

Resumo

No capítulo 2 será feita uma análise de algumas opções quanto à arquitectura possível para o projecto e a justificação da opção feita.

A arquitectura escolhida para o sistema de controlo é baseada em microcontroladores ligados entre si por uma rede BITBUS. Razões económicas levaram á utilização do próprio controlador da rede, o processador 8044, no controlo do eixo. Esta opção cria algumas interdependências que condicionam opções tanto ao nível de software como hardware.

No capítulo 3 é feita uma abordagem de algumas características da rede BITBUS. A análise não pretende ser exaustiva, mais informação pode ser encontrada em [6], [7], [8], [11], mas somente justificar opções tomadas ao longo do projecto.

No capítulo 4 é feita uma descrição do hardware desenvolvido para o projecto.

No capítulo 5 é descrito o software desenvolvido, tanto no computador central como nos processadores de eixo. A ênfase é dada ao software de comunicação, deixando a discussão do controlo dinâmico do eixo para o capítulo em que são analisados os resultados obtidos.

No capítulo 6 são analisados, os resultados obtidos, sendo dada particular ênfase ao controlo dinâmico do eixo.

O capítulo 7 refere-se às conclusões do trabalho realizado.