

Muestra del Error de la Velocidad Nominal de un Motor vs la Medida, con Ayuda de una Matriz de LED's Bicolor

Arturo Cisneros Topete¹

¹Facultad de Ingeniería Mecánica y Eléctrica

Corresponding author's Email: arturocisnerost@hotmail.com

Notas del Autor: Recién Egresado de la Facultad de Ingeniería Mecánica y Eléctrica de la Universidad Autónoma de Nuevo León, de la licenciatura Ingeniero en Mecatrónica.

Abstract: En este artículo se enuncia la búsqueda de encontrar un algoritmo que pueda ser utilizado para expresar el error que hay entre una velocidad angular medida entre la velocidad angular nominal de dicho motor esta relación debe ser mostrada mediante una matriz¹ de LED's bicolor, rojo y verde, esto quiere decir que deberá mostrar un color proporcional al error calculado como por ejemplo mostrar color rojo si se sobrepasa dicha velocidad y un verde si el error es igual a cero. Este algoritmo³ fue encontrado y posteriormente implementado con ayuda de un PIC16F887, además de la implementación de un tacómetro² infrarrojo, como producto final para demostrar el correcto funcionamiento del algoritmo se implementó dicho proyecto en una tablilla pre-perforada, con todos los componentes antes mencionados.

Palabras Clave: Matriz, Tacometro, Algoritmo