

Goody

ALCABOT'2001

(edición en CD-ROM)

Alfonso García Martín, José Luís Camps Palou de Comasema, Agustín Rodríguez González

Grupo PIP

Correo electrónico: kyriela@mixmail.com, jose.camps@wanadoo.es, agustin.Rodriguez@eltirachinas.com

Resumen

Goody , es la segunda versión de p², ya que usa la misma plataforma aunque su especialidad es la de velocidad. Deberíamos haberlo llamado v.2 pero aunque su arquitectura es prácticamente la misma su funcionalidad cambia, aunque persiga el mismo objetivo de seguir la línea.

Nuestros estudios y referencias son: Alfonso, estudia 3º de Ingeniería Técnica Informática de Sistemas en la Universidad Pontificia de Salamanca (Madrid). Agustín, estudia 2º de Ingeniería Técnica de Informática de Sistemas en la Universidad Pontificia de Salamanca (Madrid), y José Luís Camps, estudia 4º de Ingeniería Superior Informática en la Universidad Pontificia Comillas (Madrid)

1. Introducción

El diseño del robot se ha intentado hacer lo mas modular posible y lo más funcional que hemos podido conseguir.

El diseño lo hemos dividido en 3 partes: mecánica, sensores, y lógica de control.

La base era crear una plataforma que admitiera variedad de diseños sensoriales. Para ello se ha creado una plataforma que soporta 5 elementos. Un módulo de control energético, que regula la tensión para los diferentes elementos electrónicos, una unidad de control lógica, los sensores, un control motor y motores.

El módulo energético no es mas que un regulador de tensión, y luego se ha añadido una entrada mas para compatibilidad con los motores.

La unidad de control lógica es un pic configurado para admitir 3 algoritmos, arranque del micro y varios tipos de sensores y generación de señales PWM.

Sensores, en este caso son CNY70, son simples sensores de infrarrojos para la detección de líneas.

Control de motor es una configuración en puente H que admite señales PWM y soporta alimentación externa para conseguir mas potencia.

Motores son simples motores DC.

2. Plataforma mecánica usada

La plataforma se basa en 2 motores en paralelo, independientes con una reducción de 1:25 para permitir arranques sin quemar el motor. El resto es modificable ya que el diseño esta estructurado para meter o quitar complementos y por lo tanto varia el punto de equilibrio del

robot y por lo tanto la posición de ruedas locas y distintos soportes.

3. Arquitectura hardware

Partes:

- Control energético a través del regulador LM7805.
- Control lógico Pic16F877.
- Control motor en puente H usando del L293(st), 74002(puertas NAND) para señales PWM.
- Motores DC de 1.5 V a 4.5 V y 150mA en vacío y 3A en carga.
- 8 sensores CNY70(Temic).
- Bus de 10 líneas con 8 dedicadas a datos y las otras 2 a Vpp y Gnd.
- Baterías: 1 de 8.4V (alimentación principal) y 150 mAh, 2 de 1.5V(serie, alimentación motor).
- 2 interruptores de botón para inicializar el microcontrolador y para activar el circuito.

Lo principal es lo expuesto, ya que el resto de componentes como condensadores, resistencias son para la correcta distribución de la corriente.

Básicamente tenemos batería (8,4) al Regulador.

Del regulador distribuimos a sensores, microcontrolador, y alimentación L293 y 74002. Luego tenemos 2 baterías en serie para alimentación del motor y conseguir mayor intensidad.

Se ha implementado un prototipo.

4. Software y estrategias de control

La estrategia de control es bastante sencilla, y nos basamos en que queremos velocidad y no control.

Para asegurarnos el correcto seguimiento de la línea lo que hacemos es mantenernos dentro del circuito de acuerdo a seguir la línea.

Vista la base ahora hacemos el diseño específico para la prueba en la que nos encontramos, circuito delimitado por 2 líneas negras. Lo que no llega a 2 posibles estrategias, que dependerá los tiempos que consigamos en las pruebas, para usarlo en la competición.

1ª, Es con solo 2 sensores, lo que hacemos es seguir el borde de la línea y anotar posibles pérdidas.

1. s1 negro -> Ir a la izquierda. Anotamos último interior.
2. s1 blanco y s2 negro->Ir recto. Anotamos último exterior.
3. Ambos en blanco.-> Si el último fue el interior vamos a la izquierda y si no vamos a la derecha.

2º Es con 3 sensores y consiste en mantener el sensor central encima de la línea.

1. Si s2 negro y el resto blanco continuar.
2. Si s1 negro ir a la izquierda.
3. Si s3 negro ir a la izquierda.
4. Resto continuar con última orden es decir si íbamos a la izquierda, seguir a la izquierda.

Con esto podemos hacer que los giros sean bastante abiertos ya que no necesitamos demasiado control y tenemos cierta holgura para salirnos de la línea con lo que conseguimos una mayor velocidad.

5. Características físicas y eléctricas más relevantes

Esta fase está en fase de pruebas ya que se están realizando ajustes constantemente para aumentar los rendimientos del motor y aconsejamos mirar los componentes en las hojas de referencia.

- Motores DC de 1.5 V a 4.5 V y 150mA en vacío y 3A en carga y hasta 14000 rpm.
- Regulador 7805 tensión de entrada 8.4(en nuestro caso) tensión de salida 4.9 V y valor máximo de entrada de 1ª .

6. Conclusiones

El principal problema que hemos encontrado es que nuestro regulador de tensión a partir de 1A se bloquea, con lo que dejaría de funcionar nuestro robot. Esto es un problema ya que los motores los tenemos que realimentar ya que con un amperio la carga y la velocidad que se

consiguen son pocas, y por lo tanto no sería nada competitivo.

El siguiente problema ha sido conseguir los componentes ya que algunos de ellos hemos tardado más de un mes en conseguirlo y por lo tanto nos hemos tenido que apañar con lo que nos hemos encontrado.

A pesar de todo esto lo mejor es conseguir que las ideas que tienes en mente plasmarlas en la realidad. Y poder hacer una plataforma que pueda servir para otros propósitos y concursos.

7. Agradecimientos

Agradezco todo el apoyo de nuestros amigos Jesús Berían, ya que sin él, el diseño electrónico habría sido totalmente distinto y mucho más tosco, Rafael Iruretagoyena Tormo y David Peñacoba Hernández (Zoco).

Referencias

La mayoría de la información es documentación técnica sacada de internet y por lo tanto habría que consultar a la marca.

www.depeca.alcala.es/alcabot2001

Pic ->www.microchip.com

Buscador -> www.google.com

-Sharp

-Temic

-National Semiconductor.