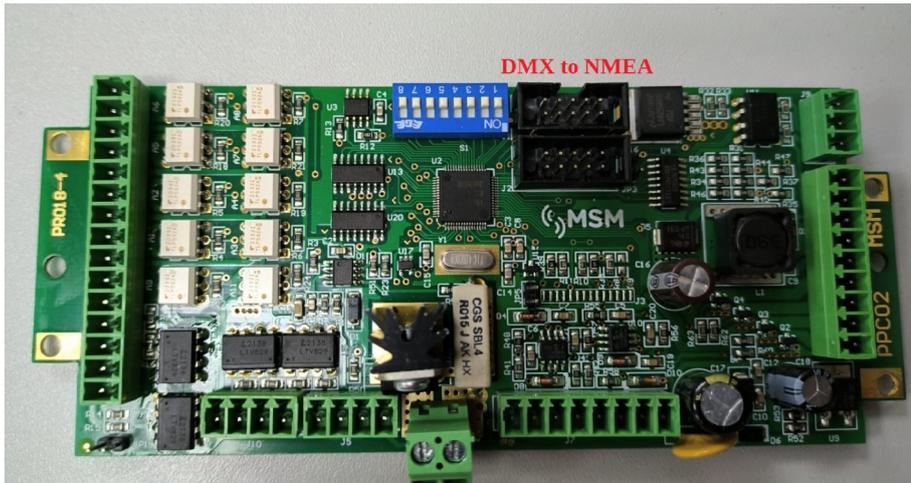


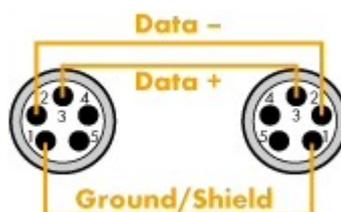
Proyecto Nautilus

Para este proyecto hemos utilizado:

PPC02HW4



Conversor DMX to NMEA



El conversor **DMX to NMEA**, se encargará de recoger las tramas DMX y convertir los datos en tramas NMEA que enviará cada 500 mseg a la PPC02

La PPC02HW4 se comunicará con el DMX_to_NMEA a través de un cable plano de diez pines pin a pin. En la PPC se conectará al puerto secundario

En la PPC no hay que configurar nada.. Por defecto vendrá ya el motor paso a paso con 400 pasos/vuelta. El PWM será a través del PWM1 y del driver.

La comunicación del hyperterminal es de 38400 baudios (por si se quiere ver las tramas nmea)

Especificaciones DMX

Dirección del equipo: 1

Canal 1 del DMX => RPM de giro

Valor mínimo: 5 => 0,5 RPM

Valor máximo: 100 => 10,0 RPM

Paro: 0 = 0 RPM

Canal 2 del DMX => PWM luminosidad

Valor mínimo: 0 => Apagado

Valor máximo: 100 => 100 % PWM

Seguridades DMX to NMEA

La velocidad del DMX es de 30 frames /segundo. Por lo que para dar por correcto un dato, deberemos recibirlo al menos 3 veces consecutivas.

Si se dejan de recibir tramas DMX, a los 5 segundos, ambos valores, RPM y PWM pasarán a 0

Seguridades PPC02

Si se dejan de recibir tramas NMEA, a los 5 segundos, ambos valores, RPM y PWM pasarán a 0