

## Sistema Automatico de Techos Moviles

---

- \* Sistema computarizado uP=68HC908JK1
- \* Codificacion con 14 bits UM3758
- \* Apertura/Cierre con control remoto RF

### FUNCIONAMIENTO:

---

- 1) Al conectar la alimentacion, se prende alternativamente los leds para indicar que todo esta OK, si no hay ningun sensor activo se comienza el cierre del techo, si hubiere alguno activo el motor no arranca y queda con direccion contraria
- 2) Si motor en movimiento y llega la señal del sensor, se detiene motor y queda con direccion contraria
- 3) Si durante cualquier trayecto recibe señal del control RF se detiene memorizando la direccion en la que viajaba
- 4) El control remoto RF debe pulsarse al menos 1s para que la señal sea tomada como valida
- 5) Al estar un sensor activo, el motor parte en sentido contrario, este sensor debe desactivarse dentro de los 15s de comenzado el movimiento del motor: error #3
- 6) El motor se detiene si dentro de los 5min no llega el sensor: error #2
- 7) Los sensores deben ser NA o sea deben pegar a masa cuando estan activos o en posicion
- 8) Si la señal de RF viene continua por mas de 10s se considera error puede ser el pulsador pegado o falta de alguna tension: error #1
- 9) Despues de recibido el pulso de RF se inhibe durante un corto tiempo la nueva recepcion de RF, para evitar contramarchas

### LEDS:

---

Rojo     =recepcion de RF  
verde    =motor en movimiento

### ERRORES:

---

- 1) led rojo parp  
    mas de 10s recepcion de RF (pulsador pegado?)
- 2) led verde parp  
    demora de mas de 5 minutos de llegar sensor (cualquiera)
- 3) ambos parp  
    durante 15s motor en movimiento, pero sensor sigue activado