

EA076 – LABORATÓRIO DE SISTEMAS EMBARCADOS

PROJETO 2 – CONTROLADOR DE VENTILADOR DE TETO

Prof. Antonio Quevedo e João Carlos de Almeida

Modificado pelo Prof. Rafael Ferrari

INTRODUÇÃO

Neste experimento realizaremos o projeto de um sistema para controle de ventilador de teto sem fio, através de aplicativo de *smartphone*. O sistema ainda conta com um *display* LCD para indicar o *status* atual do sistema e a velocidade de rotação do ventilador.

OBJETIVOS

- 1- Acionar um motor CC usando PWM e uma ponte H.
- 2- Projetar e construir um *encoder* óptico e usá-lo para estimar a velocidade de um motor.
- 3- Implementar protocolos de comunicação no nível de aplicação usando *parsing*.
- 4- Acionar um *display* LCD através de uma interface SPI (*Serial Peripheral Interface*).
- 5- Usar um módulo *Bluetooth* para transmissão de comandos para o sistema via *smartphone*.

ESPECIFICAÇÕES

O protótipo irá controlar a velocidade e o sentido de rotação de um pequeno motor CC de 6V, com uma hélice em seu eixo, simulando um ventilador de teto. O *drive* de potência será feito através de um CI L293D, que possui duas Pontes-H, usando PWM.

Um *display* LCD do tipo Nokia 5110 deve apresentar o **estado atual do sistema** (“VENTILADOR”, “EXAUSTOR” OU “PARADO”), bem como o **valor percentual da velocidade máxima** (0 a 100%) e a **velocidade atual do ventilador** (em RPM). Esse display deve ser conectado à placa de desenvolvimento por meio de uma interface SPI (*Serial Peripheral Interface*).

A velocidade de rotação do ventilador deve ser estimada através de um *encoder* óptico acoplado ao motor. Para construir o *encoder*, pode ser usado um interruptor óptico PHCT203 posicionado de maneira que a hélice do ventilador obstrua o feixe de luz IR do interruptor ao passar por ele. A cada obstrução do feixe, um pulso é gerado pelo interruptor. A velocidade de rotação do ventilador pode ser estimada através da contagem do número de pulsos gerados durante certo intervalo de tempo.

O controle de usuário será realizado através de um módulo *Bluetooth* serial, para comunicação com um *smartphone*. É possível criar um aplicativo próprio, mas usaremos um simples *app* de terminal serial via *Bluetooth*, com os comandos definidos de acordo com a tabela 1 (o caracter “*” termina o comando). A tabela 2 mostra as mensagens de erro que devem ser implementadas no sistema e enviadas ao *smartphone* (em caso de erro, o estado do ventilador não se altera).

Função	Comando	Resposta (serial)
Ajuste de velocidade (%)	VEL xxx* (xxx entre 000 e 100)	OK VEL xxx%
Função ventilador	VENT*	OK VENT
Função exaustor	EXAUST*	OK EXAUST
Parar	PARA*	OK PARA
Retorna a estimativa (X) da velocidade atual do motor em RPM	RETVEL*	VEL: X RPM

Tabela 1 – Lista de comandos via *Bluetooth*

Tipo de erro	Mensagem de resposta (serial)
A string recebida não corresponde a nenhum comando válido.	ERRO: COMANDO INEXISTENTE
O comando foi recebido sem parâmetro (para comandos que exigem parâmetros).	ERRO: PARÂMETRO AUSENTE
O parâmetro do comando não está na faixa correta de valores (para comandos que exigem parâmetros).	ERRO: PARÂMETRO INCORRETO

Tabela 2 – Lista de mensagens de erro.

É importante que o ventilador pare completamente (função parar) antes de trocar o sentido de rotação. Utilize a estimativa da velocidade para garantir que o motor esteja parado.

ATENÇÃO!

O módulo LCD Nokia 5110 é alimentado com tensão de **3,3V**. Entretanto, ele tolera níveis lógicos de 5V.

O módulo Bluetooth é alimentado com tensão de 5V. Porém, suas entradas toleram tensões de no **máximo 3,3V**. Portanto, é necessário utilizar um divisor resistivo para compatibilizar as saídas do Arduino UNO, que assumem tensões de 5V para o nível lógico alto, com os níveis de tensão tolerados pelo módulo.

Bibliotecas para o acionamento do *display* LCD Nokia 5110:

<https://github.com/adafruit/Adafruit-PCD8544-Nokia-5110-LCD-library>

<https://github.com/adafruit/Adafruit-GFX-Library>

Exemplo de montagem do display:

<https://www.arduinoocia.com.br/2013/05/display-lcd-nokia-5110.html>