

Trabajo Fin de Grado

Grado en Ingeniería en Tecnologías Industriales

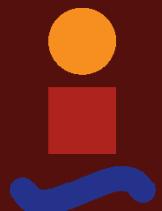
Integración de robot manipulador con
posicionador basado en Arduino

Autor: Antonio Pérez García

Tutor: Luis Fernando Castaño Castaño

Dpto. Ingeniería de Sistemas y Automática
Escuela Técnica Superior de Ingeniería
Universidad de Sevilla

Sevilla, 2022



Trabajo Fin de Grado
Grado en Ingeniería en Tecnologías Industriales

Integración de robot manipulador con posicionador basado en Arduino

Autor:
Antonio Pérez García

Tutor:
Luis Fernando Castaño Castaño
Profesor Contratado Doctor

Dpto. Ingeniería de Sistemas y Automática
Escuela Técnica Superior de Ingeniería
Universidad de Sevilla

Sevilla, 2022

Trabajo Fin de Grado: Integración de robot manipulador con posicionador basado en Arduino

Autor: Antonio Pérez García
Tutor: Luis Fernando Castaño Castaño

El tribunal nombrado para juzgar el trabajo arriba indicado, compuesto por los siguientes profesores:

Presidente:

Vocal/es:

Secretario:

acuerdan otorgarle la calificación de:

El Secretario del Tribunal

Fecha:

Agradecimientos

El trabajo de fin de grado es la culminación de mucho esfuerzo realizado durante años de mis padres Antonio y Rosario. Agradezco su paciencia y apoyo durante todo este tiempo.

Antonio Pérez García

Sevilla, 2022

Resumen

En el laboratorio de Automática de la Escuela Técnica Superior de Ingeniería de la Universidad de Sevilla hay robots de la marca ABB destinados a prácticas para alumnos. Durante estas prácticas es común la invasión del espacio de trabajo de los robots. El objetivo de este proyecto es reducir la exposición a riesgos asociados a estos trabajos se introducen cintas transportadoras que permiten el movimiento de piezas sin peligro para los alumnos. Para ello, se desarrolla un dispositivo que permite el uso de dicha cinta de forma segura, además de dar información relevante sobre la posición de las piezas al robot. El sistema está compuesto de un Arduino que posiciona las piezas en los ejes de la cinta mediante un encoder y un calibre digital. También cuenta con una placa electrónica que centraliza todas las conexiones y permite el funcionamiento para los distintos modos establecidos según las necesidades de los alumnos. Además, el sistema está pensado para ser fácilmente reparable, empleando piezas estandarizadas existentes en el mercado para sustituirlas en caso de ser necesario. De esta forma se pone solución a un problema habitual de los laboratorios de prácticas con brazos robóticos haciendo de este lugar un lugar más seguro para estudiantes y profesores.

Abstract

There are ABB robots in the Automation laboratory of the School of Engineering of the University of Sevilla for student training; during these activities, it is frequent for the robots to invade the workspace. Therefore, the aim of this project has been to reduce risks associated with these activities through the introduction of conveyor belts that allow the different parts to be moved substantially reducing the risk to the students. For this purpose, a system that allows the use of the belt in a safer way has been developed. This system provides information regarding the position of the pieces to the robot. This system consists of an Arduino that positions the parts on the axes of the belt by using an encoder and a digital caliper. The system is equipped with an electronic board that centralizes the connections and allows the system to function in different modes defined by the students. Furthermore, the system is designed to be easily repairable, as it uses standardized available parts. Thus, a frequent problem in practice laboratories with robotic arms has been solved, thereby improving the safety of students and teachers.

Índice Abreviado

| | |
|---|-----------|
| <i>Resumen</i> | III |
| <i>Abstract</i> | V |
| <i>Índice Abreviado</i> | VII |
| <i>Notación</i> | XI |
| 1 Introducción | 1 |
| 1.1 Modos de funcionamiento | 2 |
| 1.2 Distribución de los controles | 3 |
| 2 Descripción del hardware | 5 |
| 2.1 Arduino Mega 2560 | 5 |
| 2.2 Ethernet Shield de Arduino | 7 |
| 2.3 Motor DC y Driver L298N | 8 |
| 2.4 Encoder Rotativo Incremental | 9 |
| 2.5 Calibre digital | 10 |
| 2.6 LCD | 11 |
| 2.7 Sensor fotoeléctrico OMRON | 11 |
| 2.8 Cinta transportadora con elementos integrados | 12 |
| 2.9 Convertidor CC-CC con salida USB | 13 |
| 2.10 Controladora IRC5C | 13 |
| 2.11 Optoacoplador TLP621-4 | 13 |
| 3 Desarrollo de placa de conexiones | 15 |
| 3.1 Software utilizado. KiCAD. | 15 |
| 3.2 Señales | 15 |
| 3.3 Señales digitales en 24V y en 5V | 18 |
| 3.4 Calibre digital | 21 |

| | | |
|-----------------------------|---|-----------|
| 3.5 | Placas finales | 23 |
| 4 | Planificación del panel de control | 25 |
| 4.1 | Base | 25 |
| 4.2 | Tapa | 26 |
| 5 | Desarrollo en Arduino | 29 |
| 5.1 | Diagrama de flujo | 29 |
| 5.2 | Programa final | 30 |
| 6 | Desarrollo en Robotstudio | 45 |
| 6.1 | Funcionamiento sin microcontrolador | 45 |
| 6.2 | Funcionamiento con microcontrolador | 47 |
| 7 | Resultados | 51 |
| 7.1 | Placas | 51 |
| 7.2 | Panel de control | 52 |
| 7.3 | Integración de componentes | 52 |
| 8 | Conclusiones | 55 |
| <i>Índice de Figuras</i> | | 57 |
| <i>Índice de Tablas</i> | | 59 |
| <i>Índice de Códigos</i> | | 61 |
| <i>Bibliografía</i> | | 63 |
| <i>Anexo I: Guía de uso</i> | | 65 |
| 1 | Descripción y cuadro de mandos | 65 |
| 2 | Tipos de movimiento | 66 |
| 3 | Modos de funcionamiento | 67 |

Índice

| | |
|---|-----------|
| <i>Resumen</i> | III |
| <i>Abstract</i> | V |
| <i>Índice Abreviado</i> | VII |
| <i>Notación</i> | XI |
| 1 Introducción | 1 |
| 1.1 Modos de funcionamiento | 2 |
| 1.1.1 Modo local con microcontrolador | 2 |
| 1.1.2 Modo remoto con microcontrolador | 2 |
| 1.1.3 Modo local sin microcontrolador | 3 |
| 1.1.4 Modo remoto sin microcontrolador | 3 |
| 1.2 Distribución de los controles | 3 |
| 2 Descripción del hardware | 5 |
| 2.1 Arduino Mega 2560 | 5 |
| 2.1.1 Alimentación | 6 |
| 2.1.2 Memoria | 6 |
| 2.1.3 Entradas y Salidas | 6 |
| 2.1.4 Comunicación | 7 |
| 2.2 Ethernet Shield de Arduino | 7 |
| 2.3 Motor DC y Driver L298N | 8 |
| 2.3.1 Conexionado del módulo L298N | 8 |
| 2.4 Encoder Rotativo Incremental | 9 |
| 2.4.1 Especificaciones técnicas | 9 |
| 2.4.2 Conexionado del Encoder | 10 |
| 2.5 Calibre digital | 10 |
| 2.6 LCD | 11 |
| 2.7 Sensor fotoeléctrico OMRON | 11 |
| 2.7.1 Conexiones del sensor fotoeléctrico | 11 |
| 2.8 Cinta transportadora con elementos integrados | 12 |
| 2.9 Convertidor CC-CC con salida USB | 13 |
| 2.10 Controladora IRC5C | 13 |
| 2.11 Optoacoplador TLP621-4 | 13 |
| 3 Desarrollo de placa de conexiones | 15 |

| | | |
|-----------------------------|---|-----------|
| 3.1 | Software utilizado. KiCAD. | 15 |
| 3.2 | Señales | 15 |
| 3.3 | Señales digitales en 24V y en 5V | 18 |
| 3.3.1 | Conversión de 24V a 5V | 19 |
| 3.3.2 | Función sin microcontrolador y emergencia | 20 |
| 3.4 | Calibre digital | 21 |
| 3.4.1 | Alimentación calibre | 21 |
| 3.4.2 | Amplificación señales calibre | 22 |
| 3.5 | Placas finales | 23 |
| 3.5.1 | Placa <i>Tapa</i> | 23 |
| 3.5.2 | Placa <i>Fondo</i> | 24 |
| 4 | Planificación del panel de control | 25 |
| 4.1 | Base | 25 |
| 4.2 | Tapa | 26 |
| 5 | Desarrollo en Arduino | 29 |
| 5.1 | Diagrama de flujo | 29 |
| 5.2 | Programa final | 30 |
| 6 | Desarrollo en Robotstudio | 45 |
| 6.1 | Funcionamiento sin microcontrolador | 45 |
| 6.2 | Funcionamiento con microcontrolador | 47 |
| 7 | Resultados | 51 |
| 7.1 | Placas | 51 |
| 7.2 | Panel de control | 52 |
| 7.3 | Integración de componentes | 52 |
| 8 | Conclusiones | 55 |
| <i>Índice de Figuras</i> | | 57 |
| <i>Índice de Tablas</i> | | 59 |
| <i>Índice de Códigos</i> | | 61 |
| <i>Bibliografía</i> | | 63 |
| <i>Anexo I: Guía de uso</i> | | 65 |
| 1 | Descripción y cuadro de mandos | 65 |
| 2 | Tipos de movimiento | 66 |
| 2.1 | Movimiento absoluto | 67 |
| 2.2 | Movimiento relativo o discreto | 67 |
| 2.3 | Movimiento con actuadores digitales | 67 |
| 3 | Modos de funcionamiento | 67 |
| 3.1 | Modo local con microcontrolador | 67 |
| 3.2 | Modo remoto con microcontrolador | 67 |
| 3.3 | Modo local sin microcontrolador | 68 |
| 3.4 | Modo remoto sin microcontrolador | 68 |
| 3.5 | Modo emergencia | 68 |

Notación

| | |
|--------|---|
| ABB | Asea Brown Boveri |
| CAD | Computer-Aided Design |
| CC | Corriente Continua |
| E/S | Entrada/Salida |
| EEPROM | Electrically Erasable Programmable Read-Only Memory |
| ETSI | Escuela Técnica Superior de Ingeniería |
| g | Gramo |
| GND | Tierra |
| GPIO | General-Purpose Input/Output. Pines de uso general |
| I2C | Inter-Integrated Circuit |
| ICSP | In-circuit Serial Programming |
| IP | Internet Protocol |
| kB | Kilobyte |
| kΩ | Kiloohmio |
| LCD | Liquid-Crystal Display. Pantalla de cristal líquido |
| LED | Light-Emitting Diode |
| mA | Miliamperio |
| MHz | Megahercios |
| mm | Milímetros |
| PWM | Modulación por ancho de pulso |
| SPI | Serial Peripheral Interface |
| SRAM | Static Random-Access Memory |
| TCP | Transmission Control Protocol |
| TTL | Transistor-Transistor Logic |
| TWI | Two-Wire Interface |
| UART | Universal Asynchronous Receiver-Transmitter |
| USB | Universal Serial Bus |
| V | Voltio |

1 Introducción

En las prácticas de laboratorio realizadas por parte de alumnos durante la docencia de los cursos de Robótica del Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática de la Escuela Técnica Superior de Ingeniería de Sevilla, los alumnos tienen como finalidad aprender a controlar un brazo robótico. Con este fin, en una de las prácticas propuestas deben programar el movimiento del brazo robótico disponible en el laboratorio utilizando el programa RobotStudio . El objetivo principal de la práctica consiste en que una pieza sea trasladada por el robot desde un punto inicial hacia una segunda posición siguiendo la trayectoria indicada. Para poder conseguir esto, es habitual que los alumnos necesiten varios intentos de programación y varios ciclos de movimiento del robot para poder obtener un resultado correcto.

El proceso se realiza colocando manualmente la pieza sobre la mesa de trabajo, lo que lleva asociada diferente problemática que puede llegar a interferir en los resultados obtenidos por los alumnos. Por un lado, la precisión es cuestionable, ya que el propio alumno no tiene una referencia sobre la cual poder repetir el proceso de forma eficaz, ya que la referencia empleada suele ser una marca realizada a mano alzada con lapicero sobre la mesa y el posicionamiento lo realiza un alumno. Esto puede influir negativamente dado que la programación establece un punto inicial fijo en unas coordenadas, sin embargo, al tener que repetir varias veces el proceso para modificar la programación de la trayectoria, el punto inicial no se ubica exactamente en las mismas coordenadas, sino que se empiezan a aproximar al punto inicialmente establecido. Por otro lado, al invadir el espacio de trabajo del brazo robótico continuamente se producen riesgos innecesarios impropios de las normas de seguridad en la industria y en el ambiente académico.

Este trabajo es la continuación de Tapia[4] e Hinojosa[5], que sentaron las bases del proyecto en prototipos teóricos. En esta ocasión, el enfoque es en la implementación sobre los equipos del laboratorio a nivel real. El objetivo es añadir a la práctica una cinta transportadora que controle la posición de la pieza de forma precisa y permita trasladar dicha pieza a través de la cinta. Para que esta cinta pueda ser utilizada por los alumnos, en este trabajo de fin de grado se desarrolla la construcción de un panel de control que permita su manejo. Este panel como dispositivo final debe encerrar las conexiones electrónicas y todas las placas empleadas para controlar electrónicamente la cinta para garantizar la seguridad del dispositivo y asegurar que estas conexiones no se modifican accidentalmente en el laboratorio por los alumnos.

Un objetivo secundario establecido en el proyecto consiste en la garantía de reparabilidad, es decir, el sistema debe tener componentes fácilmente sustituibles para facilitar las reparaciones. Ya que, al ser manipulado este dispositivo de forma recurrente por diferentes alumnos, y no profesionales, la probabilidad de avería por uso y desgaste es mayor.

Para poder emplearse en las prácticas, el sistema se diseña para contar con las siguientes características:

- Posicionamiento de piezas en la cinta transportadora en medidas de ejes X e Y que el usuario requiera para interactuar con el robot.
- Conexión entre Arduino y RobotStudio mediante protocolo TCP/IP para comunicaciones
- Funcionamiento sin Arduino mediante señales digitales del robot.
- Funcionamiento sin conexión directa entre RobotStudio y Arduino.

Finalmente, en el Anexo I: Guía de uso se incluye una guía de uso que puede ser incluida dentro de un guión de prácticas para que los alumnos tengan todos los conocimientos necesarios para manejar el panel de control.

1.1 Modos de funcionamiento

Es necesario establecer diferentes modos de funcionamiento para el dispositivo dado que todas las funciones especificadas no pueden cumplirse al mismo tiempo porque existirían conflictos entre ellas. Es por ello por lo que el sistema debe tener ciertos modos de funcionamiento que se determinan en función del uso que el estudiante necesite.

Para poder organizar los modos de funcionamiento, la primera consideración es determinar qué dispositivo gobierna el sistema o establecer el dispositivo máster. Pueden existir dos casos, en uno, el máster es la controladora del robot (o RobotStudio durante una simulación), en el otro caso el máster es el panel de control de usuario de la cinta (Arduino o la propia electrónica interna). Respectivamente serán los modos remoto y local. En ambos modos existen otros dos tipos de uso dado que el microcontrolador presente en el Arduino puede estar funcionando o no, por lo que se deben añadir las dos posibilidades, introduciendo los modos con microcontrolador y sin microcontrolador.

En total, se cuenta con cuatro modos de funcionamiento que se describen a continuación.

1.1.1 Modo local con microcontrolador

En este modo, se podrá testear el correcto funcionamiento de la cinta, se puede establecer la posición final de la pieza mediante los mandos en el panel de control.

Las órdenes del sistema están proporcionadas por los periféricos de entrada presentes, es decir, el máster es el panel de control. El microcontrolador es el encargado de gestionar el posicionamiento y mover el motor de la cinta cuando le sea indicado.

En este caso el brazo robótico no tiene conocimiento previo de la posición de la pieza, por lo que para poder recoger la pieza necesitará información extra. Para ello, si hay disponible la conexión con la controladora del robot, mediante el cable Ethernet, el Arduino comunica mediante conexión TCP/IP la posición de la pieza en los ejes “X” e “Y” además del estado del sensor fotoeléctrico y del sistema.

1.1.2 Modo remoto con microcontrolador

A diferencia del anterior, en este modo se podrá mover la pieza a cualquier punto deseado de la cinta desde RobotStudio sin necesidad de usar el panel de control de la propia cinta.

El gobierno del sistema pasa a ser parte de la controladora del robot, convirtiendo al microcontrolador en esclavo, pasando a ser RobotStudio el máster.

El microcontrolador sigue encargándose del posicionamiento y movimiento del motor, pero las órdenes pasan a ser recibidas mediante conexión TCP/IP, es decir, el microcontrolador, en este

caso, sólamente ejecuta las órdenes de movimiento recibidas mediante los comandos introducidos en RobotStudio. Como en el caso anterior, se envía la posición, estado del sistema y del sensor fotoeléctrico mediante conexión TCP/IP a la controladora.

1.1.3 Modo local sin microcontrolador

Este modo puede ser empleado como modo alternativo de funcionamiento en caso de que la placa Arduino falle.

El máster del sistema, al ser el modo local, es el panel de control de la cinta; sin embargo, al no tener el microcontrolador operativo, el posicionamiento deja de funcionar y las funciones del sistema pasan a ser más básicas, pero sigue funcionando el sistema y puede ser controlado.

El movimiento del motor queda a cargo de la electrónica interna del sistema. Para interactuar con el motor y moverlo se realizará mediante los pulsadores de avance y retroceso. El robot queda no comunicado y solo recibe la señal digital del sensor fotoeléctrico.

1.1.4 Modo remoto sin microcontrolador

Es un modo similar al anterior, dado que la electrónica es la encargada de gestionar el movimiento. La interacción con el sistema se produce mediante señales digitales enviadas por el robot en vez de por el panel de usuario de la cinta.

1.2 Distribución de los controles

Para una interacción con el sistema con el usuario se crea una interfaz hombre-máquina que permite cambiar entre los distintos modos de funcionamiento, visualizar información, controlar el sistema en el modo local y realizar paradas de emergencia en caso de ser necesario. Para ello, se prototipa la interfaz mostrada en la figura 1.1, que posteriormente se explicará en profundidad en el capítulo 4 el diseño del panel de control.

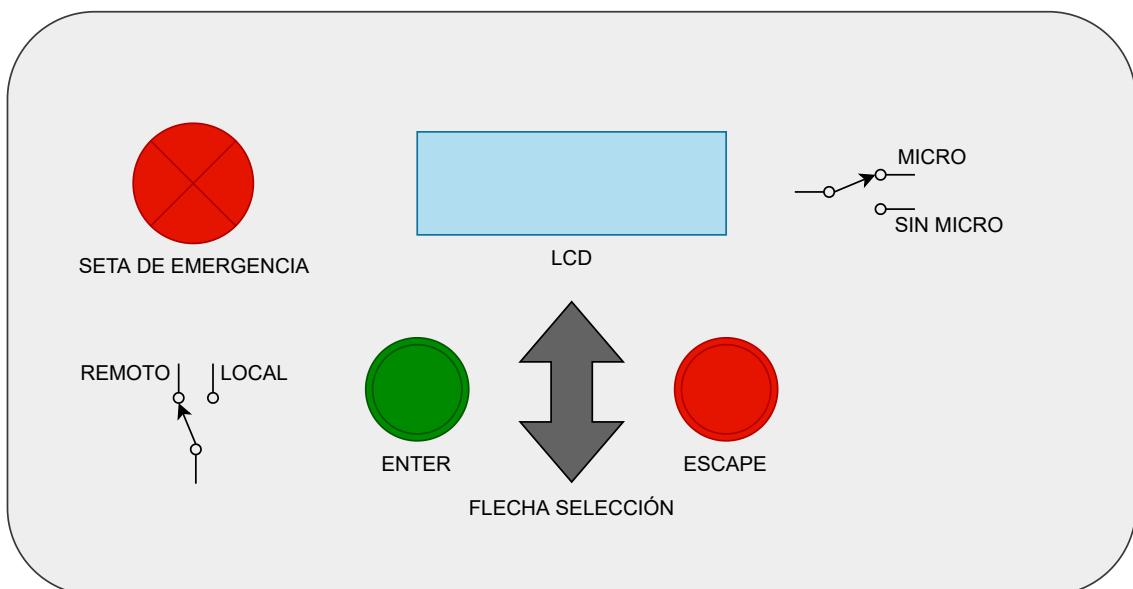


Figura 1.1 Interfaz hombre-máquina. Distribución en la tapa.

En este diseño se observa un LCD que será el principal encargado de mostrar la información relevante al usuario como la posición o el modo en el que se encuentra el sistema. Por otra parte, se cuenta con dos botones y una flecha de selección, que permiten avanzar por los distintos menús y seleccionar las opciones durante el modo local. Además, las flechas serán las responsables del movimiento de la cinta en el modo local sin microcontrolador. También se cuenta con dos interruptores de dos posiciones cada uno, que permiten seleccionar los modos local/remoto y con microcontrolador/sin microcontrolador.

Por último, una seta de emergencia es imprescindible para realizar una parada de emergencia en caso necesario. La seta está situada en un lugar de fácil acceso y que no interfiere en el uso normal del sistema.

Además, se debe crear una serie de conexiones que permitan la interacción robot-cinta para el modo remoto sin microcontrolador. Esto se debe realizar mediante un conector que permita acceder a dichos pines de forma sencilla y queden expuestos. Para ello, se introducirá un conector similar a la figura 1.2. Los pines que debe contener son:

- Retroceso.
- Avance.
- Local.
- Micro.
- Emergencia.
- Fotoeléctrico.

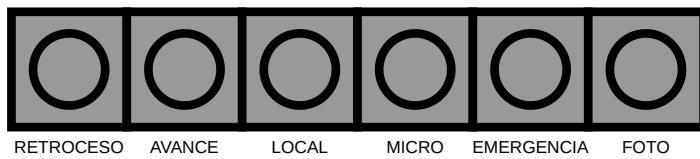


Figura 1.2 Distribución de conexiones digitales.

2 Descripción del hardware

Una vez conocidas las funciones que debe desempeñar el sistema es importante definir el hardware a usar para que sea capaz de cumplimentar los requerimientos establecidos. Los principales dispositivos utilizados en el proyecto son los siguientes:

2.1 Arduino Mega 2560

Se trata de una placa de desarrollo que cuenta con el microcontrolador ATmega2560 y todo lo necesario para prototipar un sistema. Cuenta con 54 pines de entrada y salida (GPIO), de los cuales 15 pueden utilizarse como salida PWM, 4 puertos UART, oscilador de 16 MHz, conexión USB tipo B, pines ICSP de programación y botón de reinicio.

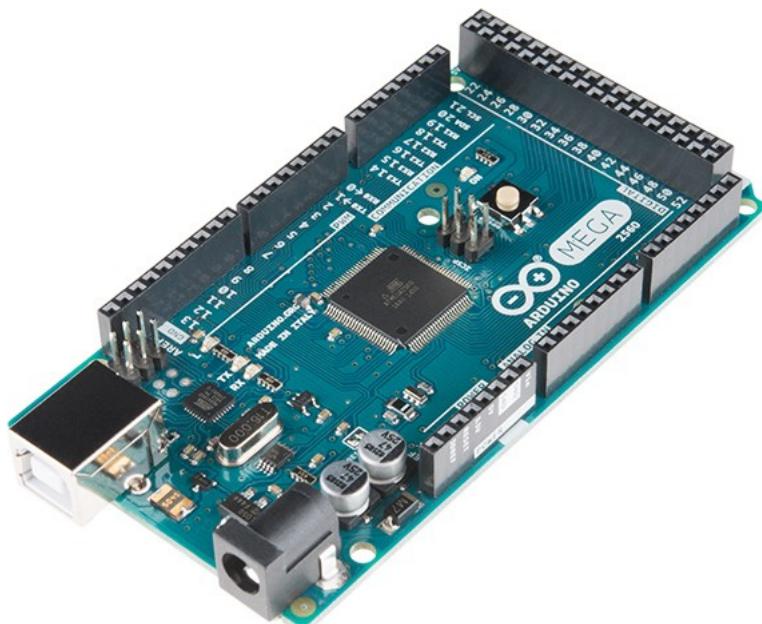


Figura 2.1 Arduino Mega 2560.

Tabla 2.1 Características Arduino Mega 2560.

| | |
|--------------------------------|---|
| Microcontrolador | ATmega2560 |
| Tensión de funcionamiento | 5 V |
| Voltaje de entrada recomendado | 7-12 V |
| Voltaje de entrada límite | 6-20 V |
| Pines de E/S digitales | 54 (de los cuales 15 con salida PWM) |
| Pines de entrada analógica | 16 |
| Corriente CC por pin | 20 mA |
| Corriente CC para pin 3.3 V | 50 mA |
| Memoria Flash | 256 kB, 8 kB utilizados por el gestor de arranque |
| SRAM | 8 kB |
| EEPROM | 4 kB |
| Frecuencia de reloj | 16 MHz |
| Longitud | 101.52 mm |
| Anchura | 53.3 mm |
| Peso | 37 g |

2.1.1 Alimentación

El Arduino Mega 2560 puede ser alimentado mediante la conexión USB tipo B proporcionada por un ordenador o por una fuente de alimentación externa. Además, puede ser alimentado por los pines de alimentación de la placa, que se describen a continuación:

- VIN. Entrada de tensión de la placa cuando hay alimentación externa.
- 5V. Pin que produce 5V regulados.
- 3V3. Pin que produce 3.3V regulados con un consumo máximo de 50 mA.
- GND. Pin de conexión a masa.
- IOREF. Referencia de tensión de trabajo del microcontrolador.

2.1.2 Memoria

El ATmega2560 cuenta con 256 kB de memoria flash de los cuales 8 kB se usan para el gestor de arranque, 8 kB de memoria SRAM y 4 kB de EEPROM.

2.1.3 Entradas y Salidas

El Arduino Mega cuenta con 54 pines que pueden ser utilizados como salida o entrada digital mediante las funciones `pinMode()`, `digitalWrite()` y `digitalRead()`. Los niveles lógicos son de 5V. Cada pin soporta una corriente de 20 mA y cuenta con una resistencia de pull-up de entre 20 y 50 kΩ. Además, algunos pines tienen funciones especiales:

- Comunicación serie. Se usa para recibir y transmitir datos en serie TTL. Son las parejas 0 y 1, 14 y 15, 16 y 17 y 18 y 19. Los pines 0 y 1 son los correspondientes a la comunicación con el conversor USB-TTL integrado en la placa
- Interrupciones externas. Se utilizan para activar interrupciones en el software. Son los pines 2, 3, 18, 19, 20 y 21.

- Salida PWM. Proporcionan una salida modulada con 8 bits de precisión con la función `analogWrite()`. Son los pines del 2 al 13 y del 44 al 46.
- Comunicación SPI. Pines 50 (MISO), 51 (MOSI), 52 (SCK), 53 (SS). Permiten comunicación SPI con otros dispositivos utilizando la biblioteca SPI.
- LED integrado. En el pin 13 hay un LED integrado que puede encenderse con un valor HIGH y apagarse con un valor LOW.
- Comunicación TWI. Pines 20 (SDA) y 21 (SCL). Permite comunicación I2C/TWI.

2.1.4 Comunicación

La placa Arduino Mega cuenta con diversas formas para comunicarse con un ordenador o con otros dispositivos. El ATmega2560 cuenta con cuatro UART de hardware para comunicación TTL a 5V, una conexión SPI y una conexión I2C. Mediante uno de los puertos UART el ATmega2560 se comunica con un ATmega16U2 que canaliza la conexión mediante USB a un ordenador y permite la comunicación entre ambos. Esto permite tanto programar la placa mediante el IDE de Arduino como recibir mediante monitor serie datos simples.

2.2 Ethernet Shield de Arduino

El Ethernet Shield de Arduino se trata de una placa que añade la funcionalidad de conectar una placa de Arduino a una red mediante conexión Ethernet. Se trata de una placa basada en el chip Wiznet W5100 que provee de una pila de red IP capaz de soportar protocolos TCP y UDP. Usa la librería Ethernet para leer y escribir flujos de datos.



Figura 2.2 Arduino Ethernet Shield.

La placa cuenta con varios LED que proporcionan información:

- ON. Indica que la placa está alimentada.
- LINK. Indica presencia de enlace de red.
- 100M. Indica la existencia de conexión de red de 100 Mb/s.
- RX. Indica que se reciben datos cuando parpadea.
- TX. Indica que se transmiten datos cuando parpadea.

Unos puntos importantes del Ethernet Shield son:

- Funciona a 5V.
- Tiene un microcontrolador W5100 con 16k de buffer y es independiente de la memoria del ATmega2560.
- Se comunica con el ATmega2560 mediante SPI.
- Soporta 4 conexiones simultáneas.
- Utiliza la librería Ethernet.
- Dispone de lector de tarjetas microSD para guardar ficheros.
- Utiliza los pines 10, 11, 12 y 13 para comunicarse con el W5100 mediante SPI.

2.3 Motor DC y Driver L298N

El principal actuador de este proyecto es un motor de corriente continua que es el que mueve la cinta transportadora, permitiéndola avanzar, retroceder o pararse. Este motor funciona a 24V y tiene infinidad de uso, ya que son sencillos de operar y tienen un bajo coste.

Para controlar dicho motor se utiliza un Driver L298N, que está basada en un puente H. Dicho módulo es capaz de controlar dos motores de corriente continua o un motor paso a paso bipolar de hasta 2A.

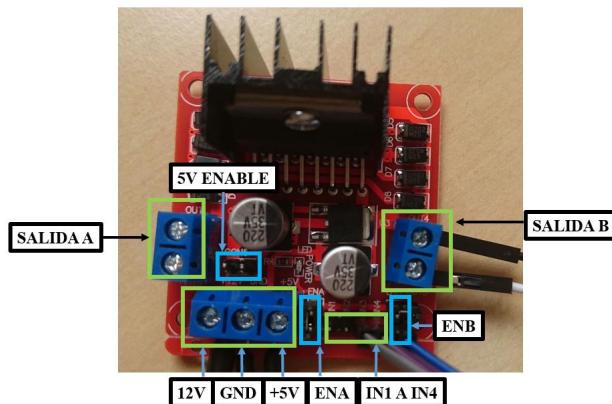


Figura 2.3 Driver L298N.

La principal funcionalidad del módulo es separar la parte asociada a la potencia (que funciona a 24V en este caso) de la parte asociada al control (que funciona a 5V).

2.3.1 Conexión del módulo L298N

El módulo cuenta con un circuito integrado LM7805 que proporciona 5V que puede ser activado o desactivado mediante un jumper.

Mientras el jumper esté activo, la placa admite tensiones de alimentación de entre 6 y 12V. Así, la conexión de 5V será una salida.

Por otra parte, si el jumper está desactivado la placa admite tensiones de alimentación de entre 12 y 35V. En este caso se deberá proporcionar 5V de referencia a la placa para el funcionamiento de la parte lógica.



Figura 2.4 Tipos de conexiones del Driver L298N.

2.4 Encoder Rotativo Incremental

Para posicionar correctamente las piezas a lo largo de la cinta es necesario contabilizar el movimiento de la misma. Para ello, se cuenta con un encoder rotativo incremental de serie LPD3806-600BM el cual cuenta con una gran precisión.

Éste tiene dos salidas de onda cuadrada con un desfase de 90 grados entre ellas. Siempre que se produzca un flanco en A, será leída la señal B. Si B se encuentra en HIGH, el encoder se encontrará girando en sentido horario. Por el contrario, si B se encuentra en LOW, el encoder se encontrará girando en sentido antihorario.



Figura 2.5 Señales encoder rotativo.

2.4.1 Especificaciones técnicas

El encoder rotativo de serie LPD3806-600BM cuenta con las siguientes especificaciones:

- 600 pulsos/revolución por cada fase. Por lo tanto, con las fases combinadas se cuenta con 2400 pulsos/revolución.
- Velocidad máxima: 5000 revoluciones/minuto.
- Respuesta de frecuencia: 0-30KHz

2.4.2 Conexionado del Encoder

El encoder cuenta con cuatro cuables de conexión:

- Rojo. Alimentación 5-24V.
- Negro. GND.
- Verde. Fase A.
- Blanco. Fase B.

2.5 Calibre digital

Para tomar la medida de la posición a lo ancho de la cinta se utiliza un calibre digital. Este instrumento se encuentra integrado en las cintas transportadoras del laboratorio. Cuentan con un LCD en el que se muestra la información de la medición y, además, cuenta con una tapa desmontable a la que se acceden cuatro pines que permiten comunicaciones con el Arduino. Estos pines son: alimentación a 1.5V, GND, señal de reloj y señal de datos. Todas las señales utilizan un nivel lógico de tensión de 1.5V, por lo que deben ser amplificadas a 5V para que el Arduino pueda comprender dichas señales.



Figura 2.6 Calibre digital y cables usados.

Mientras el calibre cuente con alimentación estará enviando tramas de datos con la medida de cada momento, por lo que es recomendable no utilizar pilas ya que siempre está funcionando. Algunas características importantes son:

- Cada trama cuenta con 24 bits, de los cuales 21 corresponden a la medición, uno para el signo, uno para la unidad (mm o in) y otro bit de acarreo.
- Los datos se transmiten por una señal de reloj (CLK) y una señal de datos (DATA).
- La línea de datos debe leerse en cada flanco de bajada de la señal de reloj.
- Los bits de la trama se inician por el menos significativo (LSB)
- El valor de la medida en mm debe ser multiplicado por 100.

2.6 LCD

La visualización de información e interacción del sistema utiliza un LCD 16x2. Este LCD cuenta con un módulo basado en microcontrolador que permite controlar la información mostrada mediante comunicación I2C, lo que permite reducir en gran cantidad los pines utilizados.

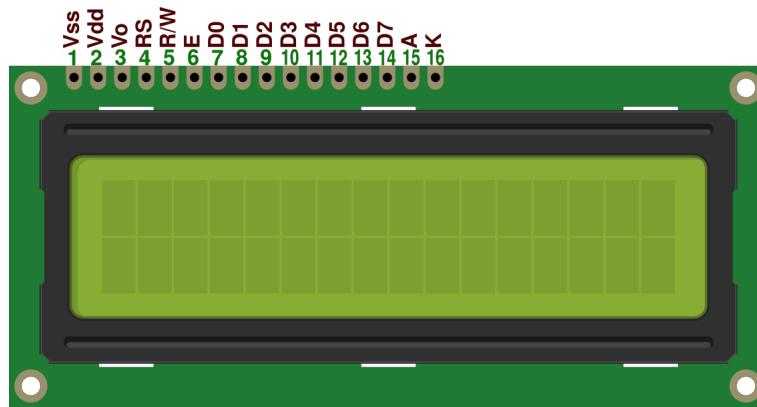


Figura 2.7 LCD 16x2.

La conexión se realiza mediante cuatro pines: alimentación 5V, GND, SCL y SDA. Además, la placa de adaptación cuenta con un potenciómetro que permite regular el brillo del LCD.



Figura 2.8 Módulo de control de LCD por I2C.

2.7 Sensor fotoeléctrico OMRON

Se utiliza un sensor fotoeléctrico para detectar que la pieza ha llegado a cierta posición arbitraria. Para ello se utiliza el sensor E3JK-R4M de la marca OMRON. Este sensor se encuentra incorporado en la cinta transportadora del laboratorio. Tiene dimensiones reducidas y tiene una alta capacidad de conmutación. El sensor es de tipo retroreflectivo polarizado, lo que permite detectar cuerpos brillantes. Además, posee un LED de color rojo que se enciende al detectar un objeto.

2.7.1 Conexiones del sensor fotoeléctrico

El sensor fotoeléctrico cuenta con cinco cables de conexión de diferentes colores:

- Marrón. Alimentación entre 12-24V.



Figura 2.9 Sensor fotoeléctrico OMRON E3JK-R4M.

- Azul. GND.
- Blanco. Salida común del relé.
- Negro. Salida de relé NA (Normalmente Abierto).
- Gris. Salida de relé NC (Normalmente Cerrado).

2.8 Cinta transportadora con elementos integrados

En el laboratorio de automática se encuentra una cinta transportadora con todos los elementos integrados, de modo que el proyecto consiste en definitiva en una interfaz entre estos elementos y el robot que le acompaña. Las coordenadas necesarias para el posicionamiento de la pieza mediante el robot se corresponden con "X" siendo ésta la posición en el eje longitudinal de la cinta e "Y" siendo el ancho de la cinta.

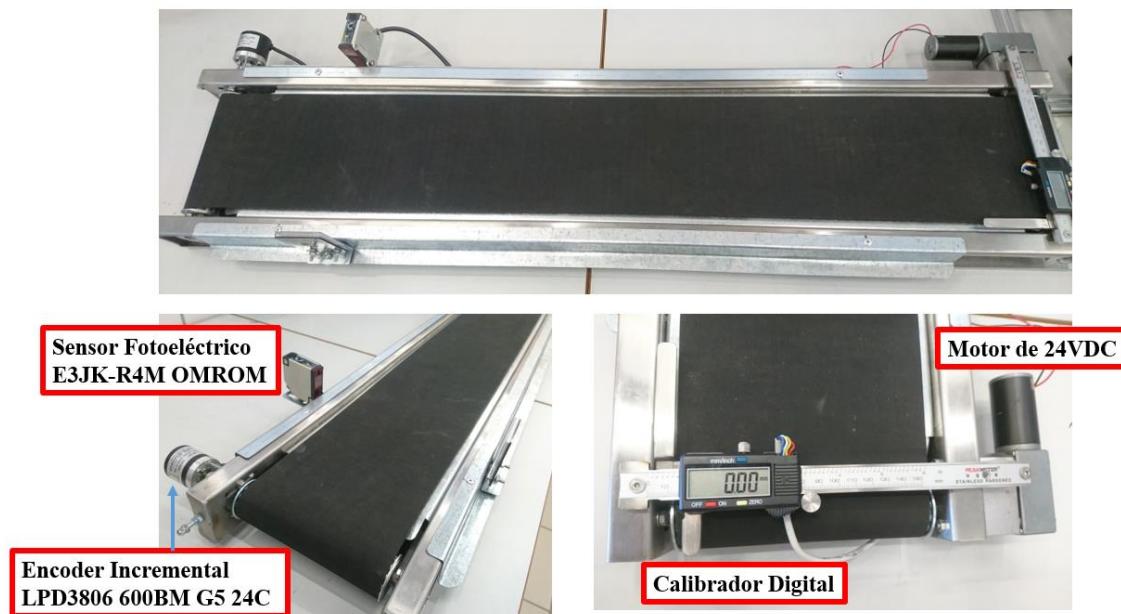


Figura 2.10 Cinta transportadora con elementos integrados.

2.9 Convertidor CC-CC con salida USB

Se trata de un pequeño dispositivo que se puede alimentar con un amplio rango de tensiones. En este caso, se puede alimentar con los 24V que proporciona la controladora del robot. Cuenta con cuatro salidas USB (que funcionan a 5V) con las que se puede alimentar la placa de Arduino y toda la electrónica del sistema.

2.10 Controladora IRC5C

El robot ABB IRB120 presente en los laboratorios del departamento cuentan con unas controladoras IRC5C, que son los dispositivos con los que se tiene que interactuar para comunicar la cinta transportadora con el robot. Estos dispositivos funcionan a 24V y cuentan con su propia fuente de alimentación. Por otra parte, cuentan con todas las conexiones necesarias para la realización del proyecto. Entre ellas, una conexión Ethernet a la que conectar el Ethernet Shield de Arduino.

Por otro lado, cuenta con una placa DSQC 652, que permite la conexión de señales digitales. Estas señales tienen un nivel lógico de 24V, necesitando un mínimo de 15V para detectar un '1' y un máximo de 5V para detectar un '0', por lo que las señales que les sean enviadas por esta vía deben ser adaptadas a dichas tensiones.

2.11 Optoacoplador TLP621-4

El circuito integrado TLP621-4 se trata de un chip que cuenta con cuatro aisladores ópticamente acoplados que constan con un diodo emisor de luz infrarroja y un fototransistor de silicio NPN encapsulado en plástico.

Las principales características son:

- Tensión de aislamiento en AC de 5300Vrms.
- Rango de temperatura de funcionamiento: -30°C a 100°C.
- Sin plomo.
- Paquete DIP de 16 pines.

Como dato relevante, la corriente máxima que debe pasar sobre los diodos es de 50 mA, por lo que las resistencias a colocar deberán condicionar este parámetro.

3 Desarrollo de placa de conexiones

Para simplificar todas las conexiones internas dentro del panel de control y posibilitar ciertas funciones especificadas, se crea una placa electrónica donde se conectan todos los dispositivos. De este modo se consigue simplificar el montaje y la posible actualización del sistema, ya que todas las conexiones internas desaparecen por completo. Además, para favorecer el orden de los cables dentro del panel se crea una segunda placa más básica cuya única función es agrupar todas las conexiones existentes en la tapa. Se conocerá como placa *Fondo* a la placa general que cuyo esquemático corresponde a la figura 3.2, y placa *Tapa* a la superior, cuyo esquemático corresponde a la figura 3.3.

3.1 Software utilizado. KiCAD.

Para la realización de la placa se ha utilizado el paquete de software KiCAD. Se trata de un software libre bajo licencia GNU General Public License, lo que permite su uso sin coste para el proyecto. KiCAD es un paquete de software orientado hacia el diseño electrónico (EDA por sus siglas en inglés: Electronic Design Automation) y consta de diversas aplicaciones que permiten realizar todo el trabajo.



Figura 3.1 Logo de KiCAD.

Por un lado cuenta con *eeschema*, un editor de esquemas electrónicos donde se puede plantear la lógica de las conexiones de un modo abstracto. Por otro, se encuentra con *pcbnew*, un editor de circuitos impresos. A partir de un esquemático creado se pasa a un circuito impreso de modo fácil y siendo modificable siempre que sea necesario.

3.2 Señales

En primer lugar, la lista de señales presentes en el proyecto se describen en la tabla 3.1. Estas señales se conectan a sus respectivos dispositivos por conectores atornillados en la PCB definitiva y, posteriormente se realizan las transformaciones e interconexiones internas que corresponden.

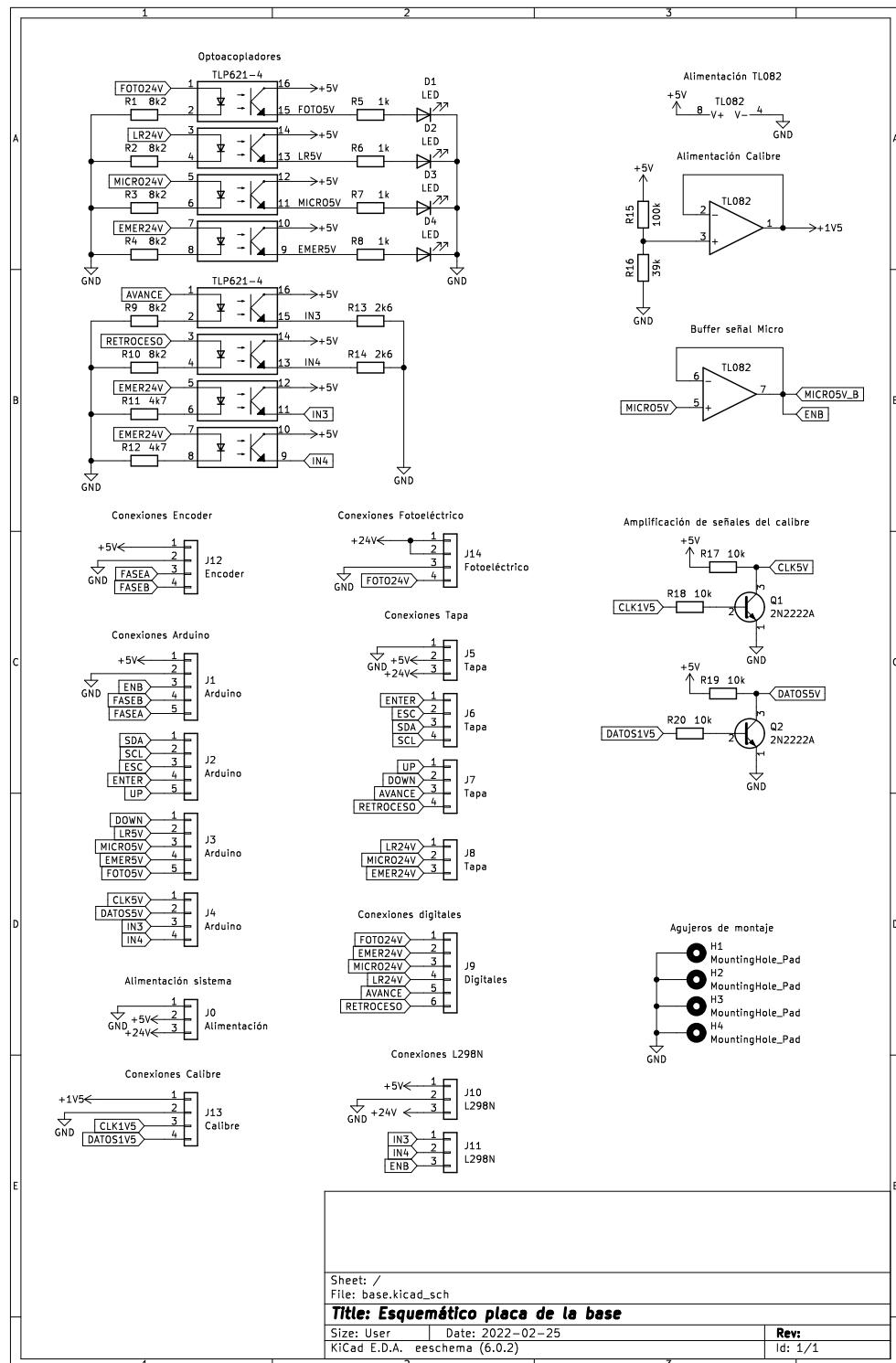


Figura 3.2 Esquemático completo de la placa Fondo.

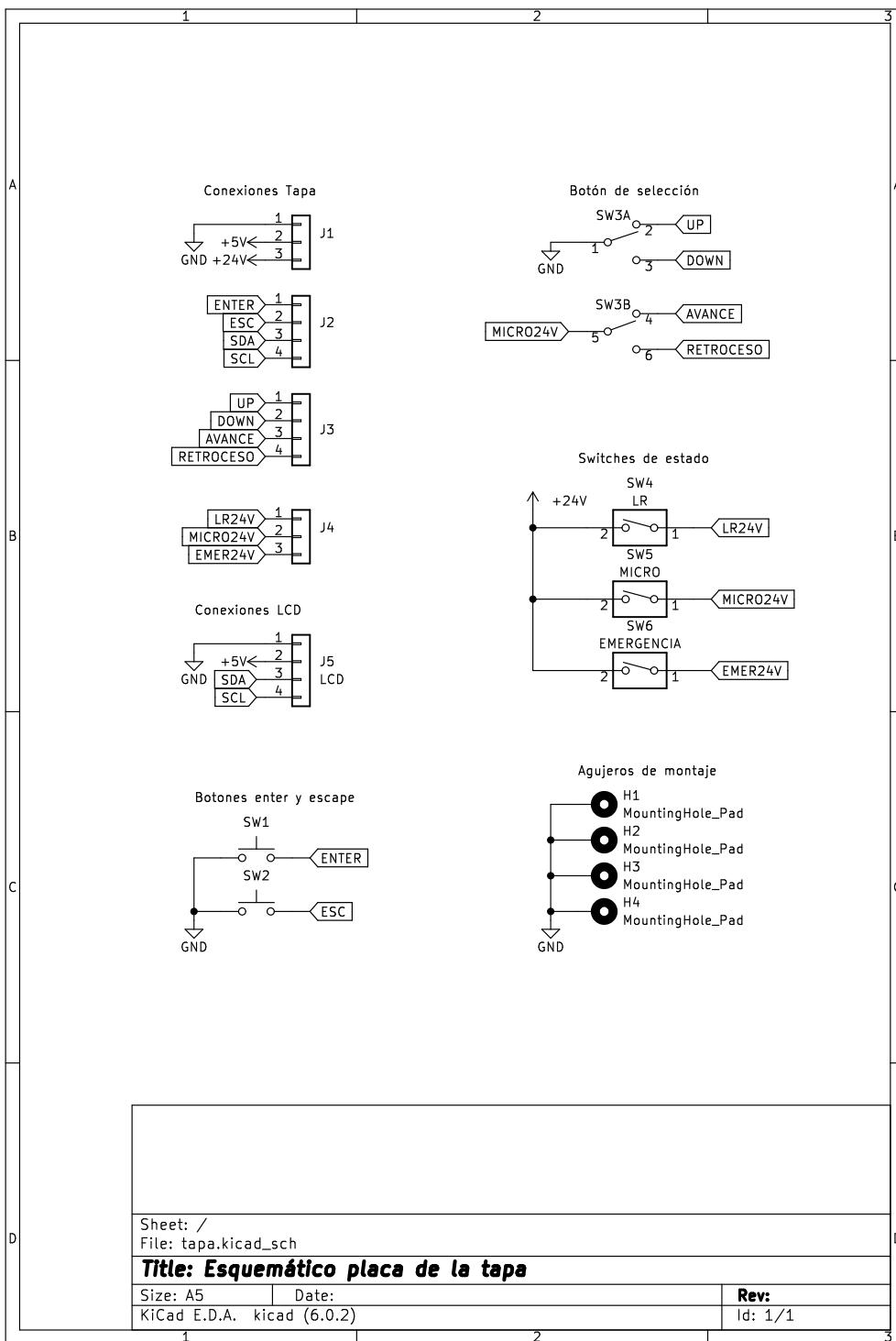


Figura 3.3 Esquemático completo de la placa Tapa.

Tabla 3.1 Listado de señales.

| Señal | Observaciones | Nivel lógico de tensión (V) |
|-----------|---|-----------------------------|
| 24V | Alimentación de 24V | 24 |
| 5V | Alimentación de 5V | 5 |
| 1.5V | Alimentación de 1.5V | 1.5 |
| GND | Línea de masa | 0 |
| EMER | Señal de emergencia | 5 y 24 |
| LR | Estado local o remoto | 5 y 24 |
| MICRO | Estado con o sin microcontrolador | 5 y 24 |
| FOTO | Sensor fotoeléctrico | 5 y 24 |
| UP | Flecha hacia arriba | 5 |
| DOWN | Flecha hacia abajo | 5 |
| ENTER | Avance en los menús | 5 |
| ESC | Retroceso en los menús | 5 |
| AVANCE | Mov. del motor sin microcontrolador (+) | 24 |
| RETROCESO | Mov. del motor sin microcontrolador (-) | 24 |
| IN3 | Sentido de giro L298N | 5 |
| IN4 | Sentido de giro L298N | 5 |
| ENB | Velocidad de giro L298N | 5 |
| FASEA | Fase A del encoder | 5 |
| FASEB | Fase B del encoder | 5 |
| CLK | Señal reloj del calibre | 1.5 y 5 |
| DATA | Señal de datos del calibre | 1.5 y 5 |
| SDA | Señal de datos del LCD | 5 |
| SCL | Señal de reloj del LCD | 5 |

El proyecto cuenta con dispositivos que funcionan a distintos niveles de tensión, por lo que se tiene que plantear las transformaciones a realizar. Los dos principales niveles de tensión son los 5V a los que funciona el Arduino y los 24V a los que funciona el motor y la controladora del robot. Por otra parte, también se cuenta con el nivel lógico de 1.5V del calibre digital.

El sistema se alimenta con 24V provenientes de la controladora y pasa a 5V mediante el convertidor externo con el que se cuenta, por lo que con obtener dichas conexiones del propio sistema ya se dispone las dos líneas. Sin embargo, en el caso de los 1.5V éstos deben ser generados dentro de la placa como se verá en la sección correspondiente más adelante.

3.3 Señales digitales en 24V y en 5V

El sistema cuenta con cuatro salidas digitales que deben estar representadas tanto en 24V como en 5V para que tanto el Arduino como la controladora conozcan de modo inequívoco el modo en el que se encuentra el sistema. Estas señales son:

- Microcontrolador (MICRO). '1'si el microcontrolador se encuentra desactivado y '0'si está operativo.
- Local/Remoto (LR). '1'si el sistema funciona en modo remoto y '0'si funciona en modo local.
- Emergencia (EMER). '1'si el sistema requiere una parada de emergencia.
- Sensor Fotoeléctrico (FOTO). '1'si hay una pieza detectada por el sensor.

Estas señales son generadas mediante contactos a la señal de 24V. Las señales MICRO y LR funcionan con dos interruptores de dos posiciones, EMER mediante una seta de emergencia con conexión normalmente abierta y FOTO con el sensor fotoeléctrico a la salida normalmente abierta, lo que hace que en el caso de activarse cierre el contacto con el común, que se encuentra a 24V. A los tres primeros se les llamará *switches* de estado, que son los que determinan el estado del sistema.

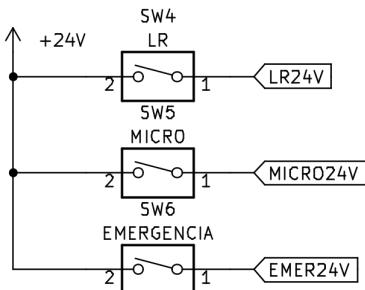


Figura 3.4 Switches de estado.

Además, se cuenta con dos entradas digitales que deben ser capaces de mover el motor en el caso de que el sistema se encuentre funcionando sin microcontrolador. Para ello estas señales deben actuar sobre los pines de dirección del L298N. Estas dos señales son:

- Avance (AVANCE). Actúa sobre el pin IN1 o IN3 del L298N.
- Retroceso (RETR). Actúa sobre el pin IN2 o IN4 del L298N.

Las señales se generan a 24V por defecto, por lo que es necesario su paso a 5V. Para ello se utilizan optoacopladores, unos dispositivos que mediante fotodiodos acoplados a fototransistores. En este proyecto se utiliza el circuito integrado TLP621-4 que cumple dicha función.

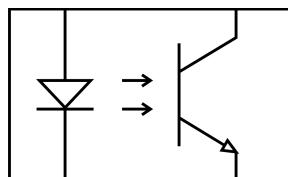


Figura 3.5 Ejemplo de optoacoplador.

3.3.1 Conversión de 24V a 5V

En la figura 3.6 se muestra el circuito empleado. Se utiliza un total de dos TLP621-4 para tener un total de 8 optoacopladores. Como la tensión máxima que reciben los diodos es de 24V, se colocan unas resistencias para evitar que se quemen. El valor de las resistencias utilizadas es de $8.2\text{ k}\Omega$, permitiendo que la corriente directa sea algo inferior a 3 mA. Como caso relevante, en el caso de la parada de emergencia, la resistencia será de $4.7\text{ k}\Omega$ para que tenga una corriente directa y, una mayor salida por ello para asegurar que se produzca la parada en caso de ser necesaria.

En el colector de los fototransistores se conectan directamente la línea de 5V para que, en caso de que la señal correspondiente se active, su equivalente de 5V también lo haga. En las señales FOTO, LR, MICRO y EMER se les añade un LED a la salida a modo de test para comprobar su funcionalidad, pero no se verán desde el exterior del panel.

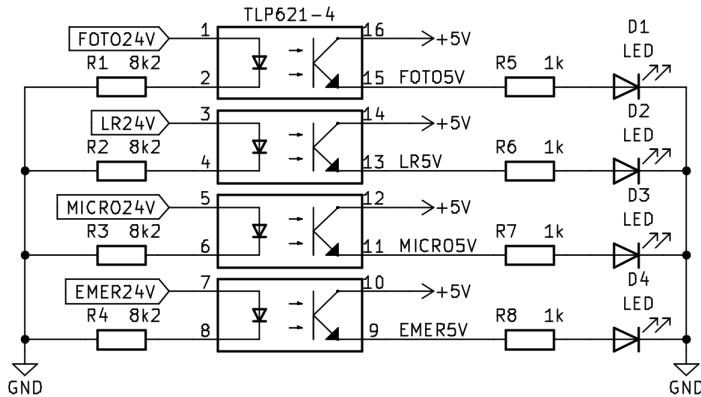


Figura 3.6 Implementación de optoacopladores.

3.3.2 Función sin microcontrolador y emergencia

El sistema debe funcionar tanto con como sin el microcontrolador, por lo que la parte en la que no funcione debe tener conexiones simples hacia la placa L298N. Para ello, cuando la señal MICRO sea un '1', se debe actuar sobre este dispositivo. Para evitar conflictos cuando el Arduino se encuentre conectado en este modo, los pines conectados a IN3, IN4 y ENB se configurarán como entrada, ya que como salida generarán conflictos.

En primer lugar, se actúa sobre el pin controlador de la velocidad de giro, ENB (o ENA). Para ello, mediante un búfer de tensión, se activa dicha señal al máximo cuando MICRO se encuentre en '1'. El búfer de tensión se utiliza para independizar la salida a ENB de la señal MICRO de 5V y permitir su uso con el Arduino en otros modos. La implementación se muestra en la figura 3.7. Para dicho búfer de tensión se emplea un canal del circuito integrado TL082.

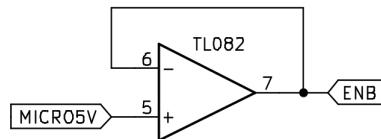


Figura 3.7 Búfer de tensión de la señal MICRO a 5V.

Para dar señal de movimiento se utilizan las flechas presentes en interfaz del panel. Estas flechas de selección tienen dos salidas independientes, por lo que las señales lógicas que recibe el Arduino pueden ir por un canal mientras que la señal de movimiento en modo sin microcontrolador por otro. De este modo, si las señales de movimiento se utilizan a 24V se puede conectar directamente al panel de señales digitales remoto, el cual interactúa directamente con la controladora del robot. Por ello, el terminal común que conecta la flecha de selección para el modo sin microcontrolador va conectado a la señal MICRO de 24V como se ve en la figura 3.8.

Por último, para que se produzca el movimiento además se debe actuar sobre IN3 o IN4 para que el motor se mueva hacia un lado o hacia el otro. Para ello, se vuelven a utilizar optoacopladores como se ve en la figura 3.9. La señal de AVANCE y la señal de RETROCESO actúa sobre el optoacoplador que le corresponde y pone el pin que le corresponde a '1', haciendo que el motor se mueva en el sentido deseado. Como la flecha solo activa uno de los dos sentidos cada vez, no se producirá el bloqueo del motor.

Sin embargo, interesa que se produzca dicho bloqueo en un determinado caso: la parada de emergencia. Si tanto IN3 como IN4 se ponen en alto a 1a la vez, el motor queda totalmente

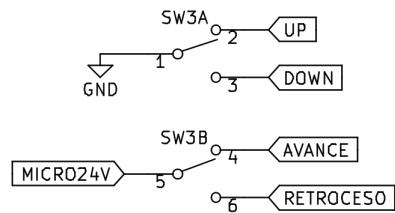


Figura 3.8 Conexiones flecha selección.

bloqueado y deja de moverse. Por ello, se conecta la señal EMER de 24V a dos optoacopladores independientes que, en caso de que sea necesario, produzca dicha parada. La misma se realizará tanto en modo sin microcontrolador como con éste activo, ya que depende directamente de la señal EMER.

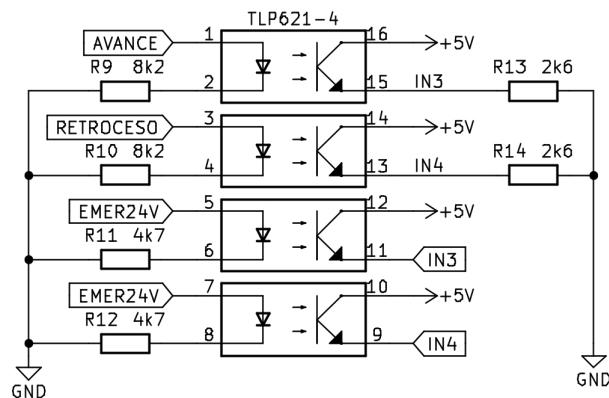


Figura 3.9 Implementación de optoacopladores para modo sin microcontrolador y emergencia.

3.4 Calibre digital

3.4.1 Alimentación calibre

Para el funcionamiento del calibre digital, éste debe ser alimentado por una fuente de 1.5V. Como lo que se dispone en este proyecto es de 5V y 24V lo más sencillo es colocar un divisor resistivo a la línea de 5V y utilizar un búfer de tensión para mantener dicho nivel lógico estable. Utilizando resistencias lo suficientemente altas el consumo es despreciable. Por ello se utiliza una resistencia de $39k\Omega$ y otra de $100k\Omega$. La tensión de salida obtenida será de:

$$V_{out} = 5V \frac{39k\Omega}{39k\Omega + 100k\Omega} \approx 1.4V \quad (3.1)$$

Los 1.4V que se obtienen entran dentro del rango de funcionamiento del calibre utilizando resistencias comerciales, por lo que el resultado es válido.

El consumo del divisor resistivo por otro lado será de:

$$I_{divisor} = \frac{5V}{39k\Omega + 100k\Omega} \approx 0.036mA \quad (3.2)$$

Se puede considerar un consumo despreciable.

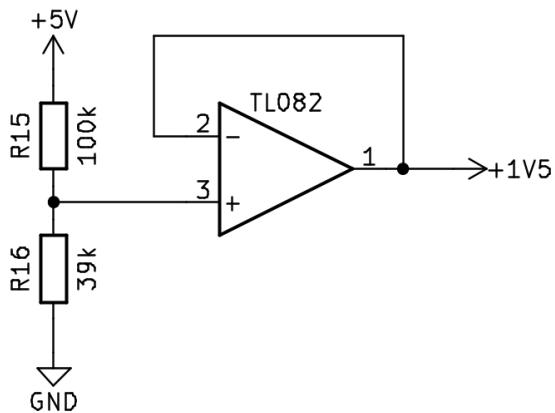


Figura 3.10 Alimentación calibre digital a 1.5V.

Para el búfer de tensión se utiliza un circuito integrado TL082, del cual se utiliza uno de los dos amplificadores operacionales con el que cuenta. Como resultado se obtiene el circuito de la figura 3.10.

3.4.2 Amplificación señales calibre

En la lectura de la señal del calibre por parte del Arduino es necesario elevar los niveles de tensión a 5V. Para ello se toma como referencia el circuito visto en la web [6]. Éste utiliza un transistor junto con dos resistencias de modo que cuando el calibre envíe un '1'eleve la tensión a 5V, pero sin distorsionarse cuando haya un '0'y para no dar falsos positivos. El esquema implementado es el que aparece en la figura 3.11.

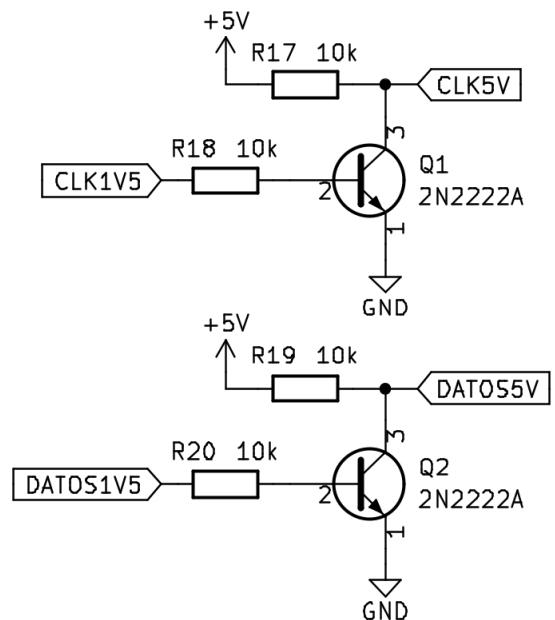


Figura 3.11 Amplificación señales calibre digital a 5V.

3.5 Placas finales

Una vez descrita la funcionalidad del sistema electrónico a implementar, el resto del proceso consiste en separar las conexiones entre las placas de circuito impreso y determinar las conexiones correspondientes a cada una de ellas.

3.5.1 Placa Tapa

La placa *Tapa* como su propio nombre indica irá colocada en la superficie superior del que contendrá los componentes electrónicos. Su principal función es permitir que el panel se pueda abrir sin que haya peligro de desconexiones ni tirones entre los cables que conectan los distintos dispositivos que se encuentren en la tapa. Para ello, habrá un mazo de cables que se conecte a al fondo del panel directamente y así simplificarlo todo.

Por otro lado, los dispositivos conectados a esta tapa están destinados a ser la interfaz de interacción con el usuario. Estos dispositivos son:

- LCD.
- Seta de emergencia.
- Botón intro y escape.
- Flecha de selección.
- Interruptores de estado (LR y MICRO)

El resultado final se puede observar en la figura 7.2 donde se puede observar los huecos para soldar los futuros conectores atornillables. Cuenta con dos zonas diferenciadas como se explicó previamente: una para la conexión de los dispositivos y otra para la conexión a la placa del fondo.

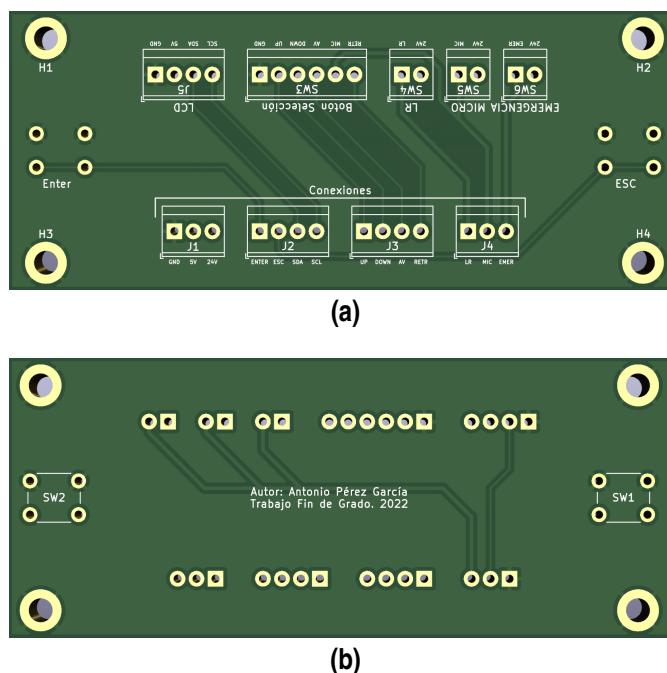


Figura 3.12 (a) Vista frontal de la placa tapa. (b) Vista trasera de la placa tapa.

Como se puede observar, originalmente hay hueco para que los botones sean soldados en la propia placa ya que estaba pensado otra distribución, pero que posteriormente fueron sustituidos,

por lo que en dichos huecos se sustituye por conectores atornillables.

3.5.2 Placa Fondo

La placa *Fondo* va situada en la base del panel junto con el resto de dispositivos. Ésta se encarga de realizar las funciones indicadas en los puntos anteriores de este capítulo, además de ser el centro neurálgico del proyecto donde se producen todas las conexiones. En la figura 7.1 se ve el resultado final.

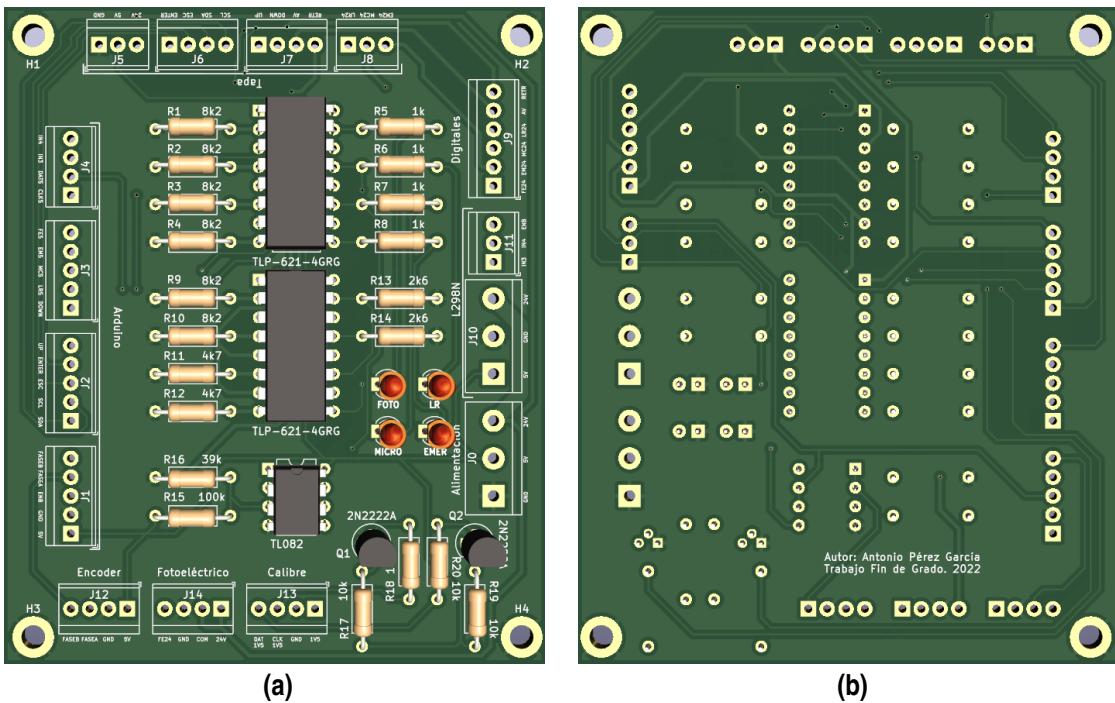


Figura 3.13 (a) Vista frontal de la placa fondo. (b) Vista trasera de la placa fondo.

En la figura se puede diferenciar varias zonas:

- Conexiones a la tapa en la zona superior.
- Conexiones al Arduino en la zona izquierda.
- Alimentación, conexiones a L298N y pines digitales en la zona derecha.
- Conexiones a los dispositivos (encoder, calibre y sensor fotoeléctrico) en la zona inferior.
- Zona central. Dedicada a realizar todas las interconexiones y las funciones que se han indicado durante el capítulo.

4 Planificación del panel de control

Para que todos los dispositivos que componen el sistema estén bien aislados del exterior y no haya problemas con las conexiones se planifica encerrar todos los componentes necesarios para el funcionamiento y control de la cinta desde los diferentes modos dentro de una estanca. Ésta deberá ser accesible para el reemplazo de dispositivos defectuosos.

Como referencia se toma de una caja de dimensiones 220 x 145 x 80 mm. Para reducir los costes, se decide imprimirla en 3D, ya que permite mayor adaptabilidad para colocar los lugares donde fijar los diferentes dispositivos. La caja estará dividida en una base y una tapa que se unen mediante tornillos y permiten una unión estable.

4.1 Base

La base debe tener las siguientes especificaciones:

- Fijaciones estables para anclar de forma sencilla los componentes y que al mismo tiempo se encuentren sujetos firmemente.
- Orificio para entrada de cables de conexión.
- Hueco para conector hembra Ethernet.
- Hueco para conector de pines digitales.

Con todo ello se ha diseñado la base que se puede ver en la figura 4.1. Se muestra una imagen de la planta y otra en perspectiva. Se puede observar que cuenta con distintos orificios en los que se debe introducir tuercas M3 durante la impresión en 3D para los distintos anclajes de dispositivos que se comenta a continuación y para la unión con la tapa para que quede estanco el panel de control.

Además, para el anclaje de los dispositivos sobre la base, se ha diseñado un soporte que va atornillado a la misma. Para ello, se ha modelado mediante CAD de forma simplificada todos los dispositivos y se ha buscado la forma óptima de disponerlos. También se han tenido en cuenta los cables que van conectados tanto a la fuente como al Arduino, modelándolos en el espacio que ocupan hasta que el ángulo de giro es aceptable para que el cable se pueda colocar de forma holgada y sin tensiones dentro del panel. Posteriormente se ha creado el soporte en base a dicha disposición y contando con los orificios de cada dispositivo. En la figura 4.2 se puede observar el resultado final de este ensamblaje.

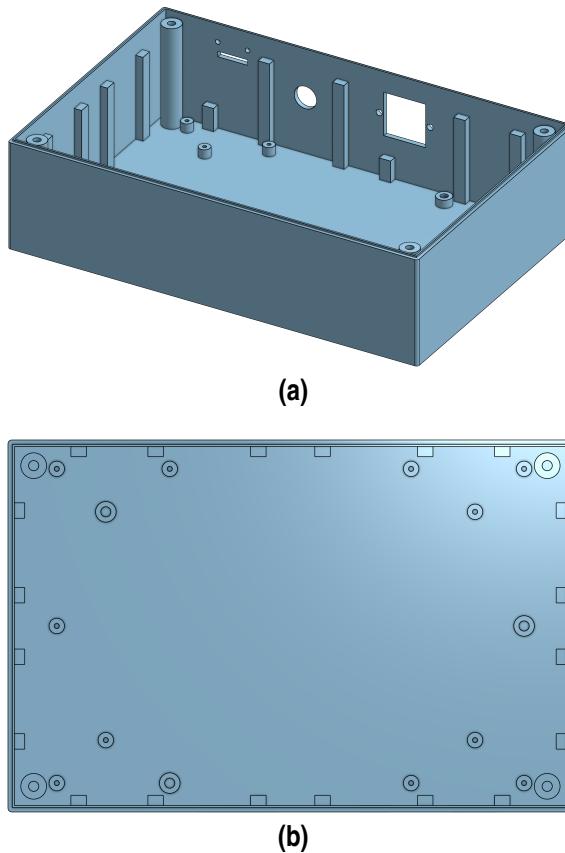


Figura 4.1 (a) Vista en perspectiva de la base de la caja. (b) Vista de planta de la base de la caja.

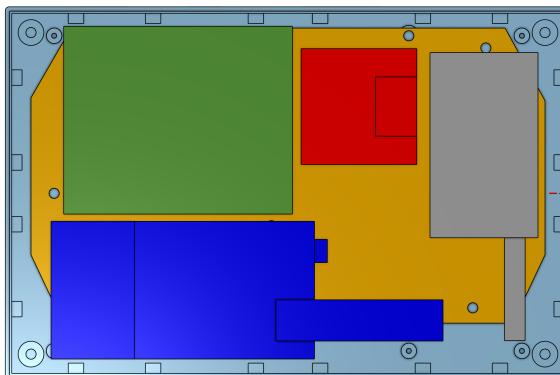
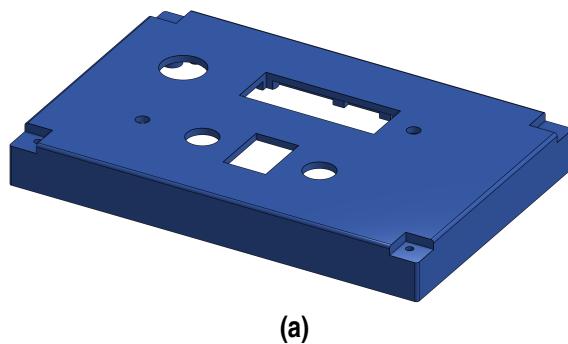


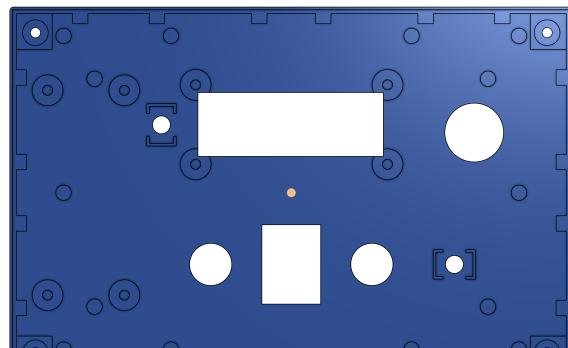
Figura 4.2 Ensamblaje de la base con el soporte. Descripción por colores: (a) Gris: Fuente. (b) Rojo: L298N. (c) Azul: Arduino. (d) Verde: placa de conexiones. (e) Amarillo: Soporte tapa.

4.2 Tapa

La tapa debe ser el soporte para la interfaz de usuario y, por ello, sostener todos sus dispositivos. Por lo general, todos los dispositivos que van en la tapa son de tamaño reducido, a excepción de la seta de emergencia, por lo que no hay problemas con su distribución. La seta de emergencia se ubicará en la esquina superior izquierda, situándose justo encima de la placa de conexiones del fondo, ya que ésta es la de menor altura. En la figura 4.3 se muestra la tapa tanto en la planta como en una vista en perspectiva.



(a)



(b)

Figura 4.3 (a) Vista en perspectiva de la tapa de la caja. (b) Vista inferior de la tapa de la caja.

Además, se muestra en la figura 4.4 se muestra la distribución de los dispositivos. Ésta distribución permite cumplir con la planificación inicial que se observó en la figura 1.1 y facilitar la conexión entre las placas electrónicas al colocar la línea de interconexión de forma paralela.

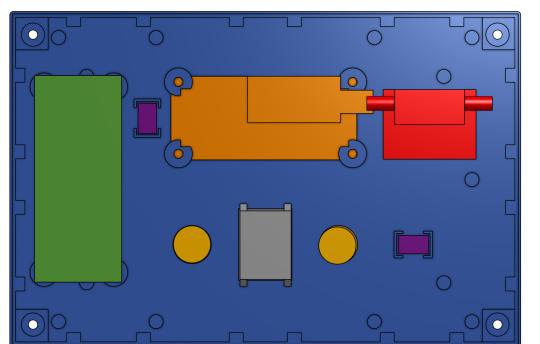


Figura 4.4 Vista inferior de la tapa ensamblada. Descripción por colores: (a) Verde: placa de conexiones. (b) Naranja: LCD (c) Rojo: Seta de emergencia. (d) Gris: Flechas de selección. (e) Amarillo: Botones intro y escape. (f) Morado: Selectores de modo.

5 Desarrollo en Arduino

Una parte imprescindible del proyecto es la programación del propio Arduino, que es el que centraliza todo el control del sistema. La parte relacionada con el control del motor y la programación del encoder está bien documentada en el trabajo Tapia[4], mientras que para la medición del calibre se ha partido de la web [6] al igual que en el diseño electrónico ya comentado en el capítulo 3.

5.1 Diagrama de flujo

En el diagrama de la figura 5.1 se observa los distintos estados por los que pasa el programa. En primer lugar, se realiza una comprobación de los estados de microcontrolador y local para configurar los pines como corresponde. En caso de que no haya microcontrolador, se configurarán los pines IN3, IN4 y ENB como entradas y el dispositivo esperará a que se salga de dicho modo, manteniéndose en estado "f". Si se configura como remoto, el Arduino entrará en estado "r" (remoto) y comprobará continuamente si se recibe una orden por parte del controlador del ABB para realizar dicho movimiento.

El caso que tiene más estados intermedios es el modo local, ya que requiere varios menús dentro de la pantalla para la interacción con el usuario. En este modo de funcionamiento se avanza en el menú con el botón enter y se retrocede con el botón escape. Tras realizar las configuraciones del sistema, el sistema entrará en estado "i" (inicial), mostrando un mensaje de bienvenida en el LCD y esperando al botón enter para avanzar de menú. Una vez pulsado enter, se pasa al modo selección de avance absoluto o discreto, estado "s". En este estado, mediante las flechas de selección se cambia entre avance discreto y avance absoluto. Una vez avanzado al siguiente menú, entramos en el modo selección de distancia de movimiento "d". En este modo, mediante las flechas se irá incrementando o disminuyendo la posición final deseada. Por último, se tomará toda la información recibida por el usuario para pasar al estado de motor en movimiento "m".

Independientemente si se accede al estado "m" mediante modo local o remoto, la cinta se moverá hasta la posición deseada mediante el mismo algoritmo. Primero se aproxima la pieza a la posición final avanzando a velocidad constante para posicionar finalmente la pieza mediante un PID. Una vez terminada la operación, vuelve al modo inicial para seguir esperando órdenes.

La seta de emergencia puede ser pulsada en cualquier instante en todos los modos de funcionamiento, la cinta parará automáticamente y se entrará en estado emergencia "e". Se trata de un sistema de seguridad independiente y una vez activado este modo no se podrá realizar ninguna acción hasta que se desarme la seta de emergencia.

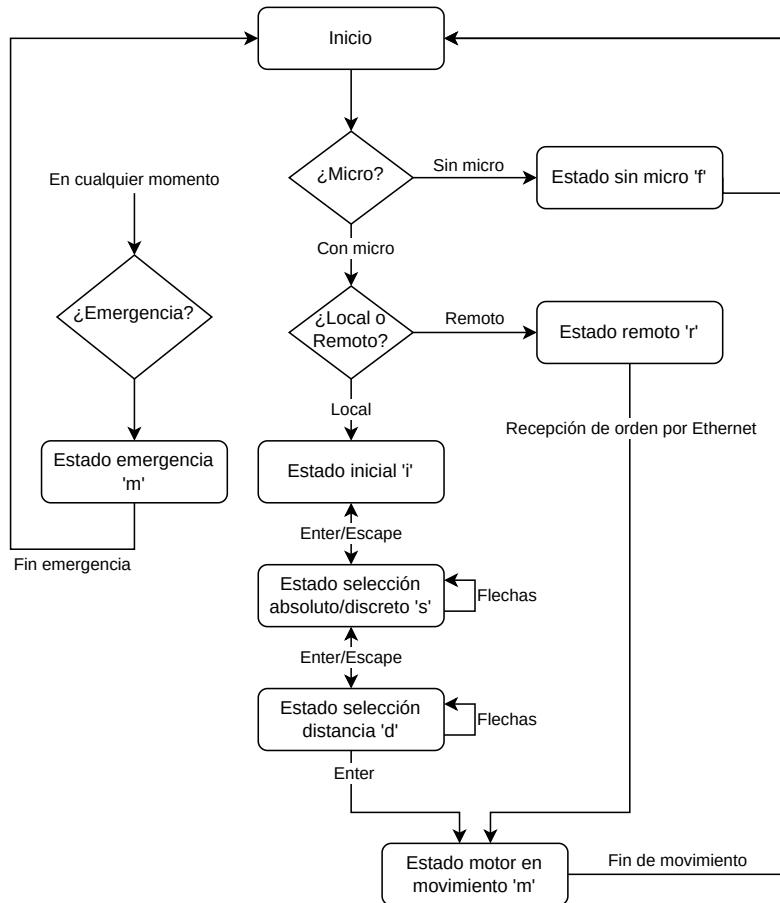


Figura 5.1 Diagrama de flujo del programa.

5.2 Programa final

A continuación se muestra el programa final. Este se divide en dos archivos, "main.h" y "main.ino". El programa puede ser cargado a la placa mediante el Arduino IDE que se puede descargar desde la página oficial [2]. Además, en la propia página se puede acceder a la documentación referente a las funciones utilizadas en el programa.

Por otro lado, dos librerías han sido utilizadas para el funcionamiento del LCD y de la conexión por Ethernet. Para el caso de la librería para el LCD se ha utilizado la librería [3], ya que la conexión se realiza mediante protocolo I2C. Este protocolo permite que un segundo microcontrolador integrado dentro de la placa del LCD sea el que lo controle, evitando tener que realizar todas las conexiones que requiere el mismo directamente hacia el Arduino y delegando el control al mismo. Para la conexión mediante Ethernet se ha utilizado la librería [7]. Este caso es similar al anterior, en el cual mediante el módulo Arduino Ethernet Shield acoplado al Arduino Mega se realiza una comunicación SPI con el microcontrolador W5100 del módulo, que es el que realiza todas las operaciones necesarias para permitir la conexión.

El archivo "main.h", mostrado a continuación en el código 5.1 es el encargado de definir todas las variables globales y definir macros para los pines. Este archivo se separa del principal para tener un acceso más rápido a las variables por si se necesita realizar un ajuste y que el código principal sea más fácil de leer. En éste se incluyen los parámetros del PID, la inicialización del estado, la configuración inicial de la posición y el desplazamiento, además de ciertas variables auxiliares que se utilizan a lo largo de todo el programa.

Código 5.1 Declaración de variables, "main.h".

```
// Definición de pines
#define faseA 2
#define faseB 3

#define BUTTON_ESC 22
#define BUTTON_ENTER 23
#define BUTTON_UP 24
#define BUTTON_DOWN 25

#define BUTTON_LOCAL 28
#define BUTTON_MICRO 29
#define BUTTON_EMERGENCIA 30

#define SENSOR_FOTO 31

#define CAL_CLK 32
#define CAL_DATA 33

#define ENB 5
#define IN3 40
#define IN4 41

// Declaración de objetos de LCD y relacionados con Ethernet
LiquidCrystal_I2C lcd(0x27,16,2);
byte MAC[] = { 0xDE, 0xAD, 0xBE, 0xEF, 0xFE, 0xED }; // Dirección MAC
del dispositivo
EthernetServer servidor(4012); // Puerto donde se transmite la información

// Declaración de variables booleanas auxiliares
bool enter;
bool esc;
bool up;
bool down;
bool esc_ant = 0;
bool enter_ant = 0;
bool up_ant = 0;
bool down_ant = 0;

bool emergencia;
bool local;
bool micro;
bool fotoelectrico;

bool emergencia_ant;
bool local_ant;
bool micro_ant;
```

```
// Declaración e inicialización de variable de posición 'x' e 'y'  
long posicion = 0;  
long * pposicion = &posicion;  
float posy = 0;  
  
// Inicialización de variables de estado y desplazamiento  
char estado = 'i';  
bool discreto = 0;  
long desplazamiento = 1000;  
long objetivo = 0;  
  
// Definición de parámetros de PID  
float kp = 0.5;  
float Ti = 2;  
float Td = 0.1;  
float T = 0.01;
```

Por último, se incluye el código 5.2 que es el código el archivo "main.ino". Este archivo contiene el programa en sí con todas sus funciones y protocolos. Éste cuenta con comentarios relevantes que explican el código que se muestra.

Código 5.2 Código principal Arduino, "main.ino".

```
// Inclusión de librerías  
#include <Ethernet.h>  
#include <LiquidCrystal_I2C.h>  
#include "main.h"  
  
// Definición de funciones:  
  
// Funciones de interrupción de encoder  
void cambiofaseA(void);  
void cambiofaseB(void);  
  
// Funciones relacionadas al movimiento del motor  
void pararMotor(void);  
void moverMotor(void);  
void movimientoMotor(long objetivo, long* posicion, LiquidCrystal_I2C  
lcd);  
  
// Función de lectura del calibre digital  
float medidaCalibre(void);  
  
// Funciones de conexión por Ethernet  
bool comprobarRobot(void);  
bool enviarRobot(char dato);  
void ethconex(void);  
  
// Función setup de configuración del sistema  
void setup() {
```

```
// Inicializar el LCD
lcd.init();

// Encender la luz de fondo.
lcd.backlight();

// Definición de pines
pinMode(faseA, INPUT_PULLUP);
pinMode(faseB, INPUT_PULLUP);

pinMode(BUTTON_DOWN, INPUT);
digitalWrite(BUTTON_DOWN, HIGH);
pinMode(BUTTON_UP, INPUT);
digitalWrite(BUTTON_UP, HIGH);
pinMode(BUTTON_ENTER, INPUT);
digitalWrite(BUTTON_ENTER, HIGH);
pinMode(BUTTON_ESC, INPUT);
digitalWrite(BUTTON_ESC, HIGH);

pinMode(BUTTON_EMERGENCIA, INPUT);
pinMode(BUTTON_LOCAL, INPUT);
pinMode(BUTTON_MICRO, INPUT);

pinMode(SENSOR_FOTO, INPUT);

// En función del estado de las señales MICRO, EMER y LR la
// configuración de IN3, IN4 y ENB pasa a INPUT u OUTPUT para evitar
// conflictos
if(!digitalRead(BUTTON_MICRO)){
    pinMode(IN3, OUTPUT);
    pinMode(IN4, OUTPUT);
    pinMode(ENB, OUTPUT);
    if(!digitalRead(BUTTON_EMERGENCIA)){
        estado = 'i';
    } else{
        estado = 'e';
    }
    if(digitalRead(BUTTON_LOCAL)){
        estado = 'r';
    }
} else{
    pinMode(IN3, INPUT);
    pinMode(IN4, INPUT);
    pinMode(ENB, INPUT);
    estado = 'f';
}

// Asociación de interrupción a los pines del encoder
attachInterrupt(digitalPinToInterrupt(faseA), cambiofaseA, RISING);
attachInterrupt(digitalPinToInterrupt(faseB), cambiofaseB, RISING);
```

```
posy = medidaCalibre();
posición = 0;
// Se inicia la comunicación Ethernet y la serie para depuración
Ethernet.begin(MAC);
Serial.begin(9600);
Serial.print("Servidor en IP ");
Serial.println(Ethernet.localIP());
}

// Bucle infinito
void loop() {

    // Se lee el estado de los botones
    up = digitalRead(BUTTON_UP);
    down = digitalRead(BUTTON_DOWN);
    enter = digitalRead(BUTTON_ENTER);
    esc = digitalRead(BUTTON_ESC);

    // Se lee el estado de la configuración
    emergencia = digitalRead(BUTTON_EMERGENCIA);
    local = digitalRead(BUTTON_LOCAL);
    micro = digitalRead(BUTTON_MICRO);

    // En el caso de cambio de las señales de modo o emergencia, pasar
    // por setup() para reconfigurar los pines
    if(micro && (estado != 'f') && (estado != 'e')){
        setup();
    }

    if(local != local_ant){
        setup();
    }

    if(emergencia && (estado != 'e')){
        estado = 'e';
        lcd.clear();
    }

    // Máquina de estados
    switch(estado){
        // Estado inicial
        case 'i':
            lcd.setCursor(0, 0);
            lcd.print("MODO LOCAL    ");
            lcd.setCursor(0, 1);
            lcd.print("PULSE ENTER   ");
            digitalWrite(IN3, LOW);
            digitalWrite(IN4, LOW);
            analogWrite(ENB, 255);
        }
    }
}
```

```
// Envío por Ethernet del estado al robot
if(comprobarRobot()){
    enviarRobot(estado);
}
break;

// Estado selección discreto/absoluto
case 's':
    lcd.setCursor(0, 0);
    lcd.print("SELECCIONE MOV. ");
    if(discreto){
        lcd.setCursor(0, 1);
        lcd.print("AVANCE DISCRETO ");
    } else{
        lcd.setCursor(0, 1);
        lcd.print("AVANCE ABSOLUTO ");
    }
    if(comprobarRobot()){
        enviarRobot(estado);
    }
break;

// Estado selección distancia de movimiento
case 'd':
    if(comprobarRobot()){
        enviarRobot(estado);
    }
break;

// Estado movimiento del motor
case 'm':
    if(comprobarRobot()){
        enviarRobot(estado);
    }
    movimientoMotor(objetivo, pposicion, lcd);
    if(comprobarRobot()){
        enviarRobot(estado);
    }
    posy = medidaCalibre();
    lcd.setCursor(0, 0);
    lcd.print("POSICION FINAL ");
    lcd.setCursor(0, 1);
    lcd.print("          ");
    lcd.setCursor(0, 1);
    lcd.print("X=");
    lcd.print(posicion/10);
    lcd.print(" Y=");
    lcd.print(posy);
    delay(2000);
    estado = 'i';
```

```
if(digitalRead(BUTTON_LOCAL)){  
    estado = 'r';  
}  
break;  
  
// Estado sin micro  
case 'f':  
    lcd.setCursor(0, 0);  
    lcd.print("SIN MICRO");  
    break;  
  
// Estado emergencia  
case 'e':  
    lcd.setCursor(0, 0);  
    lcd.print("EMERGENCIA");  
    break;  
  
// Estado remoto  
case 'r':  
    lcd.setCursor(0, 0);  
    lcd.print("MODO REMOTO ");  
    lcd.setCursor(0, 1);  
    lcd.print(" ");  
    digitalWrite(IN3, LOW);  
    digitalWrite(IN4, LOW);  
    analogWrite(ENB, 255);  
    if(comprobarRobot()){  
        enviarRobot(estado);  
    }  
    break;  
  
// Transiciones entre estados  
switch(estado){  
case 'i':  
    if(!enter && enter_ant){  
        estado = 's';  
    }  
    break;  
  
case 's':  
    if(!enter && enter_ant){  
        estado = 'd';  
  
        posy = medidaCalibre();  
        lcd.setCursor(0, 0);  
        lcd.print(" ");  
        lcd.setCursor(0, 1);  
        lcd.print(" ");  
        lcd.setCursor(0, 0);  
    }  
}
```

```
lcd.print("X=");
lcd.print(posicion/10);
lcd.print(" Y=");
lcd.print(posy);

lcd.setCursor(0, 1);
if(desplazamiento > 0){
    lcd.print("+");
}
lcd.print(desplazamiento/10);
lcd.print(" mm");
}
if(!esc && esc_ant){
estado = 'i';
}
if((!up && up_ant) || (!down && down_ant)){
discreto = !discreto;
}
break;

case 'd':
if(!enter && enter_ant){
estado = 'm';
if(discreto){
    objetivo = posicion + desplazamiento;
} else{
    objetivo = desplazamiento;
}
}
if(!esc && esc_ant){
estado = 's';
}
if(!up && up_ant){
desplazamiento = desplazamiento + 1000;
lcd.setCursor(0, 1);
lcd.print("          ");
lcd.setCursor(0, 1);
if(desplazamiento > 0){
    lcd.print("+");
}
lcd.print(desplazamiento/10);
lcd.print(" mm");
}
if(!down && down_ant){
desplazamiento = desplazamiento - 1000;
lcd.setCursor(0, 1);
lcd.print("          ");
lcd.setCursor(0, 1);
if(desplazamiento > 0){
    lcd.print("+");
}
```

```
        }
        lcd.print(desplazamiento/10);
        lcd.print(" mm");
    }
    break;

case 'f':
    if(!micro){
        setup();
    }
    break;

case 'e':
    if(!emergencia){
        setup();
    }
    break;
}

// Guardado de estados
esc_ant = esc;
enter_ant = enter;
up_ant = up;
down_ant = down;

emergencia_ant = emergencia;
local_ant = local;
micro_ant = micro;

delay(10);
}

// Funciones definidas en la cabecera

// Si hay cambio en la fase A, se comprueba la fase B para definir el
// sentido de giro
void cambiofaseA(void){
    bool fB = digitalRead(faseB);
    if(fB){
        posicion++;
    } else{
        posicion--;
    }
}

// Si hay cambio en la fase A, se comprueba la fase B para definir el
// sentido de giro
void cambiofaseB(void){
    bool fA = digitalRead(faseA);
    if(fA){
```

```
    posicion--;
} else{
    posicion++;
}
}

// Parado de motor
void pararMotor(void){
    digitalWrite(IN3, LOW);
    digitalWrite(IN4, LOW);
    analogWrite(ENB, 255);
}

// Avance de motor a la velocidad especificada
void moverMotor(int u){
    if(u >= 0){ // Avance positivo
        digitalWrite(IN3, LOW);
        digitalWrite(IN4, HIGH);
    } else{ // Avance negativo
        digitalWrite(IN3, HIGH);
        digitalWrite(IN4, LOW);
        u = -u;
    }

    if(u > 200){
        u = 200; // La salida máxima es de 255 pero se limita a 200
    }

    analogWrite(ENB, u);
}

// Función que coloca el sistema en la posición deseada
void movimientoMotor(long objetivo, long* posicion, LiquidCrystal_I2C
lcd){
    lcd.setCursor(0, 0);
    lcd.print("MOVIENDO... ");
    lcd.setCursor(0, 1);
    lcd.print("          ");
    lcd.setCursor(0, 1);
    lcd.print((*posicion)/10);
    lcd.print("/");
    lcd.print(objetivo/10);

    long u = 0;
    long ek = 0;
    long ek1 = 0;
    long ik = 0;
    long D = 0;
    int aux = 0;
    bool emer = 0;
```

```
// Bucle PID. Se mantiene buscando la posición mientras no entre
// dentro de un margen y la acción de control no se encuentre por
// debajo del umbral de funcionamiento
while(((*posicion < objetivo - 5) || (*posicion > objetivo + 5) || (
    u > 55)) && !emer){

    emer = digitalRead(BUTTON_EMERGENCIA);

    // Se actualiza la posición actual en el LCD cada 120 ms
    aux++;
    if(aux > 3){
        lcd.setCursor(0, 1);
        lcd.print("          ");
        lcd.setCursor(0, 1);
        lcd.print((*posicion)/10);
        lcd.print("/");
        lcd.print(objetivo/10);
        aux = 0;
    }

    //Actualización de error integral
    ek1 = ek;
    ek = objetivo - *posicion;
    ik = ik + ek;
    D = ek - ek1;
    //Cálculo de la señal de control
    u = kp * (ek + (T/Ti) * ik + (Td/T) * D);

    // En caso de saturación, reiniciar el error integral
    if((abs(u) > 255) && (abs(ek) > 200)){
        ik = 0;
    }

    // Limitar la acción de control al máximo que permite Arduino
    if(u > 255){
        u = 255;
    }
    if(u < -255){
        u = -255;
    }

    if(!emer){
        moverMotor(u);
        delay(1000 * T);
    }
}

// Parar el motor cuando se alcance la posición deseada
pararMotor();
```

```
if(emerg){
    lcd.clear();
    lcd.print("EMERGENCIA");
    delay(1000*T);
}
}

// Medida del calibre
float medidaCalibre(void){
    bool data;
    float medida;
    int value = 0;
    int signo = 0;

    unsigned long tempmicros;
    unsigned long tempmicros2;

    // Reintentar la medición hasta que se pueda realizar
    for(int j=0; j<10 && (value == 0); j++){

        tempmicros = micros();
        while (digitalRead(CAL_CLK)==LOW) {
            delayMicroseconds(1);
        }

        tempmicros2 = micros();
        if (((tempmicros2-tempmicros)>10000) {
            // Se leen los 24 bits que proporciona el calibre
            for (int i=0; i<24; i++) {
                while (digitalRead(CAL_CLK)==HIGH) {
                    delayMicroseconds(1);
                }

                data = !digitalRead(CAL_DATA);

                // Se leen los datos cada bajada del flanco de reloj
                if(i<16){
                    value |= data << i;
                }else{
                    signo |= (data << (i-16));
                }
            }

            while (digitalRead(CAL_CLK)==LOW) {
                delayMicroseconds(1);
            }
        }
    }

    // El bit 0x80 corresponde a las unidades, pulgadas o milímetros
}
```

```
// En caso de que sean pulgadas, se realiza la conversión a milímetros
if(signo & 0x80){
    medida = 25.4*float(value)/(2*1000);
} else{
    medida = float(value)/100;
}

// El bit 0x10 corresponde al signo
if(signo & 0x10){
    medida = -medida;
}
}

return medida;
}

// Comprobación de que existe una conexión con el robot
// Devuelve 1 si se produce la conexión y 0 en caso contrario
bool comprobarRobot(void){
    EthernetClient cliente = servidor.available();
    if (cliente) {
        return 1;
    } else{
        cliente.stop();
        return 0;
    }
}

// Función para enviar estado del sistema, sensor fotoélectrico y recibir la orden de movimiento del propio robot
// El robot envía la orden, ya sea de recibir el estado del sistema o el movimiento deseado
// Una vez recibido, el Arduino envía los datos necesarios y mueve la cinta si se encuentra en estado remoto
bool enviarRobot(char dato){
    EthernetClient cliente = servidor.available();
    String recepcion;
    if (cliente) {
        while (cliente.connected()) {
            if (cliente.available()) {
                recepcion = cliente.readString();
                Serial.println(recepcion);
                if(recepcion == "STATUS"){
                    String envio = (String) dato + ";X=" + String(posicion, 2) +
                    ";Y=" + String(posy, 2);
                    String fotoele = ";F=" + String(digitalRead(SENSOR_FOTO));
                    envio = envio + fotoele;
                    cliente.println(envio);
                    Serial.println(recepcion);
                }
            }
        }
    }
}
```

```
}

if(recepcion.indexOf('M') > -1){
    if(estado == 'r'){
        int igual_pos = recepcion.indexOf("=");
        int fin_pos = recepcion.indexOf(";",igual_pos);
        String movimiento = recepcion.substring(igual_pos+1, fin_pos)
        ;
        objetivo = movimiento.toInt();
        estado = 'm';
    }
}

if(recepcion.indexOf('R') > -1){
    if(estado == 'r'){
        int igual_pos = recepcion.indexOf("=");
        int fin_pos = recepcion.indexOf(";",igual_pos);
        String movimiento = recepcion.substring(igual_pos+1, fin_pos)
        ;
        objetivo = movimiento.toInt() + posicion;
        estado = 'm';
    }
}

cliente.stop();
}

return 0;
}
```


6 Desarrollo en Robotstudio

La idea principal del proyecto es orientar el sistema para la realización de prácticas de laboratorio, por lo que el trabajo a realizar por los alumnos está en la programación en RobotStudio. Por esta razón, este capítulo va orientado a dar las pautas necesarias para el funcionamiento del sistema y su integración en el ecosistema de ABB. Este capítulo se basa en gran medida al trabajo previo de Hinojosa[5].

6.1 Funcionamiento sin microcontrolador

El caso más simple de funcionamiento es cuando no hay microcontrolador. En este caso se utilizarán las entradas y salidas digitales del controlador para realizar los movimientos. La conexión entre las salidas digitales del panel de control y el controlador se realiza mediante un módulo de interfaz como el mostrado en la figura 6.1.



Figura 6.1 Amplificación señales calibre digital a 5V.

Dicho módulo se conecta a la placa DSQC 652 que se encuentra montada en el controlador del robot. Este dispositivo está diseñado para manejar señales digitales entre el sistema del robot y sistemas como el de este proyecto. Los pines expuestos en el módulo de interfaz son los siguientes:

- Entradas (DI, Digital Inputs). Pines del 1 al 8 que corresponden a los DI01 a DI08.
- Salidas (DO, Digital Outputs). Pines del 14 al 24 que corresponden a los DO01 a DO08.
- GND. Pin 24.

- VCC 24V. Pin 25.

En éste, los pines de salida se conectarán a las señales de Avance y Retroceso, mientras que en los de entrada estarán la señal del sensor fotoeléctrico, la de emergencia, el estado de la señal local y la señal microcontrolador.

Las funciones referentes a las señales digitales se pueden consultar en el manual de RAPID [1]. Las más relevantes para el uso básico requerido en el laboratorio:

- SetDO, cambio de valor en salida digital. Uso: SetDo señalDO, valor;
- Lectura de entrada digital. Se puede realizar simpelmente utilizando el nombre de la señal. Usos: estado-actual := señalDI; IF señalDI = valor DO ...
- WaitDI, espera en el programa hasta que una señal de entrada tome cierto valor. Uso: WaitDI señalDI, valor;

Un ejemplo de programa es el que se puede ver en el código 6.1. Este programa consiste en hacer avanzar la cinta hasta que se enciende el sensor fotoeléctrico. Una vez detecta esa señal, el robot recoge la pieza y se repite la operación haciéndolo retroceder. Para ello, se debe definir el *workobject* de la cinta transportadora para mover el brazo robótico sobre sus ejes. Posteriormente se debe definir la posición de recogida del brazo donde se activa el sensor fotoeléctrico. Las demás posiciones se generarán mediante *offsets* de la posición de recogida. El trabajo con el brazo robótico queda a cargo de futuros alumnos, aquí se muestra exclusivamente el trato con las señales digitales. Para simplificar los nombres de las señales se utilizan nombres descriptivos, no el que realmente aparece en RobotStudio.

Código 6.1 Ejemplo de programa sin microcontrolador.

```
MODULE Module1
    !Aquí deben estar definidas las posiciones y variables auxiliares
    !
    PROC main()
        !Se procede a avanzar
        SetDO señalAvance, 1;
        SetDO señalRetroceso, 0;

        !Se espera a que se active el sensor fotoeléctrico
        WaitDI señalFoto, 1;
        !Se para la cinta
        SetDO señalAvance, 0;
        SetDO señalRetroceso, 0;

        !Movimiento del brazo robótico para recoger la pieza y colocarla
        en una posición avanzada donde haya que retroceder
        ...

        !Misma operación a la inversa
        SetDO señalAvance, 0;
        SetDO señalRetroceso, 1;

        !Se espera a que se active el sensor fotoeléctrico
        WaitDI señalFoto, 1;
        !Se para la cinta
```

```

SetDO señalAvance, 0;
SetDO señalRetroceso, 0;

!Movimiento del brazo robótico para recoger la pieza y colocarla
en la posición original
...
ENDPROC
END MODULE

```

6.2 Funcionamiento con microcontrolador

El funcionamiento del sistema con microcontrolador permite al controlador del robot tener la información completa sobre la posición de la pieza a lo largo de la cinta y del estado del sistema. Para poder transmitir los datos se realizará una conexión TCP/IP donde Arduino y controladora se enviarán información mutuamente. Para que esta opción esté habilitada en RobotStudio, es necesario añadir la funcionalidad "PC Interface" durante la creación de la estación. El procedimiento para realizar la conexión y el envío de datos se encuentra explicado demostrado en Hinojosa[5], mientras que en el código 6.2 se encuentra un ejemplo funcional.

La comunicación es bidireccional: la controladora del robot envía una orden mientras que el Arduino responde en consecuencia. Existen tres órdenes enviadas por la controladora diferentes:

- Solicitud de posición y estado, se envía la cadena "STATUS" al Arduino.
- Orden de movimiento absoluto. Se envía una cadena con el carácter "M" seguido de la posición final en milímetros con el formato ";X=" + posición.
- Orden de avance discreto. Se envía una cadena con el carácter "R" seguido de los milímetros que tiene que avanzar la cinta con el formato ";X=" + avance.

En el caso de recibir una cadena "STATUS", el Arduino responderá con una cadena con el siguiente formato:

Carácter de estado + ";X=" + posición + ";Y=" medida del calibre + ";F=" + valor del sensor fotoeléctrico.

El microcontrolador del Arduino está continuamente comprobando si existe una orden por parte de la controladora, ya que se comprueba en muchas partes del código, independientemente de si se encuentra en modo local o en modo remoto. Sin embargo, si se encuentra en modo local únicamente responderá a la solicitud de "STATUS", ya que no puede recibir órdenes de movimiento en este modo. En modo remoto, si recibe una orden de movimiento, pasará automáticamente al estado de movimiento con los datos recogidos y realizará dicho movimiento.

A continuación se incluye el código 6.2 necesario para la lectura del estado y la posición, además del envío de movimiento absoluto y discreto.

Código 6.2 Ejemplo de programa con microcontrolador.

```

MODULE Module1
!Declaración de variables del programa
!Objeto de socket de conexión
VAR socketdev my_socket;

!Variable de estado

```

```
VAR string estado:=0;

!Cadenas de caracteres de recepción
VAR rawbytes receive_string;
VAR string string1;
VAR string posx_str;
VAR string posy_str;
VAR string fotoele_str;

!Posiciones de los datos a lo largo de la cadena recibida
VAR num xpos;
VAR num ypos;
VAR num fepos;

!Valores numéricos finales recibidos
VAR num posx;
VAR num posy;
VAR byte fotoele;

!Comprobación de recepción correcta
VAR bool okposx:=true;
VAR bool okposy:=true;

!Bucle principal del programa
PROC main()
    !Se cierran los posibles sockets abiertos
    SocketClose my_socket;

    WaitTime 0.2;

    !Función de lectura de posición y estado
    leer;

    !Movimiento absoluto
    mov_abs(200);

    !Movimiento discreto
    mov_dis(100);

    WaitTime 0.5;
ENDPROC

!Función de apertura de socket
PROC abricomunicacion()
    SocketCreate my_socket; !crea el socket
    SocketConnect my_socket, "192.168.50.200", 4012;
ENDPROC

!Función de lectura de estado y
PROC leer()
```

```

!Se abre el socket y conecta al Arduino
abrimunicacion;

!Escribe en el socket la cadena "STATUS" para que el Arduino envíe sus datos
SocketSend my_socket,\Str:="STATUS";
WaitTime 0.1; !espera un tiempo

!Recibe la respuesta
ClearRawBytes receive_string;
SocketReceive my_socket \RawData := receive_string,\Time:-
WAIT_MAX;

!Desempaquetta los bytes y los convierte en una cadena de caracteres
UnpackRawBytes receive_string, 1, string1 \ASCII:=32;

!Se buscan las posiciones de cada variable a lo largo de la cadena
xpos      := StrFind(string1, 1, "=");
ypos      := StrFind(string1, xpos+1, "=");
fepos     := StrFind(string1, ypos+1, "=");

!Se trocea la cadena para obtener subcadenas con los datos recibidos
estado    := StrPart(string1, 0, 1);
posx_str  := StrPart(string1, xpos+1, ypos - xpos - 3);
posy_str  := StrPart(string1, ypos+1, fepos - ypos - 3);
fotoele_str := StrPart(string1, fepos+1, 1);

!Se transforman las cadenas a los tipos de datos que les corresponden
okposx    := StrToVal(posx_str,posx);
okposy    := StrToVal(posy_str,posy);
fotoele   := StrToByte(fotoele_str);

!Conversión de pulsos a milímetros
posx := posx / 100;

!Se cierra el socket
ClearRawBytes receive_string;
SocketClose my_socket;
ENDPROC

!Funciones de movimiento. Se envía una cadena con un carácter y la distancia a recorrer. Si el carácter es "M", el movimiento es absoluto, mientras que si es "R" es relativo.
PROC mov_abs(num distancia)
abrimunicacion;

```

```
SocketSend my_socket,\Str:="M;X=" + ValToStr(distancia*100) +
";";
WaitTime 0.1;
SocketClose my_socket;
ENDPROC

PROC mov_dis(num distancia)
abrimunicacion;
SocketSend my_socket,\Str:="R;X=" + ValToStr(distancia*100) +
";";
WaitTime 0.1;
SocketClose my_socket;
ENDPROC
ENDMODULE
```

Una vez obtenida la posición de la pieza en los ejes x e y, hay que tener en cuenta que dicha posición está expresada en unos ejes concretos definidos desde el comienzo de la cinta. Por ello, hay que crear un *workobject* en el proyecto de Robotstudio donde estos ejes tengan la misma dirección que los ejes de la cinta para, posteriormente poder transformar las posiciones obtenidas por parte del Arduino a unas unidades utilizables por parte del robot y del propio usuario.

7 Resultados

Finalmente, aunando todo el desarrollo expuesto en los capítulos precedentes se expone en este capítulo el resultado del trabajo y su conversión del campo teórico a la práctica, llegando a construir de forma real el dispositivo de control.

7.1 Placas

Siguiendo con el diseño electrónico se han fabricado las placas electrónicas necesarias para el proyecto. En la figura 7.1 y en la figura 7.2 se muestran las placas con sus pistas y sus componentes soldados.

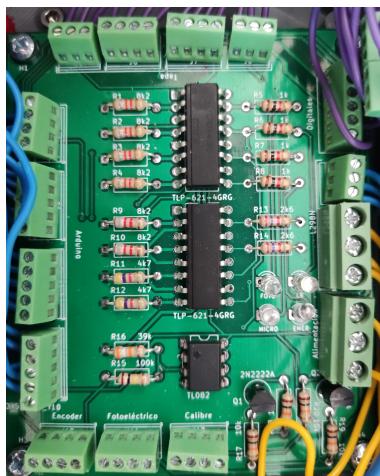


Figura 7.1 Placa de conexiones general.



Figura 7.2 Placa de conexiones de la tapa.

7.2 Panel de control

La caja que contiene los elementos del panel de control se ha impreso en 3D y se ha ensamblado. En la figura 7.3 se muestra en perspectiva el panel de control con todos sus elementos unidos, tanto la base como la tapa. Además se muestra la interfaz de usuario al completo.



Figura 7.3 Vista en perspectiva del panel de control.

En la figura 7.4 se muestra la parte trasera de la caja, donde se encuentra el orificio donde se introducen los cables, el conector Ethernet y los pines digitales.

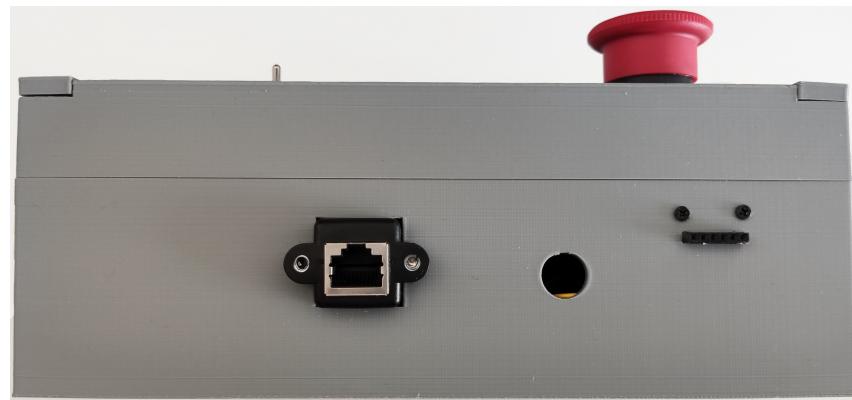


Figura 7.4 Vista trasera del panel de control.

7.3 Integración de componentes

Una vez fabricadas la caja del panel y las placas electrónicas, se integran todos los dispositivos y se realizan las conexiones pertinentes. En la figura 7.5 se muestra el interior de la base del panel, con todos los cables y conexiones internas.

Por otro lado, en la figura 7.6 se muestra el interior de la tapa del panel, mostrando cómo están conectados los botones, los interruptores, la seta y el LCD.



Figura 7.5 Interior de la base del panel con todos sus componentes.

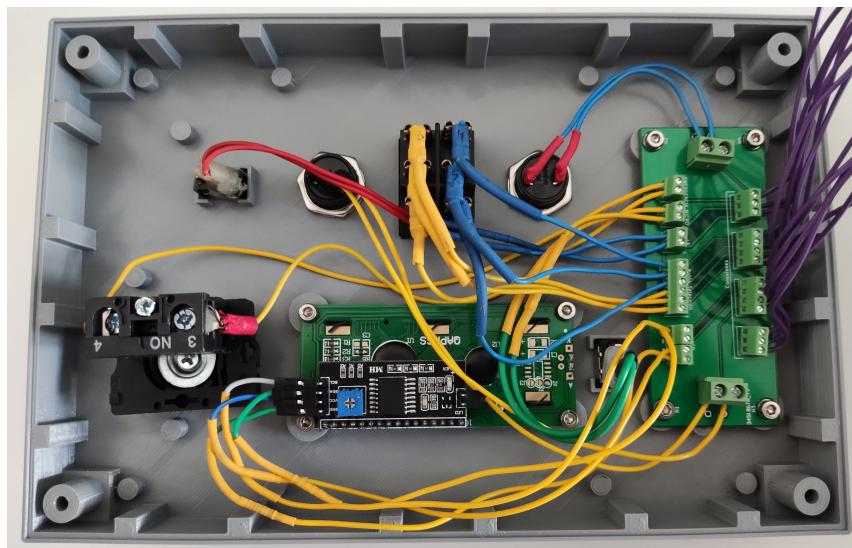


Figura 7.6 Interior de la tapa del panel con sus componentes.

8 Conclusiones

Tras el desarrollo por completo, teórico y práctico del proyecto, se puede llegar a la conclusión de que el sistema construido cumple el objetivo principal, otorga una solución de seguridad para los laboratorios de prácticas del departamento de Sistemas y Automática. Es un aparato que los alumnos pueden manejar de manera sencilla a través de la interfaz que se ha dispuesto en la tapa.

Se ha puesto en funcionamiento el dispositivo, desarrollando perfectamente todas las funcionalidades de los modos pensados para la comodidad de los alumnos.

Además de cumplir el objetivo principal, se han logrado alcanzar ciertos objetivos secundarios propuestos inicialmente como la accesibilidad para poder realizar reparaciones fáciles y rápidas. Su fabricación empleando elementos electrónicos estandarizados como placas de Arduino, fuentes de alimentación o controladores de motores genéricos ha allanado el camino de la construcción del dispositivo y facilitado su reparabilidad ya que sus elementos se encuentran en el mercado con facilidad.

Todo esto ha influido en el presupuesto de construcción del proyecto con un impacto reducido, por lo que económicamente se ha obtenido un resultado aceptable con bajo presupuesto y con bajos recursos, empleando una impresora 3D y ahorrando en materiales de esta forma.

Es conocido que los residuos electrónicos son un grave problema en la actualidad, por ello, el hecho de realizar el proyecto con elementos reciclables y con fácil reparación, prolonga la vida útil del equipo, así como facilita su reciclaje cuando su utilización no resulte más provechosa. La placa de Arduino es reprogramable, los componentes electrónicos como botones e interruptores pueden ser reutilizados y la caja de plástico puede ser reciclada o reutilizada. Por ello el impacto medioambiental del proyecto es ínfimo, buscando una solución a un problema actual con pocos recursos y pocos residuos.

Como desarrollo futuro, una propuesta interesante sería realizar un sistema integrado, reduciendo considerablemente el número de componentes y de conexiones aéreas realizadas. Para ello, sería necesario integrar todo en una única placa con un microcontrolador específico y toda la electrónica necesaria, que sería notablemente inferior en cuanto al número de componentes para poder desarrollarlo.

Índice de Figuras

| | | |
|------|--|----|
| 1.1 | Interfaz hombre-máquina. Distribución en la tapa | 3 |
| 1.2 | Distribución de conexiones digitales | 4 |
| 2.1 | Arduino Mega 2560 | 5 |
| 2.2 | Ethernet Shield | 7 |
| 2.3 | Driver L298N | 8 |
| 2.4 | Tipos de conexiones del Driver L298N | 9 |
| 2.5 | Señales encoder rotativo | 9 |
| 2.6 | Calibre digital y cables usados | 10 |
| 2.7 | LCD 16x2 | 11 |
| 2.8 | Módulo de control de LCD por I2C | 11 |
| 2.9 | Sensor fotoeléctrico OMRON E3JK-R4M | 12 |
| 2.10 | Cinta transportadora con elementos integrados | 12 |
| 3.1 | Logo de KiCAD | 15 |
| 3.2 | Esquemático completo de la placa Fondo | 16 |
| 3.3 | Esquemático completo de la placa Tapa | 17 |
| 3.4 | Switches de estado | 19 |
| 3.5 | Ejemplo de optoacoplador | 19 |
| 3.6 | Implementación de optoacopladores | 20 |
| 3.7 | Búfer de tensión de la señal MICRO a 5V | 20 |
| 3.8 | Conexiones flecha selección | 21 |
| 3.9 | Implementación de optoacopladores para modo sin microcontrolador y emergencia | 21 |
| 3.10 | Alimentación calibre digital a 1.5V | 22 |
| 3.11 | Amplificación señales calibre digital a 5V | 22 |
| 3.12 | (a) Vista frontal de la placa tapa. (b) Vista trasera de la placa tapa | 23 |
| 3.13 | (a) Vista frontal de la placa fondo. (b) Vista trasera de la placa fondo | 24 |
| 4.1 | (a) Vista en perspectiva de la base de la caja. (b) Vista de planta de la base de la caja | 26 |
| 4.2 | Ensamblaje de la base con el soporte. Descripción por colores: (a) Gris: Fuente. (b) Rojo: L298N. (c) Azul: Arduino. (d) Verde: placa de conexiones. (e) Amarillo: Soporte tapa | 26 |
| 4.3 | (a) Vista en perspectiva de la tapa de la caja. (b) Vista inferior de la tapa de la caja | 27 |
| 4.4 | Vista inferior de la tapa ensamblada. Descripción por colores: (a) Verde: placa de conexiones. (b) Naranja: LCD (c) Rojo: Seta de emergencia. (d) Gris: Flechas de selección. (e) Amarillo: Botones intro y escape. (f) Morado: Selectores de modo | 27 |
| 5.1 | Diagrama de flujo del programa | 30 |

| | | |
|-----|---|----|
| 6.1 | Amplificación señales calibre digital a 5V | 45 |
| 7.1 | Placa de conexiones general | 51 |
| 7.2 | Placa de conexiones de la tapa | 51 |
| 7.3 | Vista en perspectiva del panel de control | 52 |
| 7.4 | Vista trasera del panel de control | 52 |
| 7.5 | Interior de la base del panel con todos sus componentes | 53 |
| 7.6 | Interior de la tapa del panel con sus componentes | 53 |
| 8.1 | Comandos del panel de control | 65 |
| 8.2 | Conexiones traseras del panel de control | 66 |

Índice de Tablas

| | | |
|-----|-----------------------------------|----|
| 2.1 | Características Arduino Mega 2560 | 6 |
| 3.1 | Listado de señales | 18 |

Índice de Códigos

| | | |
|-----|--|----|
| 5.1 | Declaración de variables, "main.h" | 31 |
| 5.2 | Código principal Arduino, "main.ino" | 32 |
| 6.1 | Ejemplo de programa sin microcontrolador | 46 |
| 6.2 | Ejemplo de programa con microcontrolador | 47 |
| 8.1 | Librería | 68 |

Bibliografía

- [1] ABB, *Rapid instructions, functions and data types*.
- [2] Arduino, <https://arduino.cc>.
- [3] Frank de Brabander, <https://github.com/fdebrabander/arduino-liquidcrystal-i2c-library>.
- [4] Jorge Andrés Tapia Herrera and Luis Fernando Castaño Castaño, *Control de equipo de posicionamiento de piezas semiautomático en zona de trabajo de robot*, Universidad de Sevilla, 2018.
- [5] Mauricio Hinojosa Rea, Luis Fernando Castaño Castaño, and David Muñoz de la Peña Sequedo, *Conexión de robotstudio y arduino mediante tcp/ip para la recolección y envío de datos de posicionamiento de cinta transportadora*, Universidad de Sevilla, 2019.
- [6] Martin Thalheimer, <https://sites.google.com/site/marthalprojects/home/arduino/arduino-reads-digital-caliper>.
- [7] Varios, <https://www.arduino.cc/en/reference/ethernet>.

Anexo I: Guía de uso

1 Descripción y cuadro de mandos

En este panel de control (figura 8.1) se pueden encontrar los siguientes elementos:

- Pantalla LCD.
- Seta de Emergencia.
- Interruptor de selección modo LOCAL/REMOTO.
- INTerruptor de selección modo MICRO/SIN MICROCONTROLADOR.
- Botón de flechas de selección del menú.
- Botón ENTER.
- Botón Escape



Figura 8.1 Comandos del panel de control.

Mediante esta interfaz, el alumno es capaz de mover la cinta transportadora, para ello, debe introducir la posición a la que quiere mover la pieza a lo largo de la cinta, de esta forma, el panel se comunica con la controladora de los robots ABB para transmitir esa información y realizar la

tarea indicada.

La interfaz cuenta con una serie de elementos que permiten el uso de la misma. El panel tiene dos interruptores para seleccionar el modo de uso deseado, con el inferior izquierdo puede seleccionar el uso en modo LOCAL o REMOTO, para escoger indicar la posición de la pieza desde el panel de control de la cinta o desde RobotStudio; y con el superior derecho, puede seleccionar MICRO o SIN MICRO, para activar el microcontrolador o no.

En la pantalla LCD se indica el modo en el que se encuentra el sistema y, además, en modo local se puede visualizar e indicar los datos necesarios para el movimiento de la pieza de forma guiada. Para ello, usando el botón con las flechas puede desplazarse por las diferentes opciones y seleccionar la deseada con el botón ENTER, para retroceder en el menú o salir de él, se debe pulsar el botón ESCAPE.

En la cara trasera (figura 8.2) del panel de control se encuentran las conexiones con periféricos:

- Conexión Ethernet.
- Pines de entrada y salida digital. De izquierda a derecha: RETROCESO, AVANCE, LOCAL, MICRO, EMERGENCIA y FOTO.
- Conexiones a los dispositivos integrados en el sistema.

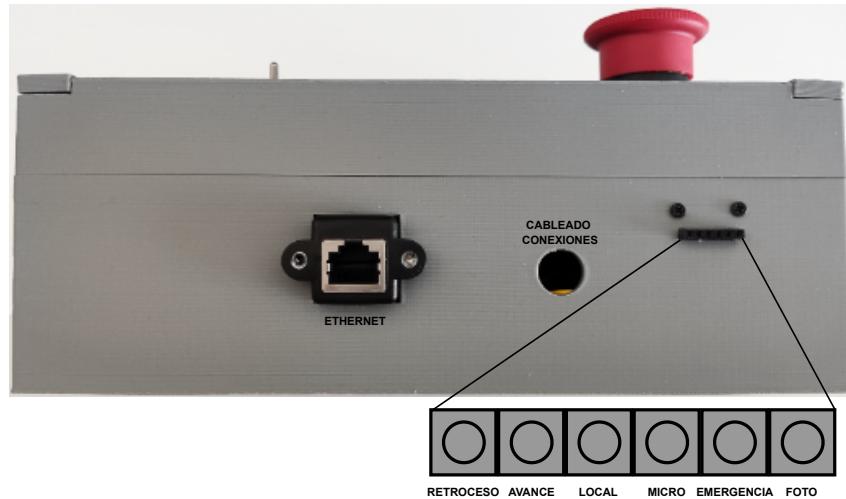


Figura 8.2 Conexiones traseras del panel de control.

Mediante la conexión Ethernet se puede comunicar el panel de control con la controladora del robot mediante protocolo TCP/IP. A través de los pines digitales también se puede comunicar la interfaz con la controladora mediante señales digitales. Por un lado, las entradas digitales son los indicadores de los modos LOCAL, MICRO, EMERGENCIA y FOTO. Además, se puede mover la cinta utilizando las salidas digitales RETROCESO y AVANCE en el modo remoto sin microcontrolador.

2 Tipos de movimiento

El panel acepta distintas órdenes de movimiento de la cinta. A continuación se comentan las posibilidades con las que se cuenta.

2.1 Movimiento absoluto

Este movimiento permite desplazar una pieza a lo largo de la cinta desde el origen de coordenadas de la misma a un punto concreto. La idea para la cual está concebido este tipo de desplazamiento es la colocación de la pieza en el origen de la cinta, lejos del espacio de trabajo del robot, y posicionarla, a continuación, dentro del área de trabajo del robot.

2.2 Movimiento relativo o discreto

El movimiento relativo consiste en desplazar la pieza a partir de la posición actual de la misma, por lo que no es necesario tener una referencia exacta de la posición real en la cinta de la pieza. Esto permite avanzar o retroceder una pieza lo deseado independientemente de la posición actual de la misma.

Esto se ve en el momento en que el robot mueve la pieza a lo largo de la cinta la posición, ya que la posición almacenada en el Arduino y la posición real de la pieza dejan de ser coincidentes. Por lo tanto, en caso de volver a depositar la pieza en la cinta y realizar un movimiento se necesita forzosamente utilizar un movimiento relativo para seguir con referencias exactas de la posición de la pieza.

2.3 Movimiento con actuadores digitales

De forma alternativa se puede mover la cinta sin control alguno de la posición. Este movimiento se basa simplemente en el avance o retroceso de la cinta accionada digitalmente.

3 Modos de funcionamiento

Según la posición de los interruptores de selección el comportamiento del panel y, por ende, de la cinta se modifica.

3.1 Modo local con microcontrolador

Los interruptores se colocan en las posiciones MICRO y LOCAL. En este modo se puede mover la cinta directamente interactuando con los botones y las flechas del panel de control. Se puede avanzar entre los distintos menús y seleccionar entre movimiento absoluto o avance discreto.

En caso de que se necesitase conocer la posición del robot, ésta puede ser conocida. El robot también puede recibir la posición en este modo mediante Ethernet utilizando la función leer() (Véase modo remoto con microcontrolador).

3.2 Modo remoto con microcontrolador

Los interruptores se colocan en las posiciones MICRO y REMOTO. La controladora es quien envía las órdenes de movimiento mediante protocolo TCP/IP.

Es recomendable partir del código 8.1 que se incluye al final de la guía de uso. Este código se puede utilizar como librería para facilitar el uso del panel de control en modo remoto. Cuenta con tres funciones:

- mov_abs(num distancia). Produce un movimiento absoluto con la posición indicada en milímetros que se le proporciona como entrada numérica.

- mov_dis(num distancia). Produce un avance relativo a la posición actual de la pieza en milímetros que se le proporciona como entrada numérica.
- leer(). Lee los datos de estado del sistema, posición y estado del sensor fotoeléctrico. Guarda los datos en las variables “estado”, “posx”, “posy” y “fotoele”.

3.3 Modo local sin microcontrolador

Los interruptores se colocan en las posiciones SIN MICRO y LOCAL. En este modo se puede accionar la cinta desde las flechas del panel. Permite avanzar y retroceder.

En este modo, a diferencia de los anteriores, es difícil controlar la precisión ya que no se especifican unas coordenadas a las que dirigir la pieza, sino que de forma manual, y mientras se mantenga pulsado la flecha deseada, la pieza se moverá. Esto ocasiona que la única forma en la que el robot pueda conocer la posición aproximada de la pieza sea mediante la señal emitida por el sensor fotoeléctrico.

3.4 Modo remoto sin microcontrolador

Los interruptores se colocan en las posiciones SIN MICRO y REMOTO. En este modo se puede accionar la cinta desde la controladora accionando las salidas digitales AVANCE y RETROCESO. Para que la cinta se mueva, es importante que solo sea activada una de las señales. En caso de que ambas sean activadas, la cinta no se moverá y se bloqueará hasta que una de las dos se anule.

A nivel digital, este modo funciona con las mismas señales que el anterior, por lo que tendrá un funcionamiento similar; mientras se reciba la señal de avance o retroceso, la cinta se moverá, pero en este caso, no se puede especificar una coordenada concreta a la que enviar la pieza. La forma de posicionar la pieza es mediante el sensor fotoeléctrico, cuya señal digital puede ser leída por parte de la controladora mediante el pin especificado para ello.

3.5 Modo emergencia

Para acceder a este modo se tiene que presionar la seta de emergencia. En este modo el sistema queda bloqueado y la cinta deja de moverse a modo de seguridad. Para que el panel de control vuelva a un estado utilizable hay que desarmar la seta de emergencia.

Código 8.1 Librería.

```
MODULE Module1
    !Declaración de variables del programa
    !Objeto de socket de conexión
    VAR socketdev my_socket;

    !Variable de estado
    VAR string estado:=0;

    !Cadenas de caracteres de recepción
    VAR rawbytes receive_string;
    VAR string string1;
    VAR string posx_str;
    VAR string posy_str;
    VAR string fotoele_str;
```

```

!Posiciones de los datos a lo largo de la cadena recibida
VAR num xpos;
VAR num ypos;
VAR num fepos;

!Valores numéricos finales recibidos
VAR num posx;
VAR num posy;
VAR byte fotoele;

!Comprobación de recepción correcta
VAR bool okposx:=true;
VAR bool okposy:=true;

!Función de apertura de socket
PROC abricomunicacion()
    SocketCreate my_socket; !crea el socket
    SocketConnect my_socket, "192.168.50.200", 4012;
ENDPROC

!Función de lectura de estado y
PROC leer()
    !Se abre el socket y conecta al Arduino
    abricomunicacion;

    !Escribe en el socket la cadena "STATUS" para que el Arduino
    envíe sus datos
    SocketSend my_socket,\Str:="STATUS";
    WaitTime 0.1; !espera un tiempo

    !Recibe la respuesta
    ClearRawBytes receive_string;
    SocketReceive my_socket \RawData := receive_string,\Time:=
        WAIT_MAX;

    !Desempaqueuta los bytes y los convierte en una cadena de
    caracteres
    UnpackRawBytes receive_string, 1, string1 \ASCII:=32;

    !Se buscan las posiciones de cada variable a lo largo de la
    cadena
    xpos      := StrFind(string1, 1, "=");
    ypos      := StrFind(string1, xpos+1, "=");
    fepos     := StrFind(string1, ypos+1, "=");

    !Se trocea la cadena para obtener subcadenas con los datos
    recibidos
    estado    := StrPart(string1, 0, 1);
    posx_str  := StrPart(string1, xpos+1, ypos - xpos - 3);

```

```
posy_str    := StrPart(string1, ypos+1, fepos - ypos - 3);
fotoele_str := StrPart(string1, fepos+1, 1);

!Se transforman las cadenas a los tipos de datos que les
corresponden
okposx      := StrToVal(posx_str, posx);
okposy      := StrToVal(posy_str, posy);
fotoele     := StrToByte(fotoele_str);

!Conversión de pulsos a milímetros
posx := posx / 100;

!Se cierra el socket
ClearRawBytes receive_string;
SocketClose my_socket;
ENDPROC

!Funciones de movimiento. Se envía una cadena con un carácter y
la distancia a recorrer. Si el carácter es "M", el movimiento
es absoluto, mientras que si es "R" es relativo.
PROC mov_abs(num distancia)
abrimunicacion;
SocketSend my_socket, \Str:="M;X=" + ValToStr(distancia*100) +
";
WaitTime 0.1;
SocketClose my_socket;
ENDPROC

PROC mov_dis(num distancia)
abrimunicacion;
SocketSend my_socket, \Str:="R;X=" + ValToStr(distancia*100) +
";
WaitTime 0.1;
SocketClose my_socket;
ENDPROC

!Bucle principal del programa
PROC main()
!Se cierran los posibles sockets abiertos
SocketClose my_socket;

!Aquí empieza el programa del alumno
!
ENDPROC
ENDMODULE
```
