada a este tipo de tecnologías a otras personas, haciéndolo comprensible y, aprovechando la tecnología de la impresión en 3D, fabricable por uno mismo.

Además, en relación a los Objetivos de Desarrollo Sostenible (ODS), con el desarrollo de este sistema se pretende cumplir con los siguientes puntos:

4 - Educación de Calidad<sup>1</sup>.

7 - Energía Asequible y No Contaminante<sup>2</sup>.

10 - Reducción de las desigualdades<sup>3</sup>.

Para el primero, se tiene en cuenta que el producto se desarrolla siguiendo las iniciativas OS y OH, las cuales facilitan el acceso a la información a cualquiera que la requiera.

Para el segundo, el *pArm* usa la electricidad como fuente de energía, evitando así otros más contaminantes como las producidas por combustibles fósiles. En añadido, se ha trabajado para que el consumo de energía sea el menor posible mediante el estudio detallado del HW que conforma la placa, permitiendo así un mayor tiempo de uso con la misma fuente de alimentación y no abusando de los recursos de los que se disponen.

Además, se ha buscado que el *pArm* tenga un coste bajo, permitiendo así el acceso a los recursos y a los procesos de fabricación a todo el mundo que pudiera estar interesado.

El apartado de la impresión 3D, como se ha visto anteriormente, puede suponer un gran gasto a nivel tanto de recursos como de material debido a las impresiones fallidas. Por suerte, el material fabricado por Ultimaker para sus impresoras suele aprovechar materiales plásticos reciclados<sup>4</sup> y también existe una técnica que permite aprovechar las piezas fallidas y generar nuevamente filamento que puede ser aprovechado para una nueva impresión. Dicha técnica se conoce como “filastruder”, y el funcionamiento es sencillo (más detalles en la imagen 13.1):

- Se cogen las piezas inservibles y se “trituran” para hacerlas pequeñas.
- Se utiliza una cámara de calor para fundir el plástico.

<sup>1</sup><https://www.un.org/sustainabledevelopment/es/education/>

<sup>2</sup><https://www.un.org/sustainabledevelopment/es/energy/>

<sup>3</sup><https://www.un.org/sustainabledevelopment/es/inequality/>

<sup>4</sup><https://ultimaker.com/es/learn/100-recycled-filament-from-perpetual-plastic-project>

- Mediante unas ruedas a presión, se extruye material renovado con el diámetro adecuado y se puede volver a utilizar para imprimir.

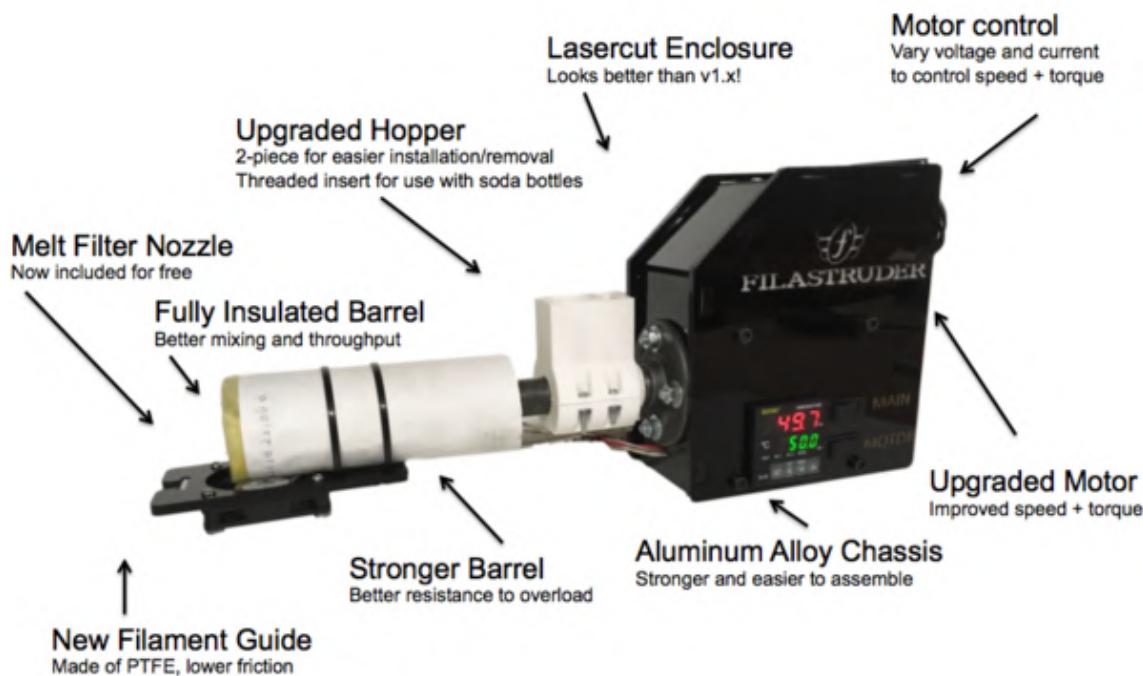


Figura 13.1: Modo de funcionamiento del “filastruder” [62].

Durante el tiempo de desarrollo, no se contaban con estas herramientas, pero sería perfectamente viable emplearlas para hacer un brazo robótico 100 % impreso con materiales reciclados.

# Bibliografía

- [1] M. E. Moran, «Evolution of robotic arms», *Journal of Robotic Surgery*, vol. 1, n.º 2, págs. 103-111, jul. de 2007, ISSN: 1863-2491. DOI: 10.1007/s11701-006-0002-x.
- [2] J. de Vaucanson, *Le mécanisme du flûteur automate: présenté à Messieurs de l'Académie royale des Sciences : avec la description d'un canard artificiel et aussi celle d'une autre figure également merveilleuse, jouant du tambourin et de la flûte*. chez Jacques Guerin, imprimeur-libraire, 1738, Google-Books-ID: UNw6AAAAcAAJ.
- [3] Chapuis, Alfred and Droz, Edmond, *Automata: A Historical and Technological Study*. L'Editions du Griffon, 1958.
- [4] Standage, Tom, *The Turk: The Life and Times of the Famous Eighteenth-Century Chess-Playing Machine*. Walker company, 2002.
- [5] Belarmino, J and Moran, ME and Firoozi, F and Capello, S and Kolios, E and Perrotti, M, «Tesla's Robot and the Dawn of the Current Era. Society of Urology and Engineering», 7.<sup>a</sup> ép., vol. 19, A214, J Endourol 2005.
- [6] ——, «An Oriental Culture of Robotics—the Coming Maelstrom. Society of Urology and Engineering», 7.<sup>a</sup> ép., vol. 19, A119, J Endourol 2005.
- [7] *Mobile Servicing System*. feb. de 2020, Page Version ID: 942154747  
Publication Title: Wikipedia. dirección: [https://en.wikipedia.org/w/index.php?title=Mobile\\_Servicing\\_System&oldid=942154747](https://en.wikipedia.org/w/index.php?title=Mobile_Servicing_System&oldid=942154747) (visitado 14-06-2020).
- [8] *Spirit (Rover)*. jun. de 2020, Page Version ID: 960186651  
Publication Title: Wikipedia. dirección: [https://en.wikipedia.org/w/index.php?title=Spirit\\_\(rover\)&oldid=960186651](https://en.wikipedia.org/w/index.php?title=Spirit_(rover)&oldid=960186651) (visitado 15-06-2020).
- [9] Bill Marshall. (12 de sep. de 2018). «Give your Robot the Mobility Control of a real Mars Rover: Part 4», dirección: <https://www.rs-online.com/designspark/give-your-robot-the-mobility-control-of-a-real-mars-rover-part-4> (visitado 22-09-2020).
- [10] *Opportunity (Rover)*. mayo de 2020, Page Version ID: 960035335  
Publication Title: Wikipedia. dirección: [https://en.wikipedia.org/w/index.php?title=Opportunity\\_\(rover\)&oldid=960035335](https://en.wikipedia.org/w/index.php?title=Opportunity_(rover)&oldid=960035335) (visitado 15-06-2020).
- [11] *The Mars Rovers: Spirit and Opportunity* | NASA Space Place – NASA Science for Kids. dirección: <https://spaceplace.nasa.gov/mars-spirit-opportunity/en/> (visitado 15-06-2020).
- [12] *History of Robots*. jun. de 2020, Page Version ID: 961981460

- Publication Title: Wikipedia. dirección: [https://en.wikipedia.org/w/index.php?title=History\\_of\\_robots&oldid=961981460](https://en.wikipedia.org/w/index.php?title=History_of_robots&oldid=961981460) (visitado 15-06-2020).
- [13] R. Baldwin, *Tesla's Video Shows What Its Autopilot System Sees*. feb. de 2020, Library Catalog: www.caranddriver.com Section: News  
Publication Title: Car and Driver. dirección: <https://www.caranddriver.com/news/a30733506/tesla-autopilot-full-self-driving-video/> (visitado 15-06-2020).
- [14] *Tesla's Full Self-Driving Computer Is Now in All New Cars and a next-Gen Chip Is Already 'Halfway Done'*, Library Catalog: techcrunch.com  
Publication Title: TechCrunch. dirección: <https://social.techcrunch.com/2019/04/22/teslas-computer-is-now-in-all-new-cars-and-a-next-gen-chip-is-already-halfway-done/> (visitado 15-06-2020).
- [15] *Boston Dynamics*. mar. de 2020, Page Version ID: 123964032  
Publication Title: Wikipedia, la enciclopedia libre. dirección: [https://es.wikipedia.org/w/index.php?title=Boston\\_Dynamics&oldid=123964032](https://es.wikipedia.org/w/index.php?title=Boston_Dynamics&oldid=123964032) (visitado 15-06-2020).
- [16] *KR 1000 titan*, Library Catalog: www.kuka.com  
Publication Title: KUKA AG. dirección: <https://www.kuka.com/es-es/productos-servicios/sistemas-de-robot/robot-industrial/kr-1000-titan> (visitado 15-06-2020).
- [17] *UFACTORY Official Website*, Library Catalog: store.ufactory.cc  
Publication Title: store.ufactory.cc. dirección: <https://store.ufactory.cc/> (visitado 15-06-2020).
- [18] J. A. Silva, Roberto Álvarez Garrido y José Alejandro Moya Blanco, *UPM-Robotics/Uarm*, Robotics UPM, 19 de nov. de 2019. dirección: <https://github.com/UPM-Robotics/uarm> (visitado 28-06-2020).
- [19] UFACTORY, *UFACTORY xArm/uArm*. dirección: <https://www.ufactory.cc/#/en/uarmswift> (visitado 28-01-2020).
- [20] Arduino. (). «Arduino Mega 2560 Rev3 | Arduino Official Store», dirección: <https://store.arduino.cc/arduino-mega-2560-rev3> (visitado 28-06-2020).
- [21] S. Sharma y C. Scheurer, «Generalized Unified Closed Form Inverse Kinematics for Mobile Manipulators With Reusable Redundancy Parameters», 6 de ago. de 2017. DOI: [10.1115/DETC2017-68104](https://doi.org/10.1115/DETC2017-68104).
- [22] Roboy.org. (). «Roboy 2.0 - Inverse Kinematics», dirección: <https://ik-test.readthedocs.io/en/latest/> (visitado 28-06-2020).
- [23] Ultimaker. (). «CPE Family – Ultimaker Support», dirección: <https://support.ultimaker.com/hc/en-us/sections/360003511860> (visitado 08-10-2020).
- [24] UFACTORY, *uArm Swift Pro - Developer Guide*, oct. de 2017. dirección: <http://download.ufactory.cc/docs/en/uArm-Swift-Pro-Developer-Guide-171013.pdf>.
- [25] *Denavit–Hartenberg parameters*, en Wikipedia, 20 de jun. de 2020. dirección: [https://en.wikipedia.org/w/index.php?title=Denavit%20%93Hartenberg\\_parameters&oldid=963594857](https://en.wikipedia.org/w/index.php?title=Denavit%20%93Hartenberg_parameters&oldid=963594857) (visitado 10-09-2020).
- [26] *Common normal (robotics)*, en Wikipedia, 2 de jun. de 2017. dirección: [https://en.wikipedia.org/w/index.php?title=Common\\_normal\\_\(robotics\)&oldid=783528894](https://en.wikipedia.org/w/index.php?title=Common_normal_(robotics)&oldid=783528894) (visitado 10-09-2020).

- [27] Javinator9889, *pArm-TFG/pArm-Configurator*, pArm - TFG, 17 de sep. de 2020. dirección: <https://github.com/pArm-TFG/pArm-configurator> (visitado 17-09-2020).
- [28] Microchip, *dsPIC33E/PIC24E FRM Section 2. CPU*, 2010. dirección: <http://ww1.microchip.com/downloads/en/devicedoc/s2.pdf>.
- [29] UFACTORY. (). «uArm-Developer/SwiftProForArduino», dirección: <https://github.com/uArm-Developer/SwiftProForArduino> (visitado 22-09-2020).
- [30] travisdewolf. (3 de sep. de 2013). «Robot control part 2: Jacobians, velocity, and force», dirección: <https://studywolf.wordpress.com/2013/09/02/robot-control-jacobians-velocity-and-force/> (visitado 24-09-2020).
- [31] *Potencia (física)*, en *Wikipedia, la enciclopedia libre*, 21 de sep. de 2020. dirección: [https://es.wikipedia.org/w/index.php?title=Potencia\\_\(f%C3%ADsica\)&oldid=129438450](https://es.wikipedia.org/w/index.php?title=Potencia_(f%C3%ADsica)&oldid=129438450) (visitado 24-09-2020).
- [32] *Invertible matrix*, en *Wikipedia, la enciclopedia libre*, 11 de sep. de 2020. dirección: [https://en.wikipedia.org/w/index.php?title=Invertible\\_matrix&oldid=977818984](https://en.wikipedia.org/w/index.php?title=Invertible_matrix&oldid=977818984) (visitado 25-09-2020).
- [33] *Pseudoinversa de Moore-Penrose*, en *Wikipedia, la enciclopedia libre*, 24 de ago. de 2020. dirección: [https://es.wikipedia.org/w/index.php?title=Pseudoinversa\\_de\\_Moore-Penrose&oldid=128716323](https://es.wikipedia.org/w/index.php?title=Pseudoinversa_de_Moore-Penrose&oldid=128716323) (visitado 25-09-2020).
- [34] Circuits Root. (). «The Pantograph in Context», dirección: <https://www.circuitousroot.com/artifice/letters/press/typemaking/making-matrices/pantograph-in-context/index.html#:~:text=A%20pantograph%20is%20a%20system,an%20increased%20or%20decreased%20size.&text=The%20so%2Dcalled%20%22parallel%20motion,transmission%20of%20power%20and%20motion> (visitado 23-06-2020).
- [35] ST, *Regulador LM317 Datasheet*. dirección: <https://www.st.com/resource/en/datasheet/lm217.pdf>.
- [36] ——, *Regulador L7805CV Datasheet*. dirección: <https://www.st.com/resource/en/datasheet/178.pdf>.
- [37] Diodes Inc., *Regulador AZ1117H Datasheet*. dirección: [https://www.diodes.com/assets/Datasheets/products\\_inactive\\_data/AZ1117.pdf](https://www.diodes.com/assets/Datasheets/products_inactive_data/AZ1117.pdf).
- [38] *dsPIC33EP512GM604 - 16-Bit - Microcontrollers and Digital Signal Controllers*. dirección: <https://www.microchip.com/wwwproducts/en/dsPIC33EP512GM604> (visitado 16-06-2020).
- [39] Universidad de Granada, *Construcción de Una PCB*. dirección: [http://www.ugr.es/~amroldan/cursos/pcb\\_uhu\\_98/construccionpcb.html](http://www.ugr.es/~amroldan/cursos/pcb_uhu_98/construccionpcb.html) (visitado 04-09-2020).
- [40] Interesting Engineering, *10 of the Best Engineering Quotes Ever*. dirección: [These%2010%20great%20quotes%20enhance%20the%20value%20we%20should%20place%20on%20engineers%20and%20their%20innovations..](https://www.interestingengineering.com/10-best-engineering-quotes-ever)
- [41] Datasheet.ex. (). «775-9009F-C-CC Datasheet ( Hoja de Datos) - DC Motor», dirección: <http://www.datasheet.es/PDF/917192/775-9009F-C-CC-pdf.html> (visitado 28-06-2020).
- [42] *Motor de corriente continua*, en *Wikipedia, la enciclopedia libre*, 26 de jun. de 2020. dirección: [https://es.wikipedia.org/w/index.php?title=Motor\\_de\\_corriente\\_continua&oldid=127266375](https://es.wikipedia.org/w/index.php?title=Motor_de_corriente_continua&oldid=127266375) (visitado 28-06-2020).

- [43] Banggood.com. (). «3pcs 42mm 12V Nema 17 Stepper de dos fases motor», dirección: <https://www.banggood.com/3pcs-42mm-12V-Nema-17-Two-Phase-Stepper-Motor-For-3D-Printer-p-1556469.html> (visitado 28-06-2020).
- [44] monolithicpower. (). «Stepper Motors: Types, Uses and Working Principle | Article | MPS», dirección: <https://www.monolithicpower.com/en/stepper-motors-basics-types-uses> (visitado 28-06-2020).
- [45] Ebotics. (). «Mini Servomotor - Ebotics», dirección: <https://www.ebotics.com/es/producto/mini-servomotor/> (visitado 28-06-2020).
- [46] (20 de oct. de 2019). «How Servo Motor Works & Interface It With Arduino», dirección: <https://lastminuteengineers.com/servo-motor-arduino-tutorial/> (visitado 28-06-2020).
- [47] Zona Maker - Servo-Motores. dirección: <https://www.zonamaker.com/electronica/intro-electronica/componentes/motores/servo-motores> (visitado 16-06-2020).
- [48] RS-Online. (). «900-00005 | Servomotor Parallax Inc 140 mA, 4 → 6 V | RS Components», dirección: <https://es.rs-online.com/web/p/servomotores/7813058/> (visitado 28-06-2020).
- [49] Programación estructurada, en Wikipedia, la enciclopedia libre, 12 de oct. de 2020. dirección: [https://es.wikipedia.org/w/index.php?title=Programaci%C3%B3n\\_structurada&oldid=130000309](https://es.wikipedia.org/w/index.php?title=Programaci%C3%B3n_structurada&oldid=130000309) (visitado 12-10-2020).
- [50] M. Paland, *Mpaland/Printf*, 12 de oct. de 2020. dirección: <https://github.com/mpaland/printf> (visitado 12-10-2020).
- [51] Microchip, *dsPIC33E/PIC24E FRM Section 7. Oscillator - Microchip*, mar. de 2012. dirección: <http://ww1.microchip.com/downloads/en/devicedoc/70580c.pdf>.
- [52] ——, *dsPIC33E/PIC24E Family Reference Manual Section 14. High-Speed PWM*, dic. de 2011. dirección: <http://ww1.microchip.com/downloads/en/devicedoc/70645c.pdf>.
- [53] ——, *dsPIC33E/PIC24E Family Ref. Manual, Sect. 10 /I/O Ports*, mar. de 2013. dirección: <http://ww1.microchip.com/downloads/en/devicedoc/70000598c.pdf>.
- [54] G-code, en Wikipedia, la enciclopedia libre, 24 de abr. de 2020. dirección: <https://es.wikipedia.org/w/index.php?title=G-code&oldid=125469865> (visitado 13-10-2020).
- [55] (). «G-Code/Es - RepRap», dirección: <https://reprap.org/wiki/G-code/es> (visitado 13-10-2020).
- [56] Ácido poliláctico. mayo de 2020, Page Version ID: 126434778. dirección: [https://es.wikipedia.org/w/index.php?title=%C3%81cido\\_polil%C3%A1ctico&oldid=126434778](https://es.wikipedia.org/w/index.php?title=%C3%81cido_polil%C3%A1ctico&oldid=126434778) (visitado 16-06-2020).
- [57] Acrilonitrilo butadieno estireno. jun. de 2020, Page Version ID: 126716603. dirección: [https://es.wikipedia.org/w/index.php?title=Acrilonitrilo\\_butadieno\\_estireno&oldid=126716603](https://es.wikipedia.org/w/index.php?title=Acrilonitrilo_butadieno_estireno&oldid=126716603) (visitado 16-06-2020).
- [58] Cura (software), en Wikipedia, la enciclopedia libre, 10 de jul. de 2019. dirección: [https://es.wikipedia.org/w/index.php?title=Cura\\_\(software\)&oldid=117310854](https://es.wikipedia.org/w/index.php?title=Cura_(software)&oldid=117310854) (visitado 14-10-2020).

- [59] 3D Universe. (). «Ultimaker 3», dirección: <https://shop3duniverse.com/products/ultimaker-3> (visitado 14-10-2020).
- [60] Ultimaker. (). «Material Ultimaker PVA de acetato de polivinilo para impresora 3D: soporte soluble en agua para impresiones complejas | Ultimaker», dirección: <https://ultimaker.com/es/materials/pva> (visitado 14-10-2020).
- [61] U. M. Hernández. (). «Libro «Prácticas de Robótica Utilizando Matlab» | Grupo de Investigación NBIO», dirección: <https://nbio.umh.es/es/libro-practicas-de-robotica-utilizando-matlab/> (visitado 21-10-2020).
- [62] Filastruder. (). «Filastruder Kit», dirección: <https://www.filastruder.com/products/filastruder-kit> (visitado 20-10-2020).

# Anexo A

## Código fuente “*pArm configurator*”

```

1 #                         manipulator
2 #                 Copyright (C) 2019 - Javinator9889
3 #
4 # This program is free software: you can redistribute it and/or modify
5 # it under the terms of the GNU General Public License as published by
6 # the Free Software Foundation, either version 3 of the License, or
7 # (at your option) any later version.
8 #
9 # This program is distributed in the hope that it will be useful,
10 # but WITHOUT ANY WARRANTY; without even the implied warranty of
11 # MERCHANTABILITY or FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE. See the
12 # GNU General Public License for more details.
13 #
14 # You should have received a copy of the GNU General Public License
15 # along with this program. If not, see <http://www.gnu.org/licenses/>.
16 from typing import List
17 from typing import Union
18 from .symbols import Symbol
19
20
21 class DHTable:
22     """
23         Container class for the Denavit-Hartenberg table.
24         Creates a data structure containing the necessary data for constructing
25         the required matrix.
26     """
27
28     def __init__(self, table: List[dict] = None, check: bool = True):
29         """
30             Creates a new instance for the class. If any argument is provided, then
31             it checks if the dict is OK.
32             :param table: a dictionary containing the DH table. It must have the following
33             structure:
34             {
35                 1: {
36                     'a': length,
37                     'd': distance,
38                     'alpha': angle with i + 1,
39                     'theta': arm angle (symbol)

```

```
40         }, ...
41     }
42     :param check: skip the checking of the structure of the dictionary.
43     """
44     if table is None:
45         table = list()
46         check = False
47     if check:
48         for value in table:
49             assert len(value.keys()) == 4
50     self.__table = table
51     self.symbols = list()
52     """
53     List of symbols used in DH-Table
54     """
55     self.max = 0
56     """
57     How many items does the class have
58     """
59     self.Tx: float = 0.
60     """
61     Translation in 'X' axis
62     """
63     self.Ty: float = 0.
64     """
65     Translation in 'Y' axis
66     """
67     self.Tz: float = 0.
68     """
69     Translation in 'Z' axis
70     """
71     self.__lengths = [set() for _ in range(4)]
72
73     @staticmethod
74     def _check_errors(theta: Union[Symbol, float],
75                         d: Union[Symbol, float],
76                         a: Union[Symbol, float],
77                         alpha: Union[Symbol, float]) -> bool:
78         return (type(theta) is Symbol and (type(d) is Symbol or type(a) is Symbol or
79                                         type(alpha) is Symbol)
80                 or type(d) is Symbol and (
81                     type(theta) is Symbol or type(a) is Symbol or
82                     type(alpha) is Symbol)
83                 or type(a) is Symbol and (type(d) is Symbol or type(theta) is
84                                         Symbol or
85                                         type(alpha) is Symbol)
86                 or type(alpha) is Symbol and (
87                     type(d) is Symbol or type(a) is Symbol or
88                     type(theta) is Symbol))
89
90     def add(self,
91             theta: Union[Symbol, float],
92             d: Union[Symbol, float],
93             a: Union[Symbol, float],
94             alpha: Union[Symbol, float],
95             checkAttrs: bool = True) -> 'DHTable':
```

```
96      """
97      Add new params to the Denavit-Hartenberg table, in order. This method can safely
98      be called by using the "Builder" structure (.add(...).add(...)...).
99      By default, all params can be both "Symbol" or "float" but, if "checkAttrs" is
100     changed, only one can be a "Symbol". If not, it raises "AttributeError".
101
102     :param theta: the parameter theta.
103     :param d: the distance (elevation) between axes.
104     :param a: the length of the segment.
105     :param alpha: the angle between Zi and Zi+1 (radians).
106     :param checkAttrs: whether to perform a check or not - default: True
107     :return: the class itself.
108     :raises AttributeError when there is two or more params whose type is Symbol.
109     Disable "checkAttrs" for not throwing any exception.
110     """
111     if checkAttrs:
112         if self._check_errors(theta, d, a, alpha):
113             raise AttributeError("Only one param can be a Symbol")
114
115     self.__table.append({
116         'a': a,
117         'd': d,
118         "alpha": alpha,
119         "theta": theta
120     })
121     self.max += 1
122     if type(theta) is Symbol:
123         self.symbols.append(theta)
124     if type(d) is Symbol:
125         self.symbols.append(d)
126     if type(a) is Symbol:
127         self.symbols.append(a)
128     if type(alpha) is Symbol:
129         self.symbols.append(alpha)
130     self.__lengths[0].add(len(str(theta)))
131     self.__lengths[1].add(len(str(d)))
132     self.__lengths[2].add(len(str(a)))
133     self.__lengths[3].add(len(str(alpha)))
134     return self
135
136 def change(self, i: int, **kwargs):
137     """
138     Changes an existing param in the Denavit-Hartenber tables. 'i' (index) must
139     exist.
140
141     :param i: the table index (from 1 to n).
142     :param kwargs: the keys to modify - [theta, d, a, alpha]
143     :raises IndexError when the 'i' does not exist.
144     """
145     i -= 1
146     for key, value in kwargs.items():
147         if key not in self.__table[i].keys():
148             raise KeyError(f"The key '{key}' is not a valid entry - it must be: "
149                           f"[theta, d, a, alpha]")
150         old_value = self.__table[i][key]
151         self.__table[i][key] = value
```

```
152     if type(value) is Symbol:
153         if type(old_value) is Symbol:
154             self.symbols.insert(self.symbols.index(old_value), value)
155
156     def remove(self, i: int) -> dict:
157         """
158             Removes an item from the Denavit-Hartenberg table.
159             :param i: the item to remove (from 1 to n).
160             :return: the removed item.
161             :raises IndexError when the item does not exists.
162         """
163
164         i -= 1
165         item = self.__table.pop(i)
166         for key, value in item.items():
167             if type(item[key]) is Symbol:
168                 self.symbols.remove(value)
169
170     def get(self) -> List[dict]:
171         """
172             Obtains the table itself.
173             :return: the Denavit-Hartenberg table.
174         """
175
176         return self.__table
177
178     def __getitem__(self, item):
179         assert isinstance(item, int)
180         return self.__table[item]
181
182     def __iter__(self):
183         i = 0
184         for element in self.__table:
185             i += 1
186             yield i, element["theta"], element['d'], element['a'], element["alpha"]
187
188     def __str__(self):
189         row_format = "{}{}{}{}{}".format("{:>4}",
190                                         "{:>" + str(4 + max(self.__lengths[0])) + "}",
191                                         "{:>" + str(4 + max(self.__lengths[1])) + "}",
192                                         "{:>" + str(4 + max(self.__lengths[2])) + "}",
193                                         "{:>" + str(4 + max(self.__lengths[3])) + "}")
194
195         result = row_format.format('i', "t", "d", "a", "alpha") + "\n"
196         i = 1
197         for values in self.__table:
198             result += row_format.format(str(i),
199                                         str(values["theta"]),
200                                         str(values['d']),
201                                         str(values['a']),
202                                         str(values["alpha"])) + "\n"
203             i += 1
204
205         return result
```

Listing A.1: pArm-[configurator](#)/src/manipulator/dh\_table.py

```
3 #  
4 # This program is free software: you can redistribute it and/or modify  
5 # it under the terms of the GNU General Public License as published by  
6 # the Free Software Foundation, either version 3 of the License, or  
7 # (at your option) any later version.  
8 #  
9 # This program is distributed in the hope that it will be useful,  
10 # but WITHOUT ANY WARRANTY; without even the implied warranty of  
11 # MERCHANTABILITY or FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE. See the  
12 # GNU General Public License for more details.  
13 #  
14 # You should have received a copy of the GNU General Public License  
15 # along with this program. If not, see <http://www.gnu.org/licenses/>.  
16 from typing import Union  
17 from typing import Tuple  
18 from typing import Dict  
19 from typing import Any  
20  
21 from sympy import Matrix  
22 from sympy import symbols  
23 from sympy import simplify  
24  
25 from numbers import Number  
26  
27 from . import sin  
28 from . import cos  
29 from . import sqrt  
30 from . import atan2  
31 from . import Symbol  
32 from . import DHTable  
33 from . import to_latrix  
34  
35  
36 class ForwardKinematics:  
37     """  
38         Container for the Forward Kinematics (FK) for an arbitrary manipulator.  
39         By using the Denavit-Hartenberg table, generates the required matrices  
40         in order to use them later.  
41         Refer to: https://en.wikipedia.org/wiki/Denavit%E2%80%93Hartenberg\_parameters  
42         for more information.  
43         The accessible params are:  
44             - params: DHTable.  
45             - transformation_matrices: dict with the forward transformation matrices.  
46             - phi_e: expression for phi_e.  
47         Matrices are accessible by using square brackets: fk["A03"].  
48     """  
49  
50     def __init__(self, params: DHTable, optimize: bool = True):  
51         """  
52             Generates a new instance for the class. It calculates the forward  
53             transformation matrices (symbolically) in order to use them later  
54             and not calculating them every time they are needed.  
55             :param params: the Denavit-Hartenberg params.  
56             :param optimize: whether to optimize or not the matrices - requires more  
57             computation time - default: True  
58         """
```

```
59     self.params = params
60     self.transformation_matrices: Dict[str, Matrix] = {}
61     self._calc_matrices(optimize)
62     self.phi_e = None
63
64 def _calc_matrices(self, optimize: bool):
65     """
66     Internal function which iteratively calculates the required transformation
67     matrices.
68     :param optimize: whether to optimize or not the matrices.
69     """
70     for i, theta, d, a, alpha in self.params:
71         self.transformation_matrices[f"A{i - 1}{i}"] = \
72             self._matrix(theta, d, a, alpha)
73     for i in range(2, self.params.max + 1):
74         self.transformation_matrices[f"A0{i}"] = \
75             self.transformation_matrices[f"A0{i - 1}"] * \
76             self.transformation_matrices[f"A{i - 1}{i}"]
77     if optimize:
78         self.transformation_matrices[f"A0{i}"].simplify()
79     self.transformation_matrices[f"A0{self.params.max}"][0, 3] += self.params.Tx
80     self.transformation_matrices[f"A0{self.params.max}"][1, 3] += self.params.Ty
81     self.transformation_matrices[f"A0{self.params.max}"][2, 3] += self.params.Tz
82
83 def set_phi(self, expression: Union[Symbol, Number]):
84     """
85     Sets the phi_e expression.
86     :param expression: expression - can be a Symbol or a number.
87     """
88     self.phi_e = expression
89
90 def point(self,
91           subs: Dict[Symbol, Any],
92           matrix_index: str = None) -> Tuple[Number, Number, Number, Any]:
93     """
94     Obtain the (X, Y, Z, Phi) coordinates by changing the articulations.
95     :param subs: the articulations' values.
96     :param matrix_index: the transformation matrix in which apply the values.
97     By default, it is the forward transformation matrix.
98     :return: (X, Y, Z, Phi) as a tuple.
99     """
100    if matrix_index is None:
101        matrix_index = f"A0{self.params.max}"
102    return self.transformation_matrices[matrix_index].subs(subs)[0, 3], \
103          self.transformation_matrices[matrix_index].subs(subs)[1, 3], \
104          self.transformation_matrices[matrix_index].subs(subs)[2, 3], \
105          self.phi_e.subs(subs) if self.phi_e is not None else None
106
107 def __getitem__(self, item):
108     return self.transformation_matrices.get(item)
109
110 @staticmethod
111 def _matrix(theta: Union[Symbol, float],
112             d: Union[Symbol, float],
113             a: Union[Symbol, float],
114             alpha: Union[Symbol, float]) -> Matrix:
```

```
115     """
116     Forward transformation matrix template.
117     :param theta: "theta" param.
118     :param d: 'd' param.
119     :param a: 'a' param.
120     :param alpha: "alpha" param.
121     :return: the forward transformation matrix.
122     """
123     return Matrix(
124         [[cos(theta), - cos(alpha) * sin(theta), sin(alpha) * sin(theta),
125           a * cos(theta)],
126          [sin(theta), cos(alpha) * cos(theta), - sin(alpha) * cos(theta),
127           a * sin(theta)],
128          [0, sin(alpha), cos(alpha), d],
129          [0, 0, 0, 1]])
130
131
132 class InverseKinematics:
133     """
134     Container for the Inverse Kinematics (IK) for an arbitrary manipulator.
135     By using the Forward Kinematics for that manipulator, generates and
136     calculates the Jacobian matrix that can be used for both direct
137     manipulation and inverse manipulation, relating linear speed (end-effector)
138     and angular speed (joints).
139
140     The accessible params are:
141     - params: the DHTable params.
142     - Xe: expression for X.
143     - Ye: expression for Y.
144     - Ze: expression for Z.
145     - det: the determinant of the Jacobian.
146     - upper_jacobian: the first part of the Jacobian matrix (linear velocity).
147     - lower_jacobian: the lower part of the Jacobian matrix (angular velocity).
148     - m_jacobian: Jacobian matrix.
149     - i_jacobian: inverse Jacobian.
150     - pinv_jacobian: pseudo-inverse Jacobian.
151
152     For accessing the inverse matrix, it is better to use the "inverse" property,
153     as it will return the pseudo-inverse or the inverse, in case the latest one
154     does not exists.
155     """
156
157     def __init__(self, forward_kinematics: ForwardKinematics, phi_e: dict = None):
158         """
159         Generates a new instance for the inverse kinematics class.
160         :param forward_kinematics: the forward kinematics for the manipulator.
161         :param phi_e: the Phi_e dict which relates the 'x', 'y' and 'z' expressions.
162         """
163         self._end_effector_matrix = forward_kinematics[
164             f"A0{forward_kinematics.params.max}"]
165         self._phi_e = phi_e if phi_e is not None else dict()
166         self.params = forward_kinematics.params
167         self.Xe = self._end_effector_matrix[0, 3]
168         self.Ye = self._end_effector_matrix[1, 3]
169         self.Ze = self._end_effector_matrix[2, 3]
170         self.det = None
```

```
171     self.upper_jacobian = None
172     self.lower_jacobian = None
173     self.m_jacobian = None
174     self.i_jacobian = None
175     self.pinv_jacobian = None
176
177 def set_phi(self, xyz: str, expression: Union[Symbol, Number]):
178     """
179     Sets the Phi_e expression, which relates the angle to an axis.
180     :param xyz: the axis in which update the expression - must be: {'x', 'y', 'z'}.
181     :param expression: the expression for the Phi - can be a number or an expression.
182     :raises AttributeError when xyz not in 'x', 'y', 'z'.
183     """
184     if xyz.lower() not in ['x', 'y', 'z']:
185         raise AttributeError("xyz attribute must be ['x', 'y', 'z']")
186     self._phi_e[xyz.lower()] = expression
187
188 def jacobian(self, subs: list = None) -> Matrix:
189     """
190     Calculates the Jacobian matrix. If the determinant is '0', then it
191     calculates the pseudo-inverse.
192     :param subs: list of symbols that will be used for calculating the
193     difference for the Jacobian.
194     :return: the Jacobian matrix.
195     """
196     smatrix = Matrix([self.Xe,
197                      self.Ye,
198                      self.Ze,
199                      self._phi_e['x'],
200                      self._phi_e['y'],
201                      self._phi_e['z']])
202
203     if subs is None:
204         subs = self.params.symbols
205     self.m_jacobian = smatrix.jacobian(subs)
206     self.upper_jacobian = self.m_jacobian[:3, :]
207     self.lower_jacobian = self.m_jacobian[3:, :]
208     self.det = self.upper_jacobian.det().simplify()
209     if self.det != 0:
210         self.i_jacobian = simplify(self.upper_jacobian ** -1)
211     else:
212         self.pinv_jacobian = self.upper_jacobian.pinv()
213     return self.m_jacobian
214
215 @property
216 def inverse(self):
217     """
218     :return: the inverse Jacobian.
219     """
220     return self.pinv_jacobian if self.i_jacobian is None else self.i_jacobian
221
222 class UArmInverseKinematics:
223     """
224     uArm Inverse Kinematics class wrapper for the uArm robotic arm.
225     Accessible values are:
226     - X_e: X value.
```

```

227     - Y_e: Y value.
228     - Z_e: Z value.
229     - phi: phi value.
230     - theta_1: expression for theta_1.
231     - theta_2: expression for theta_2.
232     - theta_3: expression for theta_3.
233 """
234
235 def __init__(self, params: DHTable):
236     """
237     Generates a new instance for the uArmInverseKinematics class.
238     :param params: the Denavit-Hartenberg params.
239     """
240     self.X_e, self.Y_e, self.Z_e, self.phi = symbols("X_e Y_e Z_e phi_e")
241     cos_t3 = (
242         (self.X_e ** 2) + (self.Z_e ** 2) -
243         (params[1]['a'] ** 2) - (params[2]['a'] ** 2)
244         /
245         2 * params[1]['a'] * params[2]['a']
246     )
247     sin_t3 = (
248         sqrt(1 - (cos_t3 ** 2))
249     )
250     self.theta_1 = atan2(self.Y_e, self.X_e + params.Tx + params[0]['d'])
251     self.theta_3 = atan2(sin_t3, cos_t3)
252     self.theta_2 = self.phi + self.theta_3
253
254 def eval(self,
255         Xe: Union[Symbol, Number],
256         Ye: Union[Symbol, Number],
257         Ze: Union[Symbol, Number],
258         phi: Union[Symbol, Number]) -> Tuple[Union[Symbol, Number],
259                                         Union[Symbol, Number],
260                                         Union[Symbol, Number]]:
261     """
262     With a given point, returns the joints at which the robotic arm achieves
263     that position.
264     :param Xe: X position.
265     :param Ye: Y position.
266     :param Ze: Z position.
267     :param phi: phi value.
268     :return: (theta_1, theta_2, theta_3) as a tuple.
269     """
270     subs = {self.X_e: Xe, self.Y_e: Ye, self.Z_e: Ze, self.phi: phi}
271     theta_1 = self.theta_1.subs(subs).evalf(chop=True)
272     theta_3 = self.theta_3.subs(subs).evalf(chop=True)
273     theta_2 = self.theta_2.subs(subs).evalf(chop=True)
274     return theta_1, theta_2, theta_3
275
276
277 class Manipulator:
278     """
279     Wrapper class for working with the manipulator.
280     Accessible params are:
281     - direct_kinematics: the direct kinematics for the DHTable.
282     - inverse_kinematics: the inverse kinematics for the DHTable.

```

```
283     - uarm_ik: the uArm inverse kinematics.  
284     """  
285  
286     def __init__(self, params: DHTable, optimize: bool = True):  
287         self.params = params  
288         self.direct_kinematics = ForwardKinematics(params, optimize)  
289         self.inverse_kinematics = InverseKinematics(self.direct_kinematics)  
290         self.uarm_ik = UArmInverseKinematics(params)  
291  
292     def point(self, subs: Dict[Symbol, Any],  
293             matrix_index: str = None) -> Tuple[Number, Number, Number, Any]:  
294         """  
295         Obtain the (X, Y, Z, Phi) coordinates by changing the articulations.  
296         :param subs: the articulations' values.  
297         :param matrix_index: the transformation matrix in which apply the values.  
298         By default, it is the forward transformation matrix.  
299         :return: (X, Y, Z, Phi) as a tuple.  
300         """  
301         return self.direct_kinematics.point(subs, matrix_index)  
302  
303     def set_phi(self, xyz: str, expression: Union[Symbol, Number]):  
304         """  
305         Sets the Phi_e expression, which relates the angle to an axis.  
306         :param xyz: the axis in which update the expression - must be: {'x', 'y', 'z'}.  
307         :param expression: the expression for the Phi - can be a number or an expression.  
308         :raises AttributeError when xyz not in 'x', 'y', 'z'.  
309         """  
310         self.inverse_kinematics.set_phi(xyz, expression)  
311  
312     def jacobian(self, subs: list = None) -> Matrix:  
313         """  
314         Calculates the Jacobian matrix. If the determinant is '0', then it  
315         calculates the pseudo-inverse.  
316         :param subs: list of symbols that will be used for calculating the  
317         difference for the Jacobian.  
318         :return: the Jacobian matrix.  
319         """  
320         return self.inverse_kinematics.jacobian(subs)  
321  
322     @property  
323     def inverse(self):  
324         """  
325         :return: the inverse Jacobian.  
326         """  
327         return self.inverse_kinematics.inverse  
328  
329     def eval(self,  
330             Xe: Union[Symbol, Number],  
331             Ye: Union[Symbol, Number],  
332             Ze: Union[Symbol, Number],  
333             phi: Union[Symbol, Number]) -> Tuple[Union[Symbol, Number],  
334                                         Union[Symbol, Number],  
335                                         Union[Symbol, Number]]:  
336         """  
337         With a given point, returns the joints at which the robotic arm achieves  
338         that position.
```

```
339     :param Xe: X position.
340     :param Ye: Y position.
341     :param Ze: Z position.
342     :param phi: phi value.
343     :return: (theta_1, theta_2, theta_3) as a tuple.
344     """
345     return self.uarm_ik.eval(Xe, Ye, Ze, phi)
346
347 def to_latrrix(self, matrix_type: str, matrix_index: str) -> str:
348     """
349     With a given Matrix, obtain its representation as a LaTeX matrix.
350     :param matrix_type: the type of the matrix. Possible values can be:
351     ['b', 'p', 'v', 'V', '']. View
352     https://en.wikibooks.org/wiki/LaTeX/Mathematics#Matrices_and_arrays
353     for more information.
354     :param matrix: the Matrix from which obtain the representation.
355     :return: the LaTeX string representation.
356     """
357     return to_latrrix(matrix_type, self.direct_kinematics[matrix_index])
```

Listing A.2: pArm–configurator/src/manipulator/manipulator.py

## A.1. Enlace a *Jupyter Notebook* para configurar el *pArm*

<https://s.javinator9889.com/pArm-config>



## Anexo B

### Enlaces útiles

Nombre	Enlace	Código QR
Proyecto en GitHub	<a href="https://github.com/pArm-TFG">https://github.com/pArm-TFG</a>	
Estudio del $\mu$ Arm	<a href="https://github.com/UPM-Robotics/uarm">https://github.com/UPM-Robotics/uarm</a>	
Código fuente pArm-S1	<a href="https://github.com/pArm-TFG/pArm-S1">https://github.com/pArm-TFG/pArm-S1</a>	
Código fuente pArm-S2	<a href="https://github.com/pArm-TFG/pArm-S2">https://github.com/pArm-TFG/pArm-S2</a>	

# Anexo C

## Código fuente S2

### C.1. *Header files*

```

1  /* Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this software
2   * and any derivatives exclusively with Microchip products.
3   *
4   * THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER
5   * EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED
6   * WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
7   * PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
8   * WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
9   *
10  * IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,
11  * INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
12  * WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
13  * BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
14  * FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS
15  * IN ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF
16  * ANY, THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.
17  *
18  * MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE
19  * TERMS.
20  */
21
22 /*
23  * File: planner.h
24  * Author: Javinator9889
25  * Comments: The planner that controls how the arm moves
26  * Revision history: v1.0
27  */
28
29 // This is a guard condition so that contents of this file are not included
30 // more than once.
31 #ifndef PLANNER_H
32 #define PLANNER_H
33
34 #include <stdint.h>
35 #include "../motor/motor.h"

```

```

36 #include "../utils/types.h"
37 #include "../sync/barrier.h"
38
39 typedef struct {
40     motor_t *base_motor;
41     motor_t *lower_arm;
42     motor_t *upper_arm;
43     motor_t *end_effector_arm;
44 } motors_t;
45
46 extern motors_t motors;
47
48 #ifdef LIMIT_SWITCH_ENABLED
49 void PLANNER_init(barrier_t *barrier, uint_fast8_t switch_map[4]);
50 #else
51 void PLANNER_init(volatile barrier_t *barrier);
52#endif
53 double64_t PLANNER_go_home(void);
54 double64_t PLANNER_move_xyz(point_t xyz);
55 double64_t PLANNER_move_angle(angle_t angle);
56 void PLANNER_move_waiting(angle_t angle);
57 uint8_t PLANNER_stop_moving(void);
58 point_t *PLANNER_get_position(void);
59 angle_t *PLANNER_get_angles(void);
60
61#endif /* PLANNER_H */

```

Listing C.1: pArm-S2/pArm.X/arm/planner.h

```

1  /* Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this software
2   * and any derivatives exclusively with Microchip products.
3   *
4   * THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER
5   * EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED
6   * WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
7   * PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
8   * WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
9   *
10  * IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,
11  * INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
12  * WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
13  * BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
14  * FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS
15  * IN ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF
16  * ANY, THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.
17  *
18  * MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE
19  * TERMS.
20  */
21
22 /*
23  * File: gcode.h
24  * Author: Javinator9889
25  * Comments: GCode interpreter
26  * Revision history: v1.0
27  */

```

```

28
29 #ifndef GCODE_H
30 #define GCODE_H
31
32 #include <stdint.h>
33 #include "../utils/types.h"
34 #include "../utils/uart.h"
35
36 /**
37 * With the given order, process the command sent to the device.
38 *
39 * @param order the order to be parsed.
40 * @return GCODE_ret_t containing the parsed command.
41 */
42 GCODE_ret_t GCODE_process_command(volatile order_t *order);
43
44 #endif /* GCODE_H */

```

Listing C.2: pArm-S2/pArm.X/gcode/gcode.h

```

1  /* Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this software
2   * and any derivatives exclusively with Microchip products.
3   *
4   * THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER
5   * EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED
6   * WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
7   * PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
8   * WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
9   *
10  * IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,
11  * INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
12  * WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
13  * BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
14  * FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS
15  * IN ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF
16  * ANY, THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.
17  *
18  * MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE
19  * TERMS.
20 */
21
22 /**
23 * File: servo.h
24 * Author: Javinator9889
25 * Comments: Servo controller header file
26 * Revision history: 1.0
27 */
28
29 #ifndef SERVO_H
30 #define SERVO_H
31
32 #include <stdint.h>
33 #include "../utils/defs.h"
34 #include "../utils/types.h"
35
36 #define usToTicks(_us)      ( (clockCyclesPerMicrosecond() * _us) / PRESCALE )

```

```

37 #define ticksToUs(_ticks)    ( ((unsigned)_ticks * PRESCALE) / clockCyclesPerMicrosecond() )
38 #define MIN_PULSE_WIDTH    usToTicks((unsigned long) MIN_PULSE_MS * 1000)
39 #define MAX_PULSE_WIDTH    usToTicks((unsigned long) MAX_PULSE_MS * 1000)
40
41 // Servo definition
42 typedef struct {
43     volatile uint16_t *dutyCycleRegister;
44     volatile uint_fast8_t *limit_switch_value;
45     double64_t home;
46     double64_t min_angle;
47     double64_t max_angle;
48 } servo_t;
49
50 //extern volatile uint_fast8_t limit_switch_map[4];
51
52 void SERVO_write_angle(const servo_t *servo, double64_t angle_rad);
53 void SERVO_write_milliseconds(const servo_t *servo, double64_t ms);
54 void SERVO_write_value(const servo_t *servo, uint16_t dtc_value);
55 double64_t SERVO_from_angle_to_ms(double64_t angle_rad);
56
57 #endif /* SERVO_H */

```

Listing C.3: pArm-S2/pArm.X/motor/servo.h

```

1  /* Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this software
2   * and any derivatives exclusively with Microchip products.
3   *
4   * THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER
5   * EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED
6   * WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
7   * PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
8   * WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
9   *
10  * IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,
11  * INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
12  * WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
13  * BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
14  * FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS
15  * IN ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF
16  * ANY, THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.
17  *
18  * MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE
19  * TERMS.
20  */
21
22 /*
23  * File: motor.h
24  * Author: Javinator9889
25  * Comments: The motor handler header file definition
26  * Revision history: 1.0
27  */
28
29 #ifndef MOTOR_H
30 #define MOTOR_H
31
32 #include <stdint.h>

```

```
33 #include <stdbool.h>
34 #include "servo.h"
35 #include "../utils/types.h"
36 #include "../utils/utils.h"
37 #include "../utils/defs.h"
38
39 #define MAX_MOTORS 4U
40 #define US_PER_DEGREE 5245.275704F
41 #define MOTOR_elapsed_time_us(rad) (US_PER_DEGREE * rad * MATH_TRANS)
42
43 typedef struct {
44     /**
45      * Pointer storing the driver that manages the servomotor.
46      */
47     servo_t *servoHandler;
48
49     /**
50      * Motor unique identifier.
51      */
52     const uint8_t id;
53
54     /**
55      * The current movement duration, in us.
56      */
57     volatile double64_t movement_duration;
58
59     /**
60      * The current motor angle in us.
61      */
62     volatile double64_t angle_us;
63
64     /**
65      * Flag indicating that the motor has finished its movement.
66      */
67     volatile bool movement_finished;
68
69     /**
70      * Flag indicating whether the movement is clockwise or anticlockwise.
71      */
72     int8_t clockwise;
73
74     /**
75      * Volatile counter indicating the elapsed time since the movement started.
76      */
77     volatile time_t current_movement_count;
78
79     /**
80      * Function that initializes the timer attached to the motor.
81      */
82     TMR_func TMR_Start;
83
84     /**
85      * Function that finishes the timer attached to the motor.
86      */
87     TMR_func TMR_Stop;
88 } motor_t;
```

```

89 /**
90 * Moves the motor to the specified angle in radians.
91 *
92 * @param motor a pointer to the motor to move.
93 * @param angle_rad the radians to move.
94 */
95 void MOTOR_move(motor_t *motor, double64_t angle_rad);
96
97 /**
98 * Freezes the motor at the current position.
99 *
100 * @param motor a pointer to the motor to freeze.
101 */
102 void MOTOR_freeze(motor_t *motor);
103
104 /**
105 * Performs the motor calibration.
106 *
107 * @param motor a pointer to the motor to calibrate.
108 * @return EXIT_SUCCESS if calibration is OK or EXIT_FAILURE in other case.
109 */
110 char MOTOR_calibrate(motor_t *motor);
111
112 /**
113 * Gets the motor position as us.
114 *
115 * @param motor a pointer to the motor.
116 * @return the position in microseconds.
117 */
118 double64_t MOTOR_position_us(motor_t *motor);
119
120 /**
121 * Gets the motor actual position in radians.
122 *
123 * @param motor a pointer to the motor.
124 * @return the position in radians.
125 */
126 double64_t MOTOR_position_rad(motor_t *motor);
127
128 /**
129 * Gets the motor actual position in degrees.
130 *
131 * @param motor a pointer to the motor.
132 * @return the position in degrees.
133 */
134 double64_t MOTOR_position_deg(motor_t *motor);
135
136 #endif /* MOTOR_H */

```

Listing C.4: pArm-S2/pArm.X/motor/motor.h

```

1  /* Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this software
2   * and any derivatives exclusively with Microchip products.
3   *
4   * THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER

```

```
5 * EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED
6 * WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
7 * PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
8 * WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
9 *
10 * IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,
11 * INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
12 * WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
13 * BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
14 * FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS
15 * IN ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF
16 * ANY, THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.
17 *
18 * MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE
19 * TERMS.
20 */
21
22 /*
23 * File: kinematics.h
24 * Author: Javinator9889
25 * Comments: Contains the definitions for both forward and inverse kinematics
26 * Revision history: v1.0
27 */
28
29 // This is a guard condition so that contents of this file are not included
30 // more than once.
31 #ifndef KINEMATICS_H
32 #define KINEMATICS_H
33
34 #include <stdbool.h>
35 #include "../utils/types.h"
36
37 /**
38 * Utility function used to check if the given angle and point are OK.
39 *
40 * @param angle the input angle. Can be NULL.
41 * @param point the input point. Can be NULL.
42 * @return true or false indicating if the input params are OK.
43 */
44 bool check_constraints_ok(angle_t* angle, point_t* point);
45
46 /**
47 * Performs the inverse kinematics for the pArm.
48 *
49 * @param in_cartesian the input point.
50 * @param angle a pointer in which the obtained angle will be stored.
51 * @return EXIT_SUCCESS if everything went OK or EXIT_FAILURE in other case.
52 */
53 char inverse_kinematics(point_t in_cartesian, angle_t *angle);
54
55 /**
56 * Performs the forward kinematics for the pArm.
57 *
58 * @param in_angle the input angle.
59 * @param position a pointer in which the obtained position will be stored.
60 * @return EXIT_SUCCESS if everything went OK or EXIT_FAILURE in other case.
```

```

61 */
62 char forward_kinematics(angle_t in_angle, point_t *position);
63
64
65 #endif /* KINEMATICS_H */

```

Listing C.5: pArm-S2/pArm.X/motor/kinematics.h

```

1  /* Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this software
2   * and any derivatives exclusively with Microchip products.
3   *
4   * THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER
5   * EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED
6   * WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
7   * PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
8   * WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
9   *
10  * IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,
11  * INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
12  * WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
13  * BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
14  * FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS
15  * IN ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF
16  * ANY, THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.
17  *
18  * MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE
19  * TERMS.
20 */
21
22 /*
23  * File: io.h
24  * Author: Javinator9889
25  * Comments: I/O wrapper for printf lib
26  * Revision history: v1.0
27 */
28
29 // This is a guard condition so that contents of this file are not included
30 // more than once.
31 #ifndef IO_H
32 #define IO_H
33
34 #ifdef USE_CUSTOM_PRINTF
35 #include "printf.h"
36 #else
37 #include <stdio.h>
38 #endif
39
40#endif /* IO_H */

```

Listing C.6: pArm-S2/pArm.X/printf/io.h

```

1  /* Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this software
2   * and any derivatives exclusively with Microchip products.
3   *
4   * THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER
5   * EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED

```

```
6 * WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
7 * PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
8 * WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
9 *
10 * IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,
11 * INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
12 * WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
13 * BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
14 * FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS
15 * IN ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF
16 * ANY, THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.
17 *
18 * MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE
19 * TERMS.
20 */
21
22 /*
23 * File: printf_config.h
24 * Author: Javinator9889
25 * Comments: Configuration file for the printf.h lib - https://github.com/mpaland/printf
26 * Revision history: 1.0
27 */
28
29 // Configuration file for the printf.h lib
30 #ifndef PRINTF_CONFIG_H
31 #define PRINTF_CONFIG_H
32
33 /**
34 * ntoa (integer) conversion buffer size.
35 * This must be big enough to hold one converted numeric
36 * number including leading zeros, normally 32 is a
37 * sufficient value. Created on the stack
38 */
39 #define PRINTF_NTOA_BUFFER_SIZE      32
40
41 /**
42 * ftoa (float) conversion buffer size.
43 * This must be big enough to hold one converted float number
44 * including leading zeros, normally 32 is a sufficient value.
45 * Created on the stack
46 */
47 #define PRINTF_FTOA_BUFFER_SIZE     32
48
49 /**
50 * Define the default floating point precision
51 */
52 #define PRINTF_DEFAULT_FLOAT_PRECISION 6
53
54 /**
55 * Define the largest suitable value to be printed with %f,
56 * before using exponential representation
57 */
58 #define PRINTF_MAX_FLOAT          1E10
59
60 /**
61 * Define this to disable floating point (%f) support
```

```
62 */
63 //">#define PRINTF_DISABLE_SUPPORT_FLOAT
64
65 #ifndef CONFIG_DEBUG
66 /**
67 * Define this to disable exponential floating point (%e) support
68 */
69 #define PRINTF_DISABLE_SUPPORT_EXPONENTIAL
70
71 /**
72 * Define this to disable long long (%ll) support
73 */
74 //">#define PRINTF_DISABLE_SUPPORT_LONG_LONG
75
76 /**
77 * Define this to disable ptrdiff_t (%t) support
78 */
79 #define PRINTF_DISABLE_SUPPORT_PTRDIFF_T
80 #endif
81
82 #endif /* PRINTF_CONFIG_H */
```

Listing C.7: pArm-S2/pArm.X/printf/printf config.h

```
33 #define _PRINTF_H_
34
35 #include <stdarg.h>
36 #include <stddef.h>
37 #include <stdint.h>
38
39
40 #ifdef __cplusplus
41 extern "C" {
42 #endif
43
44
45 /**
46 * Output a character to a custom device like UART, used by the printf() function
47 * This function is declared here only. You have to write your custom implementation somewhere
48 * \param character Character to output
49 */
50 void _putchar(char character);
51
52
53 /**
54 * Tiny printf implementation
55 * You have to implement _putchar if you use printf()
56 * To avoid conflicts with the regular printf() API it is overridden by macro defines
57 * and internal underscore-appended functions like printf_()
58 * \param format A string that specifies the format of the output
59 * \return The number of characters that are written into the array, not counting the
60 *         terminating null character
61 */
62 #define printf printf_
63 int printf_(const char* format, ...);
64
65 /**
66 * Tiny sprintf implementation
67 * Due to security reasons (buffer overflow) YOU SHOULD CONSIDER USING (V)SNPRINTF INSTEAD!
68 * \param buffer A pointer to the buffer where to store the formatted string. MUST be big
69 *               enough to store the output!
70 * \param format A string that specifies the format of the output
71 * \return The number of characters that are WRITTEN into the buffer, not counting the
72 *         terminating null character
73 */
74 #define sprintf sprintf_
75 int sprintf_(char* buffer, const char* format, ...);
76
77 /**
78 * Tiny snprintf/vsnprintf implementation
79 * \param buffer A pointer to the buffer where to store the formatted string
80 * \param count The maximum number of characters to store in the buffer, including a
81 *             terminating null character
82 * \param format A string that specifies the format of the output
83 * \param va A value identifying a variable arguments list
84 * \return The number of characters that COULD have been written into the buffer, not counting
85 *         the terminating
86 *         null character. A value equal or larger than count indicates truncation. Only when
```

```

    the returned value
84 *           is non-negative and less than count, the string has been completely written.
85 */
86 #define snprintf snprintf_
87 #define vsnprintf vsnprintf_
88 int snprintf_(char* buffer, size_t count, const char* format, ...);
89 int vsnprintf_(char* buffer, size_t count, const char* format, va_list va);
90
91 /**
92 * Tiny vprintf implementation
93 * \param format A string that specifies the format of the output
94 * \param va A value identifying a variable arguments list
95 * \return The number of characters that are WRITTEN into the buffer, not counting the
96 *         terminating null character
97 */
98 #define vprintf vprintf_
99 int vprintf_(const char* format, va_list va);
100
101 /**
102 * printf with output function
103 * You may use this as dynamic alternative to printf() with its fixed _putchar() output
104 * \param out An output function which takes one character and an argument pointer
105 * \param arg An argument pointer for user data passed to output function
106 * \param format A string that specifies the format of the output
107 * \return The number of characters that are sent to the output function, not counting the
108 *         terminating null character
109 */
110 int fctprintf(void (*out)(char character, void* arg), void* arg, const char* format, ...);
111
112
113 #ifdef __cplusplus
114 }
115 #endif
116
117
118 #endif // _PRINTF_H_

```

Listing C.8: pArm-S2/pArm.X/printf/printf.h

```

1 /* Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this software
2 * and any derivatives exclusively with Microchip products.
3 *
4 * THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER
5 * EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED
6 * WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
7 * PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
8 * WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
9 *
10 * IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,
11 * INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
12 * WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
13 * BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
14 * FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS
15 * IN ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF

```

```
16 * ANY, THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.  
17 *  
18 * MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE  
19 * TERMS.  
20 */  
21  
22 /*  
23 * File: rsa.h  
24 * Author: Javinator9889  
25 * Comments: RSA header file which common types and functions  
26 * Revision history: v1.1  
27 */  
28  
29 ****=  
30     RSA Algorithm  
31     Reminder:  $((m^{**}e)^{**}d) \% n = m$   
32     e: encryption, d: decryption  
33     Encryption: ciphertext = message $^{**}e \% n$   
34     Decryption:  $(c^{**}d == (m^{**}e)^{**}d == m) \% n$   
35  
36     RSA Key Generation  
37     p and q, two distinct prime numbers  
38     n = pq  
39     fi is Euler's Totient Function  
40      $fi(n) = fi(p) * fi(q) = (p - 1) * (q - 1) = n - (p + q - 1)$   
41  
42     choose e, the public key:  
43         -  $1 < e < fi(n)$   
44         -  $gcd(e, fi(n)) == 1$  (i.e. e and fi(n) are coprime)  
45     choose d, the private key:  
46         -  $d == e^{**}-1 \pmod{fi(n)}$   
47         -> d is the modular multiplicative inverse of e (modulo( $fi(n)$ ))  
48 ****=  
49 #ifndef RSA_H  
50 #define RSA_H  
51  
52 // Custom type definitions  
53 #include <stdint.h>  
54  
55 /**  
56 * Prime number limits  
57 */  
58 #define MIN_PRIME_NUMBER 12049ULL  
59 #define MAX_PRIME_NUMBER 1299827ULL  
60  
61 typedef struct {  
62     int_fast64_t n;  
63     int_fast64_t phi;  
64     int_fast64_t e;  
65     int_fast64_t d;  
66 } rsa_t;  
67  
68 rsa_t RSA_keygen(void);  
69 int_fast64_t RSA_encrypt(int_fast64_t msg, rsa_t *key);  
70 int_fast64_t RSA_decrypt(int_fast64_t text, rsa_t *key);  
71 int_fast64_t RSA_sign(int_fast64_t msg, rsa_t *key);
```

```

72
73 #endif /* RSA_H */

```

Listing C.9: pArm-S2/pArm.X/rsa/rsa.h

```

1  /* Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this software
2  * and any derivatives exclusively with Microchip products.
3  *
4  * THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER
5  * EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED
6  * WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
7  * PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
8  * WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
9  *
10 * IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,
11 * INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
12 * WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
13 * BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
14 * FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS
15 * IN ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF
16 * ANY, THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.
17 *
18 * MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE
19 * TERMS.
20 */
21
22 /*
23 * File: rand.h
24 * Author: Javinator9889
25 * Comments: Generate random numbers using the elapsed time in ns.
26 * Revision history: v1.0
27 */
28
29 // This is a guard condition so that contents of this file are not included
30 // more than once.
31 #ifndef RAND_H
32 #define RAND_H
33
34 #include <stdlib.h>
35 #include <stdint.h>
36
37 #ifndef time_t
38 typedef uint64_t time_t;
39 #define time_t time_t
40 #endif
41
42 void RAND_init(void);
43 void RAND_init_seed(void);
44 void RAND_stop(void);
45 int_fast64_t RAND(int_fast64_t min, int_fast64_t max);
46 int RAND_random(void);
47
48 #endif /* RAND_H */

```

Listing C.10: pArm-S2/pArm.X/rsa/rand.h

```

1  /* Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this software
2   * and any derivatives exclusively with Microchip products.
3   *
4   * THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER
5   * EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED
6   * WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
7   * PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
8   * WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
9   *
10  * IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,
11  * INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
12  * WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
13  * BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
14  * FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS
15  * IN ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF
16  * ANY, THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.
17  *
18  * MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE
19  * TERMS.
20  */
21
22 /*
23  * File: zeros.h
24  * Author: Javinator9889
25  * Comments: Utils for counting both trailing and leading zeros.
26  * Revision history: v1.0
27  */
28
29 // This is a guard condition so that contents of this file are not included
30 // more than once.
31 #ifndef ZEROS_H
32 #define ZEROS_H
33
34 #include <stdint.h>
35
36 #define REPEAT_2x(X) (X), (X)
37 #define REPEAT_4x(X) REPEAT_2x(X), REPEAT_2x(X)
38 #define REPEAT_8x(X) REPEAT_4x(X), REPEAT_4x(X)
39 #define REPEAT_16x(X) REPEAT_8x(X), REPEAT_8x(X)
40 #define REPEAT_32x(X) REPEAT_16x(X), REPEAT_16x(X)
41 #define REPEAT_64x(X) REPEAT_32x(X), REPEAT_32x(X)
42 #define REPEAT_128x(X) REPEAT_64x(X), REPEAT_64x(X)
43
44 extern const unsigned char __attribute__((__aligned__(8))) __attribute__((__section__("__ctors_end")))
45
46 int_fast64_t __attribute__((__aligned__(8))) __attribute__((__section__("__ctors_end")))
47
48 #endif /* ZEROS_H */

```

Listing C.11: pArm-S2/pArm.X/rsa/zeros.h

```

1  /* Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this software
2   * and any derivatives exclusively with Microchip products.
3   *
4   * THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER

```

```

5  * EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED
6  * WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
7  * PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
8  * WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
9  *
10 * IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,
11 * INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
12 * WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
13 * BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
14 * FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS
15 * IN ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF
16 * ANY, THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.
17 *
18 * MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE
19 * TERMS.
20 */
21
22 /*
23 * File: primes.h
24 * Author: Javinator9889
25 * Comments: Helpful operations for working with prime numbers.
26 * Revision history: v1.0
27 */
28
29 // This is a guard condition so that contents of this file are not included
30 // more than once.
31 #ifndef PRIMES_H
32 #define PRIMES_H
33
34 #include <stdint.h>
35 #include <stdbool.h>
36
37 bool check_prime(int_fast64_t p, uint_fast16_t trials);
38
39 #endif /* PRIMES_H */

```

Listing C.12: pArm-S2/pArm.X/rsa/primes.h

```

1  /* Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this software
2  * and any derivatives exclusively with Microchip products.
3  *
4  * THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER
5  * EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED
6  * WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
7  * PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
8  * WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
9  *
10 * IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,
11 * INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
12 * WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
13 * BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
14 * FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS
15 * IN ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF
16 * ANY, THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.
17 *
18 * MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE

```

```

19 * TERMS.
20 */
21
22 /*
23 * File: mutex.h
24 * Author: Javinator9889
25 * Comments: Ensures mutual exclusion when accessing a critical section.
26 * Revision history: v1.0
27 */
28
29 // This is a guard condition so that contents of this file are not included
30 // more than once.
31 #ifndef MUTEX_H
32 #define MUTEX_H
33
34 #include <stdbool.h>
35 #define LOCKED 1
36 #define UNLOCKED 0
37
38 #ifndef mut_t
39 typedef volatile unsigned char mut_t;
40 #define mut_t mut_t
41 #endif
42
43 void mutex_acquire(mut_t *lock);
44 void mutex_release(mut_t *lock);
45
46 #endif /* MUTEX_H */

```

Listing C.13: pArm-S2/pArm.X/sync/mutex.h

```

1 /* Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this software
2 * and any derivatives exclusively with Microchip products.
3 *
4 * THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER
5 * EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED
6 * WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
7 * PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
8 * WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
9 *
10 * IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,
11 * INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
12 * WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
13 * BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
14 * FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS
15 * IN ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF
16 * ANY, THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.
17 *
18 * MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE
19 * TERMS.
20 */
21
22 /*
23 * File: barrier.h
24 * Author: Javinator9889
25 * Comments: Synchronization mechanism using a barrier and mutex.

```

```
26 * Revision history: v1.0
27 */
28
29 // This is a guard condition so that contents of this file are not included
30 // more than once.
31 #ifndef BARRIER_H
32 #define BARRIER_H
33
34 #include <stdint.h>
35 #include <stdbool.h>
36 #include "mutex.h"
37
38 #ifndef barrier_t
39 typedef struct {
40     /**
41      * Barrier internal counter - contains the amount of process that has
42      * reached the barrier.
43     */
44     uint16_t counter;
45
46     /**
47      * Barrier internal value for knowing how many processes have to reach
48      * the barrier before setting the {@code flag} to {@code true}.
49     */
50     uint16_t total;
51
52     /**
53      * Barrier flag indicating whether all expected processes have reached
54      * the barrier. True when {@code counter} equals {@code total}.
55     */
56     bool flag;
57
58     /**
59      * Barrier internal lock for ensuring mutual exclusion during barrier
60      * value set.
61     */
62     mut_t lock;
63 }
64 /**
65 * Custom structure containing all the required information for handling
66 * barriers. Must be used with specific methods defined in {@code barrier.h}.
67 */
68 barrier_t;
69 #define barrier_t barrier_t
70 #endif
71
72 /**
73 * Creates a new barrier ready to be used.
74 *
75 * @param total how many processes will define the barrier. Sets the amount to
76 * wait for.
77 * @return a pointer to the new created barrier.
78 */
79 barrier_t *BARRIER_create(uint16_t total);
80
81 /**
```

```

82 * Method for indicating that a new process has reached the barrier.
83 *
84 * @param barrier the reached barrier.
85 */
86 void BARRIER_arrive(volatile barrier_t *barrier);
87
88 /**
89 * Update the amount of process that the barrier will have.
90 *
91 * @param barrier the barrier to be updated.
92 * @param p the new amount of processes.
93 */
94 void BARRIER_set_total(volatile barrier_t *barrier, uint16_t p);
95
96 /**
97 * Safely clears the barrier structure.
98 *
99 * @param barrier the barrier to be cleared.
100 */
101 void BARRIER_clr(volatile barrier_t *barrier);
102
103 /**
104 * Forcely updates the barrier setting its {@code flag} to true.
105 *
106 * @param barrier the barrier to be updated.
107 */
108 void BARRIER_set_done(volatile barrier_t *barrier);
109
110 /**
111 * Checks if all the processes have reached the barrier.
112 *
113 * @param barrier the barrier in which to check.
114 * @return the flag value.
115 */
116 bool BARRIER_all_done(volatile barrier_t *barrier);
117
118 #endif /* BARRIER_H */

```

Listing C.14: pArm-S2/pArm.X/sync/barrier.h

```

1  /* Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this software
2   * and any derivatives exclusively with Microchip products.
3   *
4   * THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER
5   * EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED
6   * WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
7   * PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
8   * WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
9   *
10  * IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,
11  * INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
12  * WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
13  * BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
14  * FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS
15  * IN ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF
16  * ANY, THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.

```

```

17 /*
18 * MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE
19 * TERMS.
20 */
21
22 /*
23 * File:
24 * Author:
25 * Comments:
26 * Revision history:
27 */
28
29 // This is a guard condition so that contents of this file are not included
30 // more than once.
31 #ifndef TIMER3_H
32 #define TIMER3_H
33
34 #include "../motor/motor.h"
35 #include "../sync/barrier.h"
36
37 extern motor_t *TMR3_motor;
38 extern volatile barrier_t *TMR3_barrier;
39
40 void TMR3_Initialize(motor_t *motor, volatile barrier_t *barrier);
41 void __attribute__((interrupt, no_auto_psv)) _T3Interrupt(void);
42 void TMR3_Start(void);
43 void TMR3_Stop(void);
44
45 #endif /* TIMER3_H */

```

Listing C.15: pArm-S2/pArm.X/timers/tmr3.h

```

1 /* Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this software
2 * and any derivatives exclusively with Microchip products.
3 *
4 * THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER
5 * EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED
6 * WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
7 * PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
8 * WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
9 *
10 * IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,
11 * INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
12 * WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
13 * BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
14 * FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS
15 * IN ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF
16 * ANY, THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.
17 *
18 * MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE
19 * TERMS.
20 */
21
22 /*
23 * File:
24 * Author:

```

```

25 * Comments:
26 * Revision history:
27 */
28
29 // This is a guard condition so that contents of this file are not included
30 // more than once.
31 #ifndef TIMER4_H
32 #define TIMER4_H
33
34 #include "../motor/motor.h"
35 #include "../sync/barrier.h"
36
37 extern motor_t *TMR4_motor;
38 extern volatile barrier_t *TMR4_barrier;
39
40 void TMR4_Initialize(motor_t *motor, volatile barrier_t *barrier);
41 void __attribute__((interrupt, no_auto_psv)) _T4Interrupt(void);
42 void TMR4_Start(void);
43 void TMR4_Stop(void);
44
45 #endif /* TIMER4_H */

```

Listing C.16: pArm-S2/pArm.X/timers/tmr4.h

```

1 /* Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this software
2 * and any derivatives exclusively with Microchip products.
3 *
4 * THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER
5 * EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED
6 * WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
7 * PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
8 * WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
9 *
10 * IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,
11 * INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
12 * WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
13 * BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
14 * FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS
15 * IN ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF
16 * ANY, THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.
17 *
18 * MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE
19 * TERMS.
20 */
21
22 /*
23 * File:
24 * Author:
25 * Comments:
26 * Revision history:
27 */
28
29 // This is a guard condition so that contents of this file are not included
30 // more than once.
31 #ifndef TIMER5_H
32 #define TIMER5_H

```

```

33
34 #include "../motor/motor.h"
35 #include "../sync/barrier.h"
36
37 extern motor_t *TMR5_motor;
38 extern volatile barrier_t *TMR5_barrier;
39
40 void TMR5_Initialize(motor_t *motor, volatile barrier_t *barrier);
41 void __attribute__ ((interrupt, no_auto_psv)) _T5Interrupt(void);
42 void TMR5_Start(void);
43 void TMR5_Stop(void);
44
45 #endif /* TIMER3_H */

```

Listing C.17: pArm-S2/pArm.X/timers/tmr5.h

```

1  /* Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this software
2   * and any derivatives exclusively with Microchip products.
3   *
4   * THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER
5   * EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED
6   * WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
7   * PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
8   * WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
9   *
10  * IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,
11  * INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
12  * WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
13  * BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
14  * FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS
15  * IN ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF
16  * ANY, THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.
17  *
18  * MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE
19  * TERMS.
20  */
21
22 /*
23  * File: buffer.h
24  * Author: Javinator9889
25  * Comments: Buffer handler and shortcuts for handling buffer_t
26  * Revision history: v1.0
27  */
28
29 // This is a guard condition so that contents of this file are not included
30 // more than once.
31 #ifndef BUFFER_H
32 #define BUFFER_H
33
34 #include <stdlib.h>
35 #include "types.h"
36
37 buffer_t *BUFFER_create(size_t size);
38 void BUFFER_update_size(buffer_t *buffer, size_t size);
39 void BUFFER_free(buffer_t *buffer);
40

```

```
41 #endif /* BUFFER_H */
```

Listing C.18: pArm-S2/pArm.X/utils/buffer.h

```
1  /* Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this software
2   * and any derivatives exclusively with Microchip products.
3   *
4   * THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER
5   * EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED
6   * WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
7   * PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
8   * WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
9   *
10  * IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,
11  * INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
12  * WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
13  * BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
14  * FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS
15  * IN ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF
16  * ANY, THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.
17  *
18  * MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE
19  * TERMS.
20 */
21
22 /*
23  * File: defs.h
24  * Author: Javinator9889
25  * Comments: Includes common definitions that may be used in the entire project
26  * Revision history: 1.0
27 */
28
29 #ifndef DEFS_H
30 #define DEFS_H
31 #include <stdint.h>
32
33 // CLK definitions
34 #define FOSC      119808000UL
35 #define FCY       59904000UL
36 #define CLK_SPEED 7.3728
37 #define FCLK_SPEED 73728000UL
38 #define PRESCALE ((uint8_t) FOSC / FCLK_SPEED)
39
40 // Servo definitions
41 #define MIN_PULSE_MS 0.75F
42 #define MAX_PULSE_MS 2.25F
43
44 // UART delay
45 #define DELAY_105uS asm volatile ("REPEAT, #4201"); Nop(); // 105uS delay
46
47 // Mathematical constants
48 #define MATH_PI      3.141592653589793238463F
49 #define MATH_TRANS    57.29577951308232087679F
50 #define MATH_TRANS_I  0.017453292519943295769F
51 #define DEG_151      2.356194490192344928847F
52 #define DEG_135      2.356194490192344928847F
```

```

53 #define DEG_120      2.094395102393195492308F
54 #define DEG_55       0.959931088596881267308F
55
56 // Possible missing functions
57 #ifndef max
58 #define max(a, b)   (((a) > (b)) ? (a) : (b))
59 #endif
60
61 #ifndef min
62 #define min(a, b)   (((a) < (b)) ? (a) : (b))
63 #endif
64
65 /* A union which permits us to convert between a double and two 32 bit ints. */
66 typedef union {
67     double value;
68
69     struct {
70         uint32_t lsw;
71         uint32_t msw;
72     } parts;
73     uint64_t word;
74 } ieee_double_shape_type;
75
76 /* Get all in one, efficient on 64-bit machines. */
77 #ifndef EXTRACT_WORDS64
78 #define EXTRACT_WORDS64(i,d)
79 do {
80     ieee_double_shape_type gh_u;
81     gh_u.value = (d);
82     (i) = gh_u.word;
83 } while (0)
84 #endif
85
86 /* Unsigned. */
87 #define UINT8_C(c)      c
88 #define UINT16_C(c)     c
89 #define UINT32_C(c)    c ## U
90 #if __WORDSIZE == 64
91 #define UINT64_C(c)    c ## UL
92 #else
93 #define UINT64_C(c)    c ## ULL
94 #endif
95
96 /* Define ALIASNAME as a weak alias for NAME.
97  If weak aliases are not available, this defines a strong alias. */
98 #define weak_alias(name, aliasname) _weak_alias (name, aliasname)
99 #define _weak_alias(name, aliasname) \
100     extern __typeof (name) aliasname __attribute__ ((weak, alias (#name)));
101
102 #endif /* DEFS_H */

```

Listing C.19: pArm-S2/pArm.X/utils/defs.h

```

1 /* Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this software
2 * and any derivatives exclusively with Microchip products.
3 *

```

```

4 * THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER
5 * EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED
6 * WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
7 * PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
8 * WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
9 *
10 * IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,
11 * INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
12 * WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
13 * BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
14 * FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS
15 * IN ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF
16 * ANY, THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.
17 *
18 * MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE
19 * TERMS.
20 */
21
22 /*
23 * File: time.h
24 * Author: Javinator9889
25 * Comments: the time management library
26 * Revision history: 1.0
27 */
28
29 // This is a guard condition so that contents of this file are not included
30 // more than once.
31 #ifndef TIME_H
32 #define TIME_H
33
34 #include "types.h"
35
36 void TIME_init(void);
37 void TIME_updateMs(void);
38 time_t TIME_now(void);
39 time_t TIME_now_us(void);
40 void TIME_increment_us(void);
41 void TIME_set_time(time_t value_us);
42
43 void __attribute__((__interrupt__, no_auto_psv)) _T1Interrupt(void);
44 void __attribute__((__interrupt__, no_auto_psv)) _T2Interrupt(void);
45
46#endif /* TIME_H */

```

Listing C.20: pArm-S2/pArm.X/utils/time.h

```

1 /* Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this software
2 * and any derivatives exclusively with Microchip products.
3 *
4 * THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER
5 * EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED
6 * WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
7 * PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
8 * WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
9 *
10 * IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,

```

```
11 * INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
12 * WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
13 * BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
14 * FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS
15 * IN ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF
16 * ANY, THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.
17 *
18 * MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE
19 * TERMS.
20 */
21
22 /*
23 * File: types.h
24 * Author: Javinator9889
25 * Comments: A header file that contains all custom data types used in this project.
26 * Revision history: 1.0
27 */
28
29 #ifndef TYPES_H
30 #define TYPES_H
31
32 #include <stdint.h>
33 #include <stdbool.h>
34 #include <float.h>
35 #include <stddef.h>
36
37 // Time definitions
38 #ifndef time_t
39 typedef uint64_t time_t;
40 #define time_t time_t
41 #endif
42
43 // Double precision double type
44 #ifndef double64_t
45 #if DBL_MANT_DIG < LDBL_MANT_DIG
46 typedef long double double64_t;
47 #else
48 typedef double double64_t;
49 #endif
50 #define double64_t double64_t
51 #endif
52
53 // Position definitions
54 #ifndef point_t
55
56 typedef struct {
57     double64_t x;
58     double64_t y;
59     double64_t z;
60 } point_t;
61 #define point_t point_t
62 #endif
63
64 // Angle definitions
65 #ifndef angle_t
66
```

```
67 typedef struct {
68     double64_t theta0;
69     double64_t theta1;
70     double64_t theta2;
71 } angle_t;
72 #define angle_t angle_t
73 #endif
74
75 // Pointer to function definitions
76 #ifndef TMR_func
77
78 typedef void (*TMR_func)(void) ;
79 #define TMR_func TMR_func
80 #endif
81
82 // GCODE custom return type
83 #ifndef GCODE_ret_t
84
85 typedef struct {
86     bool is_err;
87     int_fast16_t code;
88     void *gcode_ret_val;
89 } GCODE_ret;
90 #define GCODE_ret_t GCODE_ret
91 #endif
92
93 // order_t defs
94 #ifndef MAX_ORDER_LENGTH
95 #define MAX_ORDER_LENGTH 1024U
96 #endif
97
98
99 // buffer_t definition for arbitrary buffers
100 #ifndef buffer_t
101
102 typedef struct {
103     size_t size;
104     size_t bsize;
105     char *buffer;
106 } buffer_t;
107 #define buffer_t buffer_t
108 #endif
109
110 #ifndef order_t
111
112 typedef struct {
113     /**
114      * Flag active when a new message is received through UART port.
115      * It is updated at <pre>interrupts.h#_U1RXInterrupt</pre>.
116      *
117      * @type bool
118      * @see interrupts.h#_U1RXInterrupt
119      */
120     bool message_received;
121
122     /**
123 }
```

```

123 * Buffer which contains the order received by the UART. It has fixed
124 * size so no extra space is used. This variable is updated at
125 * <pre>interrupts.h#_U1RXInterrupt</pre>.
126 *
127 * @type buffer_t
128 * @see interrupts.h#_U1RXInterrupt
129 */
130 buffer_t *order_buffer;
131 }
132 /**
133 * Order container with all the required information for managing
134 * the UART messages.
135 */
136 order_t;
137 #define order_t order_t
138 #endif
139
140 #endif /* TYPES_H */

```

Listing C.21: pArm-S2/pArm.X/utils/types.h

```

1 /* Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this software
2 * and any derivatives exclusively with Microchip products.
3 *
4 * THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER
5 * EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED
6 * WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
7 * PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
8 * WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
9 *
10 * IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,
11 * INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
12 * WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
13 * BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
14 * FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS
15 * IN ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF
16 * ANY, THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.
17 *
18 * MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE
19 * TERMS.
20 */
21
22 /*
23 * File: uart.h
24 * Author: Javinator9889
25 * Comments: UART general I/O file handler
26 * Revision history: 1.0
27 */
28
29 // This is a guard condition so that contents of this file are not included
30 // more than once.
31 #ifndef UART_H
32 #define UART_H
33
34 #include <stdint.h>
35 #include <stdbool.h>

```

```
36
37 void putch(char character);
38 void _putchar(char character);
39
40 #endif /* UART_H */
```

Listing C.22: pArm-S2/pArm.X/utils/uart.h

```
1  /* Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this software
2   * and any derivatives exclusively with Microchip products.
3   *
4   * THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER
5   * EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED
6   * WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
7   * PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
8   * WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
9   *
10  * IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,
11  * INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
12  * WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
13  * BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
14  * FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS
15  * IN ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF
16  * ANY, THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.
17  *
18  * MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE
19  * TERMS.
20  */
21
22 /*
23  * File: utils.h
24  * Author: Javinator9889
25  * Comments: Standard utils for using them along the project
26  * Revision history: 1.0
27  */
28
29 // This is a guard condition so that contents of this file are not included
30 // more than once.
31 #ifndef UTILS_H
32 #define UTILS_H
33
34 #include "types.h"
35 #include "defs.h"
36
37 #define arrsize(array) (sizeof (array) / sizeof *(array))
38 #define foreach(idxtyp, item, array) \
39     idxtyp* item; \
40     size_t size = arrsize(array); \
41     for (item = array; item < (array + size); ++item)
42 #define clockCyclesPerMicrosecond() ( FCY / 1000000UL )
43 #define constraint(amt,low,high) ((amt)<(low)?(low):((amt)>(high)?(high):(amt)))
44
45 long map(long x, long in_min, long in_max, long out_min, long out_max);
46 double64_t roundp(double64_t value);
47 double64_t preciseMap(
48     double64_t value,
```

```

49     double64_t in_min,
50     double64_t in_max,
51     double64_t out_min,
52     double64_t out_max);
53
54 double64_t mapf(double64_t x, double64_t in_min, double64_t in_max, double64_t out_min,
55                 double64_t out_max);
56
57 //ifndef __isnan
58 bool __isnan(double64_t x);
59 //endif
60
61 void delay_ms(time_t ms);
62 void delay_us(time_t us);
63
64 void cstrncpy(char source[], char dest[], uint16_t size);
65
66 #endif /* UTILS_H */

```

Listing C.23: pArm-S2/pArm.X/utils/utils.h

```

1  /* Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this software
2   * and any derivatives exclusively with Microchip products.
3   *
4   * THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER
5   * EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED
6   * WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
7   * PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
8   * WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
9   *
10  * IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,
11  * INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
12  * WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
13  * BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
14  * FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS
15  * IN ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF
16  * ANY, THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.
17  *
18  * MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE
19  * TERMS.
20  */
21
22 /*
23  * File: arm_config.h
24  * Author: Javinator9889
25  * Comments: The arm configuration that may be used across the application
26  * Revision history: v1.0
27  */
28
29 // This is a guard condition so that contents of this file are not included
30 // more than once.
31 /**
32  * Different configurations are defined in this document for the pArm
33  * manipulator. As intended, multiple end-effectors can be attached,
34  * so here are the definitions for all of them (got from both GitHub
35  * UFACTORY project and custom pieces definition)

```

```

36  */
37 #ifndef ARM_CONFIG_H
38 #define ARM_CONFIG_H
39
40 #define DEFAULT_NORMAL_HEIGHT    74.55
41 #define DEFAULT_NORMAL_FRONT     56.65
42
43 #define DEFAULT_LASER_HEIGHT     51.04
44 #define DEFAULT_LASER_FRONT      64.4
45
46 #define DEFAULT_3DPRINT_HEIGHT   74.43
47 #define DEFAULT_3DPRINT_FRONT    56.5
48
49 #define DEFAULT_PEN_HEIGHT       74.43
50 #define DEFAULT_PEN_FRONT        69.5
51
52 #define ARM_BASE_HEIGHT          133.2
53 #define ARM_BASE_DEVIATION       13.2
54 #define ARM_LOWER_ARM            142.07
55 #define ARM_UPPER_ARM             158.81
56 #define ARM_UPPER_LOWER           (ARM_UPPER_ARM / ARM_LOWER_ARM)
57
58 #ifdef NORMAL_MODE
59 #define height_offset DEFAULT_NORMAL_HEIGHT
60 #define front_end_offset DEFAULT_NORMAL_FRONT
61 #elif defined(PEN_MODE)
62 #define height_offset DEFAULT_PEN_HEIGHT
63 #define front_end_offset DEFAULT_PEN_FRONT
64 #elif defined(LASER_MODE)
65 #define height_offset DEFAULT_LASER_HEIGHT
66 #define front_end_offset DEFAULT_LASER_FRONT
67 #else
68 #define height_offset DEFAULT_NORMAL_HEIGHT
69 #define front_end_offset DEFAULT_NORMAL_FRONT
70#endif
71
72 #define LOWER_ARM_MAX_ANGLE      135.6
73 #define LOWER_ARM_MIN_ANGLE       0.0
74 #define UPPER_ARM_MAX_ANGLE      119.9
75 #define UPPER_ARM_MIN_ANGLE       0.0
76 #define LOWER_UPPER_MAX_ANGLE    151.0
77 #define LOWER_UPPER_MIN_ANGLE     10.0
78
79 // https://github.com/UPM-Robotics/uarm/blob/master/docs/robot-information/
80 #define ARM_MAX_X_LENGTH         346F
81 #define ARM_MAX_Z_HEIGHT          360.6F
82 #define ARM_MIN_X_LENGTH          87F
83 #define ARM_MIN_Z_HEIGHT          ARM_BASE_HEIGHT
84
85#endif /* ARM_CONFIG_H */

```

Listing C.24: pArm-S2/pArm.X/arm\_config.h

```

1  /* Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this software
2   * and any derivatives exclusively with Microchip products.
3   */

```

```
4 * THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER
5 * EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED
6 * WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
7 * PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
8 * WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
9 *
10 * IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,
11 * INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
12 * WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
13 * BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
14 * FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS
15 * IN ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF
16 * ANY, THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.
17 *
18 * MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE
19 * TERMS.
20 */
21
22 /*
23 * File:
24 * Author:
25 * Comments:
26 * Revision history:
27 */
28
29 // This is a guard condition so that contents of this file are not included
30 // more than once.
31 #ifndef INIT_H
32 #define INIT_H
33
34 #include <xc.h>
35 #include "system_types.h"
36
37 /**
38 * Initializes the PWM module with the required values at the specific ports.
39 */
40 void initPWM(void);
41
42 /**
43 * Initializes TMR1, which counts up every microsecond.
44 */
45 void TMR1_Initialize(void);
46
47 /**
48 * Initializes TMR2, which counts up every millisecond.
49 */
50 void TMR2_Initialize(void);
51
52 /**
53 * Initializes the peripheral ports.
54 */
55 void init_ports(void);
56
57 /**
58 * Initializes the UART communications.
59 */
```

```
60 void initUART(void);
61
62 /**
63 * Initializes the system clock.
64 */
65 void init_clock(void);
66
67 /**
68 * @Summary
69 * Enables global interrupts of the dsPIC33EP512GM604
70 */
71
72 /**
73 * @Description
74 * This routine enables the global interrupt bit for the dsPIC33EP512GM604
75 */
76
77 /**
78 * @Preconditions
79 * None.
80 */
81
82 /**
83 * @Returns
84 * None.
85 */
86
87 /**
88 * @Param
89 * None.
90 */
91
92 /**
93 * @Example
94 * <code>
95 * void SYSTEM_Initialize(void)
96 * {
97 *     // Other initializers are called from this function
98 *     INTERRUPT_GlobalEnable ();
99 * }
100 * </code>
101 */
102
103 /**
104 * Sets the CPU core control register operating mode to a value that is decided by the
105 * SYSTEM_CORCON_MODES argument.
106 * @param modeValue SYSTEM_CORCON_MODES initialization mode specifier
107 * @example
108 * <code>
109 * SYSTEM_CORCONModeOperatingSet(CORCON_MODE_ENABLEALLSATNORMAL_ROUNDUNBIASED);
110 * </code>
111 */
112 inline static void SYSTEM_CORCONModeOperatingSet(SYSTEM_CORCON_MODES modeValue)
113 {
114     CORCON = (CORCON & 0x00F2) | modeValue;
115 }
```

```

116 /**
117 * Initializes the entire system. This function is a wrapper of all the other
118 * functions declared in {@code init.h}.
119 */
120 void system_initialize(void);
121
122 #endif /* INIT_H */

```

Listing C.25: pArm-S2/pArm.X/init.h

```

1  /* Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this software
2  * and any derivatives exclusively with Microchip products.
3  *
4  * THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER
5  * EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED
6  * WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
7  * PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
8  * WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
9  *
10 * IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,
11 * INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
12 * WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
13 * BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
14 * FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS
15 * IN ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF
16 * ANY, THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.
17 *
18 * MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE
19 * TERMS.
20 */
21
22 /*
23 * File: interrupts.h
24 * Author: Javinator9889
25 * Comments: base interrupts handler with different handlers
26 * Revision history: 1.0
27 */
28
29 // This is a guard condition so that contents of this file are not included
30 // more than once.
31 #ifndef INTERRUPTS_H
32 #define INTERRUPTS_H
33
34 #include <xc.h>
35 #include <stdint.h>
36 #include "utils/types.h"
37
38 // UART RX initializer
39 void U1RX_Init(volatile order_t* order);
40 #ifdef LIMIT_SWITCH_ENABLED
41 // Limit switch interrupts initializer
42 void CN_Init(volatile uint_fast8_t *switch_map);
43 #endif
44
45 // Define Timer interrupts
46 void __attribute__((__interrupt__, no_auto_psv)) _U1TXInterrupt(void);

```

```

47 void __attribute__((__interrupt__, no_auto_psv)) _U1RXInterrupt(void);
48 void __attribute__((__interrupt__, no_auto_psv)) _CNInterrupt(void);
49 void __attribute__((__interrupt__, no_auto_psv)) _U1ErrInterrupt(void);
50
51 #endif /* INTERRUPTS_H */

```

Listing C.26: pArm-S2/pArm.X/interrupts.h

```

1  /* Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this software
2   * and any derivatives exclusively with Microchip products.
3   *
4   * THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER
5   * EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED
6   * WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
7   * PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
8   * WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
9   *
10  * IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,
11  * INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
12  * WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
13  * BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
14  * FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS
15  * IN ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF
16  * ANY, THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.
17  *
18  * MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE
19  * TERMS.
20  */
21
22 /*
23  * File: pragmas.h
24  * Author: Javinator9889
25  * Comments: A collection of configurations used in dsPIC33EP
26  * Revision history: 1.0
27  */
28
29 // This is a guard condition so that contents of this file are not included
30 // more than once.
31 #ifndef PRAGMAS_H
32 #define PRAGMAS_H
33
34 #ifndef CONFIG_SIMULATOR
35
36 // FICD
37 #pragma config ICS = PGD1      //ICD Communication Channel Select bits->Communicate on PGEC1 and
38 // PGED1
39 #pragma config JTAGEN = OFF    //JTAG Enable bit->JTAG is disabled
40
41 // FPOR
42 #pragma config BOREN = ON      //=>BOR is enabled
43 #pragma config ALTI2C1 = OFF    //Alternate I2C1 pins->I2C1 mapped to SDA1/SCL1 pins
44 #pragma config ALTI2C2 = OFF    //Alternate I2C2 pins->I2C2 mapped to SDA2/SCL2 pins
45 #pragma config WDTWIN = WIN25   //Watchdog Window Select bits->WDT Window is 25% of WDT period
46
47 // FWDT
48 #pragma config WDTPOST = PS32768 //Watchdog Timer Postscaler bits->1:32768

```

```

48 #pragma config WDTPRE = PR128      //Watchdog Timer Prescaler bit->1:128
49 #pragma config PLLKEN = ON        //PLL Lock Enable bit->Clock switch to PLL source will wait until
      the PLL lock signal is valid.
50 #pragma config WNDIS = OFF        //Watchdog Timer Window Enable bit->Watchdog Timer in Non-Window
      mode
51 #pragma config FWDTEN = OFF       //Watchdog Timer Enable bit->Watchdog timer enabled/disabled by
      user software
52
53 // FOSC
54 #pragma config POSCMD = NONE     //Primary Oscillator Mode Select bits->Primary Oscillator
      disabled
55 #pragma config OSCIOFNC = OFF     //OSC2 Pin Function bit->OSC2 is clock output
56 #pragma config IOL1WAY = OFF      //Peripheral pin select configuration->Allow only one reconfig
      uration
57 #pragma config FCKSM = CSECME    //Clock Switching Mode bits->Both Clock switching and Fail-
      safe Clock Monitor are enabled
58
59 // FOSCSEL
60 #pragma config FNOSC = FRC       //Oscillator Source Selection->FRC
61 #pragma config PWMLOCK = OFF     //PWM Lock Enable bit->Certain PWM registers may only be
      written after key sequence
62 #pragma config IESO = OFF        //Two-speed Oscillator Start-up Enable bit->Start up with user-
      selected oscillator source
63
64 // FGS
65 #pragma config GWRP = OFF        //General Segment Write-Protect bit->General Segment may be
      written
66 #pragma config GCP = OFF         //General Segment Code-Protect bit->General Segment Code protect is
      Disabled
67
68 #endif /* CONFIG_SIMULATOR */
69
70#endif /* PRAGMAS_H */

```

Listing C.27: pArm-S2/pArm.X/pragmas.h

```

1 /**
2  *Generated PIC24 / dsPIC33 / PIC32MM MCUs Source File
3
4 @Company:
5   Microchip Technology Inc.
6
7 @File Name:
8   system_types.h
9
10 @Summary:
11   This is the system_types.h file generated using PIC24 / dsPIC33 / PIC32MM MCUs
12
13 @Description:
14   This header file provides implementations for driver APIs for all modules selected in the
15   GUI.
16   Generation Information :
17     Product Revision : PIC24 / dsPIC33 / PIC32MM MCUs - 1.167.0
18     Device          : dsPIC33EP512GM604
19   The generated drivers are tested against the following:
20     Compiler        : XC16 v1.50

```

```
20      MPLAB          : MPLAB X v5.35
21 */
22
23 /*
24  (c) 2020 Microchip Technology Inc. and its subsidiaries. You may use this
25  software and any derivatives exclusively with Microchip products.
26
27  THIS SOFTWARE IS SUPPLIED BY MICROCHIP "AS IS". NO WARRANTIES, WHETHER
28  EXPRESS, IMPLIED OR STATUTORY, APPLY TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ANY IMPLIED
29  WARRANTIES OF NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY, AND FITNESS FOR A
30  PARTICULAR PURPOSE, OR ITS INTERACTION WITH MICROCHIP PRODUCTS, COMBINATION
31  WITH ANY OTHER PRODUCTS, OR USE IN ANY APPLICATION.
32
33  IN NO EVENT WILL MICROCHIP BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, PUNITIVE,
34  INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL LOSS, DAMAGE, COST OR EXPENSE OF ANY KIND
35  WHATSOEVER RELATED TO THE SOFTWARE, HOWEVER CAUSED, EVEN IF MICROCHIP HAS
36  BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OR THE DAMAGES ARE FORESEEABLE. TO THE
37  FULLEST EXTENT ALLOWED BY LAW, MICROCHIP'S TOTAL LIABILITY ON ALL CLAIMS IN
38  ANY WAY RELATED TO THIS SOFTWARE WILL NOT EXCEED THE AMOUNT OF FEES, IF ANY,
39  THAT YOU HAVE PAID DIRECTLY TO MICROCHIP FOR THIS SOFTWARE.
40
41  MICROCHIP PROVIDES THIS SOFTWARE CONDITIONALLY UPON YOUR ACCEPTANCE OF THESE
42  TERMS.
43 */
44
45 #ifndef SYSTEM_TYPES_H
46 #define SYSTEM_TYPES_H
47
48 /**
49  Section: Type defines
50 */
51
52 /**
53 * CORCON initialization type enumerator. Supported types:
54 * CORCON_MODE_PORVALUES
55 * CORCON_MODE_ENABLEALLSATNORMAL_ROUNDBIASED
56 * CORCON_MODE_ENABLEALLSATNORMAL_ROUNDUNBIASED
57 * CORCON_MODE_DISABLEALLSAT_ROUNDBIASED
58 * CORCON_MODE_DISABLEALLSAT_ROUNDUNBIASED
59 * CORCON_MODE_ENABLEALLSATSUPER_ROUNDBIASED
60 * CORCON_MODE_ENABLEALLSATSUPER_ROUNDUNBIASED
61 */
62 typedef enum tagCORCON_MODE_TYPE
63 {
64     CORCON_MODE_PORVALUES    = 0x0020,           /* Use POR values of CORCON */
65     CORCON_MODE_ENABLEALLSATNORMAL_ROUNDBIASED = 0x00E2,   /* Enable saturation for ACCA,
66     ACCB                      * and Dataspace write, enable
67     normal                   * ACCA/ACCB saturation mode and
68     set                      * rounding to Biased (
69     conventional)           * mode. Rest of CORCON settings
70     are                      * set to the default POR values.
```

```
71 */  
72 CORCON_MODE_ENABLEALLSATNORMAL_ROUNDUNBIASED = 0x00E0, /* Enable saturation for ACCA,  
73 ACCB  
74 * and Dataspace write, enable  
75 normal  
76 set  
77 convergent)  
78 are  
79 CORCON_MODE_DISABLEALLSAT_ROUNDUNBIASED = 0x0022, /* Disable saturation for ACCA,  
80 ACCB  
81 * and Dataspace write and set  
82 conventional)  
83 are  
84 CORCON_MODE_DISABLEALLSAT_ROUNDUNBIASED = 0x0020, /* Disable saturation for ACCA,  
85 ACCB  
86 * and Dataspace write and set  
87 conventional)  
88 are  
89 CORCON_MODE_ENABLEALLSATSUPER_ROUNDUNBIASED = 0x00F2, /* Enable saturation for ACCA, ACCB  
90 * and Dataspace write, enable  
91 super  
92 set  
93 conventional)  
94 are  
95 CORCON_MODE_ENABLEALLSATSUPER_ROUNDUNBIASED = 0x00F0, /* Enable saturation for ACCA, ACCB  
96 * and Dataspace write, enable  
97 super  
98 set  
99 conventional)  
100 are  
101 } SYSTEM_CORCON_MODES;  
102  
103 #endif /* SYSTEM_TYPES_H */
```

```

108 /**
109  End of File
110 */

```

Listing C.28: pArm-S2/pArm.X/system\_types.h

## C.2. Source files

```

1 /*
2 * File: planner.h
3 * Author: Javinator9889
4 * Comments: The planner that controls how the arm moves
5 * Revision history: v1.0
6 */
7
8 #include "planner.h"
9
10 #include <xc.h>
11 #include <float.h>
12 #include <math.h>
13 #include <stdlib.h>
14 #include <stdint.h>
15 #include "../motor/motor.h"
16 #include "../utils/types.h"
17 #include "../utils/utils.h"
18 #include "../motor/kinematics.h"
19 #include "../arm_config.h"
20 #include "../timers/tmr3.h"
21 #include "../timers/tmr4.h"
22 #include "../timers/tmr5.h"
23 #include "../utils/defs.h"
24 #include "../sync/barrier.h"
25 #ifdef DEBUG_ENABLED
26 #include "../printf/io.h"
27#endif
28
29 servo_t base_servo = {&SDC1, NULL, MATH_PI, LOWER_UPPER_MIN_ANGLE, LOWER_UPPER_MAX_ANGLE};
30 servo_t lower_arm_servo = {&SDC2, NULL, MATH_PI, LOWER_ARM_MIN_ANGLE, LOWER_ARM_MAX_ANGLE};
31 servo_t upper_arm_servo = {&SDC3, NULL, MATH_PI, UPPER_ARM_MIN_ANGLE, UPPER_ARM_MAX_ANGLE};
32 servo_t end_effector_servo = {&SDC4, NULL, .0, .0, 180.};
33
34 motor_t base_motor = {&base_servo, 0ULL, .0F, .0F, false, 1, 0ULL, TMR3_Start, TMR3_Stop};
35 motor_t lower_arm_motor = {&lower_arm_servo, 1ULL, .0F, .0F, false, 1, 0ULL, TMR4_Start,
   TMR4_Stop};
36 motor_t upper_arm_motor = {&upper_arm_servo, 2ULL, .0F, .0F, false, 1, 0ULL, TMR5_Start,
   TMR5_Stop};
37 motor_t end_effector_motor = {&end_effector_servo, 3ULL, .0F, .0F, false, 1, 0ULL, NULL, NULL};
38
39 motors_t motors = {&base_motor, &lower_arm_motor, &upper_arm_motor, &end_effector_motor};
40 volatile barrier_t *PLANNER_barrier;
41
42 static inline double64_t expected_duration(angle_t angle) {
43     double64_t max_angle = LDBL_MIN;

```

```
44     double64_t diff_base = fabsl(angle.theta0 - MOTOR_position_rad(motors.base_motor));
45     double64_t diff_lower_arm = fabsl(angle.theta1 - MOTOR_position_rad(motors.lower_arm));
46     double64_t diff_upper_arm = fabsl(angle.theta2 - MOTOR_position_rad(motors.upper_arm));
47     max_angle = max(diff_base, max_angle);
48     max_angle = max(diff_lower_arm, max_angle);
49     max_angle = max(diff_upper_arm, max_angle);
50
51     return MOTOR_elapsed_time_us(max_angle);
52 }
53
54 #ifdef LIMIT_SWITCH_ENABLED
55 void PLANNER_init(volatile barrier_t *barrier, uint_fast8_t switch_map[4]) {
56     base_servo.limit_switch_value = &switch_map[0];
57     lower_arm_servo.limit_switch_value = &switch_map[1];
58     upper_arm_servo.limit_switch_value = &switch_map[2];
59     end_effector_servo.limit_switch_value = &switch_map[3];
60 } else
61 void PLANNER_init(volatile barrier_t *barrier) {
62 #endif
63     PLANNER_barrier = barrier;
64     TMR3_Initialize(motors.base_motor, PLANNER_barrier);
65     TMR4_Initialize(motors.lower_arm, PLANNER_barrier);
66     TMR5_Initialize(motors.upper_arm, PLANNER_barrier);
67 }
68
69 double64_t PLANNER_go_home(void) {
70 #ifdef DEBUG_ENABLED
71     printf("[DEBUG]\tMoving motors to home...\n");
72 #endif
73     BARRIER_clr(PLANNER_barrier);
74     angle_t home_angles = {
75         motors.base_motor->servoHandler->home,
76         motors.lower_arm->servoHandler->home,
77         motors.upper_arm->servoHandler->home
78     };
79     MOTOR_move(motors.base_motor, motors.base_motor->servoHandler->home);
80     MOTOR_move(motors.lower_arm, motors.lower_arm->servoHandler->home);
81     MOTOR_move(motors.upper_arm, motors.upper_arm->servoHandler->home);
82     return expected_duration(home_angles);
83 }
84
85 double64_t PLANNER_move_xyz(point_t xyz) {
86     BARRIER_clr(PLANNER_barrier);
87     angle_t *angle = (angle_t *) malloc(sizeof(angle_t));
88     char ret = inverse_kinematics(xyz, angle);
89     if (ret != EXIT_SUCCESS)
90         return -1.0F;
91     double64_t duration = expected_duration(*angle);
92     MOTOR_move(motors.base_motor, angle->theta0);
93     MOTOR_move(motors.lower_arm, angle->theta1);
94     MOTOR_move(motors.upper_arm, angle->theta2);
95 //     double64_t expected_duration = PLANNER_move_angle(*angle);
96     free(angle);
97     return duration;
98 }
99 }
```

```

100 double64_t PLANNER_move_angle(angle_t angle) {
101     BARRIER_clr(PLANNER_barrier);
102     point_t *position = (point_t *) malloc(sizeof(point_t));
103     forward_kinematics(angle, position);
104     if (!check_constraints_ok(&angle, position))
105         return -1.0F;
106     /*if (!check_angle_constraints(&angle))
107         return -1.0F;*/
108     MOTOR_move(motors.base_motor, angle.theta0);
109     MOTOR_move(motors.lower_arm, angle.theta1);
110     MOTOR_move(motors.upper_arm, angle.theta2);
111     free(position);
112     return expected_duration(angle);
113 }
114
115 void PLANNER_move_waiting(angle_t angle) {
116     double64_t expected_time = PLANNER_move_angle(angle);
117     delay_us(expected_time);
118 }
119
120 uint8_t PLANNER_stop_moving(void) {
121     /*if (PLANNER_barrier->flag)
122         return EXIT_FAILURE;*/
123     MOTOR_freeze(motors.base_motor);
124     MOTOR_freeze(motors.lower_arm);
125     MOTOR_freeze(motors.upper_arm);
126     BARRIER_set_done(PLANNER_barrier);
127     return EXIT_SUCCESS;
128 }
129
130 point_t *PLANNER_get_position(void) {
131     point_t *position = (point_t *) malloc(sizeof(point_t));
132     angle_t angles = {
133         MOTOR_position_rad(motors.base_motor),
134         MOTOR_position_rad(motors.lower_arm),
135         MOTOR_position_rad(motors.upper_arm)
136     };
137     forward_kinematics(angles, position);
138     return position;
139 }
140
141 angle_t *PLANNER_get_angles(void) {
142     angle_t *angles = (angle_t *) malloc(sizeof(angle_t));
143     angles->theta0 = MOTOR_position_rad(motors.base_motor);
144     angles->theta1 = MOTOR_position_rad(motors.lower_arm);
145     angles->theta2 = MOTOR_position_rad(motors.upper_arm);
146
147     return angles;
148 }
```

Listing C.29: pArm-S2/pArm.X/arm/planner.c

```

1 /*
2  * File: gcode.c
3  * Author: javinator9889
4 */
```

```
5 * Created on 24 de agosto, 2020
6 */
7
8 #include <float.h>
9 #include <stdlib.h>
10 #include <string.h>
11 #include "gcode.h"
12 #include "../arm/planner.h"
13 #include "../utils/utils.h"
14 #include "../utils/types.h"
15 #include "../utils/buffer.h"
16 #include "../printf/io.h"
17
18 static buffer_t *gcode_buffer = NULL;
19
20 /**
21 *
22 * @param code
23 * @param ret
24 * @return
25 */
26 double64_t GCODE_parse_number(char code, double64_t ret) {
27     char *token;
28     char *ptr;
29     char *copy = (char *) malloc(gcode_buffer->bsize);
30     double64_t value_if_missing = ret;
31     strcpy(copy, gcode_buffer->buffer);
32     for (ptr = copy; ret == value_if_missing; ptr = NULL) {
33         token = strtok(ptr, " ");
34         if (token == NULL) break;
35         if (token[0] == code) ret = atof(token + 1);
36     }
37     free(copy);
38     return ret;
39 }
40
41 static inline GCODE_ret_t GCODE_finish(GCODE_ret_t ret) {
42     BUFFER_free(gcode_buffer);
43     return ret;
44 }
45
46 GCODE_ret_t GCODE_process_command(volatile order_t *order) {
47 #ifdef DEBUG_ENABLED
48     printf("[DEBUG]\tParsing order '%s'\n", order->order_buffer->buffer);
49 #endif
50     GCODE_ret_t ret; // = {false, -1, NULL};
51
52     if (gcode_buffer == NULL) {
53         gcode_buffer = BUFFER_create(order->order_buffer->size);
54     }
55
56     if (gcode_buffer->size != order->order_buffer->size) {
57         BUFFER_update_size(gcode_buffer, order->order_buffer->size);
58     }
59     strcpy(gcode_buffer->buffer, order->order_buffer->buffer);
60     int_fast16_t cmd = (int_fast16_t) GCODE_parse_number('G', -1.0F);
```

```
61 switch (cmd) {
62     // G0 X1.234 Y1.234 Z1.234
63     // receives a position by the given
64     // coordinates in XYZ.
65     // If coordinates are missing,
66     // throw an error
67     case 0:
68     {
69         point_t *position = (point_t *) malloc(sizeof(point_t));
70         position->x = GCODE_parse_number('X', LDBL_MIN);
71         position->y = GCODE_parse_number('Y', LDBL_MIN);
72         position->z = GCODE_parse_number('Z', LDBL_MIN);
73         if (position->x == LDBL_MIN ||
74             position->y == LDBL_MIN ||
75             position->z == LDBL_MIN) {
76 #ifdef DEBUG_ENABLED
77             printf("[ERROR]\tCoordinates missing for GCODE G0!\n");
78 #endif
79             ret = (GCODE_ret_t){
80                 true, // is_err
81                 cmd,
82                 NULL
83             };
84         } else {
85             ret = (GCODE_ret_t){
86                 false, // is_err
87                 cmd, // code
88                 position // the return value itself
89             };
90         }
91         break;
92     }
93     // G1 X1.234 Y1.234 Z1.234
94     // receives a set of angles by the given
95     // values in XYZ.
96     // Some angles can be missing, so keep the
97     // current angle in the other motors.
98     // If three angles are missing, throw
99     // an error
100    case 1:
101    {
102        angle_t *angles = (angle_t *) malloc(sizeof(angle_t));
103        angles->theta0 = GCODE_parse_number('X', LDBL_MIN);
104        angles->theta1 = GCODE_parse_number('Y', LDBL_MIN);
105        angles->theta2 = GCODE_parse_number('Z', LDBL_MIN);
106        if (angles->theta0 == LDBL_MIN &&
107            angles->theta1 == LDBL_MIN &&
108            angles->theta2 == LDBL_MIN) {
109 #ifdef DEBUG_ENABLED
110             printf("[ERROR]\tAngles missing for GCODE G1!\n");
111 #endif
112             ret = (GCODE_ret_t){
113                 true, // is_err
114                 cmd,
115                 NULL
116             };
117         }
118     }
119 }
```

```
117     } else {
118         ret = (GCODE_ret_t){
119             false, // is_err
120             cmd, // code
121             angles // the return value itself
122         };
123     }
124     break;
125 }
126 // GCODE G28 - move to home
127 // Leave this to main controller as it
128 // knows the home of each motor and
129 // sets the timer interrupt for them
130 case 28:
131 {
132     ret = (GCODE_ret_t){
133         false, // is_err
134         cmd, // code
135         NULL // the return value itself
136     };
137     break;
138 }
139 // The input GCODE is not recognized
140 // (not implemented)
141 default:
142 {
143 #ifdef DEBUG_ENABLED
144     if (cmd == -1)
145         printf("[INFO]\tGCODE type 'G' not found\n");
146     else
147         printf("[ERROR]\tUnknown GCODE G%d\n", cmd);
148 #endif
149     ret = (GCODE_ret_t){
150         true, // is_err
151         cmd, // the code itself
152         NULL // the error message
153     };
154     break;
155 }
156 }
157
158 // GCODE found so quit and return value
159 if (cmd != -1)
160     return GCODE_finish(ret);
161
162 cmd = (int_fast16_t) GCODE_parse_number('M', -1.0F);
163 switch (cmd) {
164     // GCODE M1 - unconditional stop
165     // When this command is received, the arm
166     // must stop moving and keep current position
167     case 1:
168         // GCODE M114 - get current position in XYZ
169         // By default, obtains the position in angular
170         // coordinates and leaves the conversion to
171         // main orchestrator
172         case 114:
```

```
173         // GCODE M280 - get current position in angles
174     case 280:
175     {
176         ret = (GCODE_ret_t){
177             false, // is_err
178             cmd * 10, // code
179             NULL // the return value itself
180         };
181         break;
182     }
183     // The input GCODE is not recognized
184     // (not implemented)
185     default:
186     {
187 #ifdef DEBUG_ENABLED
188         if (cmd == -1)
189             printf("[INFO]\tGCODE type 'M' not found\n");
190         else
191             printf("[ERROR]\tUnknown GCODE M%d\n", cmd);
192 #endif
193         ret = (GCODE_ret_t){
194             true, // is_err
195             cmd * 10, // the code
196             NULL // the error message
197         };
198         break;
199     }
200 }
201
202 // GCODE found so quit and return value
203 if (cmd != -1)
204     return GCODE_finish(ret);
205
206 cmd = (int_fast16_t) GCODE_parse_number('I', -1.0F);
207 switch (cmd) {
208     // GCODE I1 - custom command for sending RSA public key
209     // When received, the main orchestrator must send
210     // both modulus (n) and public exponent (e)
211     // so the other system can decrypt our messages.
212     case 1:
213     {
214         ret = (GCODE_ret_t){
215             false, // is_err
216             cmd * 100, // the code
217             NULL // the return value itself
218         };
219         break;
220     }
221     // All the following must have the random message encrypted.
222     // GCODE I5 - received the unsigned message
223     // when verifying
224     case 5:
225         // GCODE I6 - generate new RSA keys
226     case 6:
227         // GCODE I7 - received heartbeat so we know
228         // the trusted device is still alive
```

```

229     case 7:
230     {
231         size_t size = (size_t) ((gcode_buffer->size - 3) * sizeof (char));
232         char *msg = (char *) malloc(size);
233         strncpy(msg, gcode_buffer->buffer + 3, size);
234         ret = (GCODE_ret_t){
235             false, // is_err
236             cmd * 100, // the code
237             msg // the msg
238         };
239         break;
240     }
241     // The input GCODE is not recognized
242     // (not implemented)
243     default:
244     {
245 #ifdef DEBUG_ENABLED
246         if (cmd == -1)
247             printf("[INFO]\tGCODE type 'I' not found\n");
248         else
249             printf("[ERROR]\tUnknown GCODE I%d\n", cmd);
250 #endif
251         ret = (GCODE_ret_t){
252             true, // is_err
253             cmd * 100, // the code
254             NULL // the msg
255         };
256         break;
257     }
258 }
259 return GCODE_finish(ret);
260 }
```

Listing C.30: pArm-S2/pArm.X/gcode/gcode.c

```

1 #include "servo.h"
2 #include "../utils/defs.h"
3 #include "../utils/utils.h"
4
5 //volatile uint_fast8_t limit_switch_map[4] = {0U};
6
7 void SERVO_write_angle(const servo_t *servo, double64_t angle_rad) {
8     double64_t time = SERVO_from_angle_to_ms(angle_rad);
9     SERVO_write_milliseconds(servo, time);
10 }
11
12 inline void SERVO_write_milliseconds(const servo_t *servo, double64_t ms) {
13     *servo->dutyCycleRegister = (uint16_t) (FOSC / ((1 / ms) * 1000 * 64));
14 }
15
16 inline void SERVO_write_value(const servo_t *servo, uint16_t dutyCycleValue) {
17     *servo->dutyCycleRegister = dutyCycleValue;
18 }
19
20 inline double64_t SERVO_from_angle_to_ms(double64_t angle_rad) {
21     return mapf(angle_rad, .0F, MATH_PI, MIN_PULSE_MS, MAX_PULSE_MS);
```

22 }

Listing C.31: pArm-S2/pArm.X/motor/servo.c

```
1 #include <stdbool.h>
2 #include <float.h>
3 #include <stdlib.h>
4 #include <math.h>
5 #include "motor.h"
6 #ifdef DEBUG_ENABLED
7 #include "../printf/io.h"
8#endif
9 #include "../utils/utils.h"
10 #include "../utils/defs.h"
11 #include "../utils/types.h"
12 #include "../utils/time.h"
13
14 static inline double64_t us_to_deg(double64_t us) {
15     return 180.0F - (us / US_PER_DEGREE);
16 }
17
18 static inline double64_t us_to_rad(double64_t us) {
19     return MATH_PI - ((us * (MATH_PI / 180.0F)) / US_PER_DEGREE);
20 }
21
22 static inline double64_t rad_to_us(double64_t rad) {
23     return (rad * MATH_TRANS * US_PER_DEGREE);
24 }
25
26 static inline double64_t deg_to_us(double64_t deg) {
27     return (deg * US_PER_DEGREE);
28 }
29
30 void MOTOR_move(motor_t *motor, double64_t angle_rad) {
31     double64_t current_angle = us_to_rad(motor->angle_us);
32     double64_t expected_time_us = MOTOR_elapsed_time_us(fabsl(angle_rad - current_angle));
33     motor->clockwise = (angle_rad > current_angle)
34         ? 1
35         : -1;
36     motor->movement_duration = expected_time_us;
37     motor->movement_finished = false;
38     motor->current_movement_count = 0ULL;
39     SERVO_write_angle(motor->servoHandler, angle_rad);
40 #ifdef USE_MOTOR_TMRS
41     if (motor->TMR_Start != NULL)
42         motor->TMR_Start();
43#endif
44 #ifdef DEBUG_ENABLED
45     printf("[DEBUG]\tMotor # %d is moving\n", motor->id);
46#endif
47 }
48
49 void MOTOR_freeze(motor_t *motor) {
50 #ifdef USE_MOTOR_TMRS
51     // Disable motor interrupts so stop counting
52     motor->TMR_Stop();
```

```
53 #endif
54     motor->angle_us = motor->current_movement_count;
55     // Get current position and fix the angle to its value
56     SERVO_write_milliseconds(motor->servoHandler, (motor->angle_us * 1000.0F));
57     motor->current_movement_count = 0ULL;
58     motor->movement_finished = true;
59 }
60
61 inline double64_t MOTOR_position_us(motor_t *motor) {
62     return motor->angle_us;
63 }
64
65 inline double64_t MOTOR_position_rad(motor_t *motor) {
66     return us_to_rad(motor->angle_us);
67 }
68
69 inline double64_t MOTOR_position_deg(motor_t *motor) {
70     return us_to_deg(motor->angle_us);
71 }
72
73 inline bool check_motor_finished(motor_t *motor, time_t max_waiting_time) {
74 #ifdef LIMIT_SWITCH_ENABLED
75     if (*motor->servoHandler->limit_switch_value == 1)
76         return true;
77 #endif
78     return ((TIME_now_us() >= max_waiting_time))
79             ? true
80             : motor->movement_finished;
81 }
82
83 char MOTOR_calibrate(motor_t *motor) {
84 #ifdef DEBUG_ENABLED
85     printf("[SETUP]\tCalibrating motor %d\n", motor->id);
86 #endif
87     // Init the angle to minimum long double value
88     motor->angle_us = LDBL_MIN;
89     // Move the motor to 0 radians
90 #ifdef DEBUG_ENABLED
91     printf("[SETUP]\tMoving motor %d to position 0\n", motor->id);
92 #endif
93     SERVO_write_angle(motor->servoHandler, .0F);
94     // and wait until the interruptor is pressed.
95     // As maybe the interruptor can be not pressed, wait
96     // a maximum amount of time equals to a 180 degrees spin
97     // or the "movement_finished" flag to be true
98     const time_t max_waiting_time =
99         (time_t) (TIME_now_us() + (US_PER_DEGREE * 180.0F));
100 #ifdef DEBUG_ENABLED
101     printf("[SETUP]\tWaiting at most %f s\n", (max_waiting_time / 1E6));
102 #endif
103     while (!check_motor_finished(motor, max_waiting_time));
104     const bool timeout_happened = ((TIME_now_us() >= max_waiting_time) == 1);
105 #ifdef DEBUG_ENABLED
106     printf("[SETUP]\tTimeout? %d\n", timeout_happened);
107 #endif
108     *motor->servoHandler->limit_switch_value = 0;
```

```

109     // Disable the PWM signal, so the motor stops moving
110 #ifdef DEBUG_ENABLED
111     printf("[SETUP]\tDisabling PWM signal\n");
112 #endif
113     SERVO_write_value(motor->servoHandler, 0U);
114     // Timeout happened, so return error
115     if (timeout_happened)
116         return EXIT_FAILURE;
117 #ifdef DEBUG_ENABLED
118     printf("[SETUP]\tMoving to 30 degrees\n");
119 #endif
120     // and move it to an arbitrary position at 30 degrees
121     SERVO_write_angle(motor->servoHandler, (MATH_PI / 6));
122     double64_t duration_us = rad_to_us(MATH_PI / 6);
123 #ifdef DEBUG_ENABLED
124     printf("[SETUP]\tExpected duration: %Lf us\n", duration_us);
125 #endif
126     // waiting until the movement should finish
127     delay_us(rad_to_us(duration_us));
128     // Finally, plan a movement again to 0 radians
129 #ifdef DEBUG_ENABLED
130     printf("[SETUP]\tFinishing calibration... Moving to 0 again\n");
131 #endif
132     motor->movement_duration = duration_us;
133     motor->movement_finished = false;
134     SERVO_write_angle(motor->servoHandler, .0F);
135     motor->TMR_Start();
136     // This time, wait until the interruptor is pressed
137     // or the movement flag finished is set to true
138     while ((*motor->servoHandler->limit_switch_value != 1) ||
139             motor->movement_finished);
140 #ifdef DEBUG_ENABLED
141     printf("[SETUP]\tMovement for motor %d finished!\n", motor->id);
142 #endif
143     // When done, finish the counter and update the minimum angle
144     // with the difference in us obtained
145     motor->TMR_Stop();
146     *motor->servoHandler->limit_switch_value = 0;
147     motor->movement_finished = true;
148     // If the motor is correctly calibrated, this difference may be zero
149     // or approximately zero. In other case, the difference will be
150     // the new minimum angle the motor can reach
151     double64_t min_angle_us = fabsl(motor->angle_us - motor->movement_duration);
152     motor->servoHandler->min_angle = us_to_rad(min_angle_us);
153 #ifdef DEBUG_ENABLED
154     printf("[SETUP]\tMinimum angle for motor %d is: %Lf rad\n", motor->id, motor->servoHandler
155             ->min_angle);
156 #endif
157     // Return OK
158     return EXIT_SUCCESS;
159 }
```

Listing C.32: pArm-S2/pArm.X/motor/motor.c

```

1 /*
2  * File: kinematics.c
```

```
3 * Author: Javinator9889
4 * Comments: Contains the definitions for both forward and inverse kinematics
5 * Revision history: v1.0
6 */
7
8 #include <math.h>
9 #include <stdbool.h>
10 #include <stdlib.h>
11 #include "kinematics.h"
12 #include "../utils/defs.h"
13 #include "../utils/types.h"
14 #include "../utils/utils.h"
15 #include "../arm_config.h"
16 #ifdef DEBUG_ENABLED
17 #include "../printf/io.h"
18#endif
19
20 void do_forward_kinematics(
21     const angle_t angle,
22     point_t *res,
23     const double64_t a1,
24     const double64_t a2,
25     const double64_t a3,
26     const double64_t d1,
27     const double64_t Tx,
28     const double64_t Tz
29 ) {
30     res->x = (a2 * cosl(angle.theta1) + a3 * cosl(angle.theta1 - angle.theta2) + d1)
31         * cosl(angle.theta0) + Tx;
32     res->y = (a2 * cosl(angle.theta1) + a3 * cosl(angle.theta1 - angle.theta2) + d1)
33         * sinl(angle.theta0);
34     res->z = a1 + (a2 * sinl(angle.theta1)) + (a3 * sinl(angle.theta1 - angle.theta2))
35         - Tz;
36 }
37
38 bool check_constraints_ok(angle_t *angle, point_t *point) {
39     bool res = true;
40     if (__isnan(angle->theta0) || __isnan(angle->theta1) || __isnan(angle->theta2)
41         || __isnan(point->x) || __isnan(point->y) || __isnan(point->z))
42         return false;
43
44     if (angle->theta0 > DEG_151) {
45 #ifdef DEBUG_ENABLED
46         printf("[ERROR]\tTheta 0 value bigger than 151D\n");
47#endif
48         res = false;
49     }
50     if (angle->theta1 > DEG_135) {
51 #ifdef DEBUG_ENABLED
52         printf("[ERROR]\tTheta 1 value bigger than 135D\n");
53#endif
54         res = false;
55     }
56     if (angle->theta2 > DEG_120) {
57 #ifdef DEBUG_ENABLED
58         printf("[ERROR]\tTheta 2 value bigger than 120D\n");
59#endif
60     }
61 }
```

```
59 #endif
60     res = false;
61 }
62 if (sqrtl(powl(point->x, 2) + powl(point->y, 2)) > 261.0F) {
63 #ifdef DEBUG_ENABLED
64     printf("[ERROR]\tLength sqrt(x2 + y2) > 261!\n");
65 #endif
66     res = false;
67 }
68 if (angle->theta2 > (angle->theta1 + DEG_55)) {
69 #ifdef DEBUG_ENABLED
70     printf("[ERROR]\tPhysical structure limit\n");
71 #endif
72     res = false;
73 }
74 if ((point->x > -53.0F && point->x < 53.0F) &&
75     (point->z < 0.0F) &&
76     (point->y > -53.0F && point->y < 53.0F)) {
77 #ifdef DEBUG_ENABLED
78     printf("[ERROR]\tEnd-effector colliding with arm base!\n");
79 #endif
80     res = false;
81 }
82
83 return res;
84 }
85
86 char inverse_kinematics(point_t in_cartesian, angle_t* angle) {
87 #define AL2      (ARM_LOWER_ARM * ARM_LOWER_ARM)
88 #define AU2      (ARM_UPPER_ARM * ARM_UPPER_ARM)
89
90     double64_t theta_0 = atan2l(in_cartesian.x, in_cartesian.y);
91     double64_t xyz = powl(in_cartesian.x, 2) +
92         powl(in_cartesian.y, 2) +
93         powl(in_cartesian.z, 2);
94     double64_t lxyz = sqrtl(xyz);
95     double64_t theta_1 = acosl((-AL2 - xyz + AU2) / (-2 * ARM_LOWER_ARM * lxyz));
96     double64_t theta_2 = acosl((-AL2 - AU2 + xyz) / (-2 * ARM_LOWER_ARM * ARM_UPPER_ARM));
97     double64_t phi = atan2l(in_cartesian.z, sqrtl(powl(in_cartesian.x, 2) + powl(in_cartesian.y,
98 , 2)));
99     theta_1 += phi;
100    theta_1 = DEG_135 - theta_1;
101
102    angle->theta0 = theta_0;
103    angle->theta1 = theta_1;
104    angle->theta2 = theta_2;
105
106    if (check_constraints_ok(angle, &in_cartesian) == true)
107        return EXIT_SUCCESS;
108    return EXIT_FAILURE;
109 }
110
111 char forward_kinematics(angle_t in_angle, point_t *position) {
112     do_forward_kinematics(
113         in_angle,
```

```

114     position,
115     ARM_BASE_HEIGHT,
116     ARM_LOWER_ARM,
117     ARM_UPPER_ARM,
118     ARM_BASE_DEVIATION,
119     front_end_offset,
120     -ARM_BASE_DEVIATION
121 );
122 return check_constraints_ok(&in_angle, position)
123 ? EXIT_SUCCESS
124 : EXIT_FAILURE;
125 }
```

Listing C.33: pArm-S2/pArm.X/motor/kinematics.c

```

1 //////////////////////////////////////////////////////////////////
2 // \author (c) Marco Paland (info@paland.com)
3 //           2014-2019, PALANDesign Hannover, Germany
4 //
5 // \license The MIT License (MIT)
6 //
7 // Permission is hereby granted, free of charge, to any person obtaining a copy
8 // of this software and associated documentation files (the "Software"), to deal
9 // in the Software without restriction, including without limitation the rights
10 // to use, copy, modify, merge, publish, distribute, sublicense, and/or sell
11 // copies of the Software, and to permit persons to whom the Software is
12 // furnished to do so, subject to the following conditions:
13 //
14 // The above copyright notice and this permission notice shall be included in
15 // all copies or substantial portions of the Software.
16 //
17 // THE SOFTWARE IS PROVIDED "AS IS", WITHOUT WARRANTY OF ANY KIND, EXPRESS OR
18 // IMPLIED, INCLUDING BUT NOT LIMITED TO THE WARRANTIES OF MERCHANTABILITY,
19 // FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE AND NONINFRINGEMENT. IN NO EVENT SHALL THE
20 // AUTHORS OR COPYRIGHT HOLDERS BE LIABLE FOR ANY CLAIM, DAMAGES OR OTHER
21 // LIABILITY, WHETHER IN AN ACTION OF CONTRACT, TORT OR OTHERWISE, ARISING FROM,
22 // OUT OF OR IN CONNECTION WITH THE SOFTWARE OR THE USE OR OTHER DEALINGS IN
23 // THE SOFTWARE.
24 //
25 // \brief Tiny printf, sprintf and (v)snprintf implementation, optimized for speed on
26 //        embedded systems with a very limited resources. These routines are thread
27 //        safe and reentrant!
28 //        Use this instead of the bloated standard/newlib printf cause these use
29 //        malloc for printf (and may not be thread safe).
30 //
31 //////////////////////////////////////////////////////////////////
32 //
33 #include <stdbool.h>
34 #include <stdint.h>
35 //
36 #include "printf.h"
37 //
38 // define this globally (e.g. gcc -DPRINTF_INCLUDE_CONFIG_H ...) to include the
39 // printf_config.h header file
40 // default: undefined
41 #ifdef PRINTF_INCLUDE_CONFIG_H
```

```
42 #include "printf_config.h"
43 #endif
44
45
46 // 'ntoa' conversion buffer size, this must be big enough to hold one converted
47 // numeric number including padded zeros (dynamically created on stack)
48 // default: 32 byte
49 #ifndef PRINTF_NTOA_BUFFER_SIZE
50 #define PRINTF_NTOA_BUFFER_SIZE      32U
51 #endif
52
53 // 'ftoa' conversion buffer size, this must be big enough to hold one converted
54 // float number including padded zeros (dynamically created on stack)
55 // default: 32 byte
56 #ifndef PRINTF_FTOA_BUFFER_SIZE
57 #define PRINTF_FTOA_BUFFER_SIZE      32U
58 #endif
59
60 // support for the floating point type (%f)
61 // default: activated
62 #ifndef PRINTF_DISABLE_SUPPORT_FLOAT
63 #define PRINTF_SUPPORT_FLOAT
64 #endif
65
66 // support for exponential floating point notation (%e/%g)
67 // default: activated
68 #ifndef PRINTF_DISABLE_SUPPORT_EXPONENTIAL
69 #define PRINTF_SUPPORT_EXPONENTIAL
70 #endif
71
72 // define the default floating point precision
73 // default: 6 digits
74 #ifndef PRINTF_DEFAULT_FLOAT_PRECISION
75 #define PRINTF_DEFAULT_FLOAT_PRECISION 6U
76 #endif
77
78 // define the largest float suitable to print with %f
79 // default: 1e9
80 #ifndef PRINTF_MAX_FLOAT
81 #define PRINTF_MAX_FLOAT 1e9
82 #endif
83
84 // support for the long long types (%llu or %p)
85 // default: activated
86 #ifndef PRINTF_DISABLE_SUPPORT_LONG_LONG
87 #define PRINTF_SUPPORT_LONG_LONG
88 #endif
89
90 // support for the ptrdiff_t type (%t)
91 // ptrdiff_t is normally defined in <stddef.h> as long or long long type
92 // default: activated
93 #ifndef PRINTF_DISABLE_SUPPORT_PTRDIFF_T
94 #define PRINTF_SUPPORT_PTRDIFF_T
95 #endif
96
97 ////////////////////////////////
```

```
98 // internal flag definitions
99 #define FLAGS_ZEROPAD    (1U << 0U)
100 #define FLAGS_LEFT       (1U << 1U)
101 #define FLAGS_PLUS        (1U << 2U)
102 #define FLAGS_SPACE       (1U << 3U)
103 #define FLAGS_HASH        (1U << 4U)
104 #define FLAGS_UPPERCASE   (1U << 5U)
105 #define FLAGS_CHAR         (1U << 6U)
106 #define FLAGS_SHORT       (1U << 7U)
107 #define FLAGS_LONG        (1U << 8U)
108 #define FLAGS_LONG_LONG   (1U << 9U)
109 #define FLAGS_PRECISION   (1U << 10U)
110 #define FLAGS_ADAPT_EXP   (1U << 11U)
111
112
113
114 // import float.h for DBL_MAX
115 #if defined(PRINTF_SUPPORT_FLOAT)
116 #include <float.h>
117 #endif
118
119
120 // output function type
121 typedef void (*out_fct_type)(char character, void* buffer, size_t idx, size_t maxlen);
122
123
124 // wrapper (used as buffer) for output function type
125 typedef struct {
126     void (*fct)(char character, void* arg);
127     void* arg;
128 } out_fct_wrap_type;
129
130
131 // internal buffer output
132 static inline void _out_buffer(char character, void* buffer, size_t idx, size_t maxlen)
133 {
134     if (idx < maxlen) {
135         ((char*)buffer)[idx] = character;
136     }
137 }
138
139
140 // internal null output
141 static inline void _out_null(char character, void* buffer, size_t idx, size_t maxlen)
142 {
143     (void)character; (void)buffer; (void)idx; (void)maxlen;
144 }
145
146
147 // internal _putchar wrapper
148 static inline void _out_char(char character, void* buffer, size_t idx, size_t maxlen)
149 {
150     (void)buffer; (void)idx; (void)maxlen;
151     if (character) {
152         _putchar(character);
153     }
}
```

```
154 }
155
156
157 // internal output function wrapper
158 static inline void _out_fct(char character, void* buffer, size_t idx, size_t maxlen)
159 {
160     (void)idx; (void)maxlen;
161     if (character) {
162         // buffer is the output fct pointer
163         ((out_fct_wrap_type*)buffer)->fct(character, ((out_fct_wrap_type*)buffer)->arg);
164     }
165 }
166
167
168 // internal secure strlen
169 // \return The length of the string (excluding the terminating 0) limited by 'maxsize'
170 static inline unsigned int _strnlen_s(const char* str, size_t maxsize)
171 {
172     const char* s;
173     for (s = str; *s && maxsize--; ++s);
174     return (unsigned int)(s - str);
175 }
176
177
178 // internal test if char is a digit (0-9)
179 // \return true if char is a digit
180 static inline bool _is_digit(char ch)
181 {
182     return (ch >= '0') && (ch <= '9');
183 }
184
185
186 // internal ASCII string to unsigned int conversion
187 static unsigned int _atoi(const char** str)
188 {
189     unsigned int i = 0U;
190     while (_is_digit(**str)) {
191         i = i * 10U + (unsigned int)(*(*str)++ - '0');
192     }
193     return i;
194 }
195
196
197 // output the specified string in reverse, taking care of any zero-padding
198 static size_t _out_rev(out_fct_type out, char* buffer, size_t idx, size_t maxlen, const char*
199     buf, size_t len, unsigned int width, unsigned int flags)
200 {
201     const size_t start_idx = idx;
202
203     // pad spaces up to given width
204     if (!(flags & FLAGS_LEFT) && !(flags & FLAGS_ZEROPAD)) {
205         for (size_t i = len; i < width; i++) {
206             out(' ', buffer, idx++, maxlen);
207         }
208     }
209 }
```

```
209 // reverse string
210 while (len) {
211     out(buf[--len], buffer, idx++, maxlen);
212 }
213
214 // append pad spaces up to given width
215 if (flags & FLAGS_LEFT) {
216     while (idx - start_idx < width) {
217         out(' ', buffer, idx++, maxlen);
218     }
219 }
220
221 return idx;
222 }
223
224
225 // internal itoa format
226 static size_t _ntoa_format(out_fct_type out, char* buffer, size_t idx, size_t maxlen, char* buf
227 , size_t len, bool negative, unsigned int base, unsigned int prec, unsigned int width,
228 unsigned int flags)
229 {
230     // pad leading zeros
231     if (!(flags & FLAGS_LEFT)) {
232         if (width && (flags & FLAGS_ZEROPAD) && (negative || (flags & (FLAGS_PLUS | FLAGS_SPACE))))
233             {
234                 width--;
235             }
236             while ((len < prec) && (len < PRINTF_NTOA_BUFFER_SIZE)) {
237                 buf[len++] = '0';
238             }
239     }
240
241     // handle hash
242     if (flags & FLAGS_HASH) {
243         if (!(flags & FLAGS_PRECISION) && len && ((len == prec) || (len == width))) {
244             len--;
245             if (len && (base == 16U)) {
246                 len--;
247             }
248         }
249         if ((base == 16U) && !(flags & FLAGS_UPPERCASE) && (len < PRINTF_NTOA_BUFFER_SIZE)) {
250             buf[len++] = 'x';
251         }
252         else if ((base == 16U) && (flags & FLAGS_UPPERCASE) && (len < PRINTF_NTOA_BUFFER_SIZE)) {
253             buf[len++] = 'X';
254         }
255         else if ((base == 2U) && (len < PRINTF_NTOA_BUFFER_SIZE)) {
256             buf[len++] = 'b';
257         }
258         if (len < PRINTF_NTOA_BUFFER_SIZE) {
259             buf[len++] = '0';
260         }
261     }
```

```
262
263     if (len < PRINTF_NTOA_BUFFER_SIZE) {
264         if (negative) {
265             buf[len++] = '-';
266         }
267         else if (flags & FLAGS_PLUS) {
268             buf[len++] = '+'; // ignore the space if the '+' exists
269         }
270         else if (flags & FLAGS_SPACE) {
271             buf[len++] = ' ';
272         }
273     }
274
275     return _out_rev(out, buffer, idx, maxlen, buf, len, width, flags);
276 }
277
278
279 // internal itoa for 'long' type
280 static size_t _ntoa_long(out_fct_type out, char* buffer, size_t idx, size_t maxlen, unsigned
281 long value, bool negative, unsigned long base, unsigned int prec, unsigned int width,
282 unsigned int flags)
283 {
284     char buf[PRINTF_NTOA_BUFFER_SIZE];
285     size_t len = 0U;
286
287     // no hash for 0 values
288     if (!value) {
289         flags &= ~FLAGS_HASH;
290     }
291
292     // write if precision != 0 and value is != 0
293     if (!(flags & FLAGS_PRECISION) || value) {
294         do {
295             const char digit = (char)(value % base);
296             buf[len++] = digit < 10 ? '0' + digit : (flags & FLAGS_UPPERCASE ? 'A' : 'a') + digit -
297             10;
298             value /= base;
299         } while (value && (len < PRINTF_NTOA_BUFFER_SIZE));
300     }
301
302     return _ntoa_format(out, buffer, idx, maxlen, buf, len, negative, (unsigned int)base, prec,
303     width, flags);
304 }
305
306 // internal itoa for 'long long' type
307 #if defined(PRINTF_SUPPORT_LONG_LONG)
308 static size_t _ntoa_long_long(out_fct_type out, char* buffer, size_t idx, size_t maxlen,
309     unsigned long long value, bool negative, unsigned long long base, unsigned int prec,
310     unsigned int width, unsigned int flags)
311 {
312     char buf[PRINTF_NTOA_BUFFER_SIZE];
313     size_t len = 0U;
314
315     // no hash for 0 values
316     if (!value) {
```

```

312     flags &= ~FLAGS_HASH;
313 }
314
315 // write if precision != 0 and value is != 0
316 if (!(flags & FLAGS_PRECISION) || value) {
317     do {
318         const char digit = (char)(value % base);
319         buf[len++] = digit < 10 ? '0' + digit : (flags & FLAGS_UPPERCASE ? 'A' : 'a') + digit -
320             10;
321         value /= base;
322     } while (value && (len < PRINTF_NTOA_BUFFER_SIZE));
323 }
324 return _ntoa_format(out, buffer, idx, maxlen, buf, len, negative, (unsigned int)base, prec,
325 width, flags);
326#endif // PRINTF_SUPPORT_LONG_LONG
327
328
329#if defined(PRINTF_SUPPORT_FLOAT)
330
331#if defined(PRINTF_SUPPORT_EXPONENTIAL)
332// forward declaration so that _ftoa can switch to exp notation for values > PRINTF_MAX_FLOAT
333static size_t _etoa(out_fct_type out, char* buffer, size_t idx, size_t maxlen, double value,
334    unsigned int prec, unsigned int width, unsigned int flags);
335#endif
336
337// internal ftoa for fixed decimal floating point
338static size_t _ftoa(out_fct_type out, char* buffer, size_t idx, size_t maxlen, double value,
339    unsigned int prec, unsigned int width, unsigned int flags)
{
340     char buf[PRINTF_FTOA_BUFFER_SIZE];
341     size_t len = 0U;
342     double diff = 0.0;
343
344     // powers of 10
345     static const double pow10[] = { 1, 10, 100, 1000, 10000, 100000, 1000000, 10000000,
346         100000000, 1000000000 };
347
348     // test for special values
349     if (value != value)
350         return _out_rev(out, buffer, idx, maxlen, "nan", 3, width, flags);
351     if (value < -DBL_MAX)
352         return _out_rev(out, buffer, idx, maxlen, "fni-", 4, width, flags);
353     if (value > DBL_MAX)
354         return _out_rev(out, buffer, idx, maxlen, (flags & FLAGS_PLUS) ? "fni+" : "fni", (flags &
355             FLAGS_PLUS) ? 4U : 3U, width, flags);
356
357     // test for very large values
358     // standard printf behavior is to print EVERY whole number digit -- which could be 100s of
359     // characters overflowing your buffers == bad
360     if ((value > PRINTF_MAX_FLOAT) || (value < -PRINTF_MAX_FLOAT)) {
361         #if defined(PRINTF_SUPPORT_EXPONENTIAL)
362             return _etoa(out, buffer, idx, maxlen, value, prec, width, flags);
363         #else

```

```
361     return 0U;
362 #endif
363 }
364
365 // test for negative
366 bool negative = false;
367 if (value < 0) {
368     negative = true;
369     value = 0 - value;
370 }
371
372 // set default precision, if not set explicitly
373 if (!(flags & FLAGS_PRECISION)) {
374     prec = PRINTF_DEFAULT_FLOAT_PRECISION;
375 }
376 // limit precision to 9, cause a prec >= 10 can lead to overflow errors
377 while ((len < PRINTF_FTOA_BUFFER_SIZE) && (prec > 9U)) {
378     buf[len++] = '0';
379     prec--;
380 }
381
382 int whole = (int)value;
383 double tmp = (value - whole) * pow10[prec];
384 unsigned long frac = (unsigned long)tmp;
385 diff = tmp - frac;
386
387 if (diff > 0.5) {
388     ++frac;
389     // handle rollover, e.g. case 0.99 with prec 1 is 1.0
390     if (frac >= pow10[prec]) {
391         frac = 0;
392         ++whole;
393     }
394 }
395 else if (diff < 0.5) {
396 }
397 else if ((frac == 0U) || (frac & 1U)) {
398     // if halfway, round up if odd OR if last digit is 0
399     ++frac;
400 }
401
402 if (prec == 0U) {
403     diff = value - (double)whole;
404     if ((!(diff < 0.5) || (diff > 0.5)) && (whole & 1)) {
405         // exactly 0.5 and ODD, then round up
406         // 1.5 -> 2, but 2.5 -> 2
407         ++whole;
408     }
409 }
410 else {
411     unsigned int count = prec;
412     // now do fractional part, as an unsigned number
413     while (len < PRINTF_FTOA_BUFFER_SIZE) {
414         --count;
415         buf[len++] = (char)(48U + (frac % 10U));
416         if (!(frac /= 10U)) {
```

```
417         break;
418     }
419 }
420 // add extra 0s
421 while ((len < PRINTF_FTOA_BUFFER_SIZE) && (count-- > 0U)) {
422     buf[len++] = '0';
423 }
424 if (len < PRINTF_FTOA_BUFFER_SIZE) {
425     // add decimal
426     buf[len++] = '.';
427 }
428 }
429
430 // do whole part, number is reversed
431 while (len < PRINTF_FTOA_BUFFER_SIZE) {
432     buf[len++] = (char)(48 + (whole % 10));
433     if (!(whole /= 10)) {
434         break;
435     }
436 }
437
438 // pad leading zeros
439 if (!(flags & FLAGS_LEFT) && (flags & FLAGS_ZEROPAD)) {
440     if (width && (negative || (flags & (FLAGS_PLUS | FLAGS_SPACE)))) {
441         width--;
442     }
443     while ((len < width) && (len < PRINTF_FTOA_BUFFER_SIZE)) {
444         buf[len++] = '0';
445     }
446 }
447
448 if (len < PRINTF_FTOA_BUFFER_SIZE) {
449     if (negative) {
450         buf[len++] = '-';
451     }
452     else if (flags & FLAGS_PLUS) {
453         buf[len++] = '+'; // ignore the space if the '+' exists
454     }
455     else if (flags & FLAGS_SPACE) {
456         buf[len++] = ' ';
457     }
458 }
459
460 return _out_rev(out, buffer, idx, maxlen, buf, len, width, flags);
461 }
462
463
464 #if defined(PRINTF_SUPPORT_EXPONENTIAL)
465 // internal ftoa variant for exponential floating-point type, contributed by Martijn Jasperse <
466 // m.jasperse@gmail.com>
467 static size_t _etoa(out_fct_type out, char* buffer, size_t idx, size_t maxlen, double value,
468                     unsigned int prec, unsigned int width, unsigned int flags)
469 {
470     // check for NaN and special values
471     if ((value != value) || (value > DBL_MAX) || (value < -DBL_MAX)) {
472         return _ftoa(out, buffer, idx, maxlen, value, prec, width, flags);
```

```
471 }
472
473 // determine the sign
474 const bool negative = value < 0;
475 if (negative) {
476     value = -value;
477 }
478
479 // default precision
480 if (!(flags & FLAGS_PRECISION)) {
481     prec = PRINTF_DEFAULT_FLOAT_PRECISION;
482 }
483
484 // determine the decimal exponent
485 // based on the algorithm by David Gay (https://www.ampl.com/netlib/fp/dtoa.c)
486 union {
487     uint64_t U;
488     double F;
489 } conv;
490
491 conv.F = value;
492 int exp2 = (int)((conv.U >> 52U) & 0x07FFU) - 1023;           // effectively log2
493 conv.U = (conv.U & ((1ULL << 52U) - 1U)) | (1023ULL << 52U); // drop the exponent so conv.F
494 // is now in [1,2)
495 // now approximate log10 from the log2 integer part and an expansion of ln around 1.5
496 int expval = (int)(0.1760912590558 + exp2 * 0.301029995663981 + (conv.F - 1.5) *
497     0.289529654602168);
498 // now we want to compute 10^expval but we want to be sure it won't overflow
499 exp2 = (int)(expval * 3.321928094887362 + 0.5);
500 const double z = expval * 2.302585092994046 - exp2 * 0.6931471805599453;
501 const double z2 = z * z;
502 conv.U = (uint64_t)(exp2 + 1023) << 52U;
503 // compute exp(z) using continued fractions, see https://en.wikipedia.org/wiki/Exponential\_function#Continued\_fractions\_for\_ex
504 conv.F *= 1 + 2 * z / (2 - z + (z2 / (6 + (z2 / (10 + z2 / 14)))));
505 // correct for rounding errors
506 if (value < conv.F) {
507     expval--;
508     conv.F /= 10;
509 }
510
511 // the exponent format is "%+03d" and largest value is "307", so set aside 4-5 characters
512 unsigned int minwidth = ((expval < 100) && (expval > -100)) ? 4U : 5U;
513
514 // in "%g" mode, "prec" is the number of *significant figures* not decimals
515 if (flags & FLAGS_ADAPT_EXP) {
516     // do we want to fall-back to "%f" mode?
517     if ((value >= 1e-4) && (value < 1e6)) {
518         if ((int)prec > expval) {
519             prec = (unsigned)((int)prec - expval - 1);
520         }
521         else {
522             prec = 0;
523         }
524     flags |= FLAGS_PRECISION; // make sure _ftoa respects precision
525     // no characters in exponent
526 }
```

```
524     minwidth = 0U;
525     expval   = 0;
526 }
527 else {
528     // we use one sigfig for the whole part
529     if ((prec > 0) && (flags & FLAGS_PRECISION)) {
530         --prec;
531     }
532 }
533 }
534
535 // will everything fit?
536 unsigned int fwidth = width;
537 if (width > minwidth) {
538     // we didn't fall-back so subtract the characters required for the exponent
539     fwidth -= minwidth;
540 } else {
541     // not enough characters, so go back to default sizing
542     fwidth = 0U;
543 }
544 if ((flags & FLAGS_LEFT) && minwidth) {
545     // if we're padding on the right, DON'T pad the floating part
546     fwidth = 0U;
547 }
548
549 // rescale the float value
550 if (expval) {
551     value /= conv.F;
552 }
553
554 // output the floating part
555 const size_t start_idx = idx;
556 idx = _ftoa(out, buffer, idx, maxlen, negative ? -value : value, prec, fwidth, flags & ~
    FLAGS_ADAPT_EXP);
557
558 // output the exponent part
559 if (minwidth) {
560     // output the exponential symbol
561     out((flags & FLAGS_UPPERCASE) ? 'E' : 'e', buffer, idx++, maxlen);
562     // output the exponent value
563     idx = _ntoa_long(out, buffer, idx, maxlen, (expval < 0) ? -expval : expval, expval < 0, 10,
        0, minwidth-1, FLAGS_ZEROPAD | FLAGS_PLUS);
564     // might need to right-pad spaces
565     if (flags & FLAGS_LEFT) {
566         while (idx - start_idx < width) out(' ', buffer, idx++, maxlen);
567     }
568 }
569 return idx;
570 }
571 #endif // PRINTF_SUPPORT_EXPONENTIAL
572 #endif // PRINTF_SUPPORT_FLOAT
573
574
575 // internal vsnprintf
576 static int _vsnprintf(out_fct_type out, char* buffer, const size_t maxlen, const char* format,
    va_list va)
```

```
577 {  
578     unsigned int flags, width, precision, n;  
579     size_t idx = 0U;  
580  
581     if (!buffer) {  
582         // use null output function  
583         out = _out_null;  
584     }  
585  
586     while (*format)  
587     {  
588         // format specifier? %[flags][width][.precision][length]  
589         if (*format != '%') {  
590             // no  
591             out(*format, buffer, idx++, maxlen);  
592             format++;  
593             continue;  
594         }  
595         else {  
596             // yes, evaluate it  
597             format++;  
598         }  
599  
600         // evaluate flags  
601         flags = 0U;  
602         do {  
603             switch (*format) {  
604                 case '0': flags |= FLAGS_ZEROPAD; format++; n = 1U; break;  
605                 case '-': flags |= FLAGS_LEFT;    format++; n = 1U; break;  
606                 case '+': flags |= FLAGS_PLUS;   format++; n = 1U; break;  
607                 case ' ': flags |= FLAGS_SPACE;  format++; n = 1U; break;  
608                 case '#': flags |= FLAGS_HASH;   format++; n = 1U; break;  
609                 default : n = 0U; break;  
610             }  
611         } while (n);  
612  
613         // evaluate width field  
614         width = 0U;  
615         if (_is_digit(*format)) {  
616             width = _atoi(&format);  
617         }  
618         else if (*format == '*') {  
619             const int w = va_arg(va, int);  
620             if (w < 0) {  
621                 flags |= FLAGS_LEFT; // reverse padding  
622                 width = (unsigned int)-w;  
623             }  
624             else {  
625                 width = (unsigned int)w;  
626             }  
627             format++;  
628         }  
629  
630         // evaluate precision field  
631         precision = 0U;  
632         if (*format == '.') {
```

```
633     flags |= FLAGS_PRECISION;
634     format++;
635     if (_is_digit(*format)) {
636         precision = _atoi(&format);
637     }
638     else if (*format == '*') {
639         const int prec = (int)va_arg(va, int);
640         precision = prec > 0 ? (unsigned int)prec : 0U;
641         format++;
642     }
643 }
644
645 // evaluate length field
646 switch (*format) {
647     case 'l' :
648         flags |= FLAGS_LONG;
649         format++;
650         if (*format == 'l') {
651             flags |= FLAGS_LONG_LONG;
652             format++;
653         }
654         break;
655     case 'h' :
656         flags |= FLAGS_SHORT;
657         format++;
658         if (*format == 'h') {
659             flags |= FLAGS_CHAR;
660             format++;
661         }
662         break;
663 #if defined(PRINTF_SUPPORT_PTRDIFF_T)
664     case 't' :
665         flags |= (sizeof(ptrdiff_t) == sizeof(long) ? FLAGS_LONG : FLAGS_LONG_LONG);
666         format++;
667         break;
668#endif
669     case 'j' :
670         flags |= (sizeof(uintmax_t) == sizeof(long) ? FLAGS_LONG : FLAGS_LONG_LONG);
671         format++;
672         break;
673     case 'z' :
674         flags |= (sizeof(size_t) == sizeof(long) ? FLAGS_LONG : FLAGS_LONG_LONG);
675         format++;
676         break;
677     default :
678         break;
679 }
680
681 // evaluate specifier
682 switch (*format) {
683     case 'd' :
684     case 'i' :
685     case 'u' :
686     case 'x' :
687     case 'X' :
688     case 'o' :
```

```
689     case 'b' : {
690         // set the base
691         unsigned int base;
692         if (*format == 'x' || *format == 'X') {
693             base = 16U;
694         }
695         else if (*format == 'o') {
696             base = 8U;
697         }
698         else if (*format == 'b') {
699             base = 2U;
700         }
701         else {
702             base = 10U;
703             flags &= ~FLAGS_HASH; // no hash for dec format
704         }
705         // uppercase
706         if (*format == 'X') {
707             flags |= FLAGS_UPPERCASE;
708         }
709
710         // no plus or space flag for u, x, X, o, b
711         if ((*format != 'i') && (*format != 'd')) {
712             flags &= ~(FLAGS_PLUS | FLAGS_SPACE);
713         }
714
715         // ignore '0' flag when precision is given
716         if (flags & FLAGS_PRECISION) {
717             flags &= ~FLAGS_ZEROPAD;
718         }
719
720         // convert the integer
721         if ((*format == 'i') || (*format == 'd')) {
722             // signed
723             if (flags & FLAGS_LONG_LONG) {
724 #if defined(PRINTF_SUPPORT_LONG_LONG)
725                 const long long value = va_arg(va, long long);
726                 idx = _ntoa_long_long(out, buffer, idx, maxlen, (unsigned long long)(value > 0 ?
727 value : 0 - value), value < 0, base, precision, width, flags);
728 #endif
729             }
730             else if (flags & FLAGS_LONG) {
731                 const long value = va_arg(va, long);
732                 idx = _ntoa_long(out, buffer, idx, maxlen, (unsigned long)(value > 0 ? value : 0 -
733 value), value < 0, base, precision, width, flags);
734             }
735             else {
736                 const int value = (flags & FLAGS_CHAR) ? (char)va_arg(va, int) : (flags &
737 FLAGS_SHORT) ? (short int)va_arg(va, int) : va_arg(va, int);
738                 idx = _ntoa_long(out, buffer, idx, maxlen, (unsigned int)(value > 0 ? value : 0 -
739 value), value < 0, base, precision, width, flags);
740             }
741         }
742         else {
743             // unsigned
744             if (flags & FLAGS_LONG_LONG) {
```

```
741 #if defined(PRINTF_SUPPORT_LONG_LONG)
742     idx = _ntoa_long_long(out, buffer, idx, maxlen, va_arg(va, unsigned long long),
743     false, base, precision, width, flags);
743#endif
744     }
745     else if (flags & FLAGS_LONG) {
746         idx = _ntoa_long(out, buffer, idx, maxlen, va_arg(va, unsigned long), false, base,
747         precision, width, flags);
747     }
748     else {
749         const unsigned int value = (flags & FLAGS_CHAR) ? (unsigned char)va_arg(va,
750         unsigned int) : (flags & FLAGS_SHORT) ? (unsigned short int)va_arg(va, unsigned int) :
751         va_arg(va, unsigned int);
752         idx = _ntoa_long(out, buffer, idx, maxlen, value, false, base, precision, width,
753         flags);
753     }
754     format++;
755     break;
755 }
756 #if defined(PRINTF_SUPPORT_FLOAT)
757     case 'f' :
758     case 'F' :
759         if (*format == 'F') flags |= FLAGS_UPPERCASE;
760         idx = _ftoa(out, buffer, idx, maxlen, va_arg(va, double), precision, width, flags);
761         format++;
762         break;
763 #if defined(PRINTF_SUPPORT_EXPONENTIAL)
764     case 'e':
765     case 'E':
766     case 'g':
767     case 'G':
768         if ((*format == 'g')||(*format == 'G')) flags |= FLAGS_ADAPT_EXP;
769         if ((*format == 'E')||(*format == 'G')) flags |= FLAGS_UPPERCASE;
770         idx = _etoa(out, buffer, idx, maxlen, va_arg(va, double), precision, width, flags);
771         format++;
772         break;
773 #endif // PRINTF_SUPPORT_EXPONENTIAL
774 #endif // PRINTF_SUPPORT_FLOAT
775     case 'c' : {
776         unsigned int l = 1U;
777         // pre padding
778         if (!(flags & FLAGS_LEFT)) {
779             while (l++ < width) {
780                 out(' ', buffer, idx++, maxlen);
781             }
782         }
783         // char output
784         out((char)va_arg(va, int), buffer, idx++, maxlen);
785         // post padding
786         if (flags & FLAGS_LEFT) {
787             while (l++ < width) {
788                 out(' ', buffer, idx++, maxlen);
789             }
790         }
791         format++;
791 }
```

```
792         break;
793     }
794
795     case 's' : {
796         const char* p = va_arg(va, char*);
797         unsigned int l = _strnlen_s(p, precision ? precision : (size_t)-1);
798         // pre padding
799         if (flags & FLAGS_PRECISION) {
800             l = (l < precision ? l : precision);
801         }
802         if (!(flags & FLAGS_LEFT)) {
803             while (l++ < width) {
804                 out(' ', buffer, idx++, maxlen);
805             }
806         }
807         // string output
808         while ((*p != 0) && (!(flags & FLAGS_PRECISION) || precision--)) {
809             out(*p++, buffer, idx++, maxlen);
810         }
811         // post padding
812         if (flags & FLAGS_LEFT) {
813             while (l++ < width) {
814                 out(' ', buffer, idx++, maxlen);
815             }
816         }
817         format++;
818         break;
819     }
820
821     case 'p' : {
822         width = sizeof(void*) * 2U;
823         flags |= FLAGS_ZEROPAD | FLAGS_UPPERCASE;
824 #if defined(PRINTF_SUPPORT_LONG_LONG)
825         const bool is_ll = sizeof(uintmax_t) == sizeof(long long);
826         if (is_ll) {
827             idx = _ntoa_long_long(out, buffer, idx, maxlen, (uintmax_t)va_arg(va, void*), false,
828             16U, precision, width, flags);
829         }
830         else {
831 #endif
832             idx = _ntoa_long(out, buffer, idx, maxlen, (unsigned long)((uintmax_t)va_arg(va, void
833             *)), false, 16U, precision, width, flags);
834 #if defined(PRINTF_SUPPORT_LONG_LONG)
835         }
836 #endif
837         format++;
838         break;
839     }
840     case '%' :
841         out('%', buffer, idx++, maxlen);
842         format++;
843         break;
844
845     default :
846         out(*format, buffer, idx++, maxlen);
```

```
846         format++;
847         break;
848     }
849 }
850
851 // termination
852 out((char)0, buffer, idx < maxlen ? idx : maxlen - 1U, maxlen);
853
854 // return written chars without terminating \0
855 return (int)idx;
856 }
857
858
859 ///////////////////////////////////////////////////////////////////
860
861 int printf_(const char* format, ...)
862 {
863     va_list va;
864     va_start(va, format);
865     char buffer[1];
866     const int ret = _vsnprintf(_out_char, buffer, (size_t)-1, format, va);
867     va_end(va);
868     return ret;
869 }
870
871
872 int sprintf_(char* buffer, const char* format, ...)
873 {
874     va_list va;
875     va_start(va, format);
876     const int ret = _vsnprintf(_out_buffer, buffer, (size_t)-1, format, va);
877     va_end(va);
878     return ret;
879 }
880
881
882 int snprintf_(char* buffer, size_t count, const char* format, ...)
883 {
884     va_list va;
885     va_start(va, format);
886     const int ret = _vsnprintf(_out_buffer, buffer, count, format, va);
887     va_end(va);
888     return ret;
889 }
890
891
892 int vprintf_(const char* format, va_list va)
893 {
894     char buffer[1];
895     return _vsnprintf(_out_char, buffer, (size_t)-1, format, va);
896 }
897
898
899 int vsnprintf_(char* buffer, size_t count, const char* format, va_list va)
900 {
901     return _vsnprintf(_out_buffer, buffer, count, format, va);
```

```

902 }
903
904
905 int fctprintf(void (*out)(char character, void* arg), void* arg, const char* format, ...)
906 {
907     va_list va;
908     va_start(va, format);
909     const out_fct_wrap_type out_fct_wrap = { out, arg };
910     const int ret = _vsnprintf(_out_fct, (char*)(uintmax_t)&out_fct_wrap, (size_t)-1, format, va)
911     ;
912     va_end(va);
913     return ret;
914 }
```

Listing C.34: pArm-S2/pArm.X/printf/printf.c

```

1 /*
2 * File: rsa.c
3 * Author: Javinator9889
4 * Comments: RSA file with necessary functions
5 * Revision history: v1.1
6 */
7
8 ****
9 RSA Algorithm
10 Reminder: ((m**e)**d) % n = m
11 e: encryption, d: decryption
12 Encryption: ciphertext = message**e % n
13 Decryption: (c**d == (m**e)**d == m ) % n
14
15 RSA Key Generation
16 p and q, two distinct prime numbers
17 n = pq
18 fi is Euler's Totient Function
19 fi(n) = fi(p) * fi(q) = (p - 1) * (q - 1) = n - (p + q - 1)
20
21 chose e, the public key:
22     - 1 < e < fi(n)
23     - gcd(e, fi(n)) == 1 (i.e. e and fi(n) are coprime)
24 chose d, the private key:
25     - d == e**-1 (mod fi(n))
26     -> d is the modular multiplicative inverse of e (modulo(fi(n)))
27 ****
28
29 #include <stdint.h>
30 #include <stdbool.h>
31 #include <math.h>
32 #include "rand.h"
33 #include "zeros.h"
34 #include "rsa.h"
35 #include "primes.h"
36
37 static int_fast64_t gcd(int_fast64_t u, int_fast64_t v) {
38     int_fast64_t shift;
39     if (u == 0ULL)
40         return v;
```

```
41     if (v == 0ULL)
42         return u;
43
44     shift = ctz(u | v);
45     u >>= ctz(u);
46
47     do {
48         v >>= ctz(v);
49         if (u > v) {
50             int_fast64_t temp = v;
51             v = u;
52             u = temp;
53         }
54         v -= u;
55     } while (v != 0ULL);
56
57     return u << shift;
58 }
59
60 // Returns modulo inverse of a with respect
61 // to m using extended Euclid Algorithm
62 // Assumption: a and m are coprimes, i.e.,
63 // gcd(a, m) = 1
64 static int_fast64_t mod_inverse(int_fast64_t a, int_fast64_t b) {
65     int_fast64_t m0 = b;
66     int_fast64_t x = 1;
67     int_fast64_t y = 0;
68
69     if (b == 1)
70         return 0ULL;
71
72     while (a > 1) {
73         int_fast64_t quotient = (int_fast64_t) (a / b);
74         int_fast64_t temp = b;
75
76         b = a % b;
77         a = temp;
78         temp = y;
79
80         y = x - quotient * y;
81         x = temp;
82     }
83
84     if (x < 0)
85         x += m0;
86
87     return x;
88 }
89
90 static int_fast64_t right_to_left(
91     int_fast64_t value,
92     int_fast64_t exp,
93     int_fast64_t mod) {
94     int_fast64_t ret = 1ULL;
95
96     if (mod == 1ULL)
```

```
97     return 0ULL;
98
99     value %= mod;
100
101    while (exp > 0ULL) {
102        if (exp % 2 == 1) {
103            ret = (ret * value) % mod;
104        }
105        exp >>= 1;
106        value = (value * value) % mod;
107    }
108
109    return ret;
110}
111
112 static bool is_valid_key(rsa_t *key) {
113     if (key->d <= 0LL) {
114         return false;
115     }
116
117     static const char *test_msg = "RSATEST";
118     static const int_fast8_t length = 8;
119     bool keys_ok = true;
120     int_fast64_t enc_msg[8] = {0LL};
121     for (int_fast8_t i = 0; i < length; ++i) {
122         enc_msg[i] = RSA_encrypt(test_msg[i], key);
123     }
124
125     for (int_fast8_t i = 0; (i < length) && (keys_ok == true); ++i) {
126         char dec_char = RSA_decrypt(enc_msg[i], key);
127         keys_ok = (dec_char == test_msg[i]);
128     }
129
130     return keys_ok;
131 }
132
133 rsa_t RSA_keygen() {
134     rsa_t ret = {0LL};
135     ret.e = 65537LL;
136     int_fast64_t p;
137     int_fast64_t q;
138     int_fast64_t n;
139     int_fast64_t phi;
140
141     do {
142         do {
143             do {
144                 do {
145                     p = RAND(MIN_PRIME_NUMBER, MAX_PRIME_NUMBER);
146                 } while (check_prime(p, 5) == false);
147                 do {
148                     q = RAND(MIN_PRIME_NUMBER, MAX_PRIME_NUMBER);
149                 } while (check_prime(q, 5) == false);
150             } while (gcd(p, q) != 1ULL);
151             n = p * q;
152             phi = (p - 1ULL) * (q - 1ULL);
153         }
154     }
```

```

153     } while (gcd(ret.e, phi) != 1ULL);
154     ret.n = n;
155     ret.phi = phi;
156     ret.d = mod_inverse(ret.e, ret.phi);
157 } while (!is_valid_key(&ret));
158
159 return ret;
160}
161
162 inline int_fast64_t RSA_encrypt(int_fast64_t msg, rsa_t *key) {
163     return right_to_left(msg, key->e, key->n);
164 }
165
166 inline int_fast64_t RSA_sign(int_fast64_t msg, rsa_t *key) {
167     return RSA_decrypt(msg, key);
168 }
169
170 inline int_fast64_t RSA_decrypt(int_fast64_t text, rsa_t *key) {
171     return right_to_left(text, key->d, key->n);
172 }
```

Listing C.35: pArm-S2/pArm.X/rsa/rsa.c

```

1 /*
2 * File: rand.c
3 * Author: Javinator9889
4 * Comments: Generate random numbers using the elapsed time in ns.
5 * Revision history: v1.0
6 */
7
8 #include <xc.h>
9 #include <stdint.h>
10 #include <stdbool.h>
11 #include <p33EP512GM604.h>
12 #include "rand.h"
13
14 static volatile time_t _ns;
15 // Package utils/time.h
16 extern time_t TIME_now_us(void);
17 static bool _rand_init = false;
18
19 void RAND_init(void) {
20     _ns = 0ULL;
21     //TMR6 0;
22     TMR6 = 0x00;
23     //Period = 0.00000217 s; Frequency = 59904000 Hz; PR6 12;
24     PR6 = 0x0C;
25     //TCKPS 1:1; T32 16 Bit; TON enabled; TSIDL disabled; TCS FOSC/2; TGATE disabled;
26     T6CON = 0x8000;
27     // Enable interrupt
28     IFS2bits.T6IF = 0;
29     IEC2bits.T6IE = 1;
30 }
31
32 void RAND_init_seed(void) {
33     srand(_ns);
```

```
34     _rand_init = true;
35 }
36
37 void RAND_stop(void) {
38     T6CONbits.TON = 0;
39     _ns = 0ULL;
40     _rand_init = false;
41 }
42
43 int_fast64_t RAND(int_fast64_t min, int_fast64_t max) {
44     if (!_rand_init)
45         return 0ULL;
46     return (int_fast64_t) (min + ((int_fast64_t) rand()) /
47                           (((int_fast64_t) RAND_MAX) / (max - min + 1LL) + 1LL));
48 }
49
50 inline int RAND_random(void) {
51     if (!_rand_init)
52         return 0;
53     return rand();
54 }
55
56 void __attribute__((interrupt, no_auto_psv)) _T6Interrupt(void) {
57     _ns += 217ULL;
58     IFS2bits.T6IF = 0;
59 }
```

Listing C.36: pArm-S2/pArm.X/rsa/rand.c

```
1 /*  
2  * File: zeros.c  
3  * Author: Javinator9889  
4  * Comments: Utils for counting both trailing and leading zeros.  
5  * Revision history: v1.0  
6 */  
7 #include <stdint.h>  
8 #include "zeros.h"  
9  
10 const unsigned char __attribute__((__aligned__(16)))  
11     __attribute__((__section__("clz_8b"))) clz_8b[256] = {  
12     8,  
13     7,  
14     REPEAT_2x(6),  
15     REPEAT_4x(5),  
16     REPEAT_8x(4),  
17     REPEAT_16x(3),  
18     REPEAT_32x(2),  
19     REPEAT_64x(1),  
20     REPEAT_128x(0)  
21 };  
22 int_fast64_t clz(int_fast64_t x) {  
23     int_fast64_t b, ms_oct;  
24  
25     if (x & 0xFFFFFFFF00000000U)  
26         if (x & 0xFFFF000000000000U)  
27             if (x & 0xFF00000000000000U)
```

```

28         b = 0, ms_oct = x >> 56;
29     else
30         b = 8, ms_oct = x >> 48;
31     else
32         if (x & 0x0000FF0000000000U)
33             b = 16, ms_oct = x >> 40;
34         else
35             b = 24, ms_oct = x >> 32;
36     else
37         if (x & 0x00000000FFFF0000U)
38             if (x & 0x00000000FF000000U)
39                 b = 32, ms_oct = x >> 24;
40             else
41                 b = 40, ms_oct = x >> 16;
42         else
43             if (x & 0x000000000000FF00U)
44                 b = 48, ms_oct = x >> 8;
45         else
46             b = 56, ms_oct = x >> 0;
47
48     return b + cls_8b[ms_oct];
49 }
50
51 int_fast64_t ctz(int_fast64_t x) {
52     x &= -x;
53     return 63LL - cls(x);
54 }
```

Listing C.37: pArm-S2/pArm.X/rsa/zeros.c

```

1 #include <stdint.h>
2 #include <stdbool.h>
3 #include "primes.h"
4 #include "rand.h"
5
6 /*
7 * calculates (a * b) % c taking into account that a * b might overflow
8 */
9 static int_fast64_t mulmod(int_fast64_t a, int_fast64_t b, int_fast64_t mod) {
10     int_fast64_t x = 0;
11     int_fast64_t y = a % mod;
12
13     while (b > 0) {
14         if (b % 2 == 1) {
15             x = (x + y) % mod;
16         }
17         y = (y * 2) % mod;
18         b /= 2;
19     }
20     return x % mod;
21 }
22
23 /*
24 * modular exponentiation
25 */
26 static int_fast64_t modulus(int_fast64_t b, int_fast64_t exp, int_fast64_t mod) {
```

```

27     int_fast64_t x = 1;
28     int_fast64_t y = b;
29     while (exp > 0) {
30         if (exp % 2 == 1)
31             x = (x * y) % mod;
32         y = (y * y) % mod;
33         exp /= 2;
34     }
35     return x % mod;
36 }
37
38 /*
39 * Miller-Rabin Primality test, trials signifies the accuracy
40 */
41 bool check_prime(int_fast64_t p, uint_fast16_t trials) {
42     uint_fast16_t i;
43     int_fast64_t s;
44     if (p < 2) {
45         return false;
46     }
47     if (p != 2 && p % 2 == 0) {
48         return false;
49     }
50     s = p - 1;
51     while (s % 2 == 0) {
52         s /= 2;
53     }
54     for (i = 0UL; i < trials; i += 1UL) {
55         int_fast64_t a = rand() % (p - 1) + 1, temp = s;
56         int_fast64_t mod = modulus(a, temp, p);
57         while (temp != p - 1 && mod != 1 && mod != p - 1) {
58             mod = mulmod(mod, mod, p);
59             temp *= 2;
60         }
61         if ((mod != p - 1) && temp % 2 == 0) {
62             return false;
63         }
64     }
65     return true;
66 }
```

Listing C.38: pArm-S2/pArm.X/rsa/primes.c

```

1 /*
2  * File: mutex.c
3  * Author: Javinator9889
4  * Comments: Ensures mutual exclusion when accessing a critical section.
5  * Revision history: v1.0
6  */
7 #include <stdbool.h>
8 #include <xc.h>
9 #include "mutex.h"
10
11 static inline void mutex_switch(bool state) {
12     IEC0bits.T3IE = state;
13     IEC1bits.T4IE = state;
```

```

14     IEC1bits.T5IE = state;
15 }
16
17 static unsigned char test_and_set(mut_t *lock_ptr) {
18     mut_t old_value;
19     // Disable interrupts
20     mutex_switch(false);
21     old_value = *lock_ptr;
22     *lock_ptr = LOCKED;
23     // Enable interrupts
24     mutex_switch(true);
25     return old_value;
26 }
27
28 void mutex_acquire(mut_t *lock) {
29     while (test_and_set(lock) == LOCKED);
30 }
31
32 void mutex_release(mut_t *lock) {
33     if (test_and_set(lock) == LOCKED)
34         *lock = UNLOCKED;
35 }
```

Listing C.39: pArm-S2/pArm.X/sync/mutex.c

```

1 /*
2  * File: barrier.c
3  * Author: Javinator9889
4  * Comments: Synchronization mechanism using a barrier and mutex.
5  * Revision history: v1.0
6 */
7
8 #include <stdint.h>
9 #include <stdbool.h>
10 #include <stdlib.h>
11 #include "mutex.h"
12 #include "barrier.h"
13
14 barrier_t *BARRIER_create(uint16_t total) {
15     barrier_t *created_barrier = (barrier_t *) malloc(sizeof(barrier_t));
16     BARRIER_clr(created_barrier);
17     created_barrier->total = total;
18     return created_barrier;
19 }
20
21 void BARRIER_arrive(volatile barrier_t *barrier) {
22     mutex_acquire(&barrier->lock);
23     if (++barrier->counter >= barrier->total)
24         barrier->flag = true;
25     mutex_release(&barrier->lock);
26 }
27
28 void BARRIER_set_total(volatile barrier_t *barrier, uint16_t p) {
29     mutex_acquire(&barrier->lock);
30     barrier->total = p;
31     mutex_release(&barrier->lock);
```

```

32 }
33
34 void BARRIER_clr(volatile barrier_t *barrier) {
35     barrier->counter = 0;
36     barrier->flag = false;
37     barrier->lock = UNLOCKED;
38 }
39
40 void BARRIER_set_done(volatile barrier_t *barrier) {
41     mutex_acquire(&barrier->lock);
42     barrier->flag = true;
43     mutex_release(&barrier->lock);
44 }
45
46 bool BARRIER_all_done(volatile barrier_t *barrier) {
47 //     mutex_acquire(&barrier->lock);
48 //     bool flag = barrier->flag;
49 //     mutex_release(&barrier->lock);
50     return barrier->flag;
51 }
```

Listing C.40: pArm-S2/pArm.Xsync/barrier.c

```

1 /*
2  * File: tmr3.c
3  * Author: javinator9889
4  *
5  * Created on 25 de agosto, 2020
6  */
7
8 #include <p33EP512GM604.h>
9 #include "tmr3.h"
10 #include "../utils/types.h"
11 #include "../motor/motor.h"
12 #include "../sync/barrier.h"
13
14 motor_t *TMR3_motor;
15 volatile barrier_t *TMR3_barrier;
16 static volatile int_fast32_t TMR3_count;
17 static volatile int_fast32_t duration;
18
19 void TMR3_Initialize(motor_t *motor, volatile barrier_t *barrier) {
20     TMR3_motor = motor;
21     TMR3_barrier = barrier;
22     TMR3_count = .0F;
23
24     //TMR3 0;
25     TMR3 = 0x00;
26     //Period = 1 us; Frequency = 59904000 Hz; PR3 59903;
27     PR3 = 0x3B;
28     //TCKPS 1:1; TON disabled; TSDL disabled; TCS FOSC/2; TGATE disabled;
29     T3CON = 0x0;
30
31     IFS0bits.T3IF = 0;
32
33     IEC0bits.T3IE = 0;
```

```

34 }
35
36 void __attribute__((interrupt, no_auto_psv)) _T3Interrupt(void) {
37     TMR3_count += 1L;
38
39     if (TMR3_count >= duration)
40         TMR3_Stop();
41
42     IFS0bits.T3IF = 0;
43 }
44
45 void TMR3_Start(void) {
46     /* Clear old value*/
47     TMR3_count = .0F;
48     duration = (int_fast32_t) TMR3_motor->movement_duration;
49
50     /*Enable the interrupt*/
51     IEC0bits.T3IE = 1;
52
53     IFS0bits.T3IF = 0;
54
55     /* Start the Timer */
56     T3CONbits.TON = 1;
57 }
58
59 void TMR3_Stop(void) {
60     TMR3_motor->movement_finished = true;
61     BARRIER_arrive(TMR3_barrier);
62     // If movement is clockwise then add the count to current angle_us
63     // else, the count must be substracted
64     TMR3_motor->angle_us += (TMR3_motor->clockwise * TMR3_count);
65     /* Stop the Timer */
66     T3CONbits.TON = 0;
67
68     /*Disable the interrupt*/
69     IEC0bits.T3IE = 0;
70 }
```

Listing C.41: pArm-S2/pArm.X/timers/tmr3.c

```

1 /*
2  * File: tmr4.c
3  * Author: javinator9889
4  *
5  * Created on 25 de agosto, 2020
6  */
7
8 #include <p33EP512GM604.h>
9 #include "tmr4.h"
10 #include "../utils/types.h"
11 #include "../motor/motor.h"
12 #include "../sync/barrier.h"
13
14 motor_t *TMR4_motor;
15 volatile barrier_t *TMR4_barrier;
16 static volatile int_fast32_t TMR4_count;
```

```

17 static volatile int_fast32_t duration;
18
19 void TMR4_Initialize(motor_t *motor, volatile barrier_t *barrier) {
20     TMR4_motor = motor;
21     TMR4_barrier = barrier;
22     TMR4_count = .0F;
23
24     //TMR4 0;
25     TMR4 = 0x00;
26     //Period = 1 us; Frequency = 59904000 Hz; PR4 59903;
27     PR4 = 0x3B;
28     //TCKPS 1:1; T32 16 Bit; TON enabled; TSIDL disabled; TCS FOSC/2; TGATE disabled;
29     T4CON = 0x0;
30
31     IFS1bits.T4IF = 0;
32     IEC1bits.T4IE = 0;
33 }
34
35 void __attribute__((interrupt, no_auto_psv)) _T4Interrupt(void) {
36     TMR4_count += 1L;
37
38     if (TMR4_count >= duration)
39         TMR4_Stop();
40
41     IFS1bits.T4IF = 0;
42 }
43
44 void TMR4_Start(void) {
45     /* Clear old value*/
46     TMR4_count = .0F;
47
48     /*Enable the interrupt*/
49     IEC1bits.T4IE = 1;
50
51     /* Start the Timer */
52     T4CONbits.TON = 1;
53 }
54
55 void TMR4_Stop(void) {
56     TMR4_motor->movement_finished = true;
57     BARRIER_arrive(TMR4_barrier);
58     // If movement is clockwise then add the count to current angle_us
59     // else, the count must be substracted
60     TMR4_motor->angle_us += (TMR4_motor->clockwise * TMR4_count);
61     /* Stop the Timer */
62     T4CONbits.TON = 0;
63
64     /*Disable the interrupt*/
65     IEC1bits.T4IE = 0;
66 }

```

Listing C.42: pArm-S2/pArm.X/timers/tmr4.c

```

1 /*
2  * File: tmr5.c
3  * Author: javinator9889

```

```
4 *  
5 * Created on 25 de agosto, 2020  
6 */  
7  
8 #include <p33EP512GM604.h>  
9 #include "tmr5.h"  
10 #include "../utils/types.h"  
11 #include "../motor/motor.h"  
12 #include "../sync/barrier.h"  
13  
14 motor_t *TMR5_motor;  
15 volatile barrier_t *TMR5_barrier;  
16 static volatile int_fast32_t TMR5_count;  
17 static volatile int_fast32_t duration;  
18  
19 void TMR5_Initialize(motor_t *motor, volatile barrier_t *barrier) {  
20     TMR5_motor = motor;  
21     TMR5_barrier = barrier;  
22     TMR5_count = .0F;  
23  
24     //TMR5 0;  
25     TMR5 = 0x00;  
26     //Period = 1 us; Frequency = 59904000 Hz; PR5 59903;  
27     PR5 = 0x3B;  
28     //TCKPS 1:1; TON enabled; TSIDL disabled; TCS FOSC/2; TGATE disabled;  
29     T5CON = 0x0;  
30  
31     IFS1bits.T5IF = 0;  
32     IEC1bits.T5IE = 0;  
33 }  
34  
35 void __attribute__((interrupt, no_auto_psv)) _T5Interrupt(void) {  
36     TMR5_count += 1L;  
37  
38     if (TMR5_count >= duration)  
39         TMR5_Stop();  
40  
41     IFS1bits.T5IF = 0;  
42 }  
43  
44 void TMR5_Start(void) {  
45     /* Clear old value*/  
46     TMR5_count = .0F;  
47  
48     /*Enable the interrupt*/  
49     IEC1bits.T5IE = 1;  
50  
51     /* Start the Timer */  
52     T5CONbits.TON = 1;  
53 }  
54  
55 void TMR5_Stop(void) {  
56     TMR5_motor->movement_finished = true;  
57     BARRIER_arrive(TMR5_barrier);  
58     // If movement is clockwise then add the count to current angle_us  
59     // else, the count must be substracted
```

```

60     TMR5_motor->angle_us += (TMR5_motor->clockwise * TMR5_count);
61     /* Stop the Timer */
62     T5CONbits.TON = 0;
63
64     /*Disable the interrupt*/
65     IEC1bits.T5IE = 0;
66 }
```

Listing C.43: pArm-S2/pArm.X/timers/tmr5.c

```

1 /*
2  * File: buffer.c
3  * Author: Javinator9889
4  * Comments: Buffer handler and shortcuts for handling buffer_t
5  * Revision history: v1.0
6  */
7 #include <stdlib.h>
8 #include "../printf/io.h"
9 #include "buffer.h"
10 #include "types.h"
11
12 buffer_t *BUFFER_create(size_t size) {
13     buffer_t *ptr = (buffer_t *) malloc(sizeof(buffer_t));
14     if (ptr == NULL) {
15 #ifdef DEBUG_ENABLED
16         printf("[ERROR]\tFailed to allocate struct buffer_t\n");
17 #endif
18         return NULL;
19     }
20     ptr->buffer = NULL;
21     BUFFER_update_size(ptr, size);
22     return ptr;
23 }
24
25 void BUFFER_update_size(buffer_t *buffer, size_t size) {
26     if (buffer->size != size) {
27         buffer->size = size;
28         buffer->bsize = (size * sizeof(char));
29         buffer->buffer = (char *) realloc(buffer->buffer, buffer->bsize);
30 #ifdef DEBUG_ENABLED
31         if (buffer->buffer == NULL && size != 0U) {
32             printf("[ERROR]\tFailed to re-allocate %dB for new buffer!\n", buffer->bsize);
33         }
34 #endif
35     }
36 }
37
38 inline void BUFFER_free(buffer_t *buffer) {
39     return BUFFER_update_size(buffer, 0U);
40 }
```

Listing C.44: pArm-S2/pArm.X/utils/buffer.c

```

1 #include "time.h"
2 #include "types.h"
3 #include "../init.h"
```

```

4
5 static time_t _now_us = 0ULL;
6 static time_t _now_ms = 0ULL;
7
8 inline void TIME_updateMs(void) {
9     _now_ms = (time_t) (_now_us / 1000ULL);
10 }
11
12 void TIME_init(void) {
13     TIME_set_time(0ULL);
14     TMR1_Initialize();
15     TMR2_Initialize();
16 }
17
18 time_t TIME_now(void) {
19     return _now_ms;
20 }
21
22 time_t TIME_now_us(void) {
23     return _now_us;
24 }
25
26 inline void TIME_increment_us(void) {
27     _now_us += 1ULL;
28     TIME_updateMs();
29 }
30
31 void TIME_set_time(time_t value_us) {
32     _now_us = value_us;
33     TIME_updateMs();
34 }
35
36 void __attribute__((__interrupt__, no_auto_psv)) _T1Interrupt(void) {
37     _now_us += 1ULL;
38     // Clear Timer1 interrupt
39     IFS0bits.T1IF = 0;
40 }
41
42 void __attribute__((__interrupt__, no_auto_psv)) _T2Interrupt(void) {
43     _now_ms += 1ULL;
44     // Clear Timer2 interrupt
45     IFS0bits.T2IF = 0;
46 }
```

Listing C.45: pArm-S2/pArm.X/utils/time.c

```

1 #include <xc.h>
2 #include "uart.h"
3
4 void putch(char character) {
5     while (!IFS0bits.U1TXIF);
6     U1TXREG = character;
7 }
8
9 void _putchar(char character) {
10     putch(character);
```

11}

Listing C.46: pArm-S2/pArm.X/utils/uart.c

```
1 /*
2  * File: utils.c
3  * Author: Javinator9889
4  * Comments: Standard utils for using them along the project
5  * Revision history: 1.0
6  */
7 #include <math.h>
8 #include <stddef.h>
9 #include <stdint.h>
10 #include <libpic30.h>
11 #include <stdbool.h>
12 #include "utils.h"
13 #include "types.h"
14 #include "defs.h"
15
16 /**
17  * Maps a value in between the output range by the given input range
18  * @param x the value to map.
19  * @param in_min the minimum acceptable value.
20  * @param in_max the maximum acceptable value.
21  * @param out_min the minimum output value.
22  * @param out_max the maximum output value.
23  * @return the mapped 'x' value in between [out_min, out_max]
24  * @see https://www.arduino.cc/reference/en/language/functions/math/map/
25  */
26 inline long map(long x, long in_min, long in_max, long out_min, long out_max) {
27     return (x - in_min) * (out_max - out_min) / (in_max - in_min) + out_min;
28 }
29
30 inline double64_t roundp(double64_t value) {
31     return floorl(value + .5F);
32 }
33
34 inline double64_t preciseMap(
35     double64_t value,
36     double64_t in_min,
37     double64_t in_max,
38     double64_t out_min,
39     double64_t out_max) {
40     double64_t slope = 1.0F * (out_max - out_min) / (in_max - in_min);
41     return out_min + roundp(slope * (value - in_min));
42 }
43
44 inline double64_t mapf(double64_t x, double64_t in_min, double64_t in_max, double64_t out_min,
45     double64_t out_max) {
46     return (x - in_min) * (out_max - out_min) / (in_max - in_min) + out_min;
47 }
48 //##ifndef __isnan
49 bool __isnan(double64_t x) {
50     int_fast64_t hx;
51     EXTRACT_WORDS64(hx, x);
```

```

52     hx &= UINT64_C(0x7FFFFFFFFFFFFFFF);
53     hx = UINT64_C(0x7ff000000000000) - hx;
54     return (bool) (((uint64_t) hx) >> 63);
55 }
56 //##define isnan __isnan
57 //##endif
58
59 inline void delay_ms(time_t ms) {
60     return delay_us(ms * 1000ULL);
61 }
62
63 inline void delay_us(time_t us) {
64     __delay32(us * (FCY / 1000000ULL));
65 }
66
67 void cstrncpy(char source[], char dest[], uint16_t size) {
68     for (int i = (size - 1); i >= 0; i--) dest[i] = source[i];
69 }

```

Listing C.47: pArm-S2/pArm.X/utils/utils.c

```

1 /*
2  * File:    init.c
3  * Author:  javinator9889
4  *
5  * Created on 3 de julio de 2020, 13:07
6  */
7
8 #include <p33EP512GM604.h>
9 #include "init.h"
10 #include "utils/utils.h"
11 #include "utils/defs.h"
12 #include "system_types.h"
13
14
15 void init_clock(void) {
16 #ifndef CONFIG_SIMULATOR
17     // FRCDIV FRC/1; PLLPRE 2; DOZE 1:8; PLLPOST 1:2; DOZEN disabled; ROI disabled;
18     CLKDIV = 0x3000;
19     // TUN Center frequency;
20     OSCTUN = 0x00;
21     // ROON disabled; ROSEL FOSC; RODIV 0; ROSSLP disabled;
22     REFOCON = 0x00;
23     // Setup de PLL for reaching 40 MHz with a 7.3728 clock.
24     // Maximum speed is of 140 MHz as the maximum temperature
25     // of 85 °C implies 70 MIPS.
26     //
27     // For working at ~120 MHz:
28     // F_osc = F_in * M / (N1 * N2)
29     // F_cy = F_osc / 2
30     // F_osc ~ 120 MHz -> F_osc = 7.3728 * 65 / (2 * 2) = 119.808 MHz
31     // F_cy = F_osc / 2 = 59.904 MHz
32     //
33     // Then, setup the PLL's prescaler, postcaler and divisor
34     PLLFBD = 0x3F;
35     // AD1MD enabled; PWMMD enabled; T3MD enabled; T4MD enabled; T1MD enabled; U2MD enabled;

```

```
36 T2MD enabled; U1MD enabled; QEI1MD enabled; SPI2MD enabled; SPI1MD enabled; C2MD enabled;
37 C1MD enabled; DCIMD enabled; T5MD enabled; I2C1MD enabled;
38 PMD1 = 0x00;
39 // OC5MD enabled; OC6MD enabled; OC7MD enabled; OC8MD enabled; OC1MD enabled; IC2MD enabled
40 ; OC2MD enabled; IC1MD enabled; OC3MD enabled; OC4MD enabled; IC6MD enabled; IC7MD enabled;
41 IC5MD enabled; IC8MD enabled; IC4MD enabled; IC3MD enabled;
42 PMD2 = 0x00;
43 // ADC2MD enabled; PMPMD enabled; U3MD enabled; QEI2MD enabled; RTCCMD enabled; CMPMD
44 enabled; T9MD enabled; T8MD enabled; CRCMD enabled; T7MD enabled; I2C2MD enabled; T6MD
45 enabled;
46 PMD3 = 0x00;
47 // U4MD enabled; CTMUMD enabled; REFOMD enabled;
48 PMD4 = 0x00;
49 // PWM2MD enabled; PWM1MD enabled; PWM4MD enabled; SPI3MD enabled; PWM3MD enabled; PWM6MD
50 enabled; PWM5MD enabled;
51 PMD6 = 0x00;
52 // PTGMD enabled; DMA0MD enabled;
53 PMD7 = 0x00;
54 // CF no clock failure; NOSC FRCPLL; CLKLOCK unlocked; OSWEN Switch is Complete; IOLOCK not
55 -active;
56 __builtin_write_OSCCONH((uint8_t) (0x01));
57 __builtin_write_OSCCONL((uint8_t) (0x01));
58
59 // Wait for Clock switch to occur
60 while (OSCCONbits.OSWEN != 0);
61 // And wait for clock switching to happen
62 // First, wait for clock switch to occur
63 // and thenm wait the PLL to lock
64 while (OSCCONbits.LOCK != 1);
65 #endif
66 }
67
68 void initUART(void) {
69 // Unlock the Peripheral Pin Selector (PPS)
70 // for allowing changes on TRIS ports without
71 // affecting expected device behavior.
72 // 0xBF is a shortcut for ~(1 << 6) == 191
73 #ifndef CONFIG_SIMULATOR
74 __builtin_write_OSCCONL(OSCCON & 0xBF); // unlock PPS
75 #endif
76 TRISCbits.TRISC7 = 1; // RC7 set as input
77 TRISCbits.TRISC6 = 0; // RC6 set as output
78
79 RPOR6bits.RP54R = 0b00001; // RC6->UART1:U1TX
80 RPINR18bits.U1RXR = 55;
81 // Lock again the PPS as we are done
82 // configuring the remappable ports.
83 // 0x40 is a shortcut for (1 << 6) == 64
84 #ifndef CONFIG_SIMULATOR
85 __builtin_write_OSCCONL(OSCCON | 0x40); // lock PPS
86 #endif
87
88 IEC0bits.U1TXIE = 0;
89 IEC0bits.U1RXIE = 0;
90
91 // Setup UART
```

```
84 // Stop on idle
85 U1MODEbits.USIDL = 1;
86 // Disable IrDA
87 U1MODEbits.IREN = 0;
88 // Use only TX and RX pins
89 // ignoring CTS, RTS and BCLK
90 U1MODEbits.UEN = 0b00;
91 // Do not wake-up with UART
92 U1MODEbits.WAKE = 0;
93 // Disable loopback mode
94 U1MODEbits.LPBACK = 0;
95 // Do not use automatic baudrate when receiving
96 U1MODEbits.ABAUD = 0;
97 // Disable polarity inversion. Idle state is '1'
98 U1MODEbits.URXINV = 0;
99 // Do not use high speed baudrate
100 U1MODEbits.BRGH = 0;
101 // 8 data bits without parity
102 U1MODEbits.PDSEL = 0b00;
103 // One stop bit
104 U1MODEbits.STSEL = 0;
105
106 // Calculate the baudrate using the following equation
107 // UxBRG = ((FCY / Desired Baud rate) / 16) - 1
108 // For 9600 bauds and FCY = 59.904E6, the obtained BRG is
109 // -> 389, and the obtained baudrate is: 9600, with an error
110 // of 0%
111 U1BRG = 0x185;
112
113 // Interrupt after one RX character is received;
114 // UTXISEL0 TX_ONE_CHAR; UTXINV disabled; OERR NO_ERROR_cleared; URXISEL RX_ONE_CHAR;
115 // UTXBRK COMPLETED; UTXEN enabled; ADDEN disabled;
116 U1STA = 0x400;
117
118 // Enable UART TX Interrupt
119 IEC0bits.U1TXIE = 1;
120 IEC0bits.U1RXIE = 1;
121 IEC4bits.U1EIE = 1;
122 IFS0bits.U1RXIF = 0;
123 IFS0bits.U1TXIF = 0;
124 IFS4bits.U1EIF = 0;
125 IPC2bits.U1RXIP = 0b110;
126
127 //Make sure to set LAT bit corresponding to TxPin as high before UART initialization
128 LATCbits.LATC7 = 1;
129 LATCbits.LATC6 = 1;
130 U1MODEbits.UARTEN = 1; // enabling UART ON bit
131 U1STAbits.UTXEN = 1;
132
133 // Wait 105 uS (when baudrate is 9600) for a first
134 // transmission bit to be sent and detected, so then
135 // the UART can be used
136 DELAY_105uS;
137 }
138 void initPWM(void) {
```

```
139     TRISBbits.TRISB11 = 0; // PWM3L
140     TRISBbits.TRISB13 = 0; // PWM2L
141     TRISBbits.TRISB15 = 0; // PWM1L
142     TRISAbits.TRISA7 = 0; // PWM4L
143 //    TRISBbits.TRISB14 = 0; // PWM1H
144
145 PTCON2bits.PCLKDIV = 0b110; // Prescaler 1:32
146
147 // Setup PWM period - the motors have a
148 // minimum time in between pulses of 20ms,
149 // so the frequency must be of 50 Hz.
150 //
151 // F_osc = 119.808 MHz
152 // F_PWM = 50 Hz
153 // PWM_Prescaler = 64
154 // PTPER = F_osc / (F_PWM * PWM_Prescaler) --> PTPER = 119.808 MHz / (50 Hz * 32)
155 // = 37440 = PTPER --> F_PWM = 50.000 Hz
156 PTPER = 37440;
157
158 // Initialize independent time base to zero.
159 // As we are using PWMxL, we only use
160 // SPHASEx ports. If using PWMxH, just change
161 // SPHASEx to PHASEx ones.
162 SPHASE3 = 0;
163 SPHASE2 = 0;
164 SPHASE1 = 0;
165 SPHASE4 = 0;
166 // PHASE1 = 0;
167
168 // By default, set no duty cycle of programmed signals
169 SDC3 = 0;
170 SDC2 = 0;
171 SDC1 = 0;
172 SDC4 = 0;
173 // PDC1 = 0;
174
175 // Disable Dead Time values
176 ALTDTR4 = 0;
177 ALTDTR3 = 0;
178 ALTDTR2 = 0;
179 ALTDTR1 = 0;
180
181 DTR4 = 0;
182 DTR3 = 0;
183 DTR2 = 0;
184 DTR1 = 0;
185
186 // True independent work mode, so then both PWMxH and
187 // PWMxL can be used independently
188 IOCON4bits.PMOD = 0b11;
189 IOCON3bits.PMOD = 0b11;
190 IOCON2bits.PMOD = 0b11;
191 IOCON1bits.PMOD = 0b11;
192
193 // Disable PWM fault input
194 FCLCON4bits.FLTMOD = 0b11;
```

```
195 FCLCON3bits.FLTMOD = 0b11;
196 FCLCON2bits.FLTMOD = 0b11;
197 FCLCON1bits.FLTMOD = 0b11;
198
199 // Do not swap LOW/HIGH values
200 IOCON4bits.SWAP = 0;
201 IOCON3bits.SWAP = 0;
202 IOCON2bits.SWAP = 0;
203 IOCON1bits.SWAP = 0;
204
205 // Set pins as PWM ones
206 IOCON4bits.PENL = 1;
207 IOCON3bits.PENL = 1;
208 IOCON2bits.PENL = 1;
209 IOCON1bits.PENL = 1;
210 // IOCON1bits.PENH = 1;
211 // Disable high output as we are not using it
212 IOCON4bits.PENH = 0;
213 IOCON3bits.PENH = 0;
214 IOCON2bits.PENH = 0;
215 IOCON6bits.PENH = 0;
216 IOCON6bits.PENL = 0;
217 IOCON6bits.OVRENH = 1;
218 IOCON6bits.OVRENH = 1;
219
220 // Set PWM configurations to zero by default
221 PWMCON6 = 0;
222 PWMCON5 = 0;
223 PWMCON4 = 0;
224 PWMCON3 = 0;
225 PWMCON2 = 0;
226 PWMCON1 = 0;
227
228 // Disable dead time in-between output switches
229 PWMCON4bits.DTC = 0b10;
230 PWMCON3bits.DTC = 0b10;
231 PWMCON2bits.DTC = 0b10;
232 PWMCON1bits.DTC = 0b10;
233
234 // and enable the PWM module
235 PTCONbits.PTEN = 1;
236 }
237
238 void TMR1_Initialize(void) {
239     TMR1 = 0x00;
240     // Period = 1 us;
241     // Frequency = 59904000 Hz;
242     // PR1 = 59 == an interrupt ~ 1.0016 us
243     PR1 = 0x3B;
244
245     // TON enabled; ->      1
246     // Empty bit ->        0
247     // TSIDL disabled; ->  0
248
249     // Empty bit ->        0
250     // Empty bit ->        0
```

```
251 // Empty bit -> 0
252 // Empty bit -> 0
253
254 // Empty bit -> 0
255 // Empty bit -> 0
256 // TGATE disabled; -> 0
257 // TCKPS 1:1; -> 0
258
259 // Empty bit -> 0
260 // TSYNC enabled -> 0
261 // TCS FOSC/2; -> 0
262 // Empty bit -> 0
263 // 1000 0000 0000 0000 == 0x8000
264 T1CON = 0x8000;
265
266 // Clear interrupt flag,
267 IFS0bits.T1IF = 0;
268 // set high priority
269 IPC0bits.T1IP = 5;
270 // and enable interrupts
271 IEC0bits.T1IE = 1;
272 }
273
274 void TMR2_Initialize(void) {
275 // Reset TMR2 to zero
276 TMR2 = 0x00;
277
278 // Period = 1 ms;
279 // Frequency = 59904000 Hz;
280 // PR2 59903 == an interrupt each millisecond.
281 PR2 = 0xE9FF;
282 // TON enabled; -> 1
283 // Empty bit -> 0
284 // TSIDL disabled; -> 0
285
286 // Empty bit -> 0
287 // Empty bit -> 0
288 // Empty bit -> 0
289 // Empty bit -> 0
290
291 // Empty bit -> 0
292 // Empty bit -> 0
293 // TGATE disabled; -> 0
294 // TCKPS 1:1; -> 0
295
296 // T32 16 Bit; -> 0
297 // Empty bit -> 0
298 // TCS FOSC/2; -> 0
299 // Empty bit -> 0
300 // 1000 0000 0000 0000 == 0x8000
301 T2CON = 0x8000;
302
303 // Clear interrupt flag...
304 IFS0bits.T2IF = 0;
305 // set high priority
306 IPC1bits.T2IP = 5;
```

```

307 // and enable TMR2 interruptions
308 IEC0bits.T2IE = 1;
309 }
310
311 void init_ports(void)
312 {
313 //Digital Ports for micro-interruptors, set as input
314 TRISAbits.TRISA0 = 1;
315 TRISAbits.TRISA1 = 1;
316 TRISBbits.TRISB0 = 1;
317 TRISBbits.TRISB1 = 1;
318
319 //Input Change Notification Interrupt configuration
320 _CNIP = 5; // priority (7 = highest)
321 _CNIE = 1; // Enable CN interrupts
322 _CNIF = 0; // Interrupt flag cleared
323 CNENBbits.CNIEB0 = 1;
324 CNENBbits.CNIEB1 = 1;
325 CNENAbits.CNIEA0 = 1;
326 CNENAbits.CNIEA1 = 1;
327
328
329 //Digital Ports for LED lights, set as output.
330 TRISBbits.TRISB5 = 0;
331 TRISBbits.TRISB6 = 0;
332 TRISBbits.TRISB7 = 0;
333 TRISBbits.TRISB8 = 0;
334
335 //Set I/O ports to digital, clear the analogic enable bit.
336 ANSELAbits.ANSA0 = 0;
337 ANSELAbits.ANSA1 = 0;
338 ANSELBbits.ANSB0 = 0;
339 ANSELBbits.ANSB1 = 0;
340 ANSELBbits.ANSB7 = 0;
341 ANSELBbits.ANSB8 = 0;
342 }
343
344 inline void system_initialize(void) {
345 INTERRUPT_GlobalDisable();
346 init_clock();
347 init_ports();
348 initPWM();
349 initUART();
350 SYSTEM_CORCONModeOperatingSet(CORCON_MODE_PORVALUES);
351 INTERRUPT_GlobalEnable();
352 }
```

Listing C.48: pArm-S2/pArm.X/init.c

```

1 #include <stdbool.h>
2 #include <stdlib.h>
3 #include <string.h>
4 #include <stddef.h>
5 #include <stdint.h>
6 #include "printf/io.h"
7 #include "interrupts.h"
```

```
8 #include "motor/servo.h"
9 #include "utils/utils.h"
10 #include "utils/time.h"
11 #include "utils/uart.h"
12 #include "utils/types.h"
13 #include "utils/buffer.h"
14
15 volatile time_t _ns = 0ULL;
16 static char uart_buffer[1024] = {0};
17 static uint16_t uart_chars = 0U;
18 static volatile order_t *urx_order = NULL;
19 #ifdef LIMIT_SWITCH_ENABLED
20 static volatile uint_fast8_t *limit_switch_map = NULL;
21#endif
22
23 void U1RX_Init(volatile order_t *order) {
24     urx_order = order;
25 }
26
27 #ifdef LIMIT_SWITCH_ENABLED
28 void CN_Init(volatile uint_fast8_t *switch_map) {
29     limit_switch_map = switch_map;
30 }
31#endif
32
33 void __attribute__((__interrupt__, no_auto_psv)) _U1TXInterrupt(void) {
34     PORTBbits.RB6 = U1TXREG;
35     IFS0bits.U1TXIF = 0; // Clear TX Interrupt flag
36 }
37
38 void __attribute__((__interrupt__, no_auto_psv)) _U1RXInterrupt(void) {
39     IFS0bits.U1RXIF = 0;
40     if (U1STAbits.FERR == 1)
41         return;
42     if (U1STAbits.URXDA == 1) {
43         char received_val = U1RXREG;
44         PORTBbits.RB5 = received_val;
45 #ifdef CLI_MODE
46         printf("%c", received_val);
47#endif
48         if (received_val == '\n' || received_val == '\r') {
49             if (urx_order == NULL) {
50 #ifdef DEBUG_ENABLED
51                 printf("[DEBUG]\tU1RX not initialized!\n");
52#endif
53             }
54         }
55 #ifdef CLI_MODE
56         printf("\n");
57#endif
58         uart_buffer[uart_chars++] = '\0';
59 #ifdef DEBUG_ENABLED
60         printf("[DEBUG]\tNew order received: '%s'\n", uart_buffer);
61#endif
62         if (urx_order->order_buffer == NULL) {
63             urx_order->order_buffer = BUFFER_create(uart_chars);
```

```

64        }
65        if (urx_order->order_buffer->size != uart_chars) {
66            BUFFER_update_size(urx_order->order_buffer, uart_chars);
67        }
68        if (urx_order->order_buffer->buffer == NULL) {
69 #ifdef DEBUG_ENABLED
70             printf("[ERROR]\tFailed to allocate %dB for order!\n",
71                   (uart_chars * sizeof (char)));
72 #endif
73             BUFFER_free(urx_order->order_buffer);
74             uart_chars = 0U;
75             return;
76         }
77         strncpy(urx_order->order_buffer->buffer,
78                 uart_buffer,
79                 urx_order->order_buffer->size);
80         uart_chars = 0U;
81         urx_order->message_received = true;
82     } else {
83         uart_buffer[uart_chars++] = received_val;
84         if (uart_chars >= 1024) {
85             // UART buffer overflow...
86             // Release memory and ignore instruction
87             uart_chars = 0;
88             printf("J11\n");
89         }
90     }
91 }
92 }
93
94 void __attribute__((__interrupt__, no_auto_psv)) _CNInterrupt(void) {
95 #ifdef LIMIT_SWITCH_ENABLED
96     if (limit_switch_map != NULL) {
97         limit_switch_map[0] = PORTAbits.RA0;
98         limit_switch_map[1] = PORTAbits.RA1;
99         limit_switch_map[2] = PORTBbits.RB0;
100        limit_switch_map[3] = PORTBbits.RB1;
101    }
102 #endif
103     _CNIF = 0; // Clear the interruption flag
104 }
105
106 void __attribute__((__interrupt__, no_auto_psv)) _U1ErrInterrupt(void) {
107     if ((U1STAbits.OERR == 1)) {
108         U1STAbits.OERR = 0;
109     }
110
111     IFS4bits.U1EIF = 0;
112 }

```

Listing C.49: pArm-S2/pArm.X/interrupts.c

```

1 /*
2  * File:  main.c
3  * Author: javinator9889
4  *

```

```
5 * Created on 11 de junio de 2020, 11:16
6 */
7
8 #include "utils/defs.h"
9 #include "pragmas.h"
10 #include <xc.h>
11 #include <stdbool.h>
12 #include <stddef.h>
13 #include <stdlib.h>
14 #include <math.h>
15 #include <float.h>
16 #include <p33EP512GM604.h>
17 #include <libpic30.h>
18 #include "printf/io.h"
19 #include "utils/types.h"
20 #include "utils/uart.h"
21 #include "init.h"
22 #include "interrupts.h"
23 #include "utils/time.h"
24 #include "rsa/rsa.h"
25 #include "motor/motor.h"
26 #include "arm/planner.h"
27 #include "gcode/gcode.h"
28 #include "rsa/rand.h"
29 #include "sync/barrier.h"
30 #include "utils/buffer.h"
31
32 /**
33 * Global program RSA key that will be used for securing communications.
34 * @type rsa_t
35 * @see rsa_t
36 */
37 rsa_t *RSA_key = NULL;
38
39 /**
40 * Global order container for managing the received orders
41 * from UART.
42 *
43 * @see order_t
44 */
45 volatile order_t *order = NULL;
46
47 static double64_t motor_movement_finished_time = LDBL_MAX;
48 static time_t movement_start_time = UINT64_MAX;
49 volatile barrier_t *barrier;
50 static volatile bool is_moving = false;
51 #ifdef LIMIT_SWITCH_ENABLED
52 volatile uint_fast8_t limit_switch_map[4] = {0};
53 #endif
54 #ifdef CLI_MODE
55 static bool show_cursor = true;
56 #else
57 static time_t last_beat = 0ULL;
58 static time_t turn_led_off_time = UINT64_MAX;
59 /**
60 * Application's random message used for authoring the remote
```

```
61 * device. When the host changes this message is destroyed.  
62 */  
63 static int_fast64_t rnd_message;  
64  
65 /**  
66 * Flag active when the handshake has been successful.  
67 * If there is any kind of error during the message exchange  
68 * the device will be marked as untrusted.  
69 */  
70 volatile bool trusted_device = false;  
71 #endif  
72  
73 void setup(void);  
74 void loop(void);  
75 char check_motor_status(void);  
76 void handle_order(void);  
77 //void do_movement(double64_t expected_time);  
78 void update_motor_time(motor_t *motor);  
79 #ifndef CLI_MODE  
80 void do_handshake(void);  
81 void beat(int_fast64_t encrypted_msg);  
82 #endif  
83  
84 int main(void) {  
85     setup();  
86     while (true) {  
87         loop();  
88     }  
89     return 0;  
90 }  
91  
92 inline void setup(void) {  
93     // Initialize different system modules  
94     system_initialize();  
95 #ifdef DEBUG_ENABLED  
96     printf("[SETUP]\tStarting system setup\n");  
97 #endif  
98     PORTBbits.RB5 = 1;  
99     PORTBbits.RB6 = 1;  
100    PORTBbits.RB7 = 1;  
101    TIME_init();  
102 #ifdef DEBUG_ENABLED  
103    printf("[SETUP]\tTime set to 0. Starting count...\n");  
104    printf("[SETUP]\tAllocating pointer to order\n");  
105 #endif  
106    order = (order_t *) malloc(sizeof(order_t));  
107    if (order == NULL) {  
108 #ifdef DEBUG_ENABLED  
109        printf("[ERROR]\tFailed to initialize order_t!\n");  
110 #endif  
111        order_t ptr = {  
112            false, NULL  
113        };  
114        order = &ptr;  
115    }  
116    order->message_received = false;
```

```
117     order->order_buffer = NULL;
118 #ifdef DEBUG_ENABLED
119     printf("[SETUP]\tInitializing UART RX\n");
120 #endif
121     U1RX_Init(order);
122 #ifdef LIMIT_SWITCH_ENABLED
123     CN_Init(limit_switch_map);
124 #endif
125
126 #ifdef DEBUG_ENABLED
127     printf("[SETUP]\tInitializing RAND seed\n");
128 #endif
129     // Initialize RAND seed before generating the new keys
130     RAND_init();
131     RAND_init_seed();
132
133 #ifdef DEBUG_ENABLED
134     printf("[SETUP]\tCreating barrier for motors\n");
135 #endif
136     barrier = BARRIER_create(MAX_MOTORS - 1);
137
138 #ifdef DEBUG_ENABLED
139     printf("[SETUP]\tChecking motor status...\n");
140 #endif
141     // Init the planner so the motors are available
142 #ifdef LIMIT_SWITCH_ENABLED
143     PLANNER_init(barrier, limit_switch_map);
144 #else
145     PLANNER_init(barrier);
146 #endif
147
148     // Calibrate the motors. If someone returns
149     // not OK, stop execution until rebooted
150     // and notify turning on an LED
151     if (false && check_motor_status() == EXIT_FAILURE) {
152 #ifdef DEBUG_ENABLED
153     printf("[SETUP]\tMotor failure!\n");
154 #endif
155         bool led_on = true;
156         while (true) {
157             // Switch on LEDs
158             PORTBbits.RB5 = led_on;
159             PORTBbits.RB6 = led_on;
160             PORTBbits.RB7 = led_on;
161             led_on = !led_on;
162             // J2 stands for motor failure
163             printf("J2\n");
164             delay_ms(500);
165         }
166     }
167     // Move the motors to home position
168     PLANNER_go_home();
169
170     PORTBbits.RB5 = 0;
171     PORTBbits.RB6 = 0;
172     PORTBbits.RB7 = 0;
```

```
173 #ifdef DEBUG_ENABLED
174     printf("[DEBUG]\tFinished setup!\n");
175 #endif
176 }
177
178 inline void loop(void) {
179 #ifndef CLI_MODE
180     if (!trusted_device) {
181 #ifdef DEBUG_ENABLED
182         printf("[DEBUG]\tDevice not trusted... Waiting I1\n");
183 #endif
184         do_handshake();
185     }
186     PORTBbits.RB7 = trusted_device;
187 #else
188     if (show_cursor) {
189         printf("$> ");
190         show_cursor = false;
191     }
192 #endif
193     if (order->message_received) {
194         order->message_received = false;
195         GCODE_ret_t ret = GCODE_process_command(order);
196         switch (ret.code) {
197             // G0
198             case 0:
199             {
200                 if (ret.is_err) {
201                     // Coordinates missing for G0
202                     printf("J8\n");
203                 } else {
204                     point_t *position = (point_t *) ret.gcode_ret_val;
205                     double64_t expected_time = PLANNER_move_xyz(*position);
206 #ifdef DEBUG_ENABLED
207                     printf("[DEBUG]\tMoving motors to x: %Lf, y: %Lf, z: %Lf\n",
208                           position->x, position->y, position->z);
209 #endif
210                     free(position);
211                     if (expected_time == -1.0F) {
212                         // Out-of-range
213                         printf("J4\n");
214                     } else {
215                         is_moving = true;
216                         printf("J1 %lf\n", (expected_time / 1000.0F));
217                         movement_start_time = TIME_now_us();
218                         motor_movement_finished_time =
219                             movement_start_time + expected_time;
220                     }
221                 }
222                 break;
223             }
224             // G1
225             case 1:
226             {
227                 if (ret.is_err) {
228                     // Coordinates missing for G1
```

```
229         printf("J9\n");
230     } else {
231         angle_t *angles = (angle_t *) ret.gcode_ret_val;
232         double64_t expected_time = PLANNER_move_angle(*angles);
233 #ifdef DEBUG_ENABLED
234         printf("[DEBUG]\tMoving motors to t0: %Lf, t1: %Lf, t2: %Lf\n",
235             angles->theta0, angles->theta1, angles->theta2);
236 #endif
237         free(angles);
238         if (expected_time == -1.0F) {
239             // Out-of-range
240             printf("J4\n");
241         } else {
242             is_moving = true;
243             printf("J1 %lf\n", (expected_time / 1000.0F));
244             movement_start_time = TIME_now_us();
245             motor_movement_finished_time =
246                 movement_start_time + expected_time;
247         }
248     }
249     break;
250 }
251 // G28
252 case 28:
253 {
254     double64_t expected_time = PLANNER_go_home();
255     is_moving = true;
256     printf("J1 %lf\n", (expected_time / 1000.0F));
257     movement_start_time = TIME_now_us();
258     motor_movement_finished_time =
259         movement_start_time + expected_time;
260 #ifdef DEBUG_ENABLED
261     printf("[DEBUG]\tMoving motors to home position...\n");
262 #endif
263     break;
264 }
265 // M1
266 case 10:
267 {
268     if (!is_moving)
269         printf("J5\n");
270     else {
271         uint8_t ret = PLANNER_stop_moving();
272         if (ret == EXIT_SUCCESS)
273             printf("M1\n");
274         else // Motors not moving
275             printf("J5\n");
276         is_moving = false;
277     }
278     break;
279 }
280 // M114
281 case 1140:
282 {
283     point_t *position = PLANNER_get_position();
284     printf("G0 X%Lf Y%Lf Z%Lf\n",
```

```
285             position->x,
286             position->y,
287             position->z);
288         free(position);
289         break;
290     }
291     // M280
292     case 2800:
293     {
294         angle_t *position = PLANNER_get_angles();
295         printf("G1 X%Lf Y%Lf Z%Lf\n",
296                position->theta0,
297                position->theta1,
298                position->theta2);
299         free(position);
300         break;
301     }
302 #ifndef CLI_MODE
303     // I6
304     case 600:
305     {
306         char *ord_msg = (char *) ret.gcode_ret_val;
307         int_fast64_t encrypted_msg = atol(ord_msg);
308         int_fast64_t dec_msg = RSA_decrypt(encrypted_msg, RSA_key);
309         if (dec_msg == rnd_message) {
310             trusted_device = false;
311             *RSA_key = RSA_keygen();
312             rnd_message = 0LL;
313         } else {
314             printf("J10\n");
315         }
316         free(ord_msg);
317         break;
318     }
319     // I7
320     case 700:
321     {
322         char *ord_msg = (char *) ret.gcode_ret_val;
323         int_fast64_t encrypted_msg = atol(ord_msg);
324         beat(encrypted_msg);
325         free(ord_msg);
326         break;
327     }
328 #endif
329     // Invalid GCODE found
330     default:
331     {
332         printf("J3\n");
333         break;
334     }
335 }
336 BUFFER_free(order->order_buffer);
337 #ifdef CLI_MODE
338     show_cursor = true;
339 #endif
340 }
```

```
341 #ifndef USE_MOTOR_TMRS
342     if (is_moving) {
343         update_motor_time(motors.base_motor);
344         update_motor_time(motors.lower_arm);
345         update_motor_time(motors.upper_arm);
346         if (TIME_now_us() >= motor_movement_finished_time) {
347             printf("J21\n");
348             is_moving = false;
349         }
350     }  

351 #else
352     if (is_moving && BARRIER_all_done(barrier)) {
353         // Notify all motors have finished their movement
354         printf("J21\n");
355         // and clear barrier interrupt flag
356         BARRIER_clr(barrier);
357         is_moving = false;
358     }#endif
359 #ifdef CLI_MODE
360     show_cursor = true;
361 #endif
362 }#ifndef CLI_MODE
363 if (trusted_device) {
364     // If last beat happened at least 1 second ago
365     // untrust the device and send 'J6' for informing
366     if ((TIME_now() - last_beat) >= 1000ULL) {
367         printf("J10\n");
368         trusted_device = false;
369         *RSA_key = RSA_keygen();
370         PORTBbits.RB7 = 0;
371         rnd_message = 0LL;
372     }
373 }#endif
374 }  

375
376
377 inline char check_motor_status(void) {
378     char motor_status = MOTOR_calibrate(motors.base_motor);
379     if (motor_status == EXIT_FAILURE)
380         return motor_status;
381     motor_status = MOTOR_calibrate(motors.lower_arm);
382     if (motor_status == EXIT_FAILURE)
383         return motor_status;
384     return MOTOR_calibrate(motors.upper_arm);
385 }  

386
387 #ifndef CLI_MODE
388
389 inline void do_handshake(void) {
390 #ifdef DEBUG_ENABLED
391     printf("[DEBUG]\tWaiting for handshake message...\n");
392 #endif
393     while (!order->message_received);
394     order->message_received = false;
395     GCODE_ret_t ret = GCODE_process_command(order);
396     switch (ret.code) {
```

```
397         // I1
398     case 100:
399     {
400         // Initialize the seed every time this function is called
401         RAND_init_seed();
402         if (RSA_key == NULL) {
403 #ifdef DEBUG_ENABLED
404             printf("[DEBUG]\tGenerating new RSA keys...\n");
405 #endif
406             rsa_t key = RSA_keygen();
407             RSA_key = &key;
408         }
409         printf("I2 %lld\n", RSA_key->n);
410         printf("I3 %lld\n", RSA_key->e);
411         rnd_message = RAND(10007LL, 104729LL);
412         int_fast64_t signed_message = RSA_sign(rnd_message, RSA_key);
413         printf("I4 %lld\n", signed_message);
414         break;
415     }
416     // I5 with encrypted msg
417 case 500:
418 {
419     char *ord_msg = (char *) ret.gcode_ret_val;
420     int_fast64_t encrypted_msg = atol(ord_msg);
421     int_fast64_t msg = RSA_decrypt(encrypted_msg, RSA_key);
422     if (msg == rnd_message) {
423         trusted_device = true;
424         last_beat = TIME_now();
425         printf("I5\n");
426     } else {
427         printf("J6\n");
428         trusted_device = false;
429     }
430     free(ord_msg);
431     break;
432 }
433 default:
434 {
435     // Untrusted device
436     printf("J10\n");
437     break;
438 }
439 }
440 }
441#endif
442
443 void update_motor_time(motor_t *motor) {
444     if (!motor->movement_finished) {
445         motor->current_movement_count =
446             (TIME_now_us() - movement_start_time);
447         if (motor->current_movement_count >= motor->movement_duration) {
448             motor->movement_finished = true;
449             motor->angle_us = motor->current_movement_count;
450             motor->current_movement_count = 0ULL;
451         }
452     }
453 }
```

```
453 }
454
455 #ifndef CLI_MODE
456
457 inline void beat(int_fast64_t encrypted_msg) {
458     printf("BEAT!\n");
459     int_fast64_t msg = RSA_decrypt(encrypted_msg, RSA_key);
460     if (msg == rnd_message) {
461         last_beat = TIME_now();
462         PORTBbits.RB5 = 1;
463         PORTBbits.RB6 = 1;
464         PORTBbits.RB7 = 1;
465         turn_led_off_time = (TIME_now() + 100ULL);
466     }
467 }
468#endif
```

Listing C.50: pArm-S2/pArm.X/main.c

## Anexo D

### Matriz pseudo-inversa cuando $|J(\dot{q})| = 0$

La matriz pseudo-inversa se puede ver desde el siguiente enlace: <https://raw.githubusercontent.com/pArm-TFG/Memoria/master/pictures/equation.svg>



## Anexo E

### Código fuente S1

```

1 #                         pArm-S1
2 #                         Copyright (C) 2020 - Javinator9889
3 #
4 # This program is free software: you can redistribute it and/or modify
5 # it under the terms of the GNU General Public License as published by
6 # the Free Software Foundation, either version 3 of the License, or
7 # (at your option) any later version.
8 #
9 # This program is distributed in the hope that it will be useful,
10 # but WITHOUT ANY WARRANTY; without even the implied warranty of
11 # MERCHANTABILITY or FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE. See the
12 # GNU General Public License for more details.
13 #
14 # You should have received a copy of the GNU General Public License
15 # along with this program. If not, see <http://www.gnu.org/licenses/>.
16 import serial
17 from typing import Optional
18 from threading import Lock
19 import logging
20
21 log = logging.getLogger("Roger")
22
23
24 class Connection:
25     __instance = None
26
27     def __new__(cls, *args, **kwargs):
28         """
29             Creates a singleton instance that handles all the connections
30             with the UART device.
31             :param args: arbitrary arguments used while creating the class.
32             :param kwargs: arbitrary keyword arguments used while creating the
33             class.
34         """
35         if not Connection.__instance:
36             Connection.__instance = object.__new__(cls)
37             Connection.__instance.__must_init__ = True
38         else:
39             Connection.__instance.__must_init__ = False

```

```
40     return Connection.__instance
41
42
43 def __init__(self,
44             port: str = "/dev/ttyUSB0",
45             baudrate: int = 9600,
46             should_open: bool = False):
47     """
48     Sets port and a baudrate for a serial connection. Also opens the port
49     with the current configuration.
50
51     :param port: the port used for serial communication
52     :param baudrate: the baudrate of the serial connection
53     :param should_open: if true, the port is opened
54     """
55     if self.__must_init:
56         self.ser = serial.Serial()
57         self.ser.port = port
58         self.ser.baudrate = baudrate
59         self.ser.bytesize = 8
60         self.ser.parity = serial.PARITY_NONE
61         self.ser.stopbits = 1
62         self.ser.timeout = 3
63         self.lock = Lock()
64         self._port = port
65         if should_open:
66             self.ser.open()
67
68     def __enter__(self):
69         """
70         If not open, it opens the serial port.
71         """
72         if not self.ser.is_open:
73             self.ser.open()
74         return self
75
76     def __exit__(self, exc_type, exc_val, exc_tb):
77         """
78         Closes current port
79         """
80         self.ser.close()
81
82     def write(self, data: bytes) -> Optional[int]:
83         """
84         Writes data of a specified size to serial port.
85
86         :param data: data to be written to the port.
87         :return: the length of the written data.
88         """
89
90         with self.lock:
91             length = self.ser.write(data)
92
93         return length
94
95     def swrite(self, data: str, encoding: str = 'utf-8') -> Optional[int]:
```

```
96     """
97     Writes specified data string to serial port.
98     :param data: the data to write to serial port, as string.
99     :param encoding: in which encoding the string is written.
100    :return: the length of the written data.
101    """
102    return self.write(data.encode(encoding))
103
104 def read(self, size: int = 1) -> bytes:
105     """
106     Reads data from of a specified size to serial port.
107
108     :param size: the size to be read.
109     :return: the read value in bytes.
110     """
111
112     with self.lock:
113         byte = self.ser.read(size)
114
115     return byte
116
117 def sread(self, size: int = 1, encoding: str = 'utf-8') -> str:
118     """
119     Reads from serial port the specified size.
120     :param size: the size to be read.
121     :param encoding: the encoding in which the bytes is expected to be.
122     :return: the read value as string.
123     """
124
125     return self.read(size).decode(encoding)
126
127 def readline(self) -> bytes:
128     """
129     Reads a line from the serial buffer
130     :return: the read line in bytes.
131     """
132
133     with self.lock:
134         return self.ser.readline()
135
136 def sreadline(self, encoding: str = 'utf-8') -> str:
137     """
138     Reads a line from the serial buffer.
139     :param encoding: the encoding in which the bytes is expected to be.
140     :return: the read line as string.
141     """
142
143     return self.readline().decode(encoding)
144
145 def readall(self) -> bytes:
146     """
147     Reads all the serial buffer.
148     :return: the entire buffer in bytes.
149     """
150
151     with self.lock:
152         whole_buffer = self.ser.readall()
```

```

152         return whole_buffer
153
154     def sreadall(self, encoding: str = 'utf-8') -> str:
155         """
156             Reads all the serial buffer.
157
158             :param encoding: the encoding in which the bytes are expected to be.
159             :return: the entire buffer as string.
160         """
161         return self.readall().decode(encoding)
162
163     @property
164     def is_closed(self) -> bool:
165         return not self.ser.is_open
166
167     @property
168     def is_open(self) -> bool:
169         return self.ser.is_open
170
171     @property
172     def port(self):
173         ser_port = self.ser.port
174         if ser_port != self._port:
175             self._port = ser_port
176         return ser_port
177
178     @port.setter
179     def port(self, port: str):
180         self._port = port
181         self.ser.port = self._port

```

Listing E.1: pArm-S1/pArm/communications/connection.py

```

1 from ..gcode import generator
2 from ..gcode import interpreter
3 from ..security import RSA
4 from .. import Connection
5 from serial import SerialException
6 from logging import getLogger
7 from .control_interface import ControlInterface
8 from typing import Callable, Optional, Union
9 from pArm.control import control_management
10 from concurrent.futures import ThreadPoolExecutor, Future
11 from ..utils import AtomicFloat, ErrorData
12 from .heart_beat import Heart
13
14 LOWEST_X_VALUE = 0
15 HIGHEST_X_VALUE = 300
16 LOWEST_Y_VALUE = 0
17 HIGHEST_Y_VALUE = 300
18 LOWEST_Z_VALUE = 0
19 HIGHEST_Z_VALUE = 300
20
21 log = getLogger("Roger")
22
23

```

```
24 class Control(ControlInterface):
25
26     def __init__(self, executor: ThreadPoolExecutor, x=0, y=0, z=0, theta1=0,
27                  theta2=0, theta3=0, port=''):
28         super(Control, self).__init__(executor, x, y, z, theta1, theta2, theta3,
29                                       port)
30
31         self._err_fn = None
32
33         self.connection = Connection()
34
35     @property
36     def x(self):
37         return self._x
38
39     @property
40     def y(self):
41         return self._y
42
43     @property
44     def z(self):
45         return self._z
46
47     @property
48     def port(self):
49         return self.connection.port
50
51     @property
52     def err_fn(self) -> Callable[[int, str], None]:
53         return self._err_fn
54
55     @err_fn.setter
56     def err_fn(self, fn: Callable[[int, str], None]):
57         self._err_fn = fn
58
59     @x.setter
60     def x(self, x):
61         if LOWEST_X_VALUE <= x <= HIGHEST_X_VALUE:
62             self._x = x
63         else:
64             print("X value out of bounds")
65
66     @y.setter
67     def y(self, y):
68         if LOWEST_Y_VALUE <= y <= HIGHEST_Y_VALUE:
69             self._y = y
70         else:
71             print("Y value out of bounds")
72
73     @z.setter
74     def z(self, z):
75         if LOWEST_Z_VALUE <= z <= HIGHEST_Z_VALUE:
76             self._z = z
77         else:
78             print("Z value out of bounds")
79
```

```
80     @port.setter
81     def port(self, port):
82         self.connection.port = port
83
84     def move_to_xyz(self, x, y, z,
85                     time_object: Optional[AtomicFloat] = None) -> \
86         Future:
87         """
88             Triggers the needed procedures to move the arm to the cartesian position
89             that is indicated in its parameters.
90             :param x: x position to which the end effector shall move
91             :param y: y position to which the end effector shall move
92             :param z: z position to which the end effector shall move
93             :param time_object: the atomic float holder value.
94             :return: the future object.
95         """
96
97     def fn():
98         byte_stream = generator.generate_xyz_movement(x, y, z)
99         try:
100             with self.connection as conn:
101                 conn.write(byte_stream)
102         except SerialException:
103             log.warning("There is no suitable connection with the device", exc_info=True)
104         err = control_management.verify_movement_completed(time_object)
105         if err:
106             return err
107         self.read_cartesian_positions()
108         self.read_angular_positions()
109
110         return self
111
112     return self.executor.submit(fn)
113
114     def move_to_thetas(self,
115                         theta1,
116                         theta2,
117                         theta3,
118                         time_object: Optional[AtomicFloat] = None) -> \
119                     Future:
120                     """
121             Triggers the needed procedures to move the arm to the angular position
122             that is indicated in its parameters.
123             :param theta1: theta1 angle to which the base motor shall move
124             :param theta2: theta2 angle to which the shoulder motor shall move
125             :param theta3: theta3 angle to which the elbow motor shall move
126             :param time_object: the atomic float holder value.
127             :return: the future object.
128         """
129
130         byte_stream = generator.generate_theta_movement(theta1, theta2, theta3)
131
132     def fn():
133         try:
134             with self.connection as conn:
135                 conn.write(byte_stream)
```

```
136         except SerialException:
137             log.warning("There is no suitable connection with the device", exc_info=True)
138         else:
139             log.debug(
140                 "theta1, theta2, theta3 values successfully sent to device")
141             err = control_management.verify_movement_completed(time_object)
142             if err:
143                 return err
144             self.read_cartesian_positions()
145             self.read_angular_positions()
146             return self
147
148     return self.executor.submit(fn)
149
150 def send_to_origin(self, time_object: Optional[AtomicFloat] = None) -> \
151     Future:
152     """
153     This function send the arm to its initial position.
154     :param time_object: the atomic float holder value.
155     :return: the future object.
156     """
157
158     byte_stream = generator.generate_send_to_origin()
159
160     def fn():
161         try:
162             with self.connection as conn:
163                 conn.write(byte_stream)
164         except SerialException:
165             log.warning("There is no suitable connection with the device", exc_info=True)
166         else:
167             log.debug(f"Device sent to origin")
168             err = control_management.verify_movement_completed(time_object)
169             if err:
170                 return err
171             self.read_cartesian_positions()
172             self.read_angular_positions()
173
174         return self
175
176     return self.executor.submit(fn)
177
178 def read_cartesian_positions(self):
179     """
180     This function request the real physical cartesian position from the arm
181     controller and then save them in the class variables
182     :return: no return.
183     """
184     control_management.request_cartesian_position()
185
186     try:
187         found, missed_instructions, line = interpreter.wait_for('G0')
188         if found:
189             cartesian_positions = interpreter.parse_line(line)
190             self.x = cartesian_positions.x
191             self.y = cartesian_positions.y
```

```
192         self.z = cartesian_positions.z
193     except SerialException:
194         log.warning("There is no suitable connection with the device", exc_info=True)
195
196     def read_angular_positions(self):
197         """
198             This function request the real physical angular values from the arm
199             controller and then save them in the class variables
200             :return: no return.
201         """
202         control_management.request_angular_position()
203
204     try:
205         found, missed_instructions, line = interpreter.wait_for('G1')
206         if found:
207             angular_positions = interpreter.parse_line(line)
208             self.theta1 = angular_positions.t1
209             self.theta2 = angular_positions.t2
210             self.theta3 = angular_positions.t3
211     except SerialException:
212         log.warning("There is no suitable connection with the device", exc_info=True)
213
214     def cancel_movement(self) -> Future:
215         """
216             This function cancels the current movement. If the controller confirms
217             that the movement has been canceled, this function also updates the
218             class position variables with the real physical ones.
219             :return: ErrorData if the cancellation could not complete successfully.
220         """
221         control_management.request_cancel_movement()
222
223     def fn():
224         gcode = ["J{}".format(x) for x in range(2, 21)]
225         gcode.append('M1')
226
227         try:
228             found, missed_instructions, line = interpreter.wait_for(gcode)
229             if found and line is True:
230                 self.read_angular_positions()
231                 self.read_cartesian_positions()
232                 return self
233             else:
234                 err_code = int(line[1:])
235                 return interpreter.errors[err_code]
236         except SerialException:
237             log.warning("There is no suitable connection with the device", exc_info=True)
238
239         return self.executor.submit(fn)
240
241     def read_handshake_values(self, order: str):
242         """
243             This function reads through the buffer searching for a line that contains
244             the order specified in it parameter. If found it return the whole line.
245             :param order: the order that the function shall look for
246             :return: the complete line where that instruction has been found.
247         """
```

```
248     try:
249         found, missed_instructions, line = interpreter.wait_for(order)
250         if found:
251             return interpreter.parse_line(line)
252     except SerialException as e:
253         log.warning(str(e), exc_info=True)
254
255     def do_handshake(self):
256         """
257             Starts the handshake procedure.
258             The procedure is as follows:
259             1. The control application (this software) requests the procedure to start
260
261             2. The arm controller sends I2 {n} where n is the module needed to "un-sign"
262                 a string that will follow.
263
264             3. The arm controller sends I3 {e} where e is the exponent needed to "un-sign"
265                 a string that will follow.
266
267             4. The control application (this software) will proceed to create an instance
268                 of the RSA class with n and e.
269
270             5. The arm controller sends I4 {signed integer} where the signed integer
271                 its a random integer that the arm controller has signed.
272
273             6. Using the RSA object the control application (this software) first
274                 "un-sign" the integer. Then, using the same n and e we encrypt it.
275
276             7. Then we use this new encrypted integer to generate the heartbeat
277                 and send it back to the arm controller.
278
279             8. The arm controller verifies the integer, and if it succeeds,
280                 it send an I5 to confirm the handshake has been done correctly.
281
282             The control application (this software) can also receive an error code
283             with the format Jx, where x its an integer between 2 and 21. This can happen
284             if at any step, the arm controller receives an unexpected value. This event
285             would finish the handshaking procedure and the pairing would fail.
286             :return: The returns from the else statements are possible error codes
287             that the arm controller could return.
288             """
289
290             gcode = {"J{}".format(x) for x in range(2, 21)}
291             control_management.request_handshake()
292             try:
293                 gcode.add('I2')
294                 found, missed_instructions, line = interpreter.wait_for(gcode, timeout=20)
295                 n = interpreter.parse_line(line)
296                 log.debug("n: "+n)
297                 if found and isinstance(n, str):
298                     gcode.add('I3')
299                     found, missed_instructions, line = interpreter.wait_for(gcode)
300                     e = interpreter.parse_line(line)
301                     log.debug("e: "+e)
302                     if found and isinstance(e, str):
303                         n, e = int(n), int(e)
304                         rsa = RSA(n=n, e=e)
```

```

304         gcode.add('I4')
305         found, missed_instructions, line = \
306             interpreter.wait_for(gcode)
307         signed_value = interpreter.parse_line(line)
308         print(signed_value)
309         if found and isinstance(signed_value, str):
310             signed_value = int(signed_value)
311             verified_value = rsa.verify(signed_value)
312             encrypted_value = rsa.encrypt(verified_value)
313             heart = Heart(encrypted_value, conn=self.connection)
314             log.debug("Se ha iniciado el corazon")
315             conn.write(generator
316                         .generate_unsigned_string(encrypted_value)))
317             gcode.add('I5')
318             log.debug("He escrito el valor encriptado")
319             found, missed_instructions, line = \
320                 interpreter.wait_for('I5')
321             if found:
322                 log.info("Handshake done.")
323                 heart.start_beating = True
324             else:
325                 self.connection.ser.close()
326                 return signed_value
327             else:
328                 return e
329             else:
330                 return n
331
332     except SerialException:
333         log.error("Error in handshake procedure", exc_info=True)

```

Listing E.2: pArm-S1/pArm/control/control.py

```

1 from abc import ABC, abstractmethod
2 from typing import Callable, Optional
3 from concurrent.futures import ThreadPoolExecutor
4 from ..utils import AtomicFloat
5
6
7 class ControlInterface(ABC):
8
9     @abstractmethod
10    def __init__(self, executor: ThreadPoolExecutor, x=0, y=0, z=0, theta1=0, theta2=0, theta3=0, port=''):
11        self.executor = executor
12        self.x = x
13        self.y = y
14        self.z = z
15
16        self.theta1 = theta1
17        self.theta2 = theta2
18        self.theta3 = theta3
19
20    @abstractmethod
21    def move_to_xyz(self, x, y, z, time_object: Optional[AtomicFloat] = None):
22        """

```

```
23     Triggers the needed procedures to move the arm to the cartesian position
24     that is indicated in its parameters.
25     :param x: x position to which the end effector shall move
26     :param y: y position to which the end effector shall move
27     :param z: z position to which the end effector shall move
28     :param time_object: the atomic float holder value.
29     :return: the future object.
30     """
31     pass
32
33 @abstractmethod
34 def move_to_thetas(self, theta1, theta2, theta3, time_object: Optional[AtomicFloat] = None):
35     """
36     Triggers the needed procedures to move the arm to the angular position
37     that is indicated in its parameters.
38     :param theta1: theta1 angle to which the base motor shall move
39     :param theta2: theta2 angle to which the shoulder motor shall move
40     :param theta3: theta3 angle to which the elbow motor shall move
41     :param time_object: the atomic float holder value.
42     :return: the future object.
43     """
44     pass
45
46 @abstractmethod
47 def cancel_movement(self):
48     """
49     This function sends a request to the arm controller telling it to stop
50     the movement that is currently being made. If the controller confirms
51     that the movement has been canceled, this function also updates the
52     class position variables with the real physical ones.
53     :return: no return.
54     """
55     pass
56
57 @abstractmethod
58 def do_handshake(self):
59     """
60     Starts the handshake procedure.
61     The procedure is as follows:
62     1. The control application (this software) requests the procedure to start
63
64     2. The arm controller sends I2 {n} where n is the module needed to "un-sign"
65     a string that will follow.
66
67     3. The arm controller sends I3 {e} where e is the exponent needed to "un-sign"
68     a string that will follow.
69
70     4. The control application (this software) will proceed to create an instance
71     of the RSA class with n and e.
72
73     5. The arm controller sends I4 {signed integer} where the signed integer
74     is a random integer that the arm controller has signed.
75
76     6. Using the RSA object the control application (this software) first
77     "un-sign" the integer. Then, using the same n and e we encrypt it.
```

```
78
79    7. Then we use this new encrypted integer to generate the heartbeat
80    and send it back to the arm controller.
81
82    8. The arm controller verifies the integer, and if it succeeds,
83    it send an I5 to confirm the handshake has been done correctly.
84
85    The control application (this software) can also receive an error code
86    with the format Jx, where x its an integer between 2 and 21. This can happen
87    if at any step, the arm controller receives an unexpected value. This event
88    would finish the handshaking procedure and the pairing would fail.
89    :return: The returns from the else statements are possible error codes
90    that the arm controller could return.
91    """
92    pass
93
94    @property
95    @abstractmethod
96    def err_fn(self) -> Callable[[int, str], None]:
97        pass
98
99    @property
100   @abstractmethod
101   def x(self):
102       pass
103
104   @property
105   @abstractmethod
106   def y(self):
107       pass
108
109   @property
110   @abstractmethod
111   def z(self):
112       pass
113
114   @property
115   @abstractmethod
116   def port(self):
117       pass
118
119   @x.setter
120   @abstractmethod
121   def x(self, value):
122       pass
123
124   @y.setter
125   @abstractmethod
126   def y(self, value):
127       pass
128
129   @z.setter
130   @abstractmethod
131   def z(self, value):
132       pass
133
```

```

134     @port.setter
135     @abstractmethod
136     def port(self, value):
137         pass
138
139     @err_fn.setter
140     @abstractmethod
141     def err_fn(self, fn: Callable[[int, str], None]):
142         pass

```

Listing E.3: pArm-S1/pArm/control/control\_interface.py

```

1 from serial import SerialException
2 from pArm.communications.connection import Connection
3 from pArm.gcode import interpreter
4 from logging import getLogger
5 from pArm.gcode import generator
6 from pArm.utils.error_data import ErrorData
7 import logging
8 from ..utils import AtomicFloat
9 from typing import Optional
10
11 log = getLogger("Roger")
12 connection = Connection()
13
14
15 def verify_movement_completed(time_object: Optional[AtomicFloat] = None):
16     """
17     Verifies that, after a movement order has been issued, it completes correctly.
18     If not, this function takes care of the errors.
19     :param time_object: the atomic float holder value.
20     :return: An ErrorData named tuple, in case of an error.
21     """
22     try:
23         gcode = ["J{}".format(x) for x in range(1, 21)]
24         found, missed_instructions, line = interpreter.wait_for(gcode)
25         line_meaning = interpreter.parse_line(line)
26
27         if found and isinstance(line_meaning, float):
28             if time_object:
29                 time_object.value = line_meaning
30             found, missed_instructions, line = interpreter.wait_for('J21')
31             if found:
32                 log.info(line)
33             else:
34                 return ErrorData(logging.ERROR,
35                                  'El brazo no ha podido llegar al destino')
36         else:
37             return line_meaning
38
39     except SerialException:
40         log.warning("There is no suitable connection with the device", exc_info=True)
41
42
43 def request_cartesian_position():
44     """

```

```
45 This function sends a Gcode requesting the cartesian positions of the
46 arm
47 :return: no return
48 """
49 byte_stream = generator.generate_request_cartesian_position()
50
51 try:
52     with connection as conn:
53         conn.write(byte_stream)
54 except SerialException:
55     log.warning("There is no suitable connection with the device", exc_info=True)
56 else:
57     log.debug(f"Cartesian position requested")
58
59
60 def request_angular_position():
61 """
62 This function sends a Gcode requesting the angular positions of the
63 arm
64 :return: no return
65 """
66 byte_stream = generator.generate_request_angular_position()
67
68 try:
69     with connection as conn:
70         conn.write(byte_stream)
71 except SerialException:
72     log.warning("There is no suitable connection with the device", exc_info=True)
73 else:
74     log.debug(f"Angular position requested")
75
76
77 def request_recalculate_keys():
78 """
79 This function sends a Gcode requesting the arm controller to re-calculate
80 the keys used for the hand-shake. In the current state of the code and project
81 this function is not being used.
82 :return: no return
83 """
84 byte_stream = generator.generate_recalculate_keys()
85
86 try:
87     with connection as conn:
88         conn.write(byte_stream)
89 except SerialException:
90     log.warning("There is no suitable connection with the device", exc_info=True)
91 else:
92     log.debug(f"Key recalculation requested")
93
94
95 def request_cancel_movement():
96 """
97 This function sends a Gcode requesting the arm controller to cancel the
98 current movement being made.
99 :return: no return
100 """
```

```

101 byte_stream = generator.generate_cancel_movement()
102 try:
103     with connection as conn:
104         conn.write(byte_stream)
105 except SerialException:
106     log.warning("There is no suitable connection with the device", exc_info=True)
107 else:
108     log.debug(f"Requested cancel movement")
109
110
111 def request_handshake():
112     """
113     This function sends a Gcode requesting to begin the handshake procedure.
114     If received correctly, the arm controller proceeds to also start the
115     handshaking procedure on its end.
116     :return: no return.
117     """
118     byte_stream = generator.generate_request_n_e()
119     try:
120         if not connection.is_open:
121             connection.ser.open()
122             connection.write(byte_stream)
123     except SerialException:
124         log.warning("There is no suitable connection with the device", exc_info=True)
125     else:
126         log.debug(f"Requested handshake start")

```

Listing E.4: pArm-S1/pArm/control/control\_management.py

```

1 import time
2 from typing import Optional
3 from threading import Thread
4 from logging import getLogger
5 from serial import SerialException
6 from .. import Connection
7
8 log = getLogger("Roger")
9
10
11 class Heart:
12     def __init__(self,
13                  beat: int = 0,
14                  start_beating: bool = False,
15                  conn: Optional[Connection] = None):
16         self.beat = f"I7 {beat}".encode('utf-8')
17         self._is_beating = start_beating
18         self.connection = conn if conn else Connection()
19         self._t = Thread(target=lambda: self.background_repeated_heartbeat())
20         if start_beating:
21             self._t.start()
22
23     @property
24     def is_beating(self):
25         return self._is_beating
26
27     @is_beating.setter

```

```

28 def is_beating(self, val: bool):
29     self._is_beating = val
30     if val and not self._t.is_alive():
31         self._t.start()
32     elif not val and self._t.is_alive():
33         self._t.join()
34
35 def heartbeat_tick(self):
36     """
37     This function generate a heartbeat. The heartbeat its an int passed as
38     parameter to the class
39     :return: no return.
40     """
41
42     try:
43         log.debug('Ticking')
44         self.connection.write(self.beat)
45     except SerialException:
46         log.warning("There is no suitable connection with the device",
47                     exc_info=True)
48
49 def background_repeated_heartbeat(self):
50     """
51     If is_beating is true, this function repeats the beat at an interval of
52     .2 seconds. If is_beating is false the heart does not beat.
53     :return: no return.
54     """
55
56     while self.is_beating:
57         self.heartbeat_tick()
58         time.sleep(.195)

```

Listing E.5: pArm-S1/pArm/control/heart\_beat.py

```

1
2 def generate_xyz_movement(x, y, z):
3     """
4     Generate a Gcode such that the arm controller moves to the cartesian position
5     that are passed as parameters
6
7     :param x: x position to there the arm end effector should move
8     :param y: y position to there the arm end effector should move
9     :param z: z position to there the arm end effector should move
10    :return: the actual Gcode, ready to be sent.
11    """
12
13    return f"G0 X{x} Y{y} Z{z}\n".encode('utf-8')
14
15 def generate_theta_movement(theta1, theta2, theta3):
16     """
17     Generate a Gcode such that the arm controller moves the motors to the angles
18     specified as parameters
19
20     :param theta1: angle to which the base motor shall move.
21     :param theta2: angle to which the shoulder motor shall move.
22     :param theta3: angle to which the elbow motor shall move.
23     :return: the actual Gcode, ready to be sent.

```

```
24 """
25     return f"G1 X{theta1} Y{theta2} Z{theta3}\n".encode('utf-8')
26
27
28 def generate_send_to_origin():
29 """
30     Generates a Gcode such that the arm moves to the original positions.
31     This process is called zeroing
32     :return: the actual Gcode, ready to be sent.
33 """
34     return 'G28\n'.encode('utf-8')
35
36
37 def generate_cancel_movement():
38 """
39     Generates a Gcode such that the arm controller shall stop the movement that
40     the arm is actually doing.
41     :return: the actual Gcode, ready to be sent.
42 """
43     return 'M1\n'.encode('utf-8')
44
45
46 def generate_request_cartesian_position():
47 """
48     Generates a Gcode to request the physical cartesian positions at which the
49     arm currently is.
50     :return: the actual Gcode, ready to be sent.
51 """
52     return 'M114\n'.encode('utf-8')
53
54
55 def generate_request_angular_position():
56 """
57     Generates a Gcode to request the physical angular positions at which the
58     arm currently is.
59     :return: the actual Gcode, ready to be sent.
60 """
61     return 'M280\n'.encode('utf-8')
62
63
64 def generate_request_n_e():
65 """
66     Generates a Gcode to request the arm controller to send "n" and "e", values
67     needed to calculate the public key of the device.
68     :return: the actual Gcode, ready to be sent.
69 """
70     return 'I1\n'.encode('utf-8')
71
72
73 def generate_unsigned_string(unsigned_string):
74 """
75     Generates a Gcode with the unsigned string attached.
76     :param unsigned_string: unsigned string to be sent to the device
77     :return: the actual Gcode, ready to be sent.
78 """
79     return f'I5 {unsigned_string}\n'.encode('utf-8')
```

```

80
81
82 def generate_recalculate_keys(encrypted_string):
83     """
84     Generates a Gcode to request that the device calculate new keys for the
85     authentication process.
86     :return: the actual Gcode, ready to be sent.
87     """
88     return f'I6 {encrypted_string}\n'.encode('utf-8')
89
90
91 def generate_heart_beat(beat):
92     """
93     Generates a Gcode to create a heartbeat.
94     :param beat: the message that goes into the heartbeat
95     :return: the actual GCode, ready to be sent.
96     """
97     return f'I7 {beat}\n'.encode('utf-8')

```

Listing E.6: pArm-S1/pArm/gcode/generator.py

```

1 from ..communications import Connection
2 from serial import SerialException
3 from logging import getLogger
4 from typing import Tuple, Union
5 from collections import namedtuple
6 from typing import Optional
7 from typing import List
8 from typing import Iterable
9 from ..utils.error_data import ErrorData
10 import logging
11 import time
12
13 log = getLogger("Roger")
14
15 connection = Connection()
16
17 XYZ = namedtuple('XYZ', 'x y z')
18 Theta = namedtuple('Theta', 't1 t2 t3')
19
20 errors = {
21     2: ErrorData(logging.ERROR, 'Error en la calibración'),
22     3: ErrorData(logging.ERROR, 'GCode desconocido'),
23     4: ErrorData(logging.ERROR, 'Posición fuera del rango'),
24     5: ErrorData(logging.ERROR, 'El brazo no puede cancelar un movimiento inexistente'),
25     6: ErrorData(logging.ERROR, 'Error en el handshake'),
26     7: ErrorData(logging.ERROR, 'El brazo ya se está moviendo'),
27     8: ErrorData(logging.ERROR, 'No se han especificado coordenadas para el movimiento
28     cartesiano'),
29     9: ErrorData(logging.ERROR, 'No se han especificado coordenadas para el movimiento angular.
29     '),
30     10: ErrorData(logging.ERROR, 'Dispositivo no identificado'),
31     11: ErrorData(logging.ERROR, 'Desbordamiento de los buffers')
32 }
33

```

```
34| def read_buffer_line():
35|     """
36|     Reads a line from the UART.
37|     :return: returns the first line read.
38|     """
39|     try:
40|         with connection as conn:
41|             line = conn.readline()
42|     except SerialException:
43|         log.warning("There is no suitable connection with the device", exc_info=True)
44|     else:
45|         log.debug("Line read successfully")
46|
47|     return line
48|
49|
50| def parse_line(line: Optional[Union[str, bytes]] = None) -> Union[bool, XYZ, Theta, str]:
51|     """
52|     Parses the line passed as parameter looking for the kind of order that it is
53|     If no line is passed as parameter, it reads the first line of the buffer.
54|
55|     Parsing means that this function will decide what kind of order it is and
56|     will call the corresponding function to react accordingly.
57|     :param line: The line that needs to be parsed
58|     :return: calls the corresponding function.
59|     """
60|
61|     if not line:
62|         line = read_buffer_line()
63|
64|     if isinstance(line, bytes):
65|         line = line.decode("utf-8")
66|
67|     if line[0] == "I":
68|         return parse_i_order(line)
69|     elif line[0] == "G":
70|         return parse_g_order(line)
71|     elif line[0] == "M":
72|         return parse_m_order(line)
73|     elif line[0] == "J":
74|         return parse_j_order(line)
75|
76| def parse_i_order(i_order):
77|     """
78|     This function is called when the order is an I order. It continues to parse
79|     it to the number of the order and acts accordingly.
80|     :param i_order: the I order that has to be parsed.
81|     :return: returns the parameter of the order.
82|     """
83|
84|     split_order = i_order.split(' ')
85|     order_number = int(split_order[0][1:])
86|
87|     if order_number == 2:
88|         return split_order[1]
89|     elif order_number == 3:
89|         return split_order[1]
```

```
90 elif order_number == 4:
91     return split_order[1]
92 elif order_number == 5:
93     return True
94
95
96 def parse_g_order(g_order) -> Tuple[float, float, float]:
97 """
98 This function is called when the order is an G order. It continue to parse
99 it to the number of the order and acts accordingly.
100 :param g_order: the G order that has to be parsed.
101 :return: a namedTuple that contains either the angular values or the
102 cartesian ones
103 """
104 split_order = g_order.split(' ')
105 order_number = int(split_order[0][1:])
106
107 if order_number == 0:
108     return XYZ(x=float(split_order[1][1:]),
109                 y=float(split_order[2][1:]),
110                 z=float(split_order[3][1:]))
111
112 elif order_number == 1:
113     return Theta(t1=float(split_order[1][1:]),
114                  t2=float(split_order[2][1:]),
115                  t3=float(split_order[3][1:]))
116
117
118 def parse_m_order(m_order):
119 """
120 This function is called when the order is an M order. It continue to parse
121 it to the number of the order and acts accordingly.
122 :param m_order: the M order that has to be parsed.
123 :return: returns True if the order is type M1
124 """
125 split_order = m_order.split(' ')
126 order_number = int(split_order[0][1:])
127
128 if order_number == 1:
129     return True
130
131
132 def parse_j_order(j_order):
133 """
134 This function is called when the order is an J order. It continue to parse
135 it to the number of the order and acts accordingly.
136 :param j_order: the J order that has to be parsed.
137 :return: Either confirmation messages (For J1 and J21) or error codes
138 (from J2 to J20)
139 """
140 order_number = int(j_order[1:])
141
142 if order_number == 1:
143     return float(j_order.split()[1])
144 if 2 <= order_number <= 20:
145     return errors[order_number]
```

```

146     if order_number == 21:
147         return 'Arrived to position'
148
149
150 def wait_for(gcode: Union[str, Iterable[str]], timeout: int = 5) -> \
151     Tuple[bool, List[str], str]:
152     """
153         This function keeps reading the buffer until it finds the GCode that its
154         passed as parameter. It is also capable to wait for an order from within an
155         interval of order.
156
157         :param gcode: The order or interval of orders that the function has to
158         look for
159         :param timeout: The time that has to elapse until the function reaches timeout
160         and stops looking for the specified order
161         :return: Boolean, to know if the function finished because it found the
162         order or because it reached timeout.
163         List, containing other orders that have been read that were not the one that
164         the function was specifically looking for.
165         String, contains the whole line where the order has been found.
166     """
167     missed_inst = []
168     timeout += time.time()
169
170     line = connection.sreadline()
171     log.debug(f"Read line: {line}")
172
173     def check_valid(c_line, gcode) -> bool:
174         if len(c_line) == 0:
175             return False
176         code = c_line.split()[0]
177         return code in gcode if isinstance(gcode, Iterable) else code != gcode
178
179     while not check_valid(line, gcode) and time.time() <= timeout:
180         if line != '':
181             missed_inst.append(line)
182         time.sleep(0.1)
183         line = connection.sreadline()
184
185     return timeout > time.time(), missed_inst, line

```

Listing E.7: pArm-S1/pArm/gcode/interpreter.py

```

1 import logging
2 import math
3 import os
4 import pyqtgraph
5 import serial.tools.list_ports
6 import webbrowser
7 from PyQt5 import QtCore, QtWidgets, uic, QtGui
8 from PyQt5.QtWidgets import QMessageBox, QMenu, QAction
9 from pyqtgraph import PlotWidget
10 from concurrent.futures import Future
11 from ..utils import AtomicFloat
12 from ..utils.error_data import ErrorData
13 from ..control.control_interface import ControlInterface

```

```
14 from .progress_widget import ProgressWidget
15 from .rect_item import RectItem
16 from ..logger import add_handler, QTextEditLogger
17
18
19 def inverse_kinematics(x_coord, y_coord, z_coord):
20     """
21         This function performs the calculations related to inverse
22         kinematic model, which are used to graphically draw the
23         position of the arm on the GUI.
24
25     :params x, y, z coord: Cartesian coordinates of the point to which
26                         inverse kinematics is applied.
27     """
28     try:
29         from math import acos, atan, atan2, pi, sqrt, sin, cos
30
31         x_coord = 11.5 if x_coord < 11.5 else x_coord
32
33         al = 142.07
34         au = 158.08
35
36         theta_0 = atan2(x_coord, y_coord)
37         xz = (x_coord ** 2) + (y_coord**2) + (z_coord ** 2)
38         lxz = sqrt(xz)
39         theta_1 = acos((-1*(al ** 2) - xz + au ** 2) / (-2 * al * lxz))
40         theta_2 = acos((-1*(al ** 2) - au ** 2 + xz) / (-2 * al * au))
41         phi = atan2(z_coord, sqrt(x_coord ** 2 + y_coord ** 2))
42         theta_1 += phi
43
44         theta_0 *= (180/pi)
45         theta_1 *= (180/pi)
46         theta_2 *= (180/pi)
47         theta_1 = 135 - theta_1
48         return theta_0, theta_1, theta_2
49     except ValueError:
50         return None
51
52
53 class Ui(QtWidgets.QMainWindow):
54     """
55     Ui class contains all the code related to the graphic user interface, including
56     initializations, configurations, Qt signals handling, etc. This class inherits from
57     the QMainWindow class, which represent the main window graphical component of Qt framework
58     """
59     def __init__(self, control: ControlInterface):
60         """
61             This method is in charge of loading the .ui XML file, which contains all the graphic
62             layout of the
63             GUI, and then matching all the graphical components into the code by using 'findchild()'
64             . Most attributes
65             of the class are declared in this method.
66
67             :param control: object instance of control.py class that is used to interact with the
68             logic communication code
69             """
70
```

```
67     #Class is initialized by calling to its parent class init.
68     super(Ui, self).__init__()
69
70     #.ui XML file is loaded
71     uic.loadUi(os.path.join(os.path.dirname(os.path.realpath(__file__)), 'InProgressGUI.ui'
72 ), self)
73
74     #instance of control.py class which is used to communicate with the logic
75     #communications code
76     self.handler = control
77
78     #Serial Port used to send data to PCB
79     self.port = None
80
81
82     #Auxiliar counter
83     self.counter = 200
84
85     #mouse flag
86     self.mouse_enabler = False
87
88     #GUI window left section set up
89     self.menu_port = self.findChild(QtWidgets.QMenu, 'menuPort_Selection')
90
91     self.menu_info = self.findChild(QtWidgets.QMenu, 'menu_info')
92
93     self.slider_1 = self.findChild(QtWidgets.QSlider, 'Slider1')
94     self.slider_2 = self.findChild(QtWidgets.QSlider, 'Slider2')
95     self.slider_3 = self.findChild(QtWidgets.QSlider, 'Slider3')
96
97     self.spin_box_1 = self.findChild(QtWidgets.QDoubleSpinBox, 'SpinBox1')
98     self.spin_box_2 = self.findChild(QtWidgets.QDoubleSpinBox, 'SpinBox2')
99     self.spin_box_3 = self.findChild(QtWidgets.QDoubleSpinBox, 'SpinBox3')
100
101    self.execute_button = self.findChild(QtWidgets.QPushButton, 'ExecuteButton')
102    self.origin_button = self.findChild(QtWidgets.QPushButton, 'origin_button')
103
104    self.combo_box_coordinates = self.findChild(QtWidgets.QComboBox, 'ComboBoxCoordinates')
105
106    self.logger_box = self.findChild(QtWidgets.QPlainTextEdit, 'LoggerBox')
107
108    self.slider_1_label = self.findChild(QtWidgets.QLabel, 'SliderLabel1')
109    self.slider_2_label = self.findChild(QtWidgets.QLabel, 'SliderLabel2')
110    self.slider_3_label = self.findChild(QtWidgets.QLabel, 'SliderLabel3')
111    self.slider_1_left_label = self.findChild(QtWidgets.QLabel, 'LeftLabelSlider1')
112    self.slider_2_left_label = self.findChild(QtWidgets.QLabel, 'LeftLabelSlider2')
113    self.slider_3_left_label = self.findChild(QtWidgets.QLabel, 'LeftLabelSlider3')
114    self.slider_1_right_label = self.findChild(QtWidgets.QLabel, 'RightLabelSlider1')
115    self.slider_2_right_label = self.findChild(QtWidgets.QLabel, 'RightLabelSlider2')
116    self.slider_3_right_label = self.findChild(QtWidgets.QLabel, 'RightLabelSlider3')
117    self.slider_2_mid_label = self.findChild(QtWidgets.QLabel, 'MidLabelSlider2')
118
119    self.progress_bar = ProgressWidget.from_bar(self.findChild(QtWidgets.QProgressBar, 'Progressbar'))
120    self.progress_bar.hide()
121
122    #GUI window right section set up
```

```
120     self.logger_box = self.findChild(QtWidgets.QPlainTextEdit, 'LoggerBox')
121     qt_logger = QTextEditLogger(edit_text=self.logger_box)
122     add_handler(qt_logger,
123                  logger_name="Roger",
124                  level=logging.INFO,
125                  log_format"%(asctime)s | [%(""levelname)s]: %(message)s")
126     self.log = logging.getLogger("Roger")
127
128     self.top_view = self.findChild(PlotWidget, 'TopView')
129     self.side_view = self.findChild(PlotWidget, 'SideView')
130
131 def setupGUI(self):
132     """
133     Every graphic component/widget of the GUI is initialized and configured within this
134     method.
135     """
136
137     # Grouped widgets in order to ease parameter passing
138     sliders = [self.slider_1, self.slider_2, self.slider_3]
139     spin_boxes = [self.spin_box_1, self.spin_box_2, self.spin_box_3]
140     sliders_labels = [self.slider_1_label, self.slider_2_label, self.slider_3_label,
141                        self.slider_1_left_label, self.slider_1_right_label, self.
142                        slider_2_left_label,
143                        self.slider_2_right_label, self.slider_3_left_label, self.
144                        slider_3_right_label,
145                        self.slider_2_mid_label]
146     graphics = [self.top_view, self.side_view]
147
148     # Extra setting initialization
149     if getattr(self.slider_1, "id", None) is None:
150         setattr(self.slider_1, "id", 1)
151
152     if getattr(self.slider_2, "id", None) is None:
153         setattr(self.slider_2, "id", 2)
154
155     if getattr(self.slider_3, "id", None) is None:
156         setattr(self.slider_3, "id", 3)
157
158     self.slider_1.setMaximum(1510)
159     self.slider_1.setMinimum(0)
160     self.slider_1.setTickInterval(377)
161     self.slider_1.setTickPosition(3)
162     self.slider_1.setSliderPosition(900)
163
164     self.slider_2.setMaximum(1350)
165     self.slider_2.setMinimum(0)
166     self.slider_2.setTickInterval(337)
167     self.slider_2.setTickPosition(3)
168
169     self.slider_3.setMaximum(1200)
170     self.slider_3.setMinimum(100)
171     self.slider_3.setTickInterval(275)
172     self.slider_3.setTickPosition(3)
173
174     self.slider_1.valueChanged.connect(lambda: self.adjust_widget_value("slider", sliders,
175                           spin_boxes, graphics,
176                                         self.combo_box_coordinates.currentIndex(), 1))
```

```
173     self.slider_2.valueChanged.connect(lambda: self.adjust_widget_value("slider", sliders,
174                                         spin_boxes, graphics,
175                                         self.combo_box_coordinates.currentIndex(), 2))
176     self.slider_3.valueChanged.connect(lambda: self.adjust_widget_value("slider", sliders,
177                                         spin_boxes, graphics,
178                                         self.combo_box_coordinates.currentIndex(), 3))
179
180
181     if getattr(self.spin_box_1, "id", None) is None:
182         setattr(self.spin_box_1,"id", 1)
183
184     if getattr(self.spin_box_2, "id", None) is None:
185         setattr(self.spin_box_2,"id", 2)
186
187     if getattr(self.spin_box_3, "id", None) is None:
188         setattr(self.spin_box_3,"id", 3)
189
190     self.spin_box_1.setRange(0,151.0)
191     self.spin_box_1.setSingleStep(0.1)
192     self.spin_box_1.setValue(90.0)
193     self.spin_box_2.setRange(0,135.0)
194     self.spin_box_2.setSingleStep(0.1)
195     self.spin_box_3.setRange(10.0, 120.0)
196     self.spin_box_3.setSingleStep(0.1)
197
198     self.spin_box_1.valueChanged.connect(lambda: self.adjust_widget_value("spinBox",
199                                         sliders, spin_boxes, graphics,
200                                         self.combo_box_coordinates.currentIndex(),1 ))
201     self.spin_box_2.valueChanged.connect(lambda: self.adjust_widget_value("spinBox",
202                                         sliders, spin_boxes, graphics,
203                                         self.combo_box_coordinates.currentIndex(), 2))
204     self.spin_box_3.valueChanged.connect(lambda: self.adjust_widget_value("spinBox",
205                                         sliders, spin_boxes, graphics,
206                                         self.combo_box_coordinates.currentIndex(), 3))
207
208     self.slider_2_mid_label.hide()
209
210     self.combo_box_coordinates.activated.connect(lambda index: self.switch_coordinate_menu(
211                                         self.combo_box_coordinates,
212                                         sliders_labels, sliders, spin_boxes, index))
213
214     self.menu_port.triggered.connect(lambda port_id: self.set_serial_port(port_id))
215
216     self.menu_info.triggered.connect(lambda action: self.open_browser_info(action))
217
218     if getattr(self.execute_button, "State", None) is None:
219         setattr(self.execute_button,"State", True)
220         self.execute_button.clicked.connect(lambda: self.execute_movement(self.execute_button,
221                                         self.logger_box, spin_boxes,
222                                         self.combo_box_coordinates.currentIndex()))
223
224     self.origin_button.clicked.connect(lambda: self.move_to_origin(self.origin_button,
225                                         sliders, spin_boxes,
226                                         self.combo_box_coordinates.currentIndex()))
227
228     self.log.info("Welcome to the p-Arm GUI")
229     self.log.info("The arm is now being initialized...")
```

```
220
221     self.top_view.setBackground("w")
222     self.side_view.setBackground("w")
223
224     self.top_view.setXRange(-400, 400, padding = 0)
225     self.top_view.invertX(True)
226     self.top_view.setYRange(280,-120, padding = 0)
227     pen = pyqtgraph.mkPen(color=(0, 255, 0), width=8, style = QtCore.Qt.SolidLine)
228     self.draw_view_from_angle(graphics, spin_boxes,1)
229     self.side_view.setXRange(-420, 420, padding = 0)
230     self.side_view.setYRange(261, -133.2, padding = 0)
231     self.draw_view_from_angle(graphics, spin_boxes,3)
232
233     self.top_view.mousePressEvent = self.enable_mouse_control
234     self.top_view.mouseMoveEvent = self.top_view_mouse_control
235     self.top_view.mouseReleaseEvent = self.disable_mouse_control
236
237     self.side_view.mousePressEvent = self.enable_mouse_control
238     self.side_view.mouseMoveEvent = self.side_view_mouse_control
239     self.side_view.mouseReleaseEvent = self.disable_mouse_control
240
241     self.scan_serial_ports(self.menu_port)
242
243 def closeEvent(self, event):
244     """
245     This method handles the closing of the GUI app.
246
247     :param event: Event generated when the user attempts to close the GUI app.
248             This event may be accepted or declined.
249     """
250     ft = self.handler.cancel_movement()
251     msg = QMessageBox()
252     msg.setWindowTitle("Application Shut down")
253     msg.setText("The arm application will be closed and communications with the pArm will be stopped.")
254     msg.setIcon(QMessageBox.Information)
255     msg.setStandardButtons(QMessageBox.Close)
256     msg.exec_()
257     ft.add_done_callback(lambda _: event.accept())
258
259 def enable_mouse_control(self, event):
260     """
261     This method handles the event generated when the user clicks on the graphic_view widget
262
263     When this event happens, the mouse enabler is set to True.
264
265     :param event: Event generated when the user clicks on the graphical representation of the arm
266     """
267     self.mouse_enabler = True
268
269 def top_view_mouse_control(self, event):
270     """
271     This method handles the event generated when the moves the mouse within the top_view graphical widget. This method performs the calculations needed to update the graphical representation of the arm, as well as the sliders's and
```

```

273 spinboxes's value.
274
275 :param event: Event generated when the user moves the mouse within
276 the top view widget.
277 """
278 if self.mouse_enabler:
279     y_coord = event.y()
280     x_coord = event.x()
281
282     x_coord = 106.75 - x_coord
283     x_coord *= (450/170)
284
285     y_coord = y_coord - 197
286     y_coord *= (930/350)
287
288     if self.combo_box_coordinates.currentIndex() == 1:
289         self.spin_box_1.setValue(x_coord)
290         self.spin_box_2.setValue(-y_coord) #negative y coord due to inverted Y axis on
291 top view
292     elif self.combo_box_coordinates.currentIndex() == 0:
293         angles = inverse_kinematics(x_coord, -y_coord, self.spin_box_3.value())
294         if angles:
295             theta_0, theta_1, theta_2 = angles
296             self.spin_box_1.setValue(theta_0)
297         else:
298             pass
299
300 def side_view_mouse_control(self, event):
301 """
302 This method handles the event generated when the moves the mouse within the
303 side view graphical widget. This method performs the calculations needed to
304 update the graphical representation of the arm, as well as the sliders's and
305 spinboxes's value.
306
307 :param event: Event generated when the user moves the mouse within
308 the side view widget.
309 """
310 if self.mouse_enabler:
311     x2_coord = event.x()
312     z_coord = event.y()
313
314     z_coord = 109.75 - z_coord
315     z_coord *= (450/170)
316
317     x2_coord = x2_coord - 193
318     x2_coord *= (930/350)
319
320     if self.combo_box_coordinates.currentIndex() == 1:
321         self.spin_box_1.setValue(x2_coord)
322         self.spin_box_3.setValue(z_coord)
323     elif self.combo_box_coordinates.currentIndex() == 0:
324         angles = inverse_kinematics(x2_coord,
325                                     self.spin_box_2.value(),
326                                     z_coord)
327         if angles:
328             theta_0, theta_1, theta_2 = angles

```

```
328         self.spin_box_2.setValue(theta_1)
329         self.spin_box_3.setValue(theta_2)
330     else:
331         pass
332
333 def disable_mouse_control(self, _):
334     """
335     This method handles the event generated when the users stop moving the mouse within
336     the graphic view widgets. When this happens, the mouse enabler flag is set to false.
337
338     :param event: Event generated when the user stop controlling the arm by using the mouse
339     """
340     self.mouse_enabler = False
341
342 def adjust_widget_value(self, type, sliders: QtWidgets.QSlider, spin_boxes: QtWidgets.QDoubleSpinBox,
343                         graphics: QtWidgets.QGraphicsView, index: int, id):
344     """
345     This method adjust the value of the spinboxes when the sliders are moved and viceversa.
346     When this happens, the graphical representation of the arm is updated. This function is
347     called when a signal is emitted.
348
349     :param type: Indicates if the widget that has been changed is a slider or a spinbox.
350     :param sliders: List of all the slider widgets.
351     :param spin_boxes: List of all the spinboxes widgets.
352     :param graphics: List of all the graphic view widgets.
353     :param index: Indicates if the coordinates systems are angular or cartesian.
354     :param id: Indicates the identifier of the widget that changes its value.
355     """
356     if type == "slider":
357         if index == 0:
358             self.draw_view_from_angle(graphics, spin_boxes, id)
359         elif index == 1:
360             self.draw_view_from_cartesian(graphics, spin_boxes, id)
361             spin_boxes[id-1].setValue(sliders[id-1].value()/10)
362         elif type == "spinBox":
363             sliders[id-1].setSliderPosition(spin_boxes[id-1].value()*10)
364
365 def label_color_change(self, label: QtWidgets.QLabel, r, g, b):
366     """
367     This method is used to change the color of a given label.
368
369     :param label: label who's color is going to be changed
370     :param (r,g,b): rgb code of the new color
371     """
372     palette = QtGui.QPalette()
373     brush = QtGui.QBrush(QtGui.QColor(r, g, b))
374     brush.setStyle(QtCore.Qt.SolidPattern)
375     palette.setBrush(QtGui.QPalette.Active, QtGui.QPalette.WindowText, brush)
376     brush = QtGui.QBrush(QtGui.QColor(0, 85, 120))
377     brush.setStyle(QtCore.Qt.SolidPattern)
378     palette.setBrush(QtGui.QPalette.Inactive, QtGui.QPalette.WindowText, brush)
379     brush = QtGui.QBrush(QtGui.QColor(120, 120, 120))
380     brush.setStyle(QtCore.Qt.SolidPattern)
381     palette.setBrush(QtGui.QPalette.Disabled, QtGui.QPalette.WindowText, brush)
```

```
382     label.setPalette(palette)
383
384     def set_angular_highlight(self, sliders_labels: QtWidgets.QLabel, sliders: QtWidgets.QSlider
385     ,
386             spin_boxes: QtWidgets.QDoubleSpinBox):
387         """
388             This method highlights the sliders's labels when the coordinates combobox selection
389             is changed to angular. This functionality has not been used in the final version of the
390             GUI.
391
392         :param sliders_label: List of all the labels that are located close to the sliders.
393         :param sliders: List of all the slider widgets.
394         :param spin_boxes: List of all the spinboxes widgets.
395         """
396         sliders_labels[0].setText("Base Servo Angle")
397         sliders_labels[1].setText("Shoulder Servo Angle")
398         sliders_labels[2].setText("Elbow Servo Angle")
399         self.label_color_change(sliders_labels[0], 245, 110, 110)
400         self.label_color_change(sliders_labels[1], 245, 110, 110)
401         self.label_color_change(sliders_labels[2], 245, 110, 110)
402
403     def set_cartesian_highlight(self, sliders_labels: QtWidgets.QLabel, sliders: QtWidgets.QSlider,
404             spin_boxes: QtWidgets.QDoubleSpinBox):
405         """
406             This method highlights the sliders's labels when the coordinates combobox selection
407             is changed to cartesian. This functionality has not been used in the final version of
408             the GUI.
409
410         :param sliders_label: List of all the labels that are located close to the sliders.
411         :param sliders: List of all the slider widgets.
412         :param spin_boxes: List of all the spinboxes widgets.
413         """
414         sliders_labels[0].setText("X Coordinate")
415         sliders_labels[1].setText("Y Coordinate")
416         sliders_labels[2].setText("Z Coordinate")
417         self.label_color_change(sliders_labels[0], 245, 110, 110)
418         self.label_color_change(sliders_labels[1], 245, 110, 110)
419         self.label_color_change(sliders_labels[2], 245, 110, 110)
420
421     def set_angular_menu(self, sliders_labels: QtWidgets.QLabel, sliders: QtWidgets.QSlider,
422                         spin_boxes: QtWidgets.QDoubleSpinBox):
423         """
424             This method changes the GUI coordinate system to angular, this means that sliders and
425             spinboxes
426             represent the theta_i angles of the arm.
427
428         :param sliders_label: List of all the labels that are located close to the sliders.
429         :param sliders: List of all the slider widgets.
430         :param spin_boxes: List of all the spinboxes widgets.
431         """
432         self.label_color_change(sliders_labels[0], 212, 0, 0)
433         self.label_color_change(sliders_labels[1], 212, 0, 0)
434         self.label_color_change(sliders_labels[2], 212, 0, 0)
435
436         self.top_view.clear()
```

```
433     self.side_view.clear()
434
435     sliders_labels[0].setText("Base Servo Angle")
436     sliders_labels[1].setText("Shoulder Servo Angle")
437     sliders_labels[2].setText("Elbow Servo Angle")
438     sliders_labels[3].setText("0°")
439     sliders_labels[4].setText("151°")
440     sliders_labels[5].setText("0°")
441     sliders_labels[6].setText("135°")
442     sliders_labels[7].setText("10°")
443     sliders_labels[8].setText("120°")
444     sliders_labels[9].hide()
445
446     sliders[0].setMaximum(1510)
447     sliders[0].setMinimum(0)
448     sliders[0].setTickInterval(377)
449     sliders[0].setSliderPosition(0)
450     spin_boxes[0].setRange(0,151.0)
451     spin_boxes[0].setValue(0.0)
452
453     sliders[1].setMaximum(1350)
454     sliders[1].setMinimum(0)
455     sliders[1].setTickInterval(337)
456     sliders[1].setSliderPosition(0)
457     spin_boxes[1].setRange(0,135.0)
458     spin_boxes[1].setValue(0.0)
459
460     sliders[2].setMaximum(1200)
461     sliders[2].setMinimum(100)
462     sliders[2].setTickInterval(275)
463     sliders[2].setSliderPosition(0)
464     spin_boxes[2].setRange(10.,110.0)
465     spin_boxes[2].setValue(0.0)
466
467 def set_cartesian_menu(self,sliders_labels: QtWidgets.QLabel, sliders: QtWidgets.QSlider,
468                         spin_boxes: QtWidgets.QDoubleSpinBox):
469     """
470         This method changes the GUI coordinate system to angular, this means that sliders and
471         spinboxes
472             represent the cartesian position of the arm's end effector.
473
474         :param sliders_label: List of all the labels that are located close to the sliders.
475         :param sliders: List of all the slider widgets.
476         :param spin_boxes: List of all the spinboxes widgets.
477         """
478         self.label_color_change(sliders_labels[0],212,0,0)
479         self.label_color_change(sliders_labels[1],212,0,0)
480         self.label_color_change(sliders_labels[2],212,0,0)
481
482         self.top_view.clear()
483         self.side_view.clear()
484
485         sliders_labels[0].setText("X Coordinate")
486         sliders_labels[1].setText("Y Coordinate")
487         sliders_labels[2].setText("Z Coordinate")
488         sliders_labels[3].setText("0.0mm")
```

```
488     sliders_labels[4].setText("346.0mm")
489     sliders_labels[5].setText("-346.0mm")
490     sliders_labels[6].setText("346.0mm")
491     sliders_labels[7].setText("-106.1mm")
492     sliders_labels[8].setText("360.6mm")
493     sliders_labels[9].show()
494
495     sliders[0].setMaximum(3460)
496     sliders[0].setMinimum(0)
497     sliders[0].setTickInterval(865)
498     sliders[0].setSliderPosition(0)
499     spin_boxes[0].setRange(0,346.0)
500     spin_boxes[0].setValue(0)
501
502     sliders[1].setMaximum(3460)
503     sliders[1].setMinimum(-3460)
504     sliders[1].setTickInterval(1730)
505     sliders[1].setSliderPosition(0)
506     spin_boxes[1].setRange(-346.0,346.0)
507     spin_boxes[1].setValue(0)
508
509     sliders[2].setMaximum(3606)
510     sliders[2].setMinimum(-1061)
511     sliders[2].setTickInterval(901)
512     sliders[2].setSliderPosition(0)
513     spin_boxes[2].setRange(-106.1,360.6)
514     spin_boxes[2].setValue(0)
515
516 def coordinates_highlight(self, sliders_labels: QtWidgets.QLabel, sliders: QtWidgets.QSlider
517     ,
518             spin_boxes: QtWidgets.QDoubleSpinBox, index):
519         """
520             This method highlights the sliders's labels when the coordinate system is changed from
521             angular
522             to cartesian and viceversa. This functionality has not been used in the final version
523             of the GUI.
524
525             :param sliders_label: List of all the labels that are located close to the sliders.
526             :param sliders: List of all the slider widgets.
527             :param spin_boxes: List of all the spinboxes widgets.
528             :param index: Indicates whether the coordinates system is angular or cartesian
529             """
530
531             if index == 1:
532                 self.set_cartesian_highlight(sliders_labels,sliders,spin_boxes)
533             elif index == 0:
534                 self.set_angular_highlight(sliders_labels,sliders,spin_boxes)
535
536 def switch_coordinate_menu(self,combo_box: QtWidgets.QComboBox, sliders_labels: QtWidgets.QLabel,sliders:
537                                         QtWidgets.QSlider, spin_boxes: QtWidgets.QDoubleSpinBox, index):
538         """
539             This method switch the coordinate from angular to cartesian and viceversa when the
540             combobox selection
541             changes.
542
543             :param combo_box: Combo box coordinate selection.
```



```
594                     f't1: {spin_boxes[1].value()}, '
595                     f't2: {spin_boxes[2].value()}})')
596             elif index == 1:
597                 ft = self.handler.move_to_xyz(spin_boxes[0].value(),
598                                              spin_boxes[1].value(),
599                                              spin_boxes[2].value(),
600                                              time_holder_val)
601             self.log.info(f'Sending joints to pArm: {{'
602                         f'x: {spin_boxes[0].value()}, '
603                         f'y: {spin_boxes[1].value()}, '
604                         f'z: {spin_boxes[2].value()}}}')
605         if ft:
606             ft.add_done_callback(lambda fut: self.future_callback(fut))
607
608     else:
609         self.progress_bar.hide()
610         self.handler.cancel_movement()
611         self.show_popup("Movement Cancelled")
612         self.log.warning('Movement cancelled!')
613         button.setText("Execute Movement")
614         button.State = True
615
616     def draw_view_from_angle(self,
617                             graphics: QtWidgets.QGraphicsView,
618                             spin_boxes: QtWidgets.QDoubleSpinBox, _):
619         """
620         This method perform the calculations need to draw the arm preview. This
621         calculations are made from the angles selected by the user and by using
622         the shortened direct kinematics model.
623
624         :param graphics: List of graphic views widgets.
625         :param spin_boxes: List of spinboxes widgets.
626         """
627
628     t0, t1, t2 = spin_boxes[0].value(), \
629                  spin_boxes[1].value(), \
630                  spin_boxes[2].value()
631
632     math_trans = math.pi / 180
633     x_coord1 = 142.07 * math.cos((135 - t1) * math_trans)
634     x_coord2 = x_coord1 + 158.81 * \
635                math.cos((180 - (135 - t1) - t2) * math_trans)
636     z_coord1 = 142.07 * math.sin((135 - t1) * math_trans)
637     z_coord2 = z_coord1 - 158.81 * \
638                math.sin((180 - (135 - t1) - t2) * math_trans)
639
640     y_coord = x_coord2 * math.cos(t0 * math_trans)
641     x_coord = x_coord2 * math.sin(t0 * math_trans)
642     y1_coord = x_coord1 * math.cos(t0 * math_trans)
643     x1_coord = x_coord1 * math.sin(t0 * math_trans)
644
645     graphics[0].clear()
646     rect_item = RectItem(QtCore.QRectF(-60, -60, 120, 120))
647     graphics[0].addItem(rect_item)
648
649     if self.check_list(t0, t1, t2, x_coord, y_coord, z_coord):
```

```
650     pen1 = pyqtgraph.mkPen(color=(0, 240, 0),
651                             width=8,
652                             style=QtCore.Qt.SolidLine)
653     pen2 = pyqtgraph.mkPen(color=(0, 220, 215),
654                             width=8,
655                             style=QtCore.Qt.SolidLine)
656     self.disable_execute_button(True)
657 else:
658     pen1 = pyqtgraph.mkPen(color=(255, 0, 0),
659                             width=8,
660                             style=QtCore.Qt.SolidLine)
661     pen2 = pyqtgraph.mkPen(color=(255, 0, 0),
662                             width=8,
663                             style=QtCore.Qt.SolidLine)
664     self.disable_execute_button(False)
665
666 # Upper arm above Lower Arm
667 if z_coord2 > z_coord1 and x_coord2 > x_coord1:
668     graphics[0].plot((0, y1_coord), (0, x1_coord),
669                       pen=pen1, symbol='o',
670                       symbolSize=15, symbolBrush='b')
671     graphics[0].plot((y1_coord, y_coord), (x1_coord, x_coord),
672                       pen=pen2, symbol='o',
673                       symbolSize=15, symbolBrush='b')
674 # Lowe arm above Upper Arm
675 elif z_coord2 < z_coord1 and x_coord2 < x_coord1:
676     graphics[0].plot((y1_coord, y_coord), (x1_coord, x_coord),
677                       pen=pen2, symbol='o',
678                       symbolSize=15, symbolBrush='b')
679     graphics[0].plot((0, y1_coord), (0, x1_coord),
680                       pen=pen1, symbol='o',
681                       symbolSize=15, symbolBrush='b')
682 else: # neutral position
683     graphics[0].plot((0, y1_coord), (0, x1_coord),
684                       pen=pen1, symbol='o',
685                       symbolSize=15, symbolBrush='b')
686     graphics[0].plot((y1_coord, y_coord), (x1_coord, x_coord),
687                       pen=pen2, symbol='o',
688                       symbolSize=15, symbolBrush='b')
689
690 rect_item2 = RectItem(QtCore.QRectF(-60, -133.2, 120, 113.2))
691 rect_item3 = RectItem(QtCore.QRectF(-36, -20, 72, 20))
692
693 graphics[1].clear()
694 graphics[1].addItem(rect_item2)
695 graphics[1].addItem(rect_item3)
696 graphics[1].plot((0, x_coord1),
697                   (0, z_coord1),
698                   pen=pen1,
699                   symbol='o',
700                   symbolSize=15,
701                   symbolBrush='b')
702 graphics[1].plot((x_coord1, x_coord2),
703                   (z_coord1, z_coord2),
704                   pen=pen2,
705                   symbol='o',
```

```
706                     symbolSize=15,
707                     symbolBrush='b')
708
709     def draw_view_from_cartesian(self,
710                                 graphics: QtWidgets.QGraphicsView,
711                                 spin_boxes: QtWidgets.QDoubleSpinBox,
712                                 _):
713         ...
714
715         This method perform the calculations need to draw the arm preview. This
716         calculations are made from the cartesian coordinates selected by the user and by using
717         the inverse kinematics model
718
719         :param graphics: List of graphic views widgets.
720         :param spin_boxes: List of spinboxes widgets.
721         ...
722         x_coord, y_coord, z_coord = spin_boxes[0].value(), \
723                                     spin_boxes[1].value(), \
724                                     spin_boxes[2].value()
725
726         angles = inverse_kinematics(x_coord, y_coord, z_coord)
727
728         if angles:
729             t0, t1, t2 = angles
730             if not self.check_list(t0, t1, t2, x_coord, y_coord, z_coord):
731                 pen1 = pyqtgraph.mkPen(color=(255, 0, 0),
732                                         width=8,
733                                         style=QtCore.Qt.SolidLine)
734                 pen2 = pyqtgraph.mkPen(color=(255, 0, 0),
735                                         width=8,
736                                         style=QtCore.Qt.SolidLine)
737                 self.disable_execute_button(False)
738             else:
739                 pen1 = pyqtgraph.mkPen(color=(0, 240, 0),
740                                         width=8,
741                                         style=QtCore.Qt.SolidLine)
742                 pen2 = pyqtgraph.mkPen(color=(0, 220, 215),
743                                         width=8,
744                                         style=QtCore.Qt.SolidLine)
745                 self.disable_execute_button(True)
746
747             math_trans = math.pi / 180
748             x_coord1 = 142.07 * math.cos((135 - t1) * math_trans)
749             x_coord2 = x_coord1 + 158.08 * \
750                         math.cos((180 - (135 - t1) - t2) * math_trans)
751             z_coord1 = 142.07 * math.sin((135 - t1) * math_trans)
752             z_coord2 = z_coord1 - 158.08 * \
753                         math.sin((180 - (135 - t1) - t2) * math_trans)
754
755             mid_x = x_coord1 * math.sin(t0 * math_trans)
756             mid_y = x_coord1 * math.cos(t0 * math_trans)
757
758             graphics[0].clear()
759             rect_item = RectItem(QtCore.QRectF(-60, -60, 120, 120))
760             graphics[0].addItem(rect_item)
761
762             # Upper arm above Lower arm
```

```
762         if z_coord2 > z_coord1 and x_coord2 > x_coord1:
763             graphics[0].plot((0, mid_y), (0, mid_x),
764                               pen=pen1, symbol='o',
765                               symbolSize=15, symbolBrush='b')
766             graphics[0].plot((mid_y, y_coord), (mid_x, x_coord),
767                               pen=pen2, symbol='o',
768                               symbolSize=15, symbolBrush='b')
769             # Lowe arm above Upper arm
770             elif z_coord2 < z_coord1 and x_coord2 < x_coord1:
771                 graphics[0].plot((mid_y, y_coord), (mid_x, x_coord),
772                                   pen=pen1, symbol='o',
773                                   symbolSize=15, symbolBrush='b')
774                 graphics[0].plot((0, mid_y), (0, mid_x),
775                                   pen=pen1, symbol='o',
776                                   symbolSize=15, symbolBrush='b')
777             # neutral position
778             else:
779                 graphics[0].plot((0, mid_y), (0, mid_x),
780                                   pen=pen1, symbol='o',
781                                   symbolSize=15, symbolBrush='b')
782                 graphics[0].plot((mid_y, y_coord), (mid_x, x_coord),
783                                   pen=pen2, symbol='o',
784                                   symbolSize=15, symbolBrush='b')
785
786             graphics[1].clear()
787             rect_item2 = RectItem(QtCore.QRectF(-60, -133.2, 120, 113.2))
788             rect_item3 = RectItem(QtCore.QRectF(-36, -20, 72, 20))
789             graphics[1].addItem(rect_item2)
790             graphics[1].addItem(rect_item3)
791             graphics[1].plot((0, x_coord1),
792                               (0, z_coord1),
793                               pen=pen1,
794                               symbol='o',
795                               symbolSize=15,
796                               symbolBrush='b')
797             graphics[1].plot((x_coord1, x_coord2),
798                               (z_coord1, z_coord2),
799                               pen=pen2,
800                               symbol='o',
801                               symbolSize=15,
802                               symbolBrush='b')
803
804     def scan_serial_ports(self, menu: QMenu):
805         """
806             This method performs a scan of the available serial ports of the PC
807             that is executing the GUI app, and then, add these available ports to
808             the port selection menu of the GUI.
809
810             :param menu: port selection menu object of the GUI app.
811             """
812             port_list = serial.tools.list_ports.comports()
813             if len(port_list) == 0:
814                 menu.addAction('No ports available')
815                 self.log.warning('No ports available - Check out the connections')
816
817             for port in port_list:
```

```
818     menu.addAction(port.device)
819     self.log.info(f'Port {port.device} detected & ready')
820
821 def set_serial_port(self, port_id:QAction):
822     """
823     This method is used to set the serial port that is going to
824     be used to communicate the GUI app with the PCB. When the user
825     select a port in the GUI, this function is executed and
826     the port selected is passed to the logic communication code
827     using the handler object.
828
829
830     :param port_id: indicates the port that was selected by the user.
831     """
832     self.port = port_id.iconText()
833     self.handler.port = self.port
834     if not (self.port == 'No ports available'):
835         self.log.info(f'Port {self.port} selected as communication bay')
836         self.handler.do_handshake()
837     else:
838         self.log.warning('No ports available - Check out the connections')
839
840 def future_callback(self, ft: Future):
841     """
842     This method is executed when the future object created in the
843     execute movement process is finally returned, which means that
844     this method is a call back.
845
846     When the future object is finally returned, the GUI receives it
847     and decides whether the movement was completed successfully or
848     if there was an error.
849
850     If the future object is an error type object, the GUI shows a pop
851     up that notifies the error to the user.
852
853     If the future object is an control type object, the GUI updates the
854     value of the sliders and spin box with the data provided by the PCB
855     and notifies the user that the movement was completed successfully.
856
857     :param ft: Future object instance that was finally returned.
858     """
859     res = ft.result()
860     self.progress_bar.hide()
861     if isinstance(res, ErrorData):
862         self.show_popup(res.err_msg)
863         self.execute_button.State = 0
864         self.execute_button.setText("Execute Movement")
865         self.log.error(f'Error happened during movement: {res.err_msg}')
866     elif isinstance(res, ControlInterface):
867         self.log.info('Movement was completed successfully')
868         if self.combo_box_coordinates.currentIndex() == 0:
869             self.spin_box_1.setValue(res.theta1)
870             self.spin_box_2.setValue(res.theta2)
871             self.spin_box_3.setValue(res.theta3)
872         elif self.combo_box_coordinates.currentIndex() == 1:
873             self.spin_box_1.setValue(res.x)
```

```
874         self.spin_box_2.setValue(res.y)
875         self.spin_box_3.setValue(res.z)
876
877     def move_to_origin(self,
878                         button: QtWidgets.QPushButton,
879                         sliders: QtWidgets.QSlider,
880                         spin_boxes: QtWidgets.QDoubleSpinBox,
881                         index):
882         """
883             This method is used to return the sliders, spinboxes and graphic
884             views to its origin position, taking into account if the coordinates
885             are angular or cartesian
886
887             :param button: Button widget assigned to origin event.
888             :param sliders: List of all sliders.
889             :param spin_boxes: List of all spinboxes
890             :param index: indicates if the coordinates are angular or cartesian
891         """
892         if index == 0:
893             spin_boxes[0].setValue(90)
894             spin_boxes[1].setValue(0)
895             spin_boxes[2].setValue(0)
896         elif index == 1:
897             spin_boxes[0].setValue(0)
898             spin_boxes[1].setValue(0)
899             spin_boxes[2].setValue(0)
900         self.log.info('The arm was sent to its origin position')
901
902     def disable_execute_button(self, enabler):
903         """
904             This method is used to disable/enable the execute movement button and to
905             notify the user that the current selected position is unreachable.
906
907             :param enabler: flag that indicates if the button is enabled or not.
908         """
909         if not enabler:
910             self.execute_button.setText("Unreachable position")
911             self.execute_button.setEnabled(False)
912         else:
913             self.execute_button.setText("Execute Movement")
914             self.execute_button.setEnabled(True)
915
916     def open_browser_info(self, action: QAction):
917         """
918             This method is used open some links using the browser when the users click
919             the 'extra info' menu.
920
921             :param enabler: flag that indicates if the button is enabled or not.
922         """
923         if action.iconText() == 'GitHub project':
924             webbrowser.open("https://github.com/pArm-TFG")
925         elif action.iconText() == 'Documentation':
926             webbrowser.open('https://github.com/pArm-TFG/Memoria')
927         elif action.iconText() == 'About us':
928             webbrowser.open('https://www.linkedin.com/in/jose-alejandro-moya-blanco-78952a126/')
929     )
```

```

929         webbrowser.open('https://www.linkedin.com/in/javinator9889/')
930         webbrowser.open('https://www.linkedin.com/in/mihai-octavian-34865419b/')
931
932     def check_list(self, theta_0, theta_1, theta_2, x_coord, y_coord, z_coord):
933         """
934             This method is used to verify whether a given arm's position is reachable
935             or not.
936             :param theta_i coords: angular coordinates of the arm.
937             :param x, y, z coords: cartesian coordinate of the arm.
938             """
939
940         result = True
941         if theta_0 > 151:
942             result = False
943             if self.counter == 200:
944                 self.log.warning('Base joint angle (t0) is over 151')
945                 self.counter = 0
946             self.counter += 1
947
948         if theta_1 > 135:
949             result = False
950             if self.counter == 200:
951                 self.log.warning('Shoulder joint angle (t1) is over 135')
952                 self.counter = 0
953             self.counter += 1
954
955         if theta_2 > 120:
956             result = False
957             if self.counter == 200:
958                 self.log.warning('Elbow joint angle (t2) is over 120')
959                 self.counter = 0
960             self.counter += 1
961
962         if math.sqrt(x_coord**2 + y_coord**2 + z_coord**2) > 261:
963             result = False
964
965         if theta_2 > (theta_1 + 55):
966             result = False
967             if self.counter == 200:
968                 self.log.critical('Physical structure limit!')
969                 self.counter = 0
970             self.counter += 1
971
972         if 60 > x_coord > -60 and z_coord < 0 and 60 > y_coord > -60:
973             result = False
974             if self.counter == 200:
975                 self.log.critical('End-effector colliding with pArm base')
976                 self.counter = 0
977             self.counter += 1
978
979     return result

```

Listing E.8: pArm-S1/pArm/GUI/GUI.py

```

1 #                                     pArm-S1
2 #                                     Copyright (C) 2020 - Javinator9889
3 #

```

```
4 # This program is free software: you can redistribute it and/or modify
5 # it under the terms of the GNU General Public License as published by
6 # the Free Software Foundation, either version 3 of the License, or
7 # (at your option) any later version.
8 #
9 # This program is distributed in the hope that it will be useful,
10 # but WITHOUT ANY WARRANTY; without even the implied warranty of
11 # MERCHANTABILITY or FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE. See the
12 # GNU General Public License for more details.
13 #
14 # You should have received a copy of the GNU General Public License
15 # along with this program. If not, see <http://www.gnu.org/licenses/>.
16 from __future__ import annotations
17 from PyQt5 import QtCore
18 from PyQt5.QtCore import QObject
19 from PyQt5.QtWidgets import QProgressBar
20 from time import time, sleep
21 from typing import Tuple, Optional, Union
22 from ..utils import AtomicFloat
23
24
25 class Worker(QObject):
26     """
27     Worker class for counting the remaining time until a given value. Provides
28     three signals for handling when a new value is set, the lower and upper
29     limits and when it has finished.
30
31     Those signals are:
32     - ``update_progress [float]``
33     - ``limit_values [tuple of floats]``
34     - ``finished [bool]``
35     """
36     update_progress = QtCore.pyqtSignal(float)
37     """ Signal called when a new value is available """
38
39     limit_values = QtCore.pyqtSignal(tuple)
40     """ Signal called when the limits are known """
41
42     finished = QtCore.pyqtSignal(bool)
43     """ Signal called when the processing has finished """
44
45     def __init__(self, time_object: AtomicFloat):
46         super().__init__()
47         self.time = time_object
48
49     def work(self):
50         """
51             Notifies the worker to start. Waits until a value is available
52             in the ``AtomicFloat`` object (defaults to -1.0) and then emits the
53             lower and upper limit. Finally, starts counting the elapsed time and
54             notifies through ``update_progress`` the new value that must be
55             displayed. At the end, notifies that it has finished processing
56             and quits.
57         """
58         while not self.time.value != -1.0:
59             sleep(.01)
```

```
60
61     self.limit_values.emit((0, self.time.value))
62     start_time = time()
63     finish_time = start_time + self.time.value
64     while time() < finish_time:
65         self.update_progress.emit(time() - start_time)
66
67     self.finished.emit(True)
68
69
70 class ProgressWidget(QProgressBar):
71     """
72     ProgressBar class that inherits from QProgressBar implementing an
73     anonymous worker for updating the UI with a given value.
74
75     This class basically works the same as QProgressBar but with the addition
76     of the two following methods:
77     - ``create_worker(time_object: AtomicFloat)``
78     - ``run_worker(time_object: Optional[AtomicFloat])``
79
80     Those methods must be called in order to update the progress bar by the
81     value stored in ``time_object``.
82     """
83
84     @classmethod
85     def from_bar(cls,
86                  progress_bar: Union[QObject, QProgressBar]) -> ProgressWidget:
87         return cls(base=progress_bar)
88
89     def __init__(self, base: Optional[QProgressBar] = None):
90         super().__init__()
91         self.__base = base
92         self._worker: Optional[Worker] = None
93         self._thread: Optional[QtCore.QThread] = None
94
95     def __getattr__(self, attr):
96         if self.__base:
97             return getattr(self.__base, attr)
98         return getattr(self, attr)
99
100    def __setattr__(self, attr, value):
101        if attr == '_ProgressWidget__base':
102            return object.__setattr__(self, attr, value)
103
104        if self.__base:
105            return setattr(self.__base, attr, value)
106        return setattr(self, attr, value)
107
108    def __getattribute__(self, item):
109        if item == '_ProgressWidget__base':
110            return super(ProgressWidget, self).__getattribute__(item)
111        if hasattr(self.__base, item):
112            return object.__getattribute__(self.__base, item)
113        return super(ProgressWidget, self).__getattribute__(item)
114
115    def create_worker(self, time_object: AtomicFloat):
```

```
116     """
117     Creates a new worker overwriting any existing one. A reference to an
118     existing "time_object" must be given every time the worker is created.
119
120     This function attaches signals for knowing which are the limits for the
121     progress bar, the new value that must be shown and whether it reaches
122     100%.
123
124     :param time_object: the atomic float holder value.
125     :type time_object: AtomicFloat
126     """
127     thread = QtCore.QThread()
128     worker = Worker(time_object)
129     worker.update_progress.connect(
130         lambda progress: self.handle_progress(progress)
131     )
132     worker.moveToThread(thread)
133     thread.started.connect(worker.work)
134     worker.limit_values.connect(
135         lambda limits: self.handle_limits(limits)
136     )
137     worker.finished.connect(thread.quit)
138     QtCore.QMetaObject.connectSlotsByName(self)
139
140     self._worker = worker
141     self._thread = thread
142
143 def run_worker(self, time_object: Optional[AtomicFloat] = None) -> Worker:
144     """
145     Starts an existing worker (if any) or creates a new one. In that case,
146     this function checks if "time_object" is not "None" and then calls
147     "create_worker" function.
148
149     :param time_object: the atomic float holder value. Can be "None" if
150     "create_worker" was called before.
151     :return: the created Worker.
152     :raises ValueError: if "time_object" is None and no worker is
153     available.
154     """
155     if not self._worker:
156         if not time_object:
157             raise ValueError('When creating a worker, time_object cannot '
158                             'be None')
159         self.create_worker(time_object)
160     self._thread.start()
161     return self._worker
162
163 def handle_limits(self, limits: Tuple[float, float]):
164     """
165     Function that is called whether the running worker has received the
166     value from the "time_object".
167
168     As the worker works with "float", a conversion to "int" must be
169     done. In this case, the progress bar works with 4 decimals.
170
171     :param limits: a tuple containing both the lower limit and upper limit.
```

```

172     """
173     self.setMinimum(int(round(limits[0], 4) * 10000))
174     self.setMaximum(int(round(limits[1], 4) * 10000))
175     self.show()
176
177 def handle_progress(self, value: float):
178     """
179     Function that is called when a new value must be displayed in the
180     progress bar. When the progress bar reaches the top, it is hidden.
181
182     As the worker works with "float", a conversion to "int" must be
183     done. In this case, the progress bar works with 4 decimals.
184
185     :param value: the new value that must be displayed.
186     """
187     if value >= self.maximum():
188         self.hide()
189     else:
190         self.setValue(int(round(value, 4) * 10000))

```

Listing E.9: pArm-S1/pArm/GUI/progress\_widget.py

```

1 #          pArm-S1
2 #          Copyright (C) 2020 - Javinator9889
3 #
4 # This program is free software: you can redistribute it and/or modify
5 # it under the terms of the GNU General Public License as published by
6 # the Free Software Foundation, either version 3 of the License, or
7 # (at your option) any later version.
8 #
9 # This program is distributed in the hope that it will be useful,
10 # but WITHOUT ANY WARRANTY; without even the implied warranty of
11 # MERCHANTABILITY or FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE. See the
12 # GNU General Public License for more details.
13 #
14 # You should have received a copy of the GNU General Public License
15 # along with this program. If not, see <http://www.gnu.org/licenses/>.
16 import pyqtgraph as qtg
17 from PyQt5 import QtCore, QtGui
18
19
20 class RectItem(qtg.GraphicsObject):
21     """
22     Custom graphics object for drawing a rectangle in Qt.
23     Receives a QRectF containing the points in which the rectangle
24     must start and must end.
25
26     :param rect: the rectangle vertices.
27     :param parent: optional parent at which is attached.
28     """
29     def __init__(self, rect: QtCore.QRectF, parent=None):
30         super(RectItem, self).__init__(parent)
31         self.__rect = rect
32         self.picture = QtGui.QPicture()
33         self._gen_picture()
34

```

```

35     @property
36     def rect(self):
37         """
38             Access the rectangular vertices item.
39             :return: QtCore.QRectF object.
40         """
41
42         # Read-only property
43         return self.__rect
44
45     def _gen_picture(self):
46         """
47             Generates the rectangle and paints it in pyqtgraph.
48         """
49
50         painter = QtGui.QPainter(self.picture)
51         painter.setPen(qtg.mkPen('w'))
52         painter.setBrush(qtg.mkBrush((130,130,130)))
53         painter.drawRect(self.rect)
54         painter.end()
55
56     def paint(self, painter: QtGui.QPainter, options, widget=None):
57         """
58             Starts painting the rectangle.
59             :param painter: the QPainter object.
60             :param options: options to pass to the painter (actually ignored).
61             :param widget: widget to use with the painter (actually ignored)
62         """
63
64         painter.drawPicture(0, 0, self.picture)
65
66     def boundingRect(self):
67         """
68             Generates the bounding rectangle by using the generated picture.
69
70             :return: QtCore.QRectF
71         """
72
73         return QtCore.QRectF(self.picture.boundingRect())

```

Listing E.10: pArm-S1/pArm/GUI/rect\_item.py

```

1 #                         pArm-S1
2 #                         Copyright (C) 2020 - Javinator9889
3 #
4 # This program is free software: you can redistribute it and/or modify
5 # it under the terms of the GNU General Public License as published by
6 # the Free Software Foundation, either version 3 of the License, or
7 # (at your option) any later version.
8 #
9 # This program is distributed in the hope that it will be useful,
10 # but WITHOUT ANY WARRANTY; without even the implied warranty of
11 # MERCHANTABILITY or FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE. See the
12 # GNU General Public License for more details.
13 #
14 # You should have received a copy of the GNU General Public License
15 # along with this program. If not, see <http://www.gnu.org/licenses/>.
16 import logging
17 import os
18 from logging.handlers import RotatingFileHandler

```

```
19 from typing import Optional
20
21
22 __formatter = None
23
24
25 def init_logging(logger_name: Optional[str] = None,
26                  log_file: Optional[str] = None,
27                  console_level: int = logging.DEBUG,
28                  file_level: int = logging.WARNING,
29                  log_format: str = "%(process)d - %(asctime)s | [%(" +
30                                         "levelname)s]: %(message)s") -> logging:
31 """
32     Creates a custom logging that outputs to both console and file, if
33     filename provided. Automatically cleans-up old logs during runtime and
34     allows customization of both console and file levels in addition to the
35     formatter.
36
37     :param logger_name: the logger name for later obtaining it.
38     :param log_file: a filename for saving the logs during execution - can be
39                      'None'
40     :param console_level: the logging level for console.
41     :param file_level: the logging level for the file.
42     :param log_format: the logging format.
43
44     :return: the created logging instance
45 """
46
47 global __formatter
48 __formatter = logging.Formatter(log_format)
49 logger = logging.getLogger(logger_name)
50 if getattr(logger, 'created', False):
51     return logger
52 setattr(logger, 'created', True)
53 for handler in logger.handlers:
54     if type(handler) is logging.StreamHandler:
55         handler.setLevel(console_level)
56         handler.setFormatter(__formatter)
57
58 def file_rotator(source: str, dest: str):
59 """
60     Custom file rotator for creating compressed logging files.
61
62     :param source: source filename.
63     :param dest: destination filename.
64 """
65
66     import gzip
67     import shutil
68
69     with open(source, "rb") as in_file:
70         with gzip.open(dest, "wb") as out_file:
71             shutil.copyfileobj(in_file, out_file)
72
73 def namer(name: str) -> str:
74 """
75     Custom namer implementation as we are gzipping files.
```

```

75     :param name: the name to append .gz
76     :return: the name with .gz extension
77     """
78
79     return f"{name}.gz"
80
81 if log_file:
82     old_log = os.path.exists(log_file)
83     file_handler = RotatingFileHandler(log_file,
84                                         mode='a',
85                                         maxBytes=2 << 20,
86                                         backupCount=5)
87     file_handler.rotator = file_rotator
88     file_handler.namer = namer
89     file_handler.setLevel(file_level)
90     file_handler.formatter = __formatter
91     if old_log:
92         file_handler.doRollover()
93     logger.addHandler(file_handler)
94
95
96
97 def add_handler(handler: logging.Handler,
98                 logger_name: Optional[str] = None,
99                 level: int = logging.DEBUG,
100                log_format: Optional[str] = None):
101     """
102     Adds a new handler to an existing logger, with the specified formatter
103     in ““init_logging““. If a new format is specified (is not None) then
104     it will be used for this handler.
105
106     :param handler: the new handler to be added.
107     :param logger_name: the logger name to which add the handler.
108     :param level: the logging level for that formatter.
109     :param log_format: the log format used if not formatter was created.
110     """
111     logger = logging.getLogger(logger_name)
112     global __formatter
113     fmt = logging.Formatter(log_format) if log_format else __formatter
114     handler.setFormatter(fmt)
115     handler.setLevel(level)
116
117     logger.addHandler(handler)

```

Listing E.11: pArm-S1/pArm/logger/logger.py

```

1 #                                     pArm-S1
2 #                                     Copyright (C) 2020 - Javinator9889
3 #
4 # This program is free software: you can redistribute it and/or modify
5 # it under the terms of the GNU General Public License as published by
6 # the Free Software Foundation, either version 3 of the License, or
7 # (at your option) any later version.
8 #
9 # This program is distributed in the hope that it will be useful,
10 # but WITHOUT ANY WARRANTY; without even the implied warranty of

```

```

11 #      MERCHANTABILITY or FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE. See the
12 #      GNU General Public License for more details.
13 #
14 #      You should have received a copy of the GNU General Public License
15 #      along with this program. If not, see <http://www.gnu.org/licenses/>.
16 from logging import Handler, LogRecord
17 from PyQt5 import QtWidgets
18 from typing import Optional
19
20
21 class QTextEditLogger(Handler):
22     """
23     Custom "logging.Handler" class which outputs the log
24     to the in UI console. Receives the parent to which it is attached
25     and defaults to read-only (can be changed accessing "widget" attr).
26
27     :param edit_text: the source edit text to use if no parent specified.
28     :param parent: the parent in which the new widget will be hosted.
29     :raises AttributeError if both "edit_text" and "parent" are None.
30     """
31     def __init__(self,
32                  edit_text: Optional[QtWidgets.QPlainTextEdit] = None,
33                  parent: Optional[QtWidgets.QWidget] = None):
34         super(QTextEditLogger, self).__init__()
35         if edit_text:
36             self.widget = edit_text
37         elif parent:
38             self.widget = QtWidgets.QPlainTextEdit(parent)
39         else:
40             raise AttributeError("Either edit_text or parent must not be None")
41         self.widget.setReadOnly(True)
42
43     def emit(self, record: LogRecord):
44         """
45         Formats the record and outputs it to the plain text edit widget.
46         :param record: the record to be formatted.
47         """
48         msg = self.format(record)
49         self.widget.appendPlainText(msg)
50         self.widget.ensureCursorVisible()

```

Listing E.12: pArm-S1/pArm/logger/PyQtHandler.py

```

1 #          pArm-S1
2 #          Copyright (C) 2020 - Javinator9889
3 #
4 # This program is free software: you can redistribute it and/or modify
5 # it under the terms of the GNU General Public License as published by
6 # the Free Software Foundation, either version 3 of the License, or
7 # (at your option) any later version.
8 #
9 # This program is distributed in the hope that it will be useful,
10 # but WITHOUT ANY WARRANTY; without even the implied warranty of
11 # MERCHANTABILITY or FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE. See the
12 # GNU General Public License for more details.
13 #

```

```
14 #      You should have received a copy of the GNU General Public License
15 # along with this program. If not, see <http://www.gnu.org/licenses/>.
16 from typing import Union
17
18
19 class RSA:
20     def __init__(self, e: int, n: int):
21         self.e = e
22         self.n = n
23
24     def verify(self, message: Union[int, str]) -> Union[int, str]:
25         """
26             This function is used to "un-sign" the control string received from the
27             arm controller.
28             :param message: the string to be "un-signed"
29             :return: the unsigned string
30         """
31
32         if self.n == 1:
33             return ''
34
35         if type(message) == int:
36             return right_to_left(message, self.e, self.n)
37         elif type(message) == str:
38             verified_message = list()
39             for msg_val in message.split():
40                 try:
41                     val = int(msg_val)
42                     verified_message.append(
43                         chr(right_to_left(val, self.e, self.n)))
44                 except ValueError:
45                     del verified_message
46                     raise AttributeError(
47                         f'message contents must be an integer - {msg_val} is '
48                         f'invalid')
49             return ''.join(verified_message)
50         else:
51             raise AttributeError(
52                 f'message must be int or str, not {type(message)}')
53
54     def encrypt(self, message: Union[int, str]) -> Union[int, str]:
55         """
56             This function is used to encrypt either an integer or str. This is
57             used mainly for encrypting the signed message sent by S2.
58
59             :param message: a string or int to be encrypted.
60             :return: the encrypted message.
61         """
62
63         if self.n == 1:
64             return ''
65
66         if type(message) == int:
67             return right_to_left(message, self.e, self.n)
68         elif type(message) == str:
69             encrypted_message = list()
             for char in message:
```

```

70         encrypted_message.append(
71             str(right_to_left(ord(char), self.e, self.n)))
72     )
73     return ''.join(encrypted_message)
74 else:
75     raise AttributeError(
76         f'message must be int or str, not {type(message)}')
77
78
79 def right_to_left(number: int, exp: int, mod: int) -> int:
80     """
81     This function does the math of the encryption process.
82     :param number: A number to be encrypted
83     :param exp: The exponent of the mathematical operation used to do the
84     actual encryption
85     :param mod: The module of the mathematical operation used to do the
86     actual encryption
87     :return: the encrypted number.
88     """
89     ret: int = 1
90     while exp > 0:
91         if exp % 2 == 1:
92             ret = (ret * number) % mod
93             exp >>= 1
94             number = (number * number) % mod
95
96     return ret

```

Listing E.13: pArm-S1/pArm/security/rsa.py

```

1 from collections import namedtuple
2
3 ErrorData = namedtuple('ErrorData', 'err_level err_msg')

```

Listing E.14: pArm-S1/pArm/utils/error\_data.py

```

1 #          pArm-S1
2 #          Copyright (C) 2020 - Javinator9889
3 #
4 # This program is free software: you can redistribute it and/or modify
5 # it under the terms of the GNU General Public License as published by
6 # the Free Software Foundation, either version 3 of the License, or
7 # (at your option) any later version.
8 #
9 # This program is distributed in the hope that it will be useful,
10 # but WITHOUT ANY WARRANTY; without even the implied warranty of
11 # MERCHANTABILITY or FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE. See the
12 # GNU General Public License for more details.
13 #
14 # You should have received a copy of the GNU General Public License
15 # along with this program. If not, see <http://www.gnu.org/licenses/>.
16 import itertools
17 from abc import ABC, abstractmethod
18 from threading import Lock
19 from typing import Optional, Generic, TypeVar
20

```

```
21 T = TypeVar('T')
22
23
24 class Atomic(ABC, Generic[T]):
25     """
26     Base class for an Atomic container. It can be initialized with any type
27     "T", but then that type must be respected and cannot be changed.
28     """
29     def __init__(self,
30                  initial_value: Optional[T] = None,
31                  step: Optional[T] = None):
32         self.rlock = Lock()
33
34     @property
35     @abstractmethod
36     def value(self) -> T:
37         """
38         Atomically obtains the stored value.
39         :return: the stored value.
40         """
41         pass
42
43     @value.setter
44     @abstractmethod
45     def value(self, val: T):
46         """
47         Atomically sets the stored value.
48         :param val: the new value to store.
49         :type val: T
50         """
51         pass
52
53
54 class AtomicFloat(Atomic[float]):
55     """
56     Atomically stores a floating number.
57     """
58     def __init__(self, initial_value=.0):
59         super().__init__(initial_value)
60         self._val = initial_value
61
62     @property
63     def value(self) -> float:
64         """
65         Atomically obtains the stored value.
66         :return: the stored value as float.
67         """
68         with self.rlock:
69             return self._val
70
71     @value.setter
72     def value(self, val: float):
73         """
74         Atomically sets the stored value.
75         :param val: the new value to store.
76         :type val: float
```

```

77     """
78     with self.rlock:
79         self._val = val
80
81
82 class AtomicInteger(Atomic[int]):
83     """
84     Atomically stores an integer.
85     """
86     def __init__(self, initial_value=0, step=1):
87         super().__init__(initial_value, step)
88         self._step = step
89         self._number_of_read = 0
90         self._counter = itertools.count(initial_value, step)
91         self._read_lock = Lock()
92
93     @property
94     def value(self) -> int:
95         """
96             Atomically obtains the stored value.
97             :return: the stored value as int.
98         """
99         with self._read_lock:
100             value = next(self._counter) - self._number_of_read
101             self._number_of_read += 1
102         return value
103
104     @value.setter
105     def value(self, val: int):
106         """
107             Atomically sets the stored value.
108             :param val: the new value to store.
109             :type val: int
110         """
111         with self.rlock:
112             self._counter = itertools.count(val, self._step)
113             self._number_of_read = 0
114
115     def increment(self):
116         """
117             Increments the stored value with the given step.
118         """
119         next(self._counter)

```

Listing E.15: pArm-S1/pArm/utils/atomics.py

```

1 #                                     pArm-S1
2 #                                     Copyright (C) 2020 - Javinator9889
3 #
4 # This program is free software: you can redistribute it and/or modify
5 # it under the terms of the GNU General Public License as published by
6 # the Free Software Foundation, either version 3 of the License, or
7 # (at your option) any later version.
8 #
9 # This program is distributed in the hope that it will be useful,
10 # but WITHOUT ANY WARRANTY; without even the implied warranty of

```

```

11 #      MERCHANTABILITY or FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE. See the
12 #      GNU General Public License for more details.
13 #
14 #      You should have received a copy of the GNU General Public License
15 #      along with this program. If not, see <http://www.gnu.org/licenses/>.
16 import logging
17 from . import init_logging
18 from PyQt5 import QtWidgets, QtGui
19 from .GUI import GUI
20 from .control.control import Control
21 import sys
22 from concurrent.futures import ThreadPoolExecutor
23
24 logging.basicConfig(level=logging.NOTSET)
25
26
27 def main():
28     try:
29         init_logging("Roger", log_file="p-Arm.log")
30         app = QtWidgets.QApplication(sys.argv)
31         app.setWindowIcon(QtGui.QIcon("yo.jpg"))
32
33         executor = ThreadPoolExecutor()
34
35         sys_control = Control(executor)
36
37         ui = GUI.Ui(sys_control)
38         ui.setupGUI()
39         ui.show()
40
41         sys.exit(app.exec_())
42     except Exception as e:
43         log = logging.getLogger("Roger")
44         log.critical(f"Unexpected error '{e}' while executing application!",
45                      exc_info=True)
46
47
48 if __name__ == '__main__':
49     main()

```

Listing E.16: pArm-S1/pArm/\_\_main\_\_.py

```

1 from pArm.__main__ import main
2
3 main()

```

Listing E.17: pArm-S1/app.py

## Anexo F

### Diagrama de Gantt al completo

## Paquetes de trabajo

