

elektor

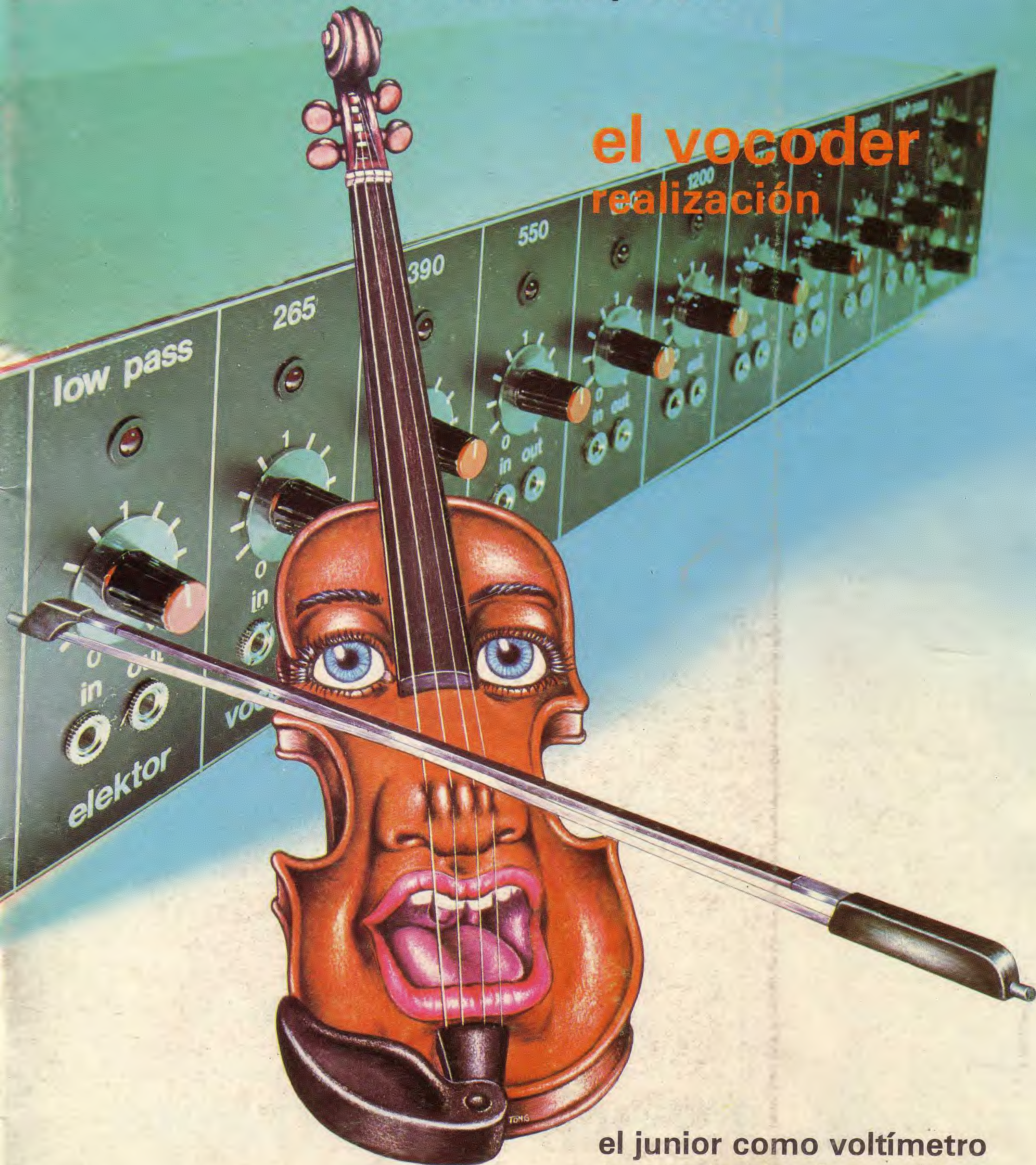
N.º 19

diciembre 1981

200 ptas.

electrónica: técnica y ocio

**el vocoder
realización**

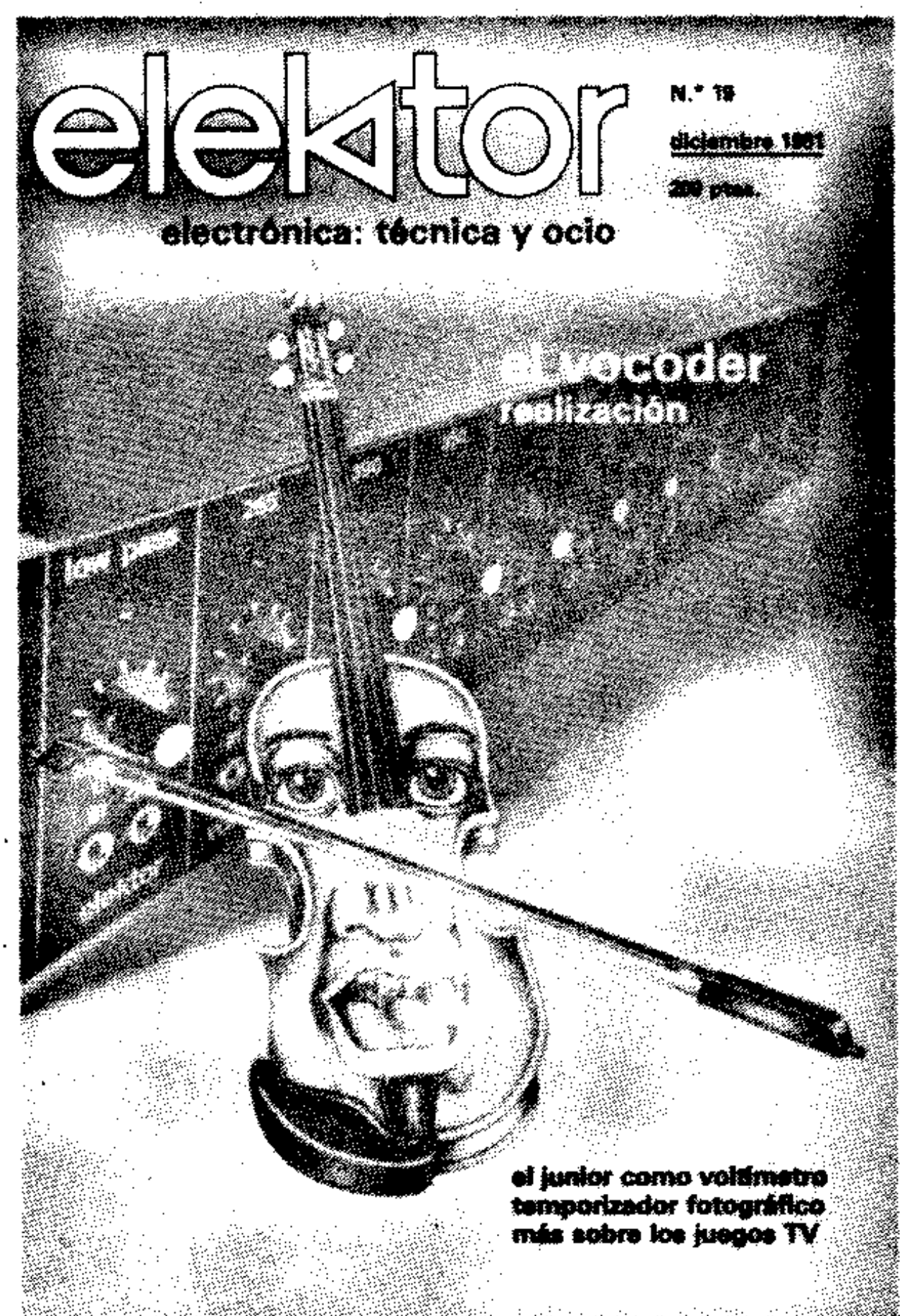


el junior como voltímetro
temporizador fotográfico
más sobre los juegos TV

Selektor . HIFI en el automóvil... ¿es posible?	12-01
Lectura de códigos de barras La electrónica tras los códigos de barras. El artículo evidencia que los simples códigos de barras no son tan «simples» después de todo.	12-02
El Junior como voltímetro Con la adición de un pequeño circuito y con el programa listado en el artículo, podemos utilizar al Junior Computer como voltímetro digital... ¡cómo un buen voltímetro digital!	12-09
Timbre sensorial Una elegante alternativa electrónica al pulsador mecánico que nos anuncia las visitas.	12-12
El vocoder de elektor (y 2) ¡Conecte el soldador y... manos a la obra! La labor de montaje se ve facilitada en gran medida por la estructura modular del vocoder. A lo largo del artículo se incluyen las indicaciones oportunas para que la construcción del vocoder sea accesible incluso al aficionado.	12-14
Indice general 1981	E-11
Medidor estático de esfuerzos	12-27
Temporizador fotográfico programable ¡Se acabó el cronometrar en la oscuridad! El circuito que le proponemos incorpora dos gamas de temporización que van de 0,1 a 999 segundos.	12-29
Locomotora a vapor Aunque aceptemos opiniones discrepantes, seguimos pensando que para generar el sonido propio de una locomotora a vapor no hay porque recurrir a una batería de cocina.	12-32
Entrenador doméstico Para alcanzar una buena forma física es necesario contar con un programa de entrenamiento eficaz y que a su vez evite las incómodas «agujetas». ¡Póngase en las manos de nuestro experto entrenador electrónico!	12-35
Criptófono Este es un montaje que no hubiera rechazado ni el mismísimo James Bond. Sus mensajes quedarán inaccesibles a «oídos indiscretos».	12-37
Más sobre juegos TV Lo prometido es deuda.	12-41
Mercado	12-45

sumario

SUMMAR
SUMMA
SUM
SU



claves

diciembre 1981

Federación Internacional de la Prensa Periódica

BC177 (-8, -9), BC157 (-8, -9),
BC204 (-5, -6), BC307 (-8, -9),
BC320 (-1, -2), BC350 (-1, -2),
BC557 (-8, -9), BC251 (-2, -3),
BC212 (-3, -4), BC512 (-3, -4),
BC261 (-2, -3), BC416

Puede obtenerse mediante petición a la dirección de la revista.

índice general

1981

Alarma

Alarma para frigorífico.....	2-08
Anti-robo astuto.....	5-43
Anti-robo astuto mejorado.....	7-15
Anti-robo con interruptor sensorial.....	7-39
Anti-robo gratuito.....	5-30
Cerradura por combinación óptica.....	7-08
Detector de movimientos.....	9-47
Interruptor secreto.....	7-51
Sensor de proximidad para escaparates.....	7-53
Super alarma universal.....	7-71

Audio

Amplificador de ganancia controlada por tensión	7-45
Amplificador de potencia con V-FETs.....	7-47
Analizador de audio.....	3-26
Cámara de reverberación analógica.....	3-49
Control de volumen por pasos.....	7-68
Convertidor RMS/CC.....	7-76
Corosint.....	11-21
Criptófono.....	12-37
Distorsionador variable.....	3-44
Ecualizador paramétrico.....	3-17
El vocoder de Elektor (1).....	11-31
El vocoder de Elektor (2).....	12-14
Filtro paso-bajo.....	7-33
Frecuencímetro de audio.....	7-53
Fusible para altavoces.....	7-44
Generador de armónicos controlado por tensión	7-73
Generador de efectos sonoros para guitarra...	7-91
High Com.....	10-03

Interface de «Legato» para el Formant.....	7-35
La reducción de ruido en alta fidelidad.....	9-03
Limitador dinámico de ruido.....	7-76
Los vocoders hoy.....	5-47
Microamplificador	7-02
Mini-generador de phasing.....	7-41
Muestreador bloqueador para sintetizadores..	7-57
Preamplificador estéreo para cápsulas dinámicas	7-60
Preamplificador para cápsulas de bobina móvil	7-88
Salida monitor.....	3-25
Top-Amp	3-33
Top-Preamp.....	3-37
Trémolo de alta calidad.....	7-26
Utilización de los ecualizadores.....	3-04
VCO de precisión.....	7-85
Vocoders (1).....	1-06
Vocoders (2).....	1-39

Automóvil

Amplificador de antena para coche.....	5-27
Anti-robo astuto.....	5-43
Anti-robo astuto mejorado.....	7-15
Anti-robo con interruptor sensorial.....	7-39
Anti-robo gratuito.....	5-30
Cuenta-vueltas digital.....	5-42
Economizador de gasolina.....	2-10
El otro coche.....	5-14
Encendido electrónico.....	5-19
Encendido electrónico... algunos consejos....	11-20
Estabilizador para coche.....	7-36
Indicador de fallos para luces de automóvil....	7-17
Indicador de tensión para baterías.....	5-25
La electrónica en el automóvil.....	5-05
Limpia-parabrisas inteligente.....	5-33
Luces de emergencia.....	7-67
Medidor de consumo de carburante.....	2-19
Medidor de temperatura del aceite.....	5-31
Protección para baterías	5-40
Tacómetro de estado sólido.....	7-62

Divulgación

Códigos de barras.....	10-16
Cómo ahorrar energía.....	2-05
Conozca su sistema de calefacción.....	2-34
El ordenador y el ajedrez.....	9-16
El otro coche.....	5-14
Ionosfera.....	1-01
La electrónica en el automóvil.....	5-05
La reducción de ruido en alta fidelidad.....	9-03
Lectura de códigos de barras.....	12-02
Los vocoders hoy.....	5-47
Utilización de los ecualizadores.....	3-04
Visualizadores LCD.....	11-02
Vocoders (1).....	1-06
Vocoders (2).....	1-39

Fotografía

Exposímetro para ampliadora.....	7-90
Fotómetro económico.....	7-19
Temporizador fotográfico programable.....	12-29

Fuentes de alimentación

Alimentación de precisión.....	6-13
Cargador de baterías PWM.....	7-58
Cargador inteligente de nicads.....	7-34
Cargador para baterías de níquel-cadmio.....	7-64
Comedero para NI-CADS.....	4-23
Convertidor CC/CA.....	7-46
Convertidor de -12V a +5V.....	7-39
Detector de caída de tensión.....	7-23
Fuente de alimentación conmutada para microprocesadores	7-24
Fuente de alimentación estabilizada de 10 a 350 V.....	7-04
Fuente de alimentación variable de 0-50V/0-2A.....	7-13
Fusible electrónico.....	7-73
Protector contra sobre-tensiones.....	7-83
Protección de polaridad para CC.....	7-69
Regulador de tensión de 2A.....	7-01
Sencilla fuente de alimentación simétrica.....	7-50

Generadores

Base de tiempos económica para reloj.....	7-23
Diente de sierra síncrono a partir de la red.....	7-70
Generador de armónicos controlado por tensión	7-73
Generador de pulsos de anchura variable.....	7-75
Generador digital senoidal.....	7-57
Generador senoidal.....	1-37
Minigenerador de phasing.....	7-41
Oscilador de ciclo de trabajo variable.....	7-66
Oscilador senoidal variable de precisión.....	7-89
Transmisor de prueba para alineamiento de receptores	7-10

Hogar

Alarma para frigorífico.....	2-08
Barómetro de estado sólido.....	7-40
Cerradura por combinación óptica.....	7-08
Contador de horas de funcionamiento.....	2-43
Control automático de la bomba de calefacción	2-28
Control automático para cortinas.....	2-37
Defensa para animales domésticos.....	4-42
Detector de corrientes de aire.....	2-14
Detector de movimientos.....	9-47
Encendido automático para luces de jardín....	7-63
Entrenador doméstico.....	12-35
Guarda dietas.....	4-21
Indicador de llegada del correo.....	7-75
Interruptor para cafetera eléctrica.....	2-41
Interruptor secreto.....	7-51
Juego de luces en movimiento programable...	7-07
Matamosquitos electrónico	6-11
Medidor de humedad para jardín.....	4-32
Señal electrónica para libros.....	7-84
Teléfono privado.....	7-27
Termómetro de baño.....	4-48
Timbre electrónico.....	4-46
Timbre musical.....	1-28
Timbre personalizado.....	7-43
Timbre politonal.....	1-27
Timbre sensorial.....	12-12

Instrumentación

Alimentación de precisión.....	6-13
Analizador lógico (1).....	9-09
Analizador lógico (2).....	10-20
Analizador lógico (y 3).....	11-12
Cascodo híbrido.....	7-35
Comprobador de continuidad.....	7-87
Comprobador de diodos zener.....	7-42
Comprobador lógico universal.....	7-66
Comprobador de transistores.....	6-25
Comprobador 555.....	7-14
Convertidor CC/CA.....	7-46
Convertidor de onda cuadrada/triangular.....	7-82
Decodificador para visualizador hexadecimal..	7-22
Detector de flancos EXOR.....	7-22
Detector de fluidos.....	7-46
Detector de nivel con VFET.....	7-39
Digifarad.....	9-22
Disparador Schmitt de umbral ajustable.....	7-85
Divisor impar.....	7-37
Fasímetro.....	7-21
Frecuencímetro de audio.....	7-53
Fuente de alimentación estabilizada de 10 a 350 V.....	7-04
Fuente de alimentación variable de 0-50V/0-2A.....	7-13
Generador de pulsos de anchura variable.....	7-75
Generador senoidal.....	1-37
Interruptor automático de escala.....	7-86
Lente de aumento electrónica.....	7-74
Medidor de inductancias y capacitancias.....	7-06
Medidor estático de esfuerzos.....	12-27
Monitor de energía.....	7-29
Ohmetro acústico.....	7-34
Optoacoplador de alta frecuencia.....	7-38
Oscilador senoidal variable de precisión.....	7-89
Sencillo comprobador de amplificadores operacionales.....	7-01
Sencilla fuente de alimentación simétrica.....	7-50
Supervisualizador multifunción con diodos LED	7-78
Termómetro electrónico lineal.....	7-30
Transmisor de temperatura.....	7-33
Voltímetro analógico sencillo.....	7-65
Voltímetro digital de 2 y ½ dígitos.....	11-38

Juegos

Combate de misiles.....	7-50
Contador de rondas.....	4-15
Cubilete electrónico.....	4-20
Duelo electrónico en el lejano oeste.....	4-47
Electro-multijuegos.....	4-39
El genio de la lata.....	4-25
El juego de los ladrillos	7-26
Juego del tula.....	1-23
Kaleidoscopio	4-16
La respuesta insólita.....	7-70
Latómetro	4-33
Locomotora.....	4-13
Lomotora a vapor	12-32
Marimba	4-27
Mini-casino	4-13
Movilata	4-45
Pin-pan-pum	4-29
Torneo	4-36

Tragaperras electrónico	7-20
¡Vacíe la lata!	4-31
Xilófono	4-28

Microprocesadores

Comprobador de memorias RAM.....	7-05
Constrúyase una palanca de mando para juegos TV	7-18
Demodulador FSK PLL.....	7-36
Diviértase con una RAM.....	7-61
Elekterminal.....	6-37
El ICU, un mini-microprocesador.....	6-17
El Junior Computer crece.....	4-50
El Junior como voltímetro.....	12-09
El ordenador y el ajedrez.....	9-16
Experiencias con el Junior Computer.....	11-41
FSK sincrónico	7-03
Fuente de alimentación conmutada para microprocesadores	7-24
Indicador de línea para interface RS232.....	7-64
Interface para el Junior Computer (1).....	9-30
Interface para el Junior Computer (2).....	10-24
Interface RS232.....	7-50
Más sobre juegos TV.....	12-41
Microprocesadores de 16 bits.....	10-5
Programador de PROMS.....	7-79
Software sofisticado para el Junior Computer.....	9-39
Tarjeta de bus para microordenadores	10-40
Tarjeta de memoria RAM y EPROM para microprocesadores	2-45
Teclado ASCII.....	6-29
Teclado hexadecimal.....	7-24
Visualización de textos en el Junior Computer	5-44
Yo he jugado con el computador de juegos TV (1)	1-12
Yo he jugado con el computador de juegos TV (2)	4-03

Música

Caja de música.....	9-13
Corosint.....	11-21
Distorsionador variable.....	3-44
Ecualizador paramétrico.....	3-17
El vocoder de Elektor (1).....	11-31
El vocoder de Elektor (2).....	12-14
Gaita electrónica.....	4-43
Generador de efectos sonoros para guitarra... ..	7-91
Interface de «Legato» para el Formant.....	7-35
Marimba	4-27
Muestreador bloqueador para sintetizadores.. ..	7-57
Timbre musical.....	1-28
Timbre politonal.....	1-27
Top-Amp	3-33
Top-Preamp	3-37
Trémolo de alta calidad.....	7-26
Vocoders (1).....	1-06
Vocoders (2).....	1-39
Xilófono.....	4-28

Radiofrecuencia

Amplificador de antena para coche.....	5-27
CAF para sintonizador o variocap.....	7-67

Control remoto.....	6-02
Convertidor de onda corta.....	1-04
Criptófono.....	12-37
Entrenador morse.....	6-35
Gate-dip.....	9-26
Gong DQL.....	11-28
Modulador VHF-UHF.....	1-29
Sistema de anti-interferencia para telean- dos	7-79
Transmisor de prueba para alineamiento de receptores	7-10

Varios

Barómetro de estado sólido.....	7-40
Biofeed-back cutáneo.....	7-09
Caja de música.....	9-13
Cerradura por combinación óptica.....	7-08
Cómo reactivar pilas secas.....	2-16
Cómo reducir el consumo de los motores eléctricos	2-31
Conozca su sistema de calefacción.....	2-34
Control automático de la calefacción	2-28
Control remoto.....	6-02
Decodificador para visualizador hexadecimal.. ..	7-22
Defensa para animales domésticos.....	4-42
Detector de corrientes de aire.....	2-14
Detector de flancos EXOR.....	7-22
Detector de fluidos.....	7-46
Detector de movimientos.....	9-47
Detector de OVNIS.....	7-02
Disparador Schmitt de umbral ajustable.....	7-85
Divisor impar.....	7-37
Encendido automático para las luces del jardín	7-63
Entrenador doméstico	12-35
Entrenador morse	6-35
Experimentor	6-46
Filtro de estado variable.....	7-56
Fuente de energía gratuita.....	7-87
Imitador electrónico.....	10-33
Indicador de llegada del correo.....	7-75
Insólito aprovechamiento de la electricidad natural	7-82
Juego de luces en movimiento programable... ..	7-07
Kaleidoscopio.....	4-16
Locomotora a vapor.....	12-32
Matamosquitos electrónico.....	6-11
Medidor estático de esfuerzos.....	12-27
Monitor de energía.....	7-29
Monitor digital de ritmo cardíaco.....	7-15
Movilata.....	4-45
Optoacoplador de alta frecuencia.....	7-38
Panoramascope	4-18
Puerta lógica programable.....	7-61
Receptor de infrarrojos.....	7-49
Relés electrónicos.....	1-44
Señal electrónica para libros.....	7-84
Señalización automática para ciclistas.....	7-65
Señalización de seguridad para ciclistas.....	7-71
Sensor de proximidad para escaparates.....	7-53
Supervisualizador multifunción con diodos LED	7-78
Teclado hexadecimal.....	7-24
Teléfono privado.....	7-27
Telemando	4-37
Termómetro de baño.....	4-48
Transmisor de infrarrojos.....	7-49
Transmisor de temperatura.....	7-33
Visualizador LCD.....	11-02

Una barra por bit; ocho bits por octeto; dieciséis octetos por línea; 64 líneas por kilo-octeto..., esto supone varios miles de «rayas», distribuidas a lo largo de varias páginas de información que será preciso traducir sin ningún error en «0» y «1» lógicos, ¡un verdadero rompecabezas!

El lápiz lector

El principio sobre el que se basa este sistema de lectura es realmente simple. Las barras negras reflejan menos la luz que los espacios blancos que las separan, con lo cual al deslizar un foto-transistor sobre una superficie impresa con un código de barras,

éste debería suministrar en su salida una señal cuadrada. Sin embargo, esto no es así. Si se admite que la luz ambiental puede variar dentro de un amplio margen, resulta imprescindible acoplar algún dispositivo de iluminación que independice el sistema de la luz exterior. En este caso, será preciso asegurarse de que la lámpara (pues, ¿qué mejor sistema de iluminación que una simple bombilla?) sólo ilumine las barras impresas sobre el papel, y no el foto-transistor colocado a su lado. Este problema tiene fácil solución: para ello bastará con intercalar una lámina opaca entre el foto-transistor y la lámpara de iluminación. Parece simple, verdad; pues bien, este sistema posee todas las cualidades excepto la simplicidad. ¿Lo duda?, siga leyendo...

Las técnicas de impresión permiten obtener líneas (de ahora en adelante las llamaremos «barras») relativamente finas, llegando incluso a 0,25 mm. de grosor.

Para que el lápiz lector pueda diferenciar una barra de 0,25 mm. («0») de otra barra con doble anchura («1»), se necesitaría una precisión de lectura de 0,1 mm.

Sin embargo, y como se dijo en un principio, ya existen a nivel comercial dispositivos de lectura de barras. Un buen ejemplo de ello lo constituye el HEDS-1.000 de Hewlett-Packard. La figura 1 nos muestra la disposición física de los componentes que forman este dispositivo. La fuente de luz está constituida por un pequeño diodo LED; el elemento detector de luz es un foto-diodo acoplado a un transistor dentro del mismo chip. La figura 2 nos muestra un diagrama sinóptico del funcionamiento del captador; si bien en la práctica esta disposición es totalmente imposible de realizar, esto nos da una completa imagen del modo de funcionamiento del captador.

Obviamente, la señal captada por el elemento fotosensible es incapaz de atacar directamente una puerta TTL (basta con mirar el valor de las resistencias). Por otra parte, aunque se ha incluido un transistor en la misma cápsula, la señal entregada por éste es aún demasiado baja, por lo tanto será necesario disponer de una etapa amplificadora. Además, la señal obtenida no se caracteriza precisamente por su claridad y definición. Esto último se debe a varias causas; en primer lugar, las barras impresas sobre el papel no siempre están perfectamente definidas, en otras palabras el negro no es siempre todo lo «negro» que debiera ser, y el blanco depende de el tipo de papel empleado. Sin embargo, aunque pudiéramos conseguir un trabajo gráfico ideal (barras negras y espacios totalmente blancos), la señal de salida experimentaría regularmente fluctuaciones debido a que el haz luminoso no es puntual (es decir, infinitamente pequeño). En el caso más favorable el resultado obtenido se parecerá a la ilustración que se muestra en la figura 3a; no obstante, el sistema de lectura debe poder trabajar sin ningún problema con señales como la mostrada en la figura 3b.

En la actualidad existen diferentes técnicas para poder determinar con precisión la transición de luz/oscuridad que citábamos anteriormente. La señal puede ser identificada, detectando el paso de un nivel alto a un nivel bajo y viceversa. Sin embargo este sistema introduce un cierto número de

lectura de códigos de barras

Cómo pasar de barras a bytes

Es relativamente fácil imprimir un programa de ordenador completo bajo la forma de los ya populares códigos de barras. Este moderno sistema de codificaciones de datos, ha alcanzado ya el nivel del gran público, pues existe un buen número de programas codificados en esta forma, para la calculadora programable HP-41C, así como multitud de otras aplicaciones (etiquetas, etc.).

Los requisitos esenciales que reúne este sistema de lectura de datos y que le permitirán tener una amplia promoción comercial son evidentes: permitir una lectura rápida y fiable de los datos o programas en cuestión, y sobre todo un precio de venta al alcance del usuario medio.

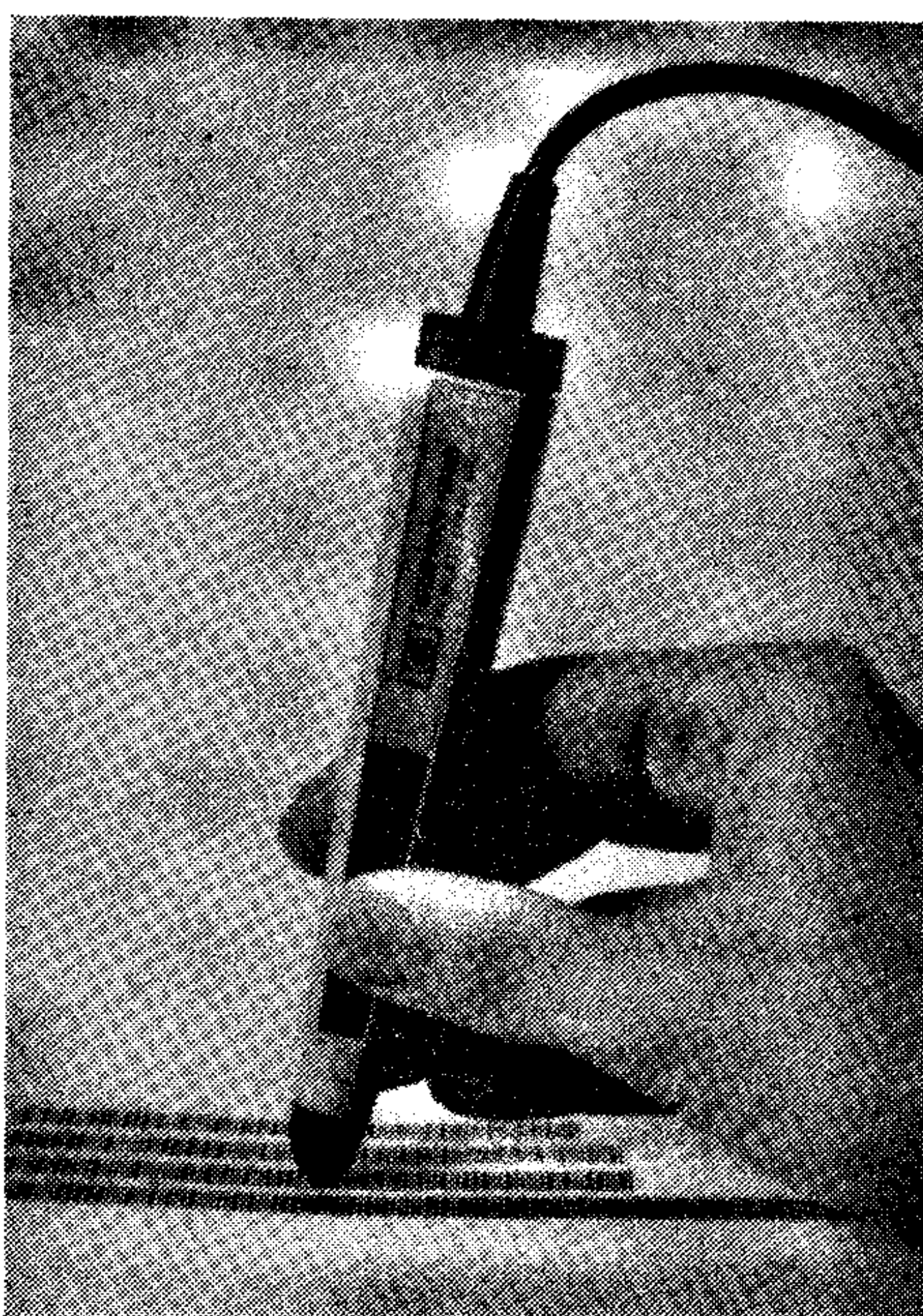
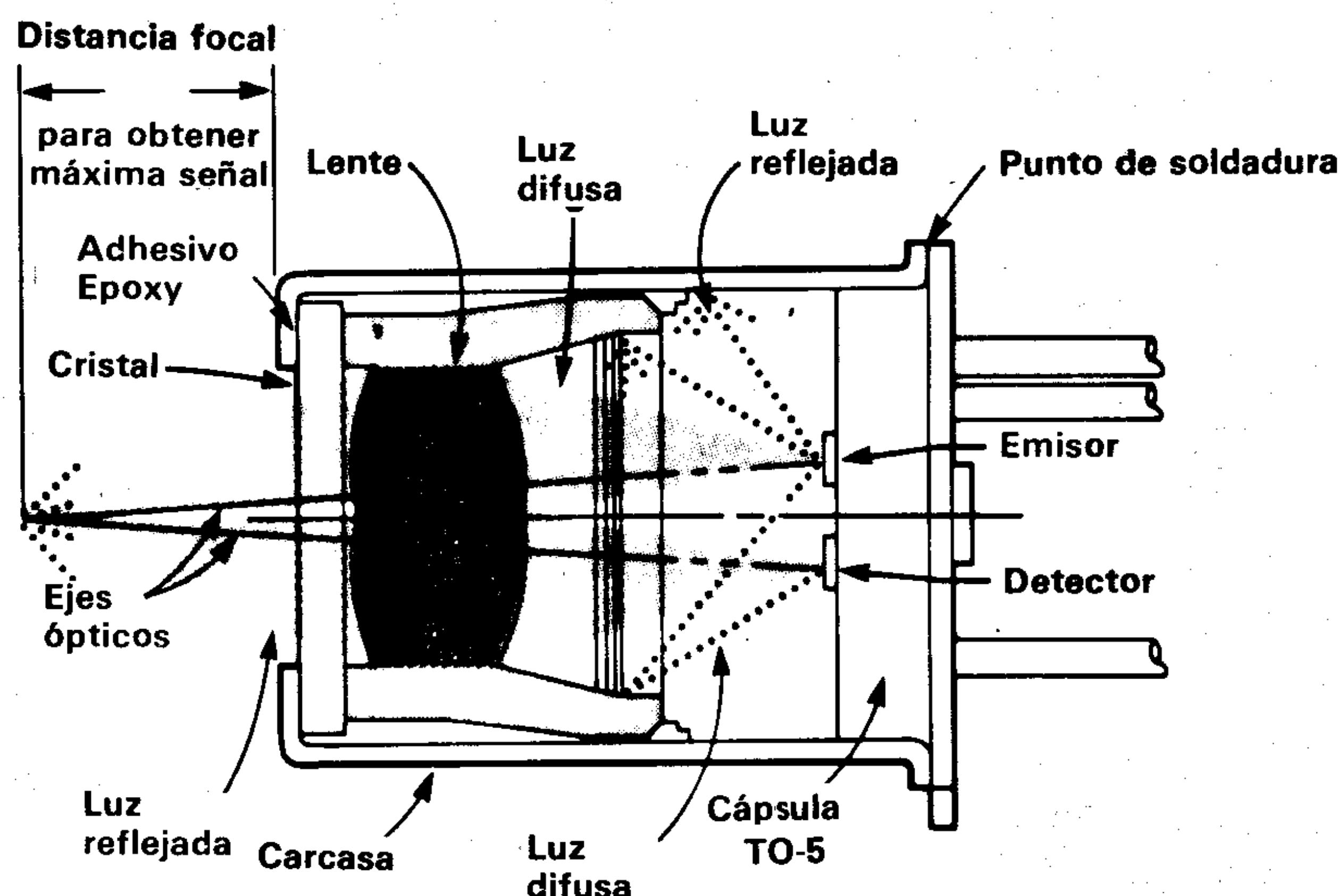


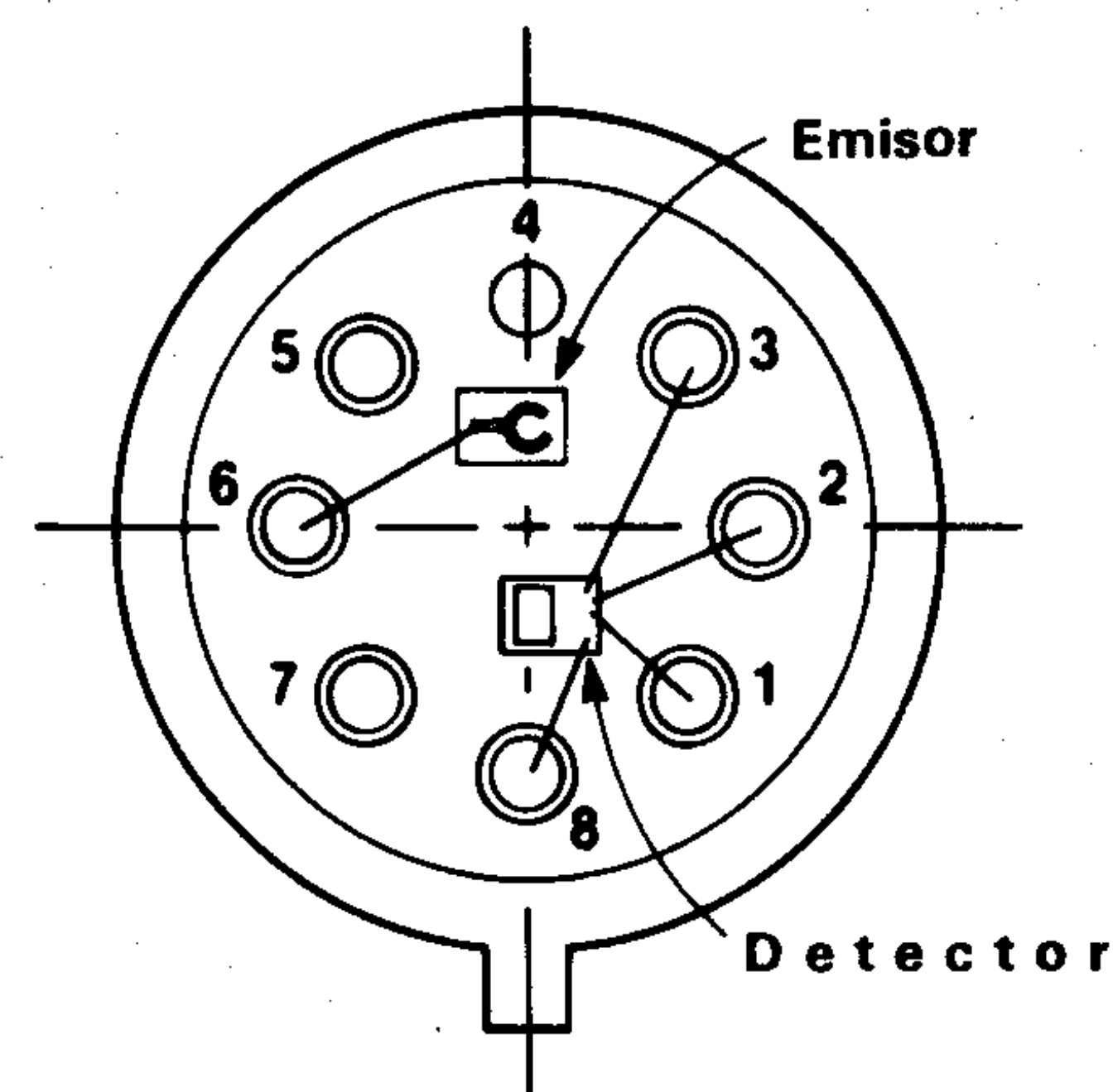
Foto A. Lápiz de lectura HEDS-3.000. Dicho dispositivo contiene en su interior todos los componentes necesarios para transformar las informaciones contenidas en un código de barras en una señal digital adecuada para tratamiento de datos.

1a



81145-1a

1b



81145-1b

Figura 1. Vista en planta y perfil (seccionado) del HEDS-1.000. Se trata de un detector de alta resolución específicamente diseñado para su utilización en los lápices de lectura.

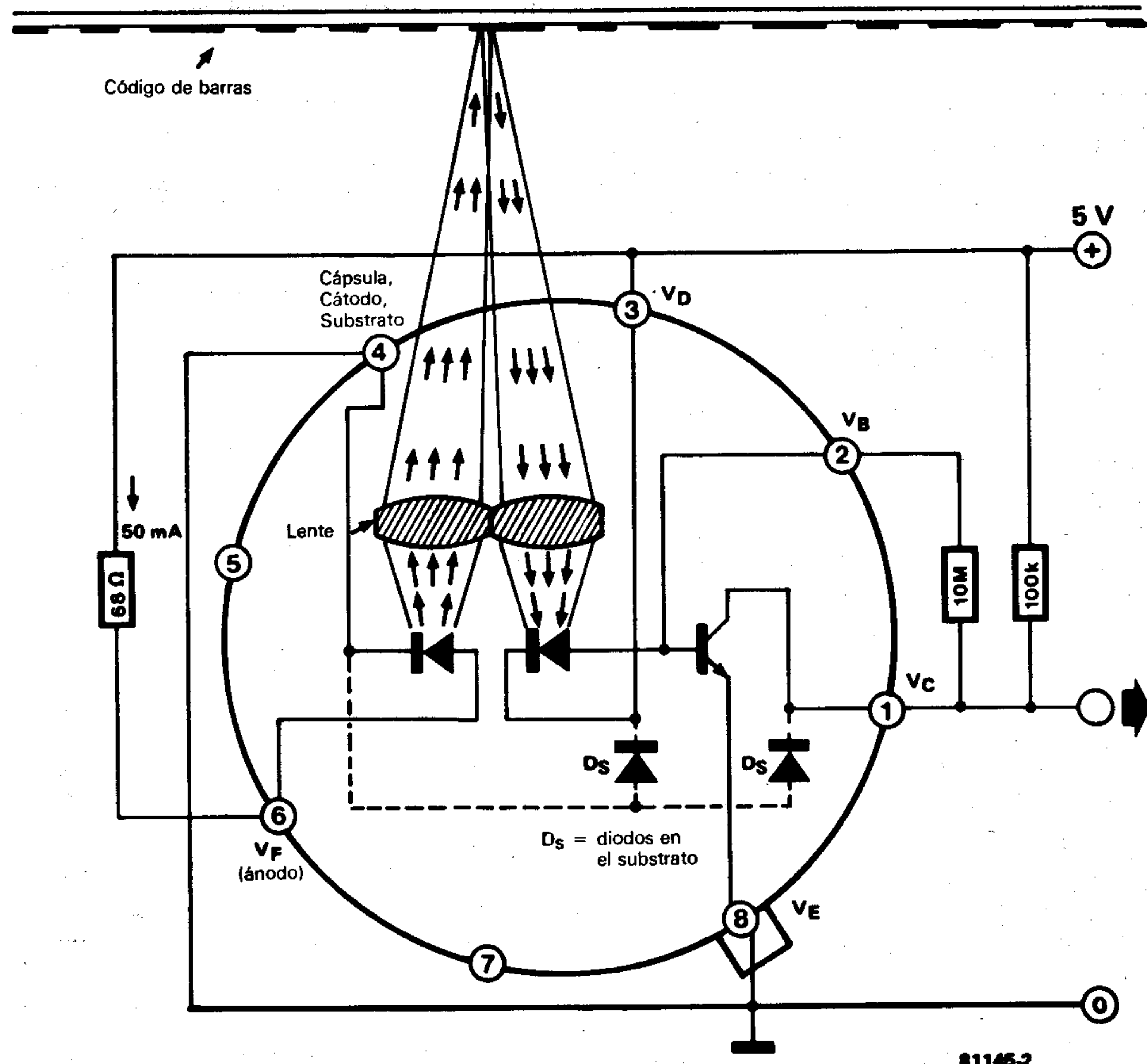
problemas: es altamente sensible a las interferencias, ya sean debidas a los errores de impresión o a los parásitos de origen eléctrico y, lo que es más, el lápiz lector deberá deslizarse sobre el código impreso con una velocidad uniforme.

Existe otra posibilidad: amplificar la señal hasta que ésta alcance la zona de recorte. Este sistema sólo será viable cuando la señal se mantenga a nivel constante.

No obstante, queda aún un último sistema, que consistiría en detectar las crestas positivas y negativas de la señal, tomando como tensión de «paso por cero», un valor situado a medio camino entre las dos crestas. Este sistema es totalmente aceptable, a condición de que el detector de crestas sea bastante rápido. Tomemos como ejemplo la señal mostrada en la figura 3b: si queremos obtener una decodificación correcta de las informaciones que transporta dicha señal, será preciso que los dos niveles de referencia (señal máxima y mínima) sean determinados para cada valle (cresta negativa) y para cada pico (resta positiva). En muchos sistemas de lectura por código de barras, es esencial obtener una lectura correcta en la primera barra. Dado que inicialmente el detector de nivel bajo (correspondiente al negro), presentará un valor totalmente aleatorio, la obtención de una lectura correcta de la primera transición blanco/negro es pura coincidencia. Obviamente estos inconvenientes son completamente inaceptables en este tipo de sistemas de lecturas de datos.

Puede parecer que nuestra intención no es otra que desanimar al lector a que tome contacto con este fantástico sistema de lectura, pues hasta ahora lo único que hemos

2



81145-2

Figura 2. «Radiografía» de un HEDS-1.000. Bastan tres resistencias para construir un lápiz lector simple, pero efectivo.

hecho es citar y describir escuetamente los diferentes sistemas y sus múltiples dificultades, todo lo cual parece indicar la imposibilidad de realizar prácticamente un tal sistema. Sin embargo, esto no es así, pues HP ha comercializado un completo lápiz lector de barras. Nos referimos al HEDS-3.000.

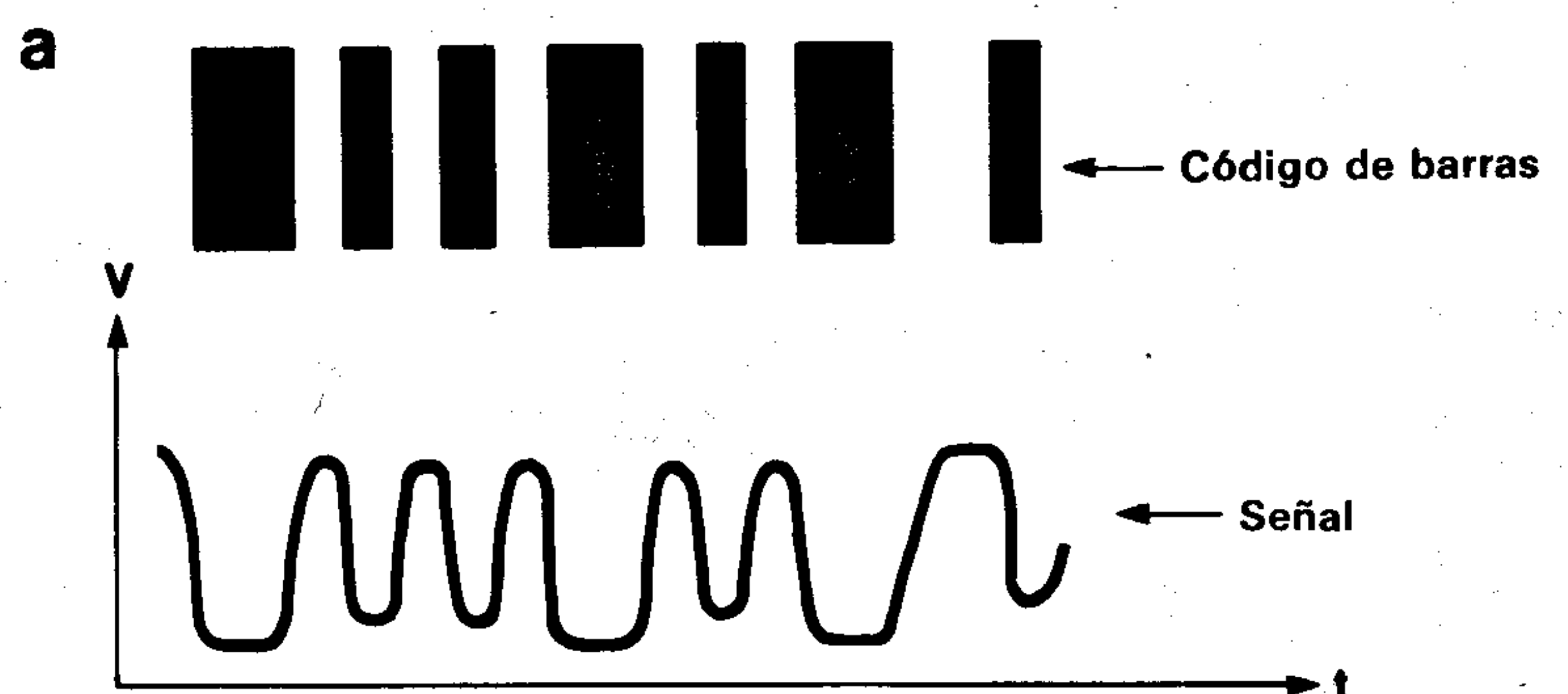
En el interior de esta pequeña maravilla se encuentran varios circuitos; uno de los cuales tiene la misión de conformar la señal con el fin de eliminar los parásitos generados durante el proceso de lectura, en otras palabras, «limpia» la señal.

En este pequeño instrumento se ha intentado conseguir unas características excepcionales: fiabilidad a bajo precio, reducido número de componentes, y facilidad de localización de los mismos. ¿Qué más se puede pedir?

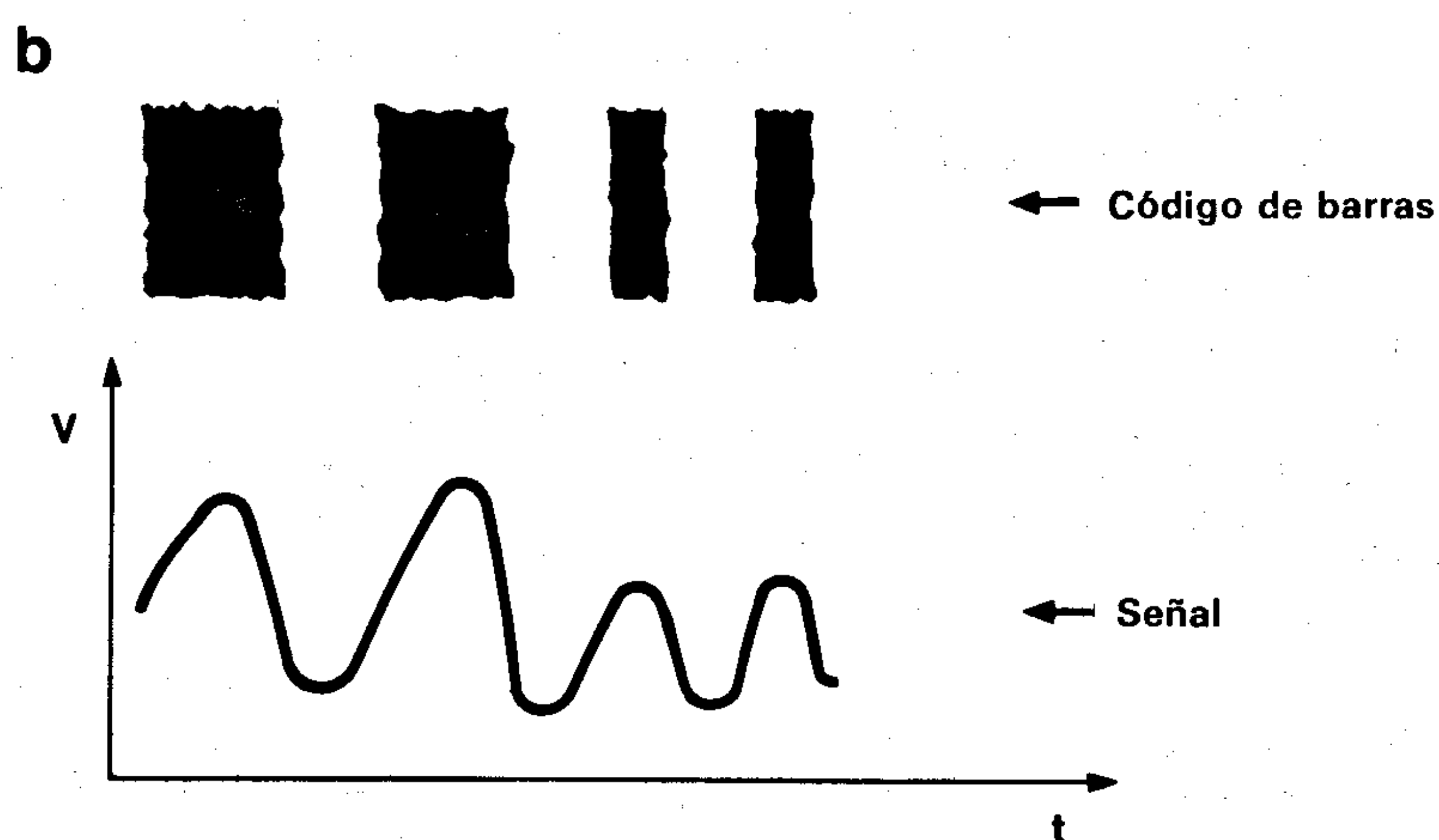
En la figura 4 se muestra el circuito teórico de base. Dicho circuito puede ser dividido en tres bloques: amplificador, conformador de señal y buffer de salida. La misión del amplificador es elevar la corriente entregada por el elemento fotosensible (algunos cientos de nA) hasta el nivel requerido por la siguiente etapa (algunos voltios). Esta señal pasa a continuación a un circuito detector de cresta (D3, D4, C1), cuya simplicidad es una de sus principales características. La tensión presente en bornas de C1 se compara con la señal inicial. La figura 5 nos permitirá comprender este proceso con mayor facilidad.

Al comenzar el proceso de lectura, el lápiz deberá estar situado en una zona blanca, situada a la izquierda de la primera barra. En este caso, la salida de A1 estará a nivel alto, con lo cual la tensión en bornas de C1 será 0,7 V menor (debido a la caída en el diodo) que la tensión en la salida A1. Cuando el lápiz entra en una zona negra, la tensión en la salida de A1 cae. En algún momento de la transición (paso del nivel alto al nivel bajo

3



81145-3a



81145-3b

Figura 3. Señales típicas generadas por un lápiz lector. La señal representada en la figura 3a corresponde a un código de barras correctamente impreso (casi ideal). En la figura 3b se muestra la señal obtenida al leer un código de barras con defectos de impresión.



Foto B. lápiz lector.

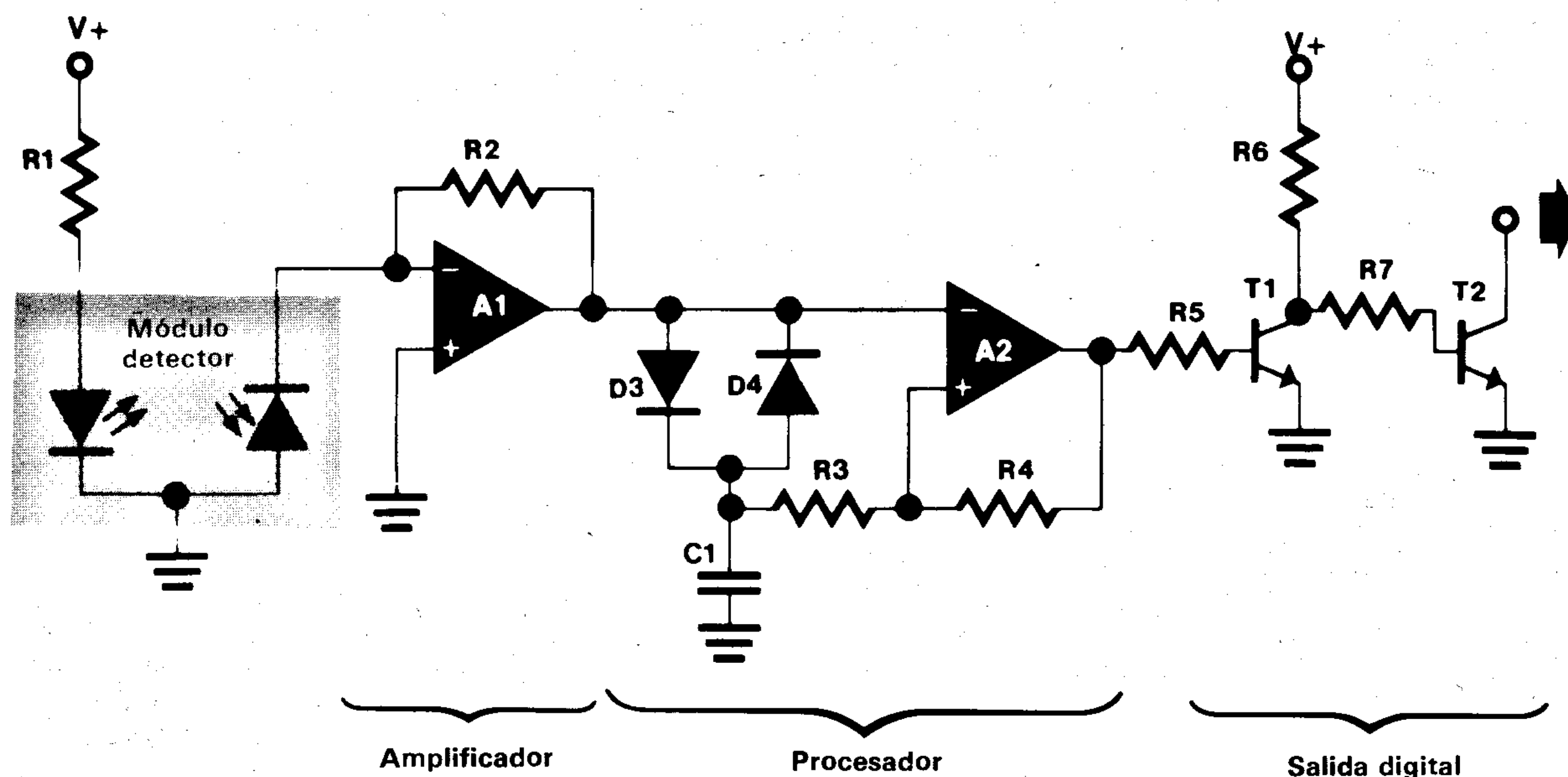
de la salida de A1), esta tensión toma un valor inferior al voltaje presente en bornas de C1. En esta situación la salida de A2 pasará a nivel alto, T1 entrará en conducción, T2 quedará cortado, y la salida pasará a nivel alto. Si la tensión en la salida de A1 continúa disminuyendo, llegará un momento en el que D4 entrará en conducción. En este preciso momento la tensión en bornas de C1 disminuirá hasta alcanzar el nivel de la señal más los 0,7 voltios que caen en el diodo. Esta tensión de pico (negativa) de referencia será utilizada posteriormente para determinar el instante en el que A1 comienza a aumentar su tensión de salida. La salida de A2 (y por tanto la salida «lógica» final T2) pasará a nivel bajo.

Parece evidente que este sistema presenta algunos inconvenientes teóricos. Por ejemplo, la señal de salida de A1 deberá poseer un nivel suficientemente elevado como para hacer conducir alternativamente a D3 y D4. Sin embargo, en la práctica esto no es un problema. El error de lectura admitido por el constructor es de 0,1 mm. para la primera barra y 0,05 mm. para las siguientes.

El sistema de medida

Un lápiz lector por sí solo no basta para poder leer un código de barras, pues éste únicamente convierte las barras en una señal

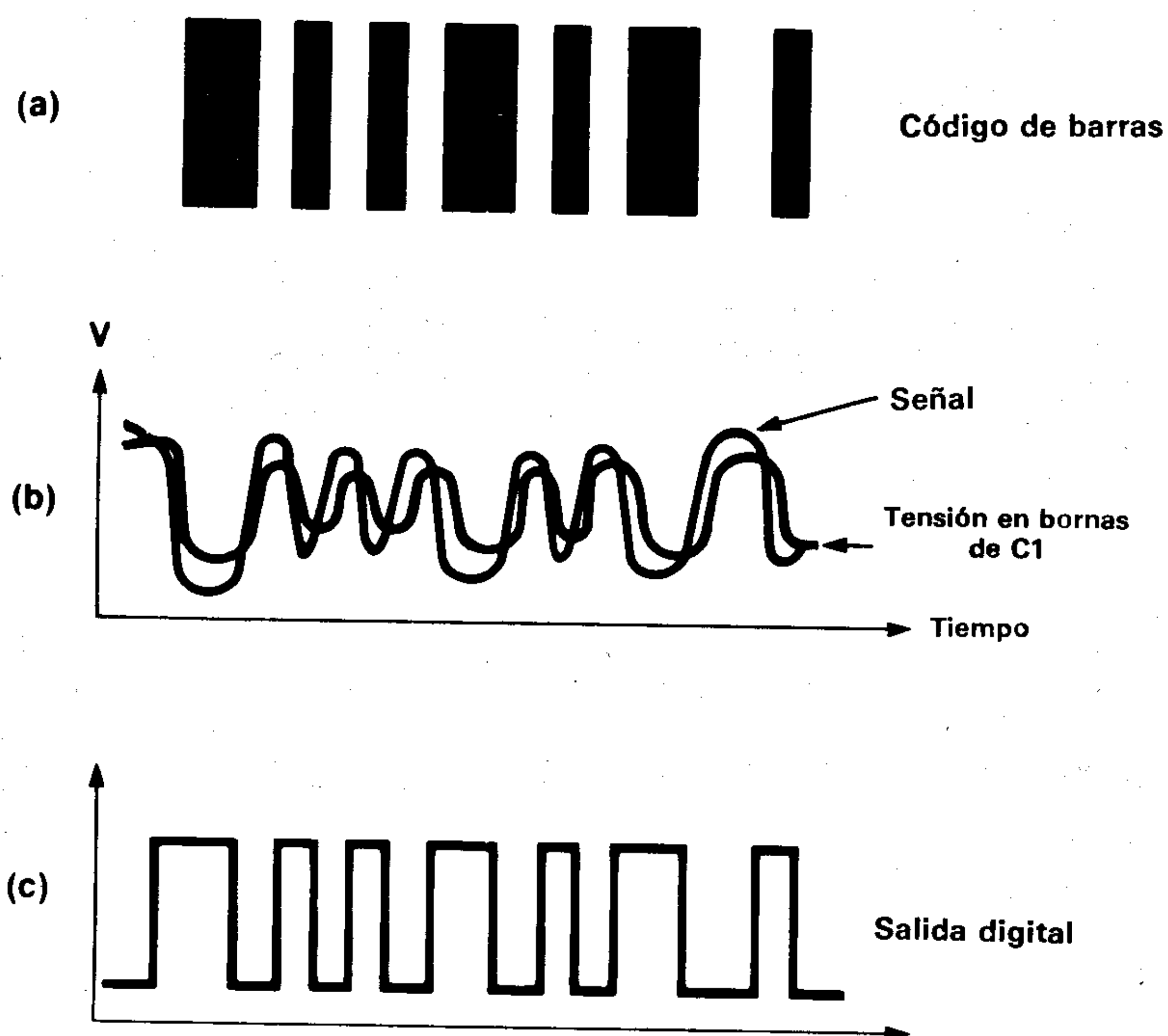
4



81145-4

Figura 4. Esquema interno completo del lápiz lector suministrado por HP: el HEDS-3.000. En este esquema no aparecen los dos condensadores empleados para desacoplar la alimentación del circuito.

5



81145-5

Figura 5. Señales procesadas en un HEDS-3.000. La figura 5b muestra la señal amplificada que resulta al deslizar el lápiz lector sobre un código de barras (a). Mediante los diodos y un condensador se obtiene una señal de referencia. La señal de salida se obtiene comparando dos señales: la de referencia y la de lectura (figura 5b).

PWM (Modulación de Anchura del Impulso) de nivel TTL. Antes de entregar la información recogida por el lápiz lector al computador es necesario efectuar una decodificación y una detección de los posibles errores. Todo esto exige algunos componentes más que los incluidos en el interior del lápiz lector.

La firma Plessey resuelve este problema mediante una tarjeta de formato europeo (Eurocard) doble, cuya misión es efectuar la decodificación de las señales obtenidas (convertidor de código). Los resultados son excepcionales, pero también lo son los medios puestos en juego, ya que este sistema fue diseñado para trabajar un completo sistema de ordenador.

La solución adoptada por HP es más simple y sin embargo igualmente efectiva, y además se encuentra mucho más cerca de lo que nosotros buscamos. La finalidad de un lector de código de barras es permitir la universalización y distribución de programas de forma fácil y cómoda. Es preciso aclarar que dicho sistema trabaja en combinación con la conocida calculadora programable HP41C.

El conversor de código (conectado entre el lápiz lector y la calculadora) que utiliza el sistema está formado únicamente por dos integrados, situados en la clavija de conexión del lápiz. Estos dos circuitos no son muy comunes, el primero es similar a un microprocesador y ha sido diseñado para esta aplicación, y el segundo es una memoria de sólo lectura (ROM) de 4K. Este interface se encarga de transformar la señal entregada por el lápiz lector en un código binario (el trazo fino corresponde a un 0 y un trazo grueso corresponde a un 1). A continuación estos datos se dividen en grupos de 8 bits (octetos o bytes). Los octetos

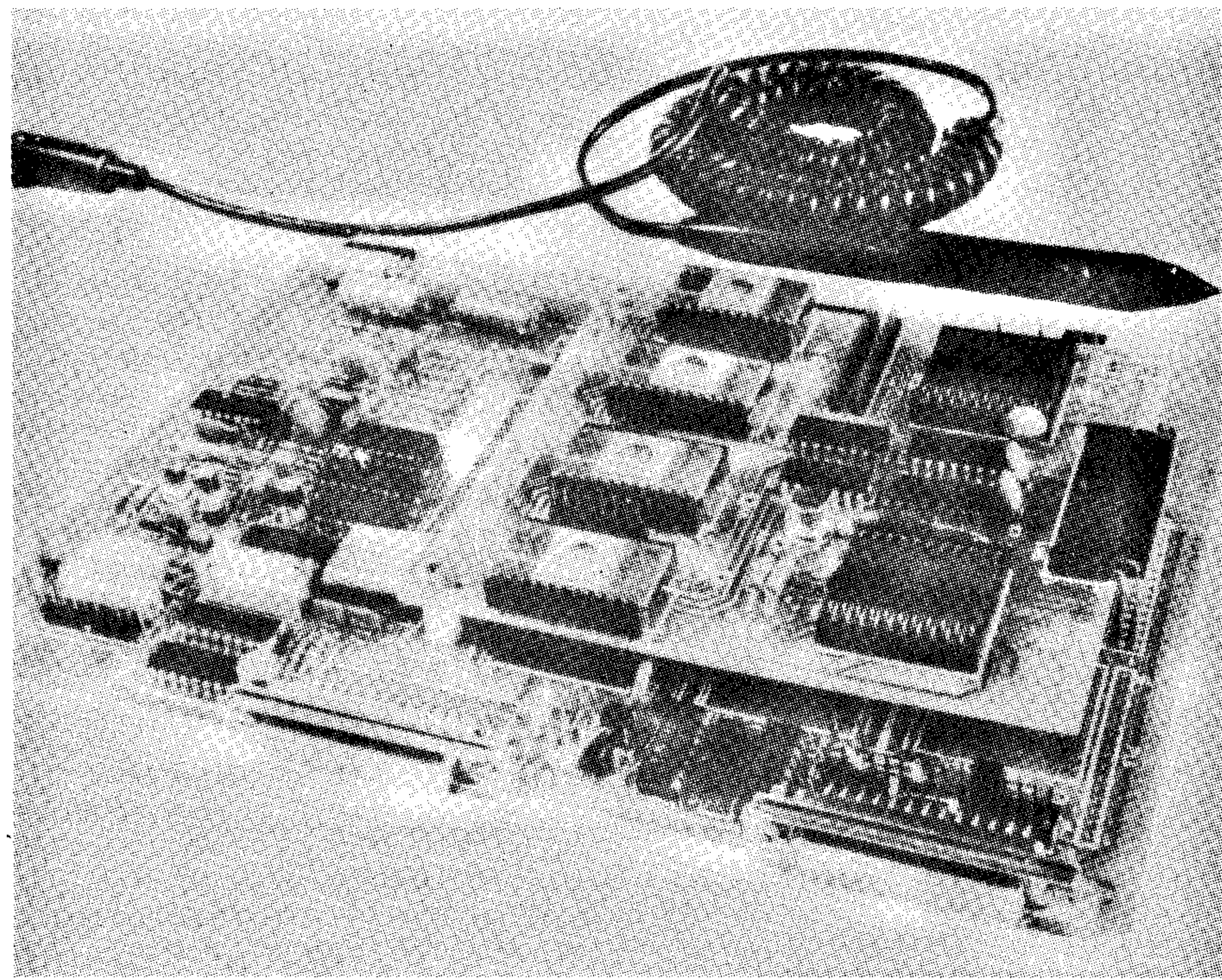


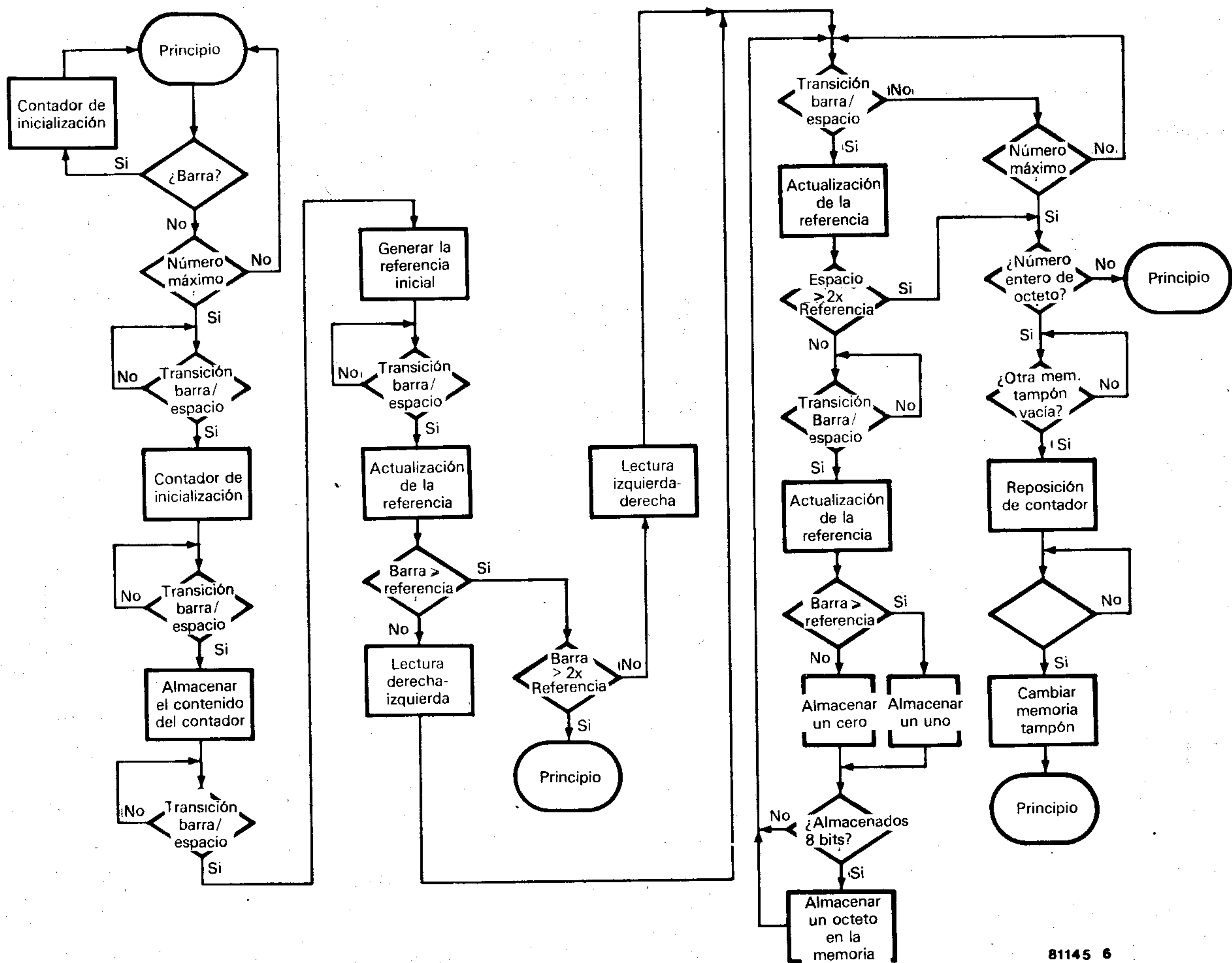
Foto C. Sistema de lectura propuesto por Plessey.

así formados se introducen en una memoria intermedia, hasta que el microprocesador de la calculadora decide disponer de ellos (tras la correspondiente señal de «aviso» generada por la interface). De esta forma la transmisión entre el lápiz lector y la calculadora se hace correctamente.

¿Cómo se desarrolla todo este proceso? En el código empleado por HP, se observa que las barras finas son del mismo grosor que los espacios intermedios entre dos barras. El nivel lógico alto («1») viene representado por una barra de doble grosor. Recordemos que la salida del lápiz lector estará a nivel bajo durante la lectura de una barra, y a nivel alto cuando se trate de un espacio en blanco.

Para efectuar la decodificación de las señales entregadas por el lápiz, se utiliza una señal interna de la calculadora (cuya frecuencia es de 360 kHz) como reloj de referencia. Dicha señal de reloj de referencia permitirá medir el período de tiempo durante el cual la salida del lápiz lector permanece a nivel bajo (barra) y, obviamente, también el período de tiempo que está a nivel alto (espacio). A continuación se calcula la media entre estos dos valores, es decir, la semisuma del número de impulsos del reloj de referencia que permanece a la salida del lápiz lector a nivel alto y a nivel bajo. Una vez

6

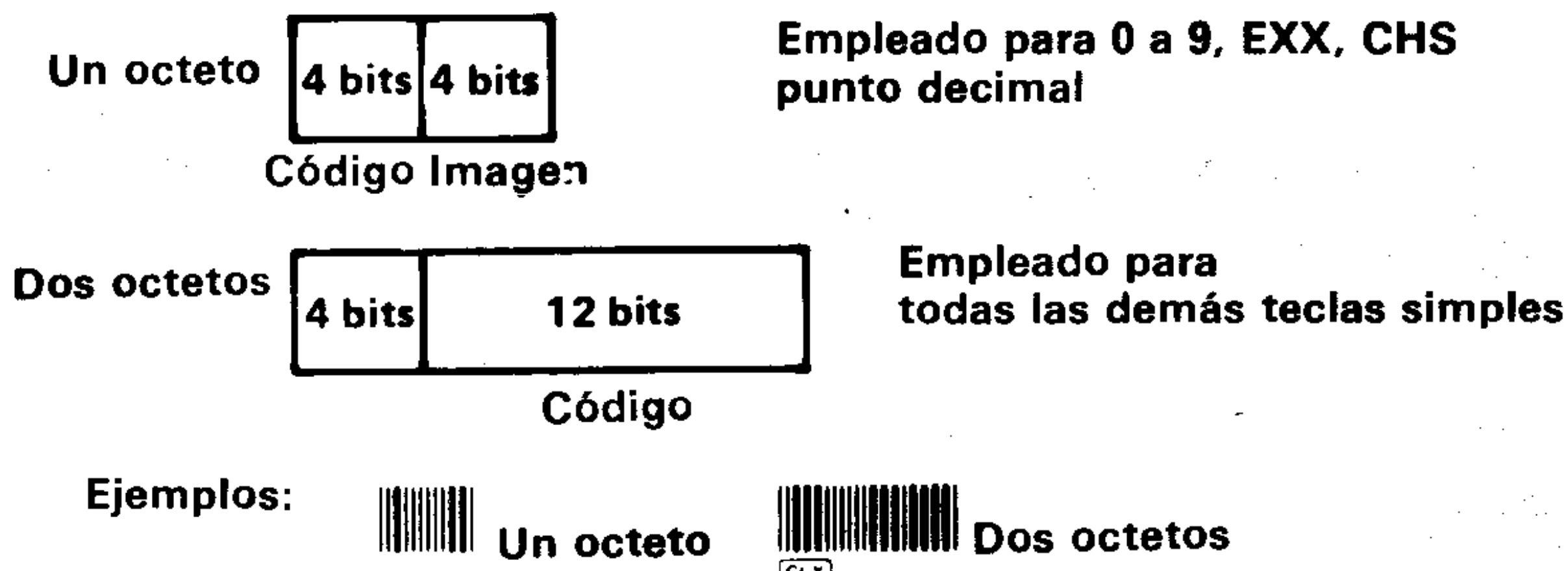


81145 6

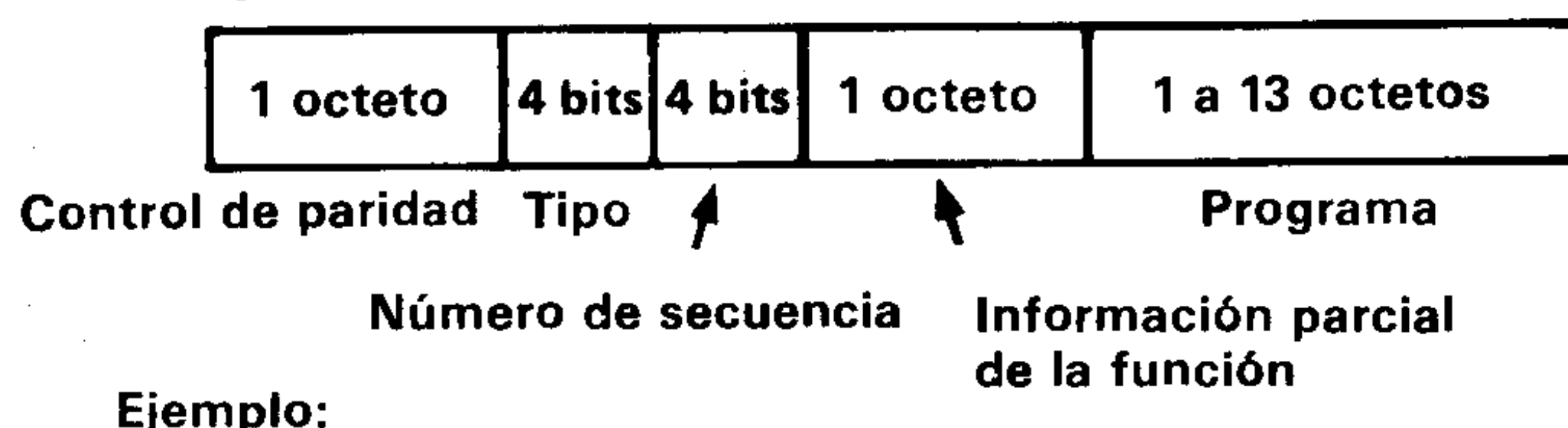
Figura 6. Organigrama correspondiente al proceso de decodificación empleado por HP.

7

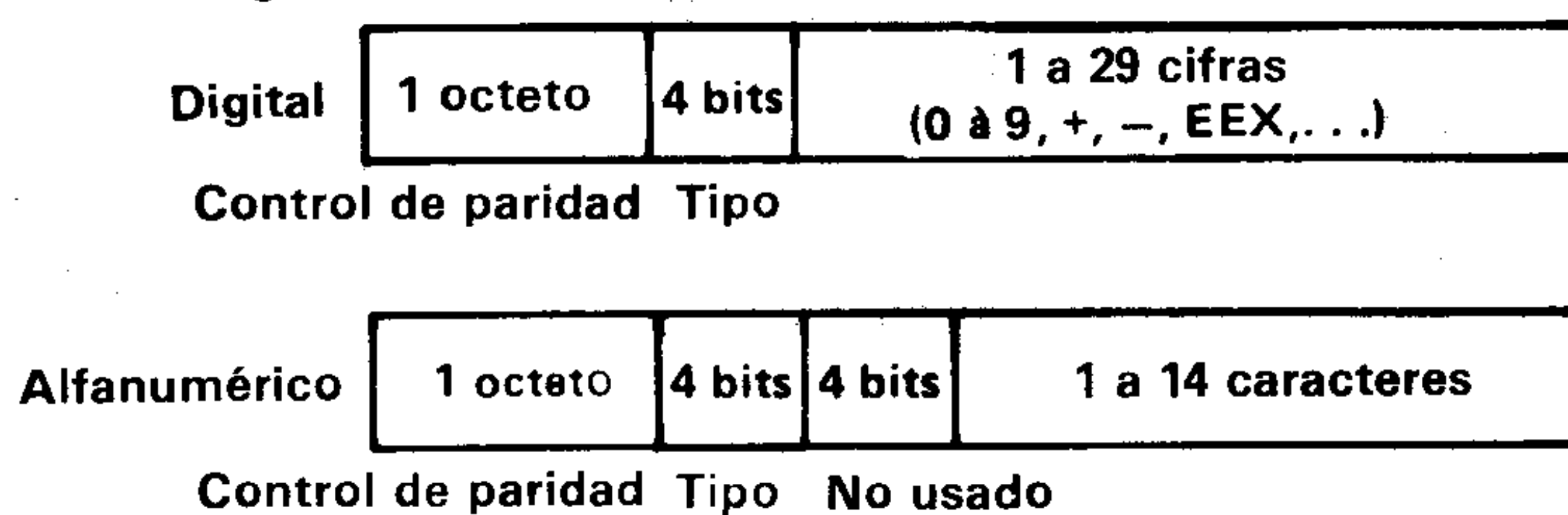
(a) Código «teclado de papel»



(b) Código programa



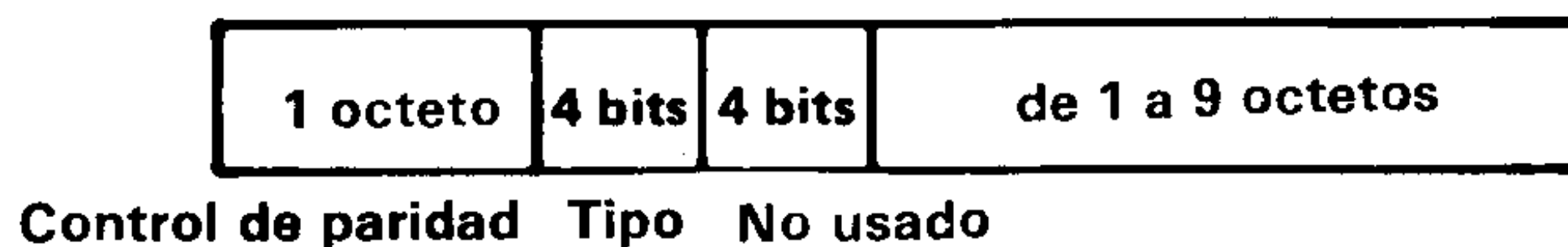
(c) Código datos



Ejemplo:



(d) Código de ejecución directa



Ejemplo:



81145-7

Figura 7. HP emplea el código de barras con 4 finalidades diferentes. El «código de programa» y el «código de datos», son compatibles con otros sistemas de micro-ordenadores.

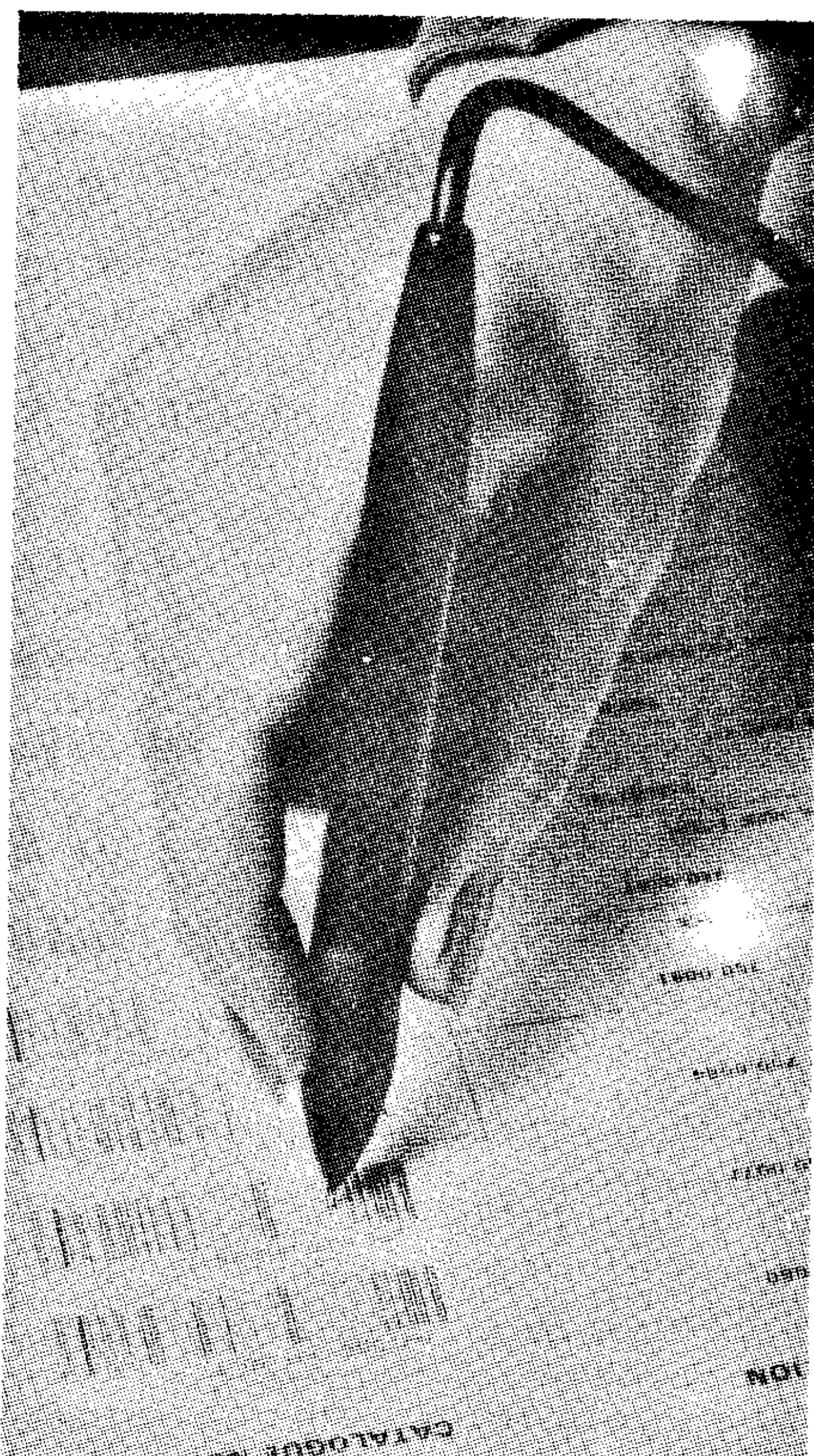
(lectura de la primera barra), el sistema medirá su longitud. Lo mismo sucederá con el espacio que figura a continuación. Una vez determinados estos dos datos se estará en condiciones de poder determinar el valor de referencia, y por lo tanto el trazo siguiente podrá ser evaluado en función de dicho valor. Si esta segunda barra es de anchura simple (barra fina), el sistema deducirá que la lectura ha comenzado por la izquierda. Contrariamente, un trazo grueso indicará que la lectura se está realizando de derecha a izquierda. En el sistema que nos ocupa ambas operaciones están permitidas.

A partir de este punto se efectúa una decodificación bit a bit. Las informaciones recibidas se agrupan por octetos (8 bits) y se introducen en una memoria tampon de 16 octetos. La calculadora posee dos de estas memorias; esto le permite leer el contenido de una de ellas y escribir mientras en la otra.

Durante este proceso de decodificación tienen lugar un cierto número de verificaciones. Por ejemplo, si al final de una lectura no se ha obtenido un número múltiplo de 8 bits (octetos completos) se producirá una condición de error. Además los espacios que separan las barras no pueden ser demasiado anchos ya que si tienen una anchura superior al doble de valor «oficial» (por ejemplo tres veces el valor de referencia) el calculador interpretará un final de línea. Y lo mismo sucederá cuando se supere los 214 impulsos de reloj.

El hecho de que los espacios que separan las barras posean la misma anchura que las barras finas, implica una limitación en la anchura máxima de las mismas: para la velocidad de lectura más lenta (aproximadamente 7,5 cms/segundo) la anchura máxima autorizada será de 3 mm. aproximadamente.

Sin embargo este tamaño resulta demasiado grande, ya que el objeto de este sistema es poder manejar la mayor cantidad de



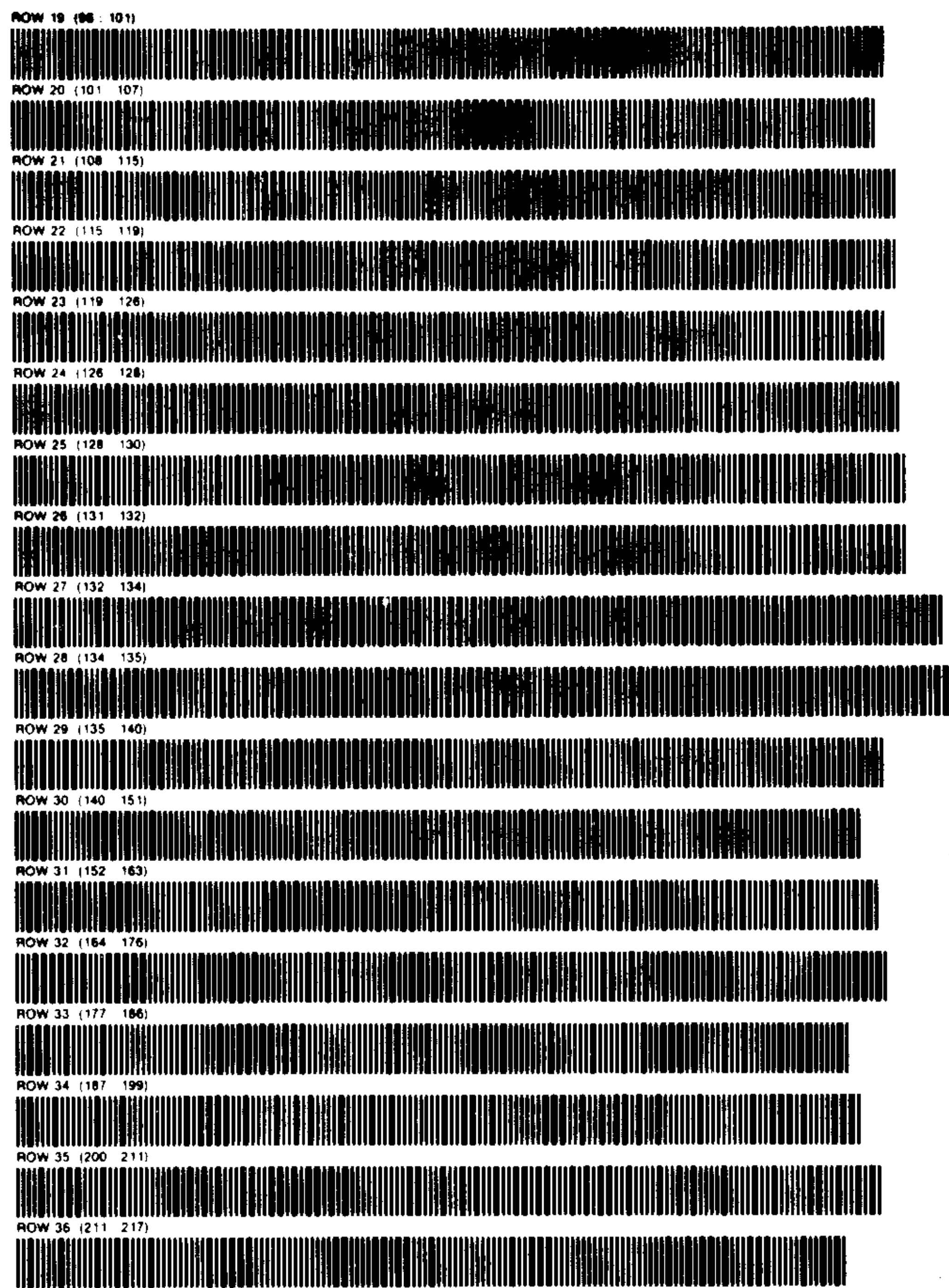
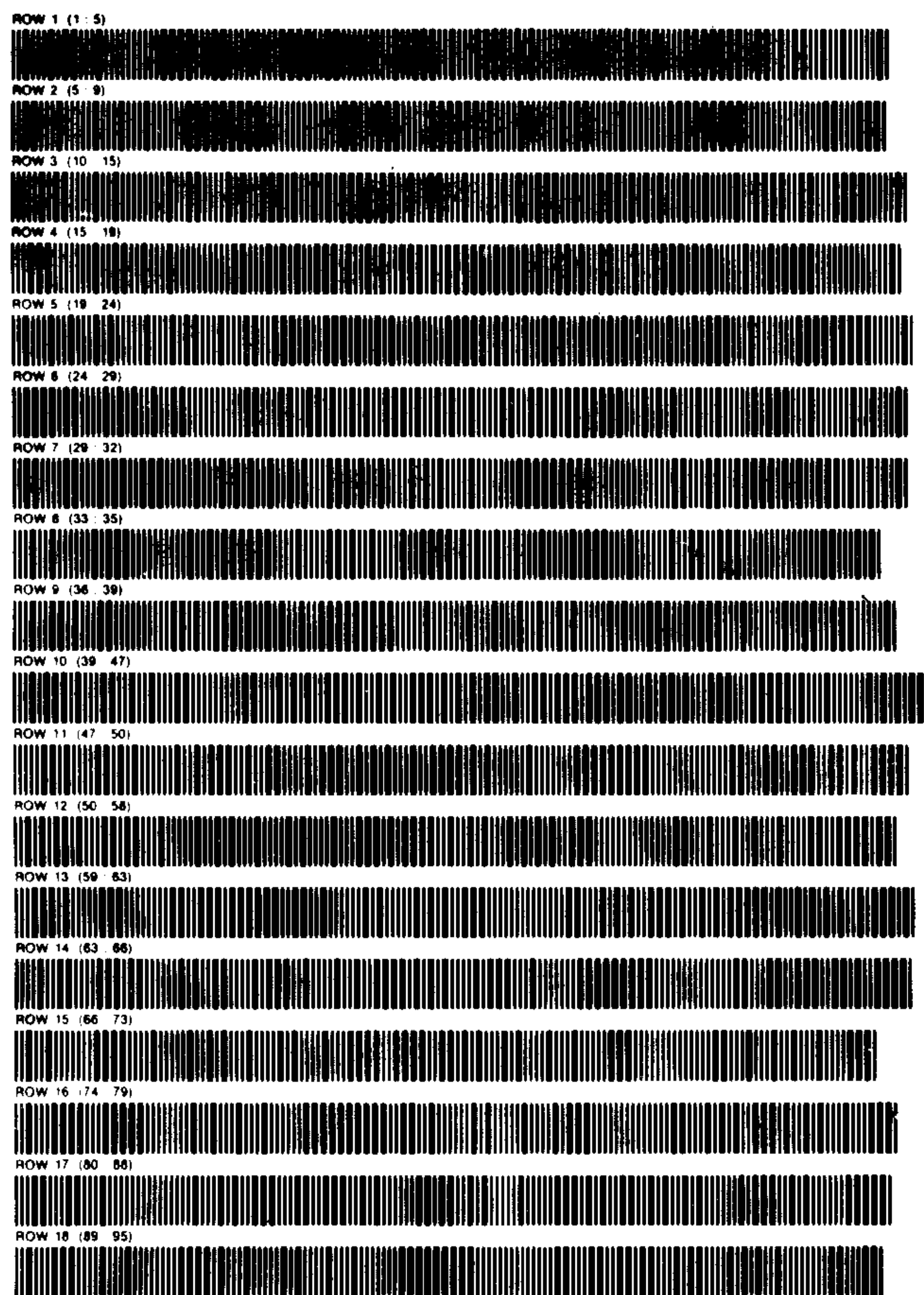
hallado el período medio, se compara con la duración (media en impulsos de reloj de referencia) del siguiente nivel lógico a la salida del lápiz lector (lectura de la siguiente barra o espacio). Si la barra siguiente posee una anchura superior (una vez y media al período medio calculado) se atribuirá a este elemento el nivel alto, es decir, un «1» lógico; en caso contrario (número de impulsos inferior a la media hallada) se considerará como un nivel bajo, o sea, un «0» lógico. Para terminar de aclararlo tomemos un ejemplo. Supongamos que la lectura de una barra ha «durado» 1.100 impulsos de reloj, y que la lectura del espacio siguiente ha requerido 900 impulsos. El cálculo de la media arroja un resultado de: $1.100 + 900 : 2 = 1.000$. El valor de referencia utilizado será por tanto $1.000 \times 1,5 = 1.500$. Si en la lectura del siguiente impulso obtenemos una duración de 1.600 impulsos de reloj, éste será decodificado como un 1 lógico

(pues es mayor que la media). Supongamos que a continuación se lee un espacio que totaliza 700 impulsos de reloj. «La unidad de anchura» (calculada durante la lectura del trazo grueso) tiene ahora un valor de 800 impulsos (ya que la duración total del trazo grueso ha sido de 1.600 impulsos); de este modo el nuevo valor de referencia quedará establecido en $(700 + 800) : 2 = 750$ impulsos. Este valor denota una clara aceleración en el movimiento del lápiz lector.

Sin embargo todo esto no basta para garantizar una lectura fiable. En la realidad se hace uso de un elaborado programa de ejecución, tal y como se muestra en la figura 6. El contador de impulsos entra en funcionamiento desde que se apoya el lápiz de lectura sobre el papel. Si dicho contador alcanza un valor superior a 2^{14} , antes de leer algún signo (barra o espacio), el sistema se pondrá en modo «espera» hasta la aparición de la primera barra. Cuando esto sucede,

NTRUSS GIRDER

PROGRAM REGISTERS NEEDED: 96

HEWLETT PACKARD
SOLUTION BOOK:
STRUCTURAL ANALYSIS INTRUSS GIRDER
BENDING MOMENTHEWLETT PACKARD
SOLUTION BOOK:
STRUCTURAL ANALYSIS I

81145-8

Figura 8. Representación a tamaño reducido de dos páginas perteneciente al libro de programas suministrado por HP.

información en el mínimo espacio y el menor tiempo posible. Todo esto nos hace pensar en una cuestión fundamental, ¿cuál es la anchura mínima de una barra? Este valor vendrá determinado por el tiempo que es necesario para decodificar una barra, deducir el nuevo valor de referencia y, en el peor de los casos, poner un nuevo grupo de 8 bits en la memoria tampón. Para realizar todas estas operaciones el calculador necesita un total de 76 impulsos de reloj. Como la velocidad máxima de lectura es de 76 cms., la anchura mínima de las barras será 0,17 mm. En este caso las barras son tan finas que el lápiz lector se encuentra en el límite de sus posibilidades, sin hablar de las limitaciones técnicas que supone imprimir barras de esta anchura.

De los octetos a la información utilizable por el ordenador

El sistema que acabamos de describir ejecuta todas las operaciones que tienen lugar desde el proceso de lectura hasta el almacenamiento de los datos en la memoria intermedia (tampón de 16 octetos). Los pasos siguientes son competencia exclusiva de la calculadora (en nuestro caso la HP41C), es decir, a partir de este punto entran en juego los programas.

La calculadora HP41C utiliza el código de barras de cuatro modos. El primero se conoce con el nombre de «paper keyboard», que nosotros traduciremos por «teclado de papel», por tratarse de programas de uno o dos octetos, cuya finalidad es la de representar una función específica. Esto evita los posibles errores que se producen en la entrada por teclado de largos programas. Con este sistema la operación se reduce a pasar el lápiz lector sobre la función deseada, lo cual tiene el mismo efecto que pulsar las teclas una a una para introducir un programa en la memoria del calculador.

El segundo se denomina «direct execution» (ejecución directa), y funciona siguiendo el mismo principio, pero a mayor escala. Esto permite la entrada de una sola vez, de una serie completa de teclas por ejemplo: STO12 (llenar la memoria 12 con el dato especificado anteriormente).

Para acabar, abordaremos las aplicaciones denominadas «program» y «data» (programa y datos). En ambos casos la línea comienza por un octeto de control de paridad. Este octeto es el resultado de sumar todos los octetos (cuando se opera en el modo «programa»). Hay que especificar que esta suma incluye no sólo los octetos de la última línea, si no los de las demás líneas precedentes. Este sistema representa un arma im-

portante en la lucha contra los errores de lectura. A continuación encontramos 4 bits que definen el tipo de información (datos o programas). Si se trata de un programa, se definen 4 bits suplementarios que indican el número de la línea que se va a leer. Mediante esta técnica se podrá detectar fácilmente los errores de numeración, los saltos de línea inesperados, lectura de una misma línea, etc. A continuación aparecen los 8 bits que indican la presencia eventual de una función completa cuyo comienzo se encuentra en la línea precedente, o que termina en la siguiente línea. Ya sólo queda lugar para 13 octetos (como máximo) de «verdaderos datos». Estos octetos pueden distribuirse de dos formas: 29 cifras, o 14 caracteres (alfanuméricos por ejemplo).

Tal y como se muestra en la figura 8, los libros de programas suministrados por HP incluyen en cada página 19 líneas de programa. Esto no es precisamente un cuadro de Picasso si únicamente juzgamos su belleza, sin embargo su aplicación práctica es más que evidente, pues no conocemos ningún programador que rechace la idea de introducir un programa en su calculadora programable en tan solo algunos segundos, en lugar de los tres cuartos de hora de tecleo sobre el minúsculo teclado de la máquina.

mas basados en microprocesador sea fácil y directa.

El circuito

El integrado ICL7109 contiene un circuito de voltímetro que permite la visualización de 3 3/4 dígitos con indicación automática de polaridad, lo que simplifica enormemente el montaje de aplicación.

La lectura de uno u otro byte por parte del microprocesador es controlada por el decodificador de dirección IC2. El byte de orden inferior, contiene los ocho bits menos significativos, mientras que el byte de orden superior contiene los cuatro bits más significativos más un bit de desbordamiento (rebose) de rango y otro de polaridad. Respetando los valores de los componentes dados en el esquema, la tensión de entrada

el Junior como voltímetro

Con la incorporación de un pequeño circuito y con la ayuda del programa que aparece en estas páginas, podemos utilizar el Junior Computer como voltímetro digital... ¡cómo un buen voltímetro digital! Si no, ahí están sus características: lectura de 3 3/4 dígitos e indicador automático de polaridad. Por lo demás, el programa es de una longitud inferior a 180 bytes.

G. Sullivan

Si hubiera que catalogar los diversos instrumentos de medida en base a su difusión y utilidad, no cabe la menor duda que el liderazgo lo detentaría el voltímetro. Los propietarios de un Junior Computer pueden disponer muy fácilmente de un voltímetro digital de amplias posibilidades. Para ello, no tienen más que construir el montaje de la figura 1 e introducir en la memoria del Junior el programa incluido en este artículo.

El elemento esencial del circuito es un conversor A/D (analógico/digital), fabricado por Intersil. Este circuito integrado entrega la información de salida en el código binario natural, fácilmente convertible a BCD por el microprocesador. Una particularidad de gran interés radica en que las líneas de salida de información binaria son tri-estado. De ahí que su adaptación a los siste-

La figura 1 presenta el esquema del circuito. El voltímetro integrado en el ICL7109 incluye un conversor A/D de 12 bits con salidas tri-estado. Las salidas B1 a B8 entregan dos bytes de información bina-

para visualización a fondo de escala será de 4,096V. La velocidad de conversión es del orden de 30 conversiones por segundo. En cualquier caso, es posible variar la gama de tensiones de entrada modificando el valor

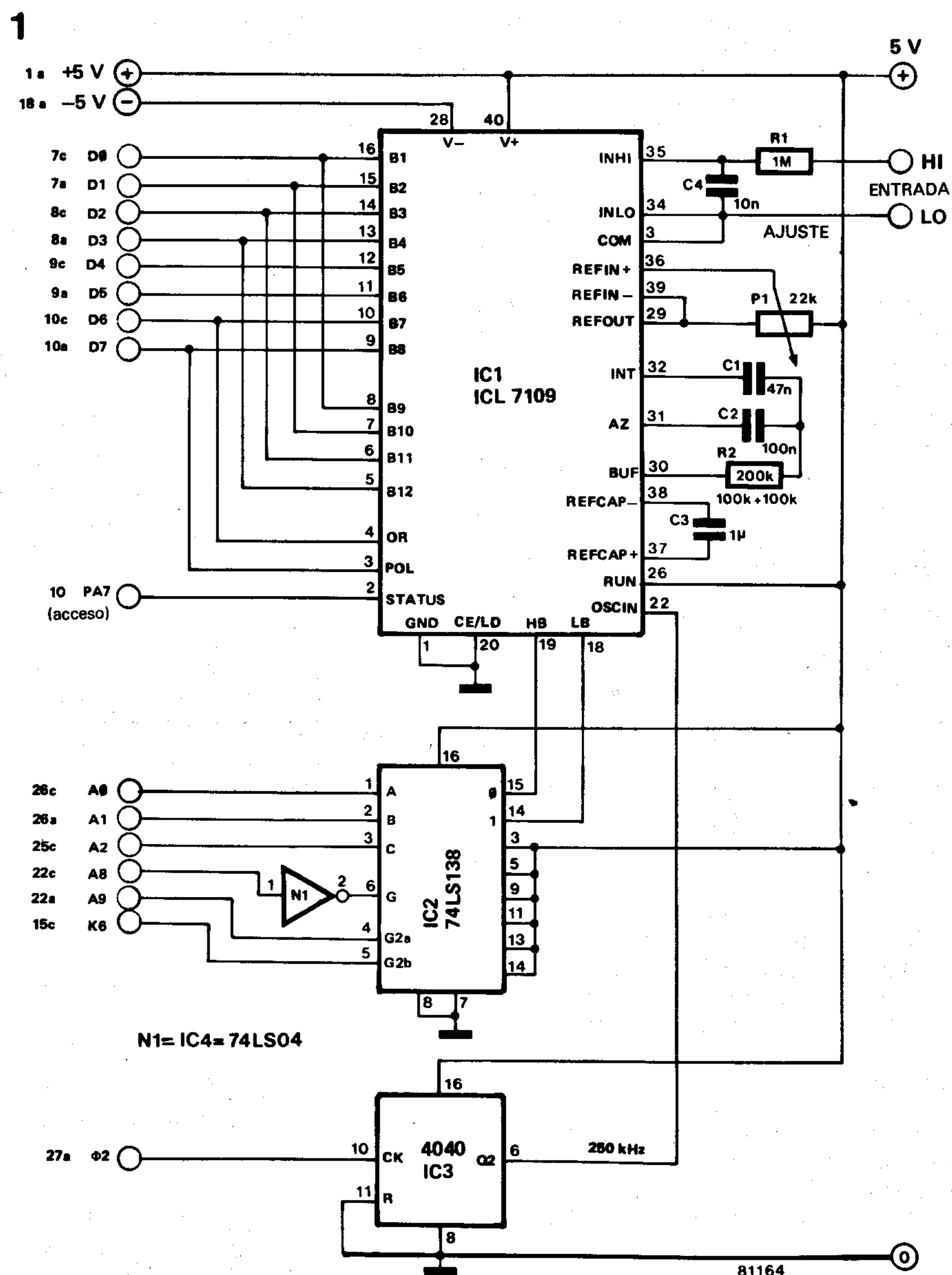


Figura 1. Esquema del circuito exterior que permite utilizar al Junior Computer como voltímetro digital para medida de tensiones continuas. IC1 se encarga de convertir la señal analógica de entrada en una configuración binaria —codificada con 12 bits— interpretable por el micro-ordenador.

de R2 y alterando la tensión de referencia fijada por el potenciómetro P1.

La fórmula a aplicar es la siguiente:

$$R2 = \frac{U \text{ fondo de escala}}{20 \mu A}$$

en donde: U fondo de escala = 2·Uref.
El valor de los condensadores C1 y C2 queda determinado por la frecuencia del oscilador que se utilice, de tal forma que:

$$C1 = \frac{2.048 \cdot \text{período} \cdot 20 \mu A}{3,5V}$$

$$y: C2 = 2 \cdot C1$$

La frecuencia de 250kHz empleada por el conversor se extrae de la que genera el reloj de la CPU. Es por esto, por lo que el circuito integrado IC3 está cableado como divisor por 4. Si se desea que el conversor trabaje con otra frecuencia, bastará con elegir otra de las salidas de IC3. Cabe indicar, que con esta variación se modifica, asimismo, el número de conversiones por segundo. El conversor está caracterizado por una entrada de alta impedancia, de ahí que resulte muy fácil incorporarle atenuadores de entrada y, de esta forma, obtener una amplia variedad de rangos de medida.

El programa

El programa que permite utilizar al Junior Computer como voltímetro digital aparece listado en la tabla 1. El proceso se inicia al leer los dos bytes entregados por el conversor. Esta información binaria es convertida de inmediato a código BCD, con lo que queda lista para ser visualizada. Si la señal analógica de entrada es negativa, el microprocesador detectará el estado de la línea de polaridad y visualizará el signo menos en el display, delante del valor de tensión medido. En el caso de que se exceda la tensión máxima admisible por el conversor, aparecerán en el visualizador las letras OL (Overload = sobrecarga, desbordamiento). El microprocesador detectará esta situación a partir del examen del bit de desbordamiento, incluido en el byte más significativo que entrega la salida del conversor.

En la figura 1 observamos que el conversor está conectado en modo «funcionamiento libre» (free run mode). Esto significa, ni más ni menos, que empezará la conversión siguiente en el preciso instante en el que complete la conversión analógico/digital en curso. Comunmente esto funciona a la perfección, si bien, en algunos casos, puede ser oportuno detectar cuando empieza el ciclo siguiente. Con esta salvedad, se logra ingresar los datos obtenidos al final de cada secuencia de conversión y evitar, de esta forma, la lectura de datos constantemente variables.

Para obtener este modo de funcionamiento no hay más que conectar la salida de estado (status) del IC7109 a la línea PA7 del conector del acceso de la PIA. El flanco negativo que reciba el microprocesador a través de PA7 emitirá una solicitud de interrupción (IRQ) al final de cada conversión. La rutina asociada al tratamiento de la interrupción IRQ, se ocupará de gestionar la lectura y almacenamiento de los dos bytes antes de que concluya la conversión siguiente. La tabla 2 muestra un ejemplo de rutina de este tipo.

Tabla 1:

LINE	LOC	OBJECT	SOURCE
0001	0000		.DIGITAL VOLTMETER PROGRAM
0002	0000		.FOR INTERSIL ICL 7109.
0003	0000		
0004	0000		.AUTHOR G.SULLIVAN
0005	0000		
0006	0000		* = \$0000
0007	00D0		ACUM *=*+2
0008	00D2		SUM *=*+1
0009	00D3		DELAY *=*+1
0010	00D4		TMFX *=*+1
0011	00D5		
0012	00D5		.DEFINE A/D CONVERTER.
0013	00D5		* = \$1800
0014	1800		HB *=*+1 .HIGH NIBLE + FLAGS
0015	1801		LB *=*+1 .LOW BYTE
0016	1802		
0017	1802		.DEFINE PIA
0018	1802		* = \$1A80
0019	1A80		PRA *=*+1 .DATA A REG.
0020	1A81		DDRA *=*+1 .A DIRECTION REG.
0021	1A82		PRB *=*+1 .DATA B REG.
0022	1A83		DDRB *=*+1 .B DIRECTION REG.
0023	1A84		
0024	1A84		SCAND1 = \$1DCC .DISPLAY 1 BYTE
0025	1A84		
0026	1A84		* = \$0200
0027	0200		
0028	0200		.MAIN DISPLAY ROUTINE
0029	0200	2C 00 18	MAIN BIT HB .TEST OVERANGE BIT
0030	0203	70 06	BVS OL
0031	0205	20 24 02	JSR DISVLT .SHOW VOLTS
0032	0208	4C 12 02	JMP NOL
0033	020B	A2 0C	OL LDX #\$0C .DISPLAY OL MESSAGE
0034	020D	A0 03	LDY #\$03
0035	020F	20 49 02	JSR DISTAT
0036	0212	AD 00 18	NOL LDA HB .TEST POLARITY BIT
0037	0215	30 07	BMI NOT
0038	0217	A2 08	LDX #\$08 .DISPLAY MINUS
0039	0219	A0 00	LDY #\$00
0040	021B	20 49 02	JSR DISTAT
0041	021E	20 73 02	NOT JSR HEXBCD .CONV. BINARY TO BCD
0042	0221	4C 00 02	JMP MAIN
0043	0224		
0044	0224		.VOLT DISPLAY SUBROUTINE
0045	0224	A9 7F	DISVLT LDA #\$7F .SET PIA TO OUTPUT
0046	0226	8D 81 1A	STA DDRA
0047	0229	A2 0C	LDX #\$0C .ADDRESS OF FIRST BYTE
0048	022B	A0 FF	LDY #\$FF
0049	022D	C8	LOOP INY
0050	022E	B9 D0 00	LDA ACUM,Y .GET BYTE
0051	0231	20 CC 1D	JSR SCAND1 .LIGHT DISPLAY
0052	0234	E0 14	CPX #\$14 .TEST IF TWO BYTES YET
0053	0236	D0 F5	BNE LOOP
0054	0238	AD 00 18	LDA HB .TEST POLARITY
0055	023B	30 07	BMI NXT .SHOW - IF NEG.
0056	023D	A2 08	LDX #\$08
0057	023F	A0 00	LDY #\$00
0058	0241	20 49 02	JSR DISTAT
0059	0244	E6 D3	NXT INC DELAY .DELAY ON DISPLAY
0060	0246	D0 DC	BNE DISVLT
0061	0248	60	RTS
0062	0249		
0063	0249		.DISPLAY - OL
0064	0249	A9 7F	DISTAT LDA #\$7F .SET PIA TO OUTPUT
0065	024B	8D 81 1A	STA DDRA
0066	024E	B9 ED 02	LDA CHART,Y .GET MESSAGE BYTE
0067	0251	30 14	BMI ENDD
0068	0253	8D 80 1A	STA PRA .LIGHT SEGMENTS
0069	0256	8E 82 1A	STX PRB .SELECT DIGIT
0070	0259	86 D4	STX TMFX
0071	025B	A2 FF	LDX #\$FF
0072	025D	CA	DLY2 DEX .DELAY
0073	025E	D0 FD	BNE DLY2
0074	0260	A6 D4	LDX TMFX
0075	0262	E8	INX
0076	0263	E8	INX .NEXT DIGIT
0077	0264	C8	INY
0078	0265	D0 E2	BNE DISTAT
0079	0267	A9 00	ENDD LDA #\$00 .DISPLAY OFF
0080	0269	8D 82 1A	STA PRB
0081	026C	60	RTS
0082	026D	7F	CHART .BYTE \$7F,\$3F,\$80
0082	026E	3F	
0082	026F	80	
0083	0270	40	.BYTE \$40,\$47,\$80
0083	0271	47	


```
0083 0272 80
0084 0273
0085 0273
0086 0273 A9 00
0087 0275 85 D0
0088 0277 85 D1
0089 0279 AE 01 18
0090 027C F0 0B
0091 027E A0 01
0092 0280 98
0093 0281 85 D2
0094 0283 20 9E 02
0095 0286 CA
0096 0287 D0 F5
0097 0289 AD 00 18
0098 028C 29 0F
0099 028E F0 0D
0100 0290 AA
0101 0291 A9 08
0102 0293 85 D2
0103 0295 A0 20
0104 0297 20 9E 02
0105 029A CA
0106 029B D0 F8
0107 029D 60
0108 029E F8
0109 029F 18
0110 02A0 A5 D2
0111 02A2 65 D1
0112 02A4 85 D1
0113 02A6 A9 00
0114 02A8 65 D0
0115 02AA 85 D0
0116 02AC 88
0117 02AD D0 F0
0118 02AF D8
0119 02B0 60
0120 02B1

; CONVERT BINARY TO BCD
HEXBCD LDA #$00
        STA ACUM ; CLEAR ACCUMULATOR
        STA ACUM+1
        LDX LB
        BEQ HIGH
        LDY #$01 ; CONVERT LOW BYTE
        TYA
        STA SUM
        JSR ADD
        DEX
        BNE LOOP1
        LDA HB ; CONVERT HI BYTE
        AND #$0F ; REMOVE FLAGS
        BEQ LAST
        TAX
        LDA #$08
        STA SUM
        LDY #$20
        JSR ADD
        DEX
        BNE LOOP2
        RTS
        SED ; ADD 1 OR 256 TO ACUM
        CLC
        LDA SUM
        ADC ACUM+1
        STA ACUM+1
        LDA #$00
        ADC ACUM
        STA ACUM
        DEY
        BNE LOOP3
        CLD
        RTS
        .END
```

ERRORS 0000

SYMBOL TABLE

ACUM	00D0	ADD	029E	CHART	026D	DDRA	1A81
DDRB	1A83	DELAY	00D3	DISTAT	0249	DISVLT	0224
DLY2	025D	ENDD	0267	HB	1800	HEXBCD	0273
HIGH	0289	LAST	029D	LB	1801	LOOP	022D
LOOP1	027E	LOOP2	0295	LOOP3	029F	MAIN	0200
NOL	0212	NOT	021E	NXT	0244	OL	020B
PRA	1A80	PRB	1A82	SCAND1	1DCC	SUM	00D2
TMPX	00D4						

END OF ASSEMBLY

Tabla 2.

rutina tratamiento IRQ			
0380	48	INTS: PHA	; guardar A
0381	8A	TXA	; guardar X
0382	48	PHA	
0383	98	TYA	; guardar Y
0384	48	PHA	
0385	AD 85 1A	LDA 1A 85	; inhibir IRQ
0388	AD 00 18	LDA 18 00	; leer byte más significativo
038B	85 D0	STA D0	; almacenarlo
038D	AD 01 18	LDA 18 01	; leer byte menos significativo
0390	85 D1	STA D1	; almacenarlo
0392	68	PLA	; restaurar todos los registros
0393	A8	TAY	
0394	68	PLA	
0395	AA	TAX	
0396	68	PLA	
0397	40	RTI	; retorno al programa principal

Una vez cargados ambos programas a partir de la dirección 0200 habrá que posicionar el vector de interrupción IRQ como sigue:

1A7E 80
1A7F 03

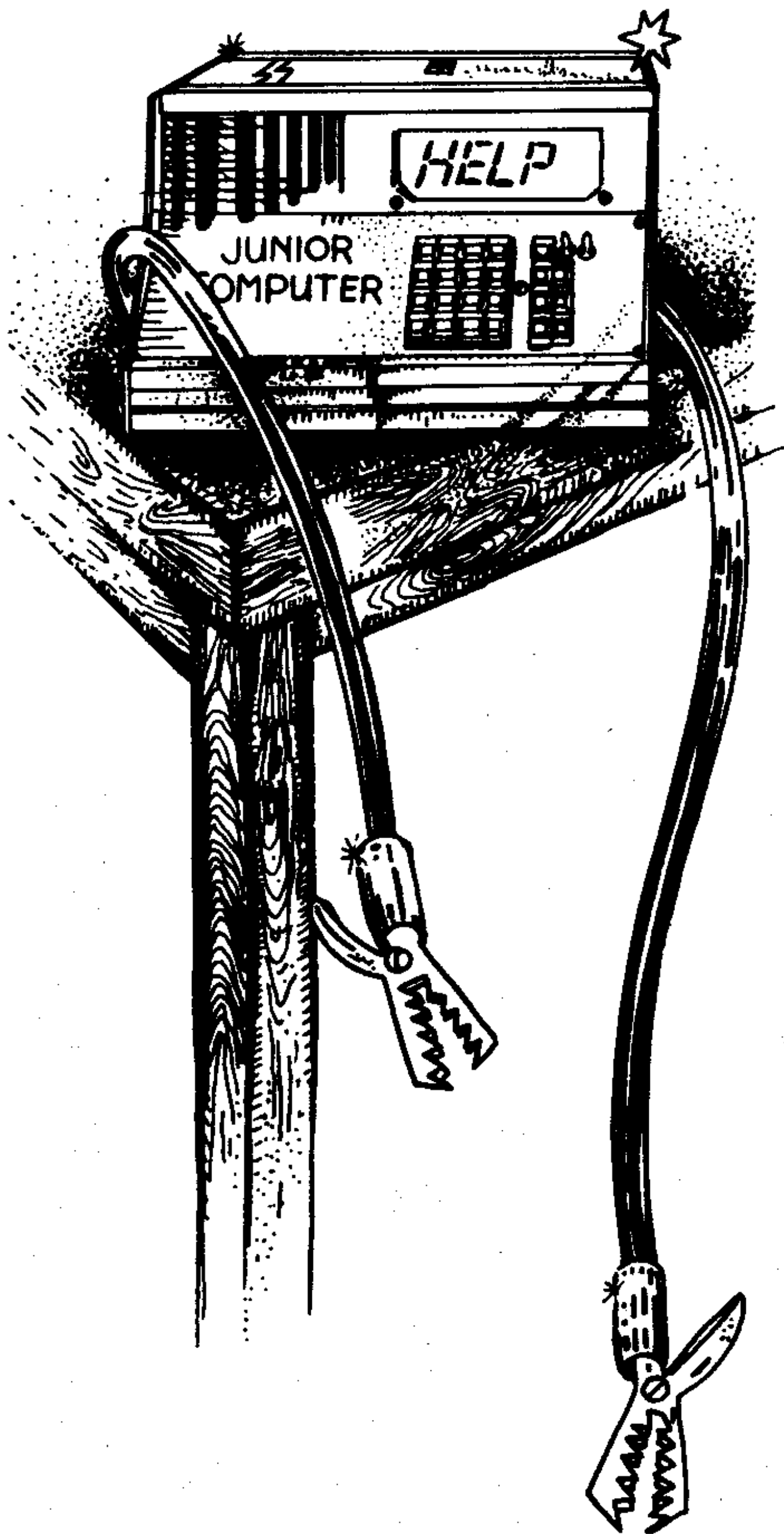
Para terminar, veamos la rutina de inicialización necesaria con o sin rutina de interrupción:

0000 8D 86 1A STA 1A86
0003 58 CLI
0004 4C 00 02 JMP-MAIN

Estas instrucciones están destinadas a que la PIA genere una interrupción al recibir un flanco negativo a través de PA7 y a que se borre la máscara de interrupción (bit I del registro de estado) cuando se reinicializa el microprocesador. Después de introducir toda la información y una vez conectado el circuito de la figura 1 al Junior Computer, podemos ejecutar el programa a partir de la posición 0000.

A continuación, aplicaremos una tensión de referencia —por ejemplo de 4V— a la entrada del circuito de medida y ajustaremos el potenciómetro P1 hasta que aparezca en el visualizador el valor exacto de la tensión de referencia. Si no se dispone de una tensión de referencia precisa, bastará con aplicar una tensión próxima a los 4V y comparar la lectura con la que se obtenga por medio de un voltímetro de calidad. Pues bien, ya no queda más que ajustar P1 en consecuencia... ¡y a medir!.

¿El Junior Computer...



... cómo voltímetro?

pulsador electrónico sensible

Robert L.A. Trost

Para empezar precisaremos que el empleo de este montaje no está, ni mucho menos, restringido a los timbres de puerta, ya que se trata de un interruptor sensible universal. En la última parte de este artículo, describiremos una combinación muy interesante del timbre sensorial con la caja de música que apareció en el número de septiembre.

El circuito

La figura 1 nos revela que el circuito está constituido, en esencia, por dos temporizadores 555 en versión CMOS. El primero de

pir el contacto entre el cuerpo humano y el sensor C3 se carga de nuevo y T1 vuelve a estado de corte. Durante los períodos en los que el transistor T1 conduce —la tecla sensorial está activada— el montaje no recibe alimentación. En estos casos, C1 se emplea como «reserva de energía». Este condensador se carga al nivel de la tensión de alimentación durante los intervalos de reposo (T1 bloqueado). Cuando T1 conduce el diodo D3 impide la descarga de C1, de tal forma que el condensador quede en situación de proporcionar al circuito la alimentación necesaria mientras suena el timbre.

El consumo de corriente del circuito es de

timbre sensorial

En anteriores números de Elektor han aparecido diversidad de circuitos aplicables a los timbres de puerta. Estos montajes se ocupaban exclusivamente del aspecto sonoro (generador de sonidos, imitador electrónico), sin prestar atención alguna al pulsador, que situado al lado de la puerta, nos anuncia las visitas. En este artículo presentamos una elegante alternativa electrónica al pulsador mecánico que se utiliza habitualmente.

ellos está conectado como multivibrador astable y entrega una señal de salida cuya frecuencia es próxima a los 200 kHz. A través del sensor al tacto, esta señal llega al rectificador conformado por D1/D2 y carga al condensador C3. Como quiera que en la entrada de IC2 (patilla 2) está presente una tensión de valor elevado, su salida (patilla 3) se halla a nivel bajo con lo que el transistor T1 permanece en estado de corte (bloqueado).

Si una parte del cuerpo humano —un dedo, por lo general— entra en contacto con la tecla sensorial, ésta ofrecerá una débil resistencia y la señal de 200 kHz caerá prácticamente a masa, descargándose el condensador C3 a través de R3. Cuando la tensión en la entrada de IC2 alcanza un valor próximo a la mitad del valor de referencia, establecido por P1 en la patilla 5 (esta referencia determina la sensibilidad del circuito), IC2 recibirá una señal de disparo. Su salida pasa a potencial positivo y el transistor T1 a estado conductor. Al interrumpir

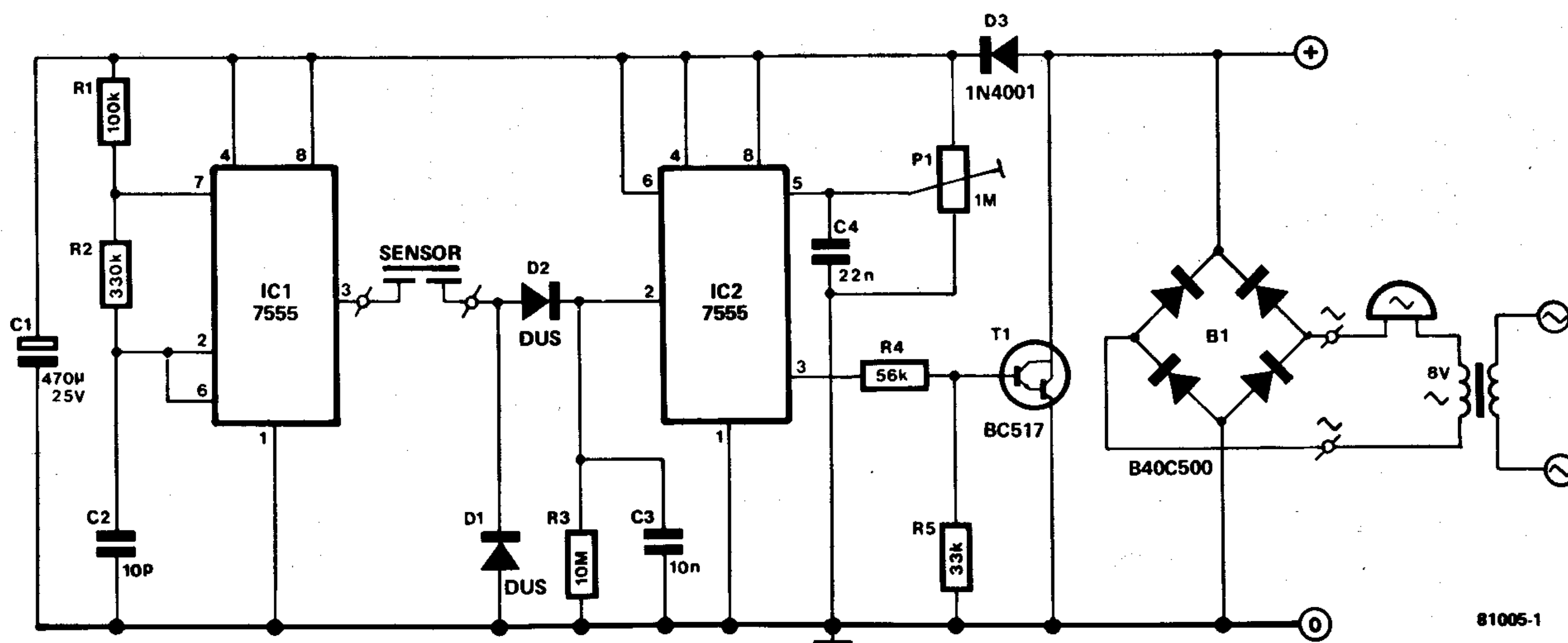
alrededor de 400 μ A. A pesar de todo, el consumo es aún excesivo para utilizar alimentación a pilas. Sin tener en cuenta el consumo en los instantes en que suena la campana, dos pilas de 4,5V durarán sólo unos 200 días. Esto significa que habrá que cambiarlas dos o tres veces al año. Si se opta definitivamente por las pilas podemos omitir el rectificador B1 ya que su presencia no tendrá función alguna en el circuito.

Montaje e instalación

La construcción del circuito no presenta dificultad alguna y mucho menos si se monta sobre la tarjeta de circuito impreso (fig. 5) suministrada por Elektor a través del servicio EPS.

El sensor de contacto puede realizarse con un trozo de tarjeta de circuito impreso de doble cara. Otra posibilidad consiste en pegar dos láminas de cobre sobre el soporte

1



81005-1

Figura 1. Circuito completo del timbre sensorial. El empleo del 555 en versión CMOS permite reducir drásticamente el consumo del montaje.

2

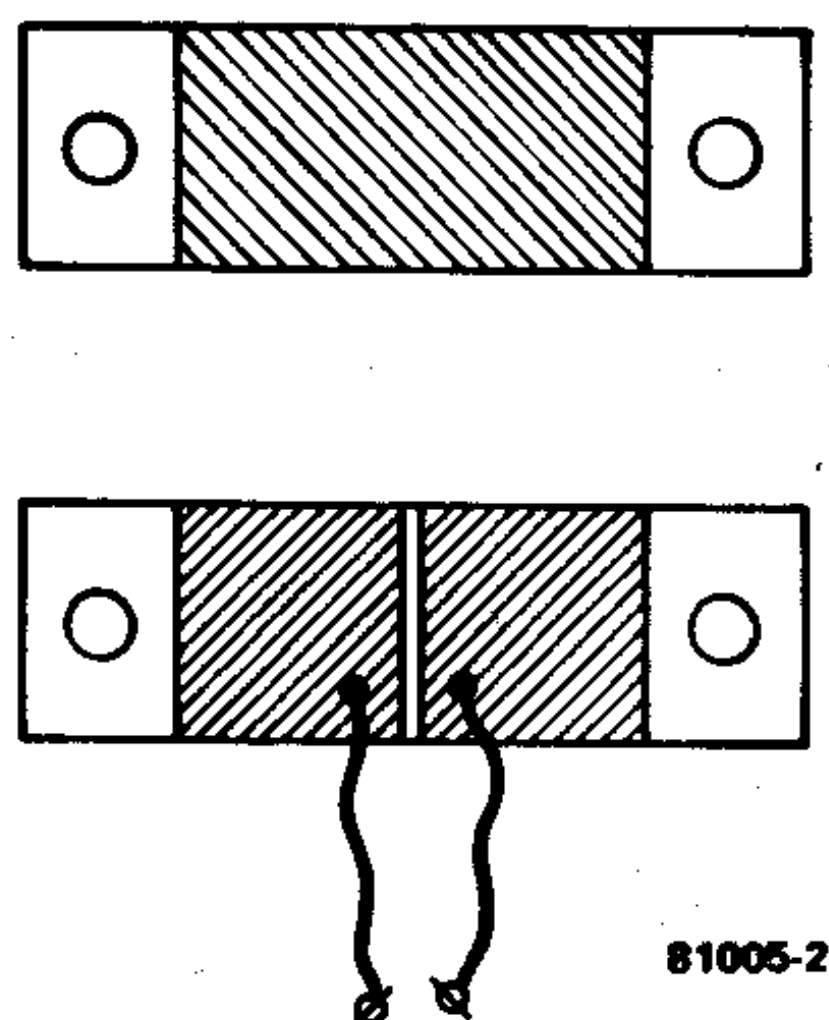


Figura 2. Esta debe ser la forma del sensor. Las superficies sombreadas son de cobre. La zona frontal consta de una sola lámina de cobre mientras que la posterior incorpora dos láminas a las que acceden los dos cables procedentes del circuito impreso.

4

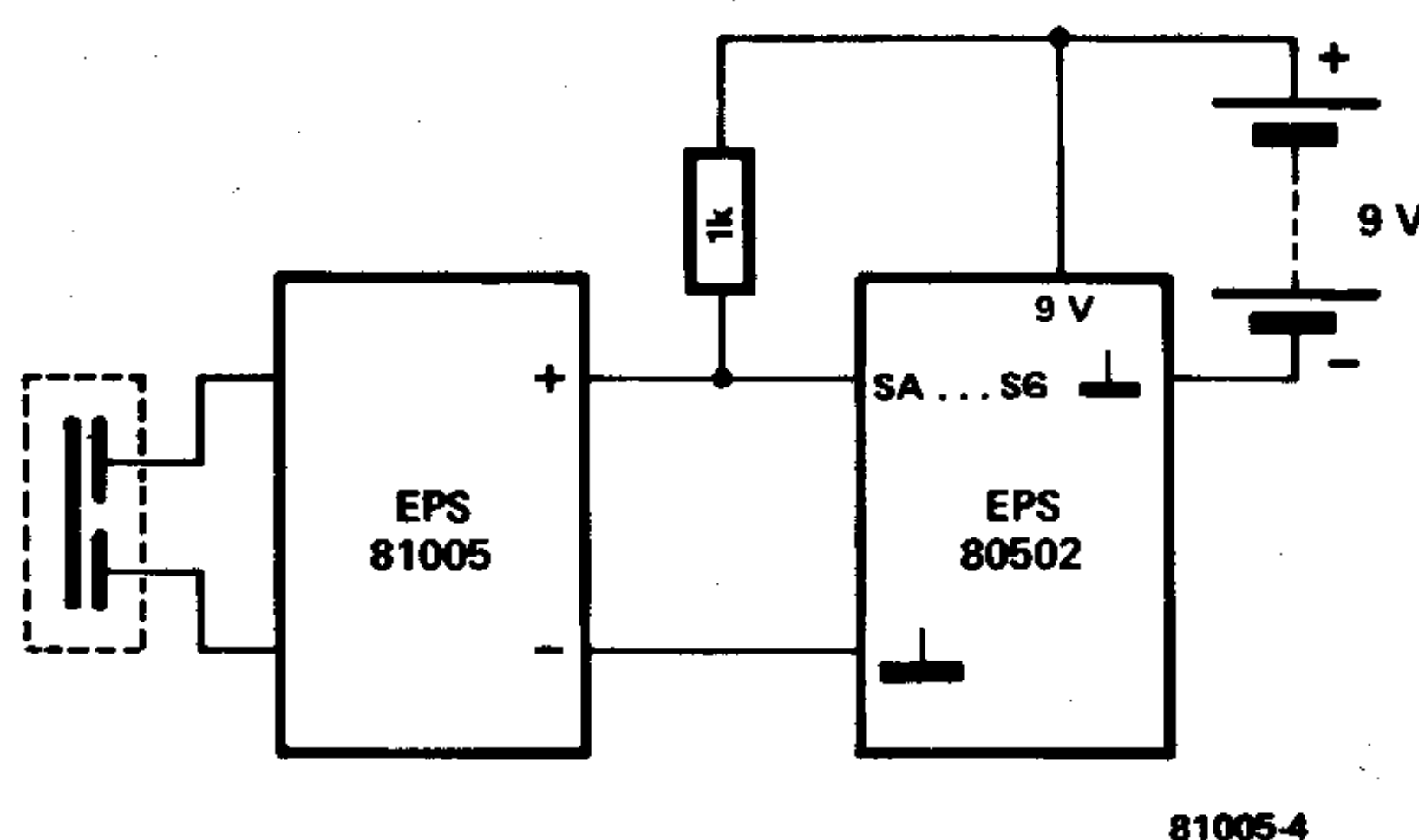
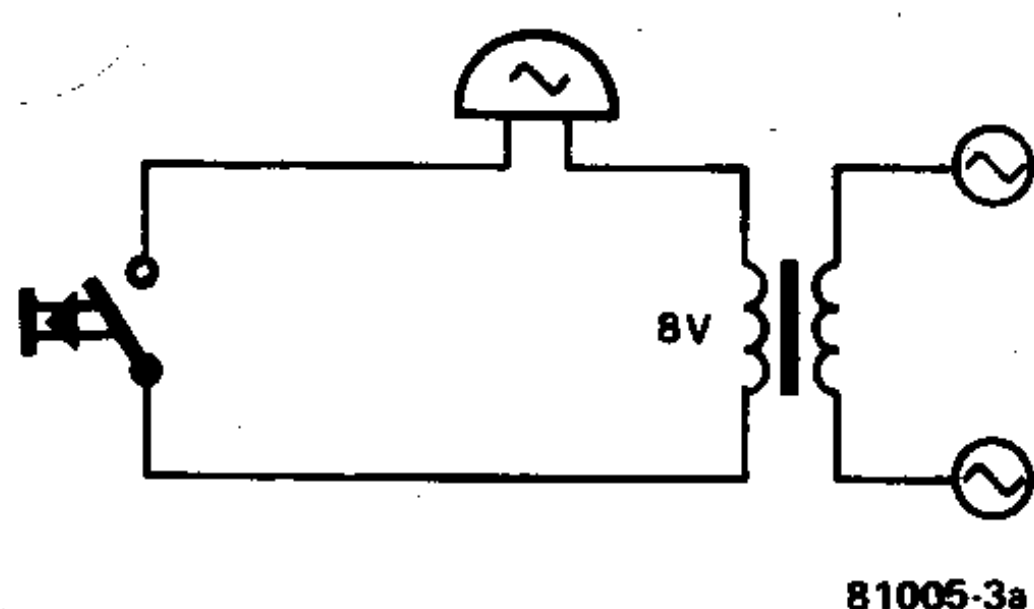
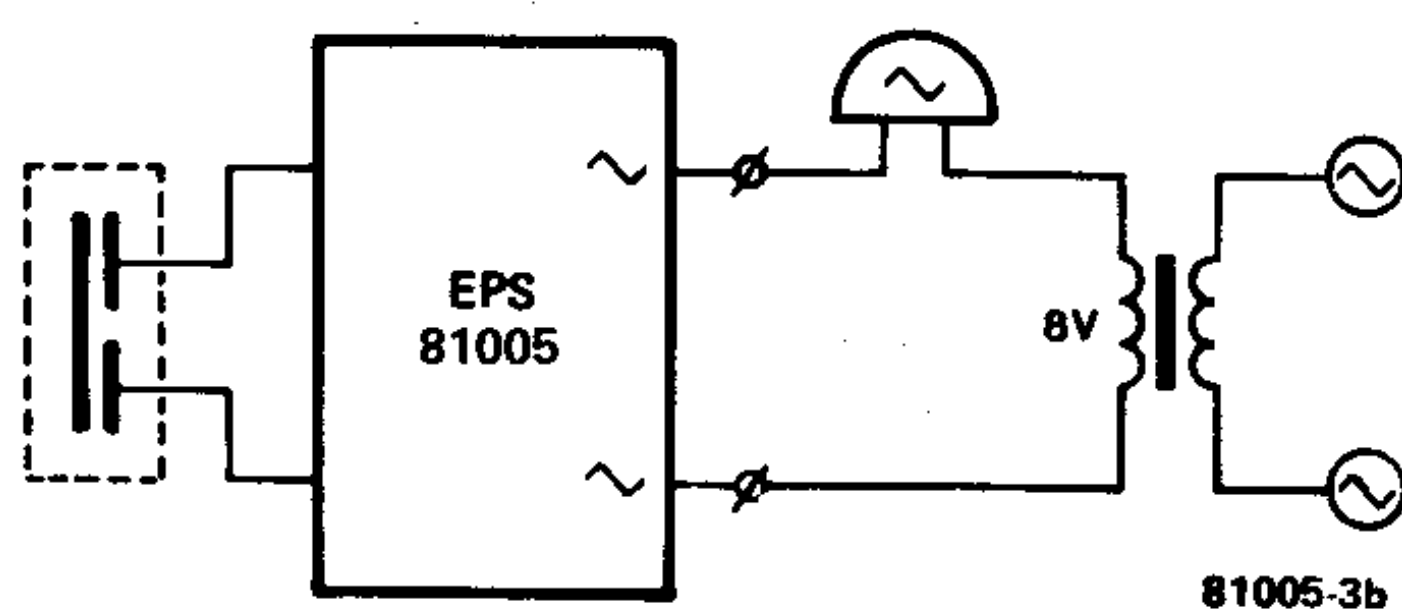


Figura 4. Montaje para la adaptación del sensor al tacto y la «caja de música» publicada en septiembre.

3a



b



c

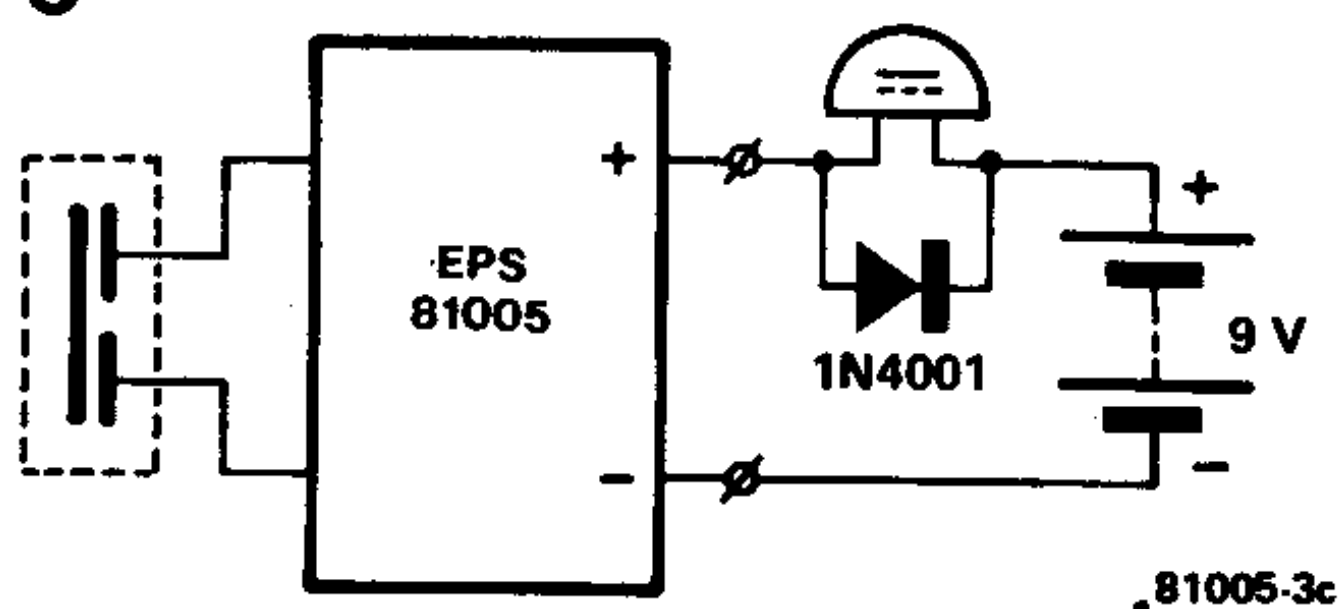


Figura 3. El montaje tradicional es el representado en 3a. La figura 3b ilustra la forma en la que el sensor al tacto sustituye al pulsador mecánico. Si se opta por alimentación a pilas se recurrirá a la configuración 3c; el puente rectificador se eliminará y, a su vez, se conectará un diodo en paralelo con el timbre para proteger a T1.

5

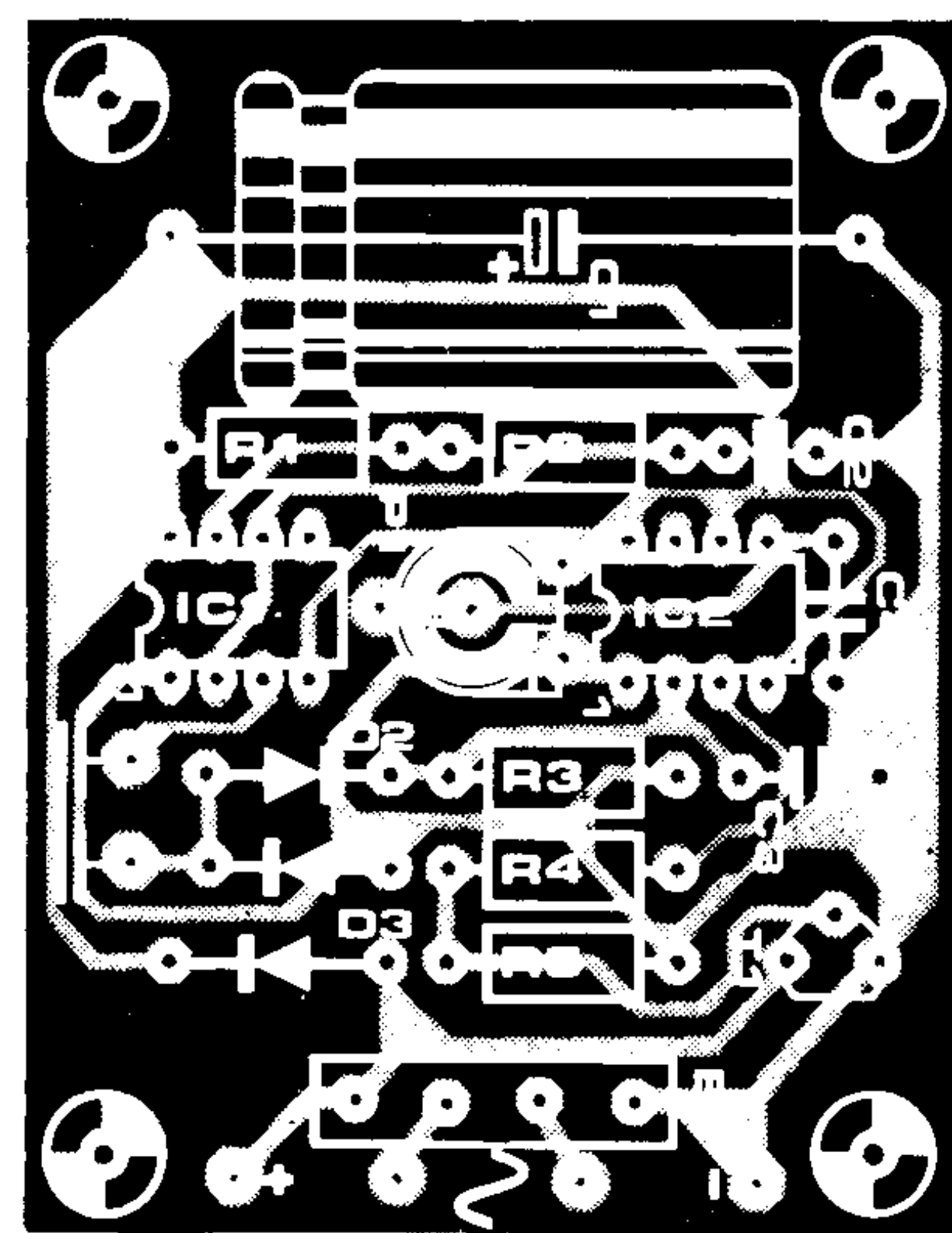
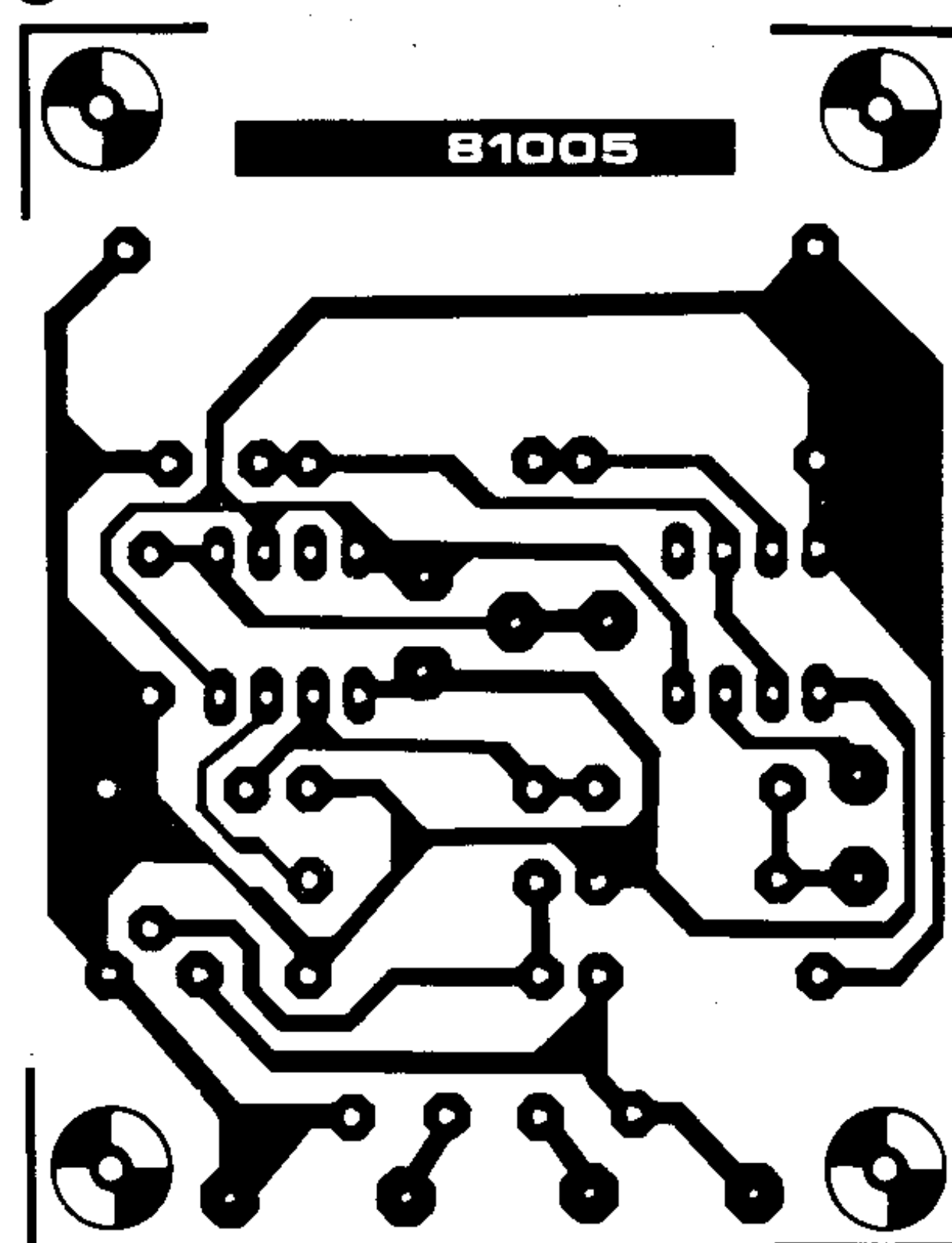


Figura 5. Circuito impreso y distribución de componentes del timbre sensorial.

Lista de componentes:

Resistencias:

R1 = 100 k
R2 = 330 k
R3 = 10 M
R4 = 56 k
R5 = 33 k
P1 = 1 M - ajustable

Condensadores:

C1 = 470 μ /25 V
C2 = 10 p

C3 = 10 n
C4 = 22 n

Semiconductores:

D1, D2 = DUS
D3 = 1N4001
B1 = B40C500 (40 V 500 mA)
T1 = BC 517
IC1, IC2 = 7555

Varios:

sensor indicado en la figura 2
timbre o zumbador (ver texto)
transformador 8V (la intensidad depende del timbre elegido)

adecuado, siguiendo las indicaciones dadas en la figura 2. Los cables de conexión entre el sensor y el circuito impreso principal deben ser lo más cortos que sea posible.

El transistor Darlington T1 es capaz de conmutar hasta 250 mA, suficiente para la mayor parte de los timbres y zumbadores comerciales. En casos excepcionales, puede sustituirse T1 por un BD679, no obstante, esta modificación afectará también al puente rectificador que se sustituirá por otro que soporte mayor intensidad.

La figura 3b sugiere una forma de instalar el circuito dentro de un conjunto alimentado con corriente alterna. Algo semejante nos encontramos en la figura 3c, aunque con la salvedad de que la alimentación es en corriente continua y procede de una pila o batería.

Una posibilidad original y atractiva es la que proponemos en la figura 4. Se trata de asociar el montaje de este artículo con la caja de música descrita en el pasado número de septiembre, lo que les permitirá reci-

bir a las visitas con una de las 27 melodías musicales: desde la «quinta de Beethoven» a «Oh Sole Mio» pasando por la «Marsellesa».

Por último, habrá que adoptar algunas precauciones mínimas. El montaje hay que colocarlo al abrigo de la lluvia y de la humedad. Hay que asegurarse de que ningún elemento puentee las láminas de cobre del sensor. Esto hay que tenerlo muy en cuenta al fijar el sensor a la puerta... ¡o al elegir el tipo de puerta adecuado!



**construcción
y ajuste**

el vocoder de Elektor (y2)

El mes pasado expusimos los principios básicos del vocoder de Elektor. El modo de funcionamiento del equipo se evidencia con claridad al examinar los diagramas de bloques y los esquemas circuitales detallados; la confirmación práctica se obtendrá al construir el instrumento. Este último punto va a constituir el objeto del presente artículo que muestra cada uno de los circuitos impresos y disecciona las sucesivas operaciones de montaje y ajuste. Durante la etapa de diseño, no se han regateado esfuerzos en orden a facilitar la realización de este proyecto por parte del aficionado. La abundancia de explicaciones relativas a detalles de construcción, están destinadas a proporcionar al lector el soporte técnico necesario.

Para empezar, nos gustaría hacer una pequeña rectificación. En nuestro artículo precedente les anunciamos que los circuitos impresos para la construcción del equipo ascendían a doce. Pues bien: pecamos por defecto. La amplitud del cableado que une las doce placas alcanza tal magnitud que nos ha decidido a diseñar una tarjeta de bus. No obstante, dada la excesiva longitud que debería poseer esta tarjeta nos ha parecido oportuno fraccionarla en dos partes, observando las dimensiones máximas autorizadas para paquetes postales. A excepción de la alimentación, los restantes circuitos impresos se ensamblan sobre los conectores de las dos tarjetas de bus que están dispuestas longitudinalmente en la zona posterior de la caja. El sistema de interconexión a través de bus facilita tanto la construcción como la eventual sustitución de tarjetas.

Alimentación

Antes de lanzarnos al montaje de los diversos circuitos es prioritario que nos ocupemos de la fuente de alimentación. Sobre la figura 1 observamos que el circuito es tan simple que no exige profundas explicaciones. La tensión simétrica de $\pm 15V$ se obtiene de forma elemental por medio de dos reguladores integrados (IC19 e IC20). El consumo no excede de 200 mA en total, de tal forma que los 400 mA entregados por el transformador son más que suficientes. Naturalmente, es posible utilizar un transformador que entregue mayor intensidad, a condición de que se coloque en la parte de atrás de la caja; esta precaución nos permi-

tirá incluir posteriores ampliaciones sin tener que alterar la alimentación.

Para la polarización de los OTA es necesario una tensión de alimentación simétrica de $\pm 5V$. Tal como aparece en la figura 1b, las tensiones de $\pm 5V$ se obtienen de la alimentación estabilizada de $\pm 15V$ por medio de dos reguladores de tensión integrados (IC21, IC22). Los dos electrolíticos de tantalio C86 y C87, así como los condensadores de 100n (C84 y C85), son componentes determinantes en este tipo de regulador ya que eliminan su tendencia a oscilar de forma espontánea.

El circuito impreso de alimentación queda reflejado en la figura 2; admite todos los componentes del circuito de la figura 1a. La alimentación de $\pm 5V$ (fig. 1b) va montada sobre la tarjeta de bus.

Un nuevo elemento

Hay otro punto que merece un comentario especial. Ha suscitado dudas suficientes como para atraer la atención de numerosos lectores.

Justo antes de editar el número anterior, nuestros diseñadores propusieron un pequeño, aunque útil, complemento. En el último minuto se incluyó en los esquemas de los circuitos del filtro paso-alto y del módulo de entrada/salida (ver artículo «el vocoder de Elektor (1)» figuras 5 y 6). Sin embargo, no nos fue posible hacer mención explícita en el texto, debido a que estuvimos absolutamente ocupados averiguando si nos estaba «permitido» incluirlo. El disgusto procedía de que nuestro maravilloso

1

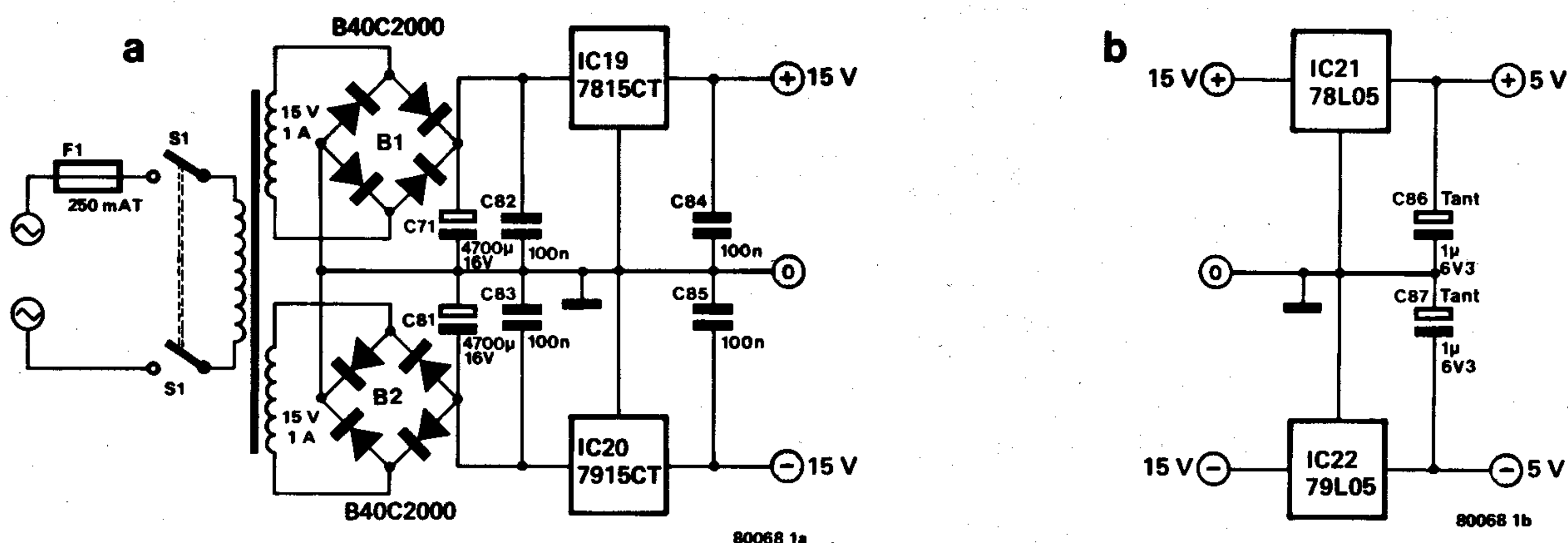


Figura 1. Fuente de alimentación del vocoder. Su circuitería es muy simple aunque suficiente por el momento. En vista a posteriores ampliaciones puede utilizarse un transformador capaz de proporcionar mayor intensidad.

**Lista de componentes de la figura 2
(fuente de alimentación)**

Condensadores:

C71, C81 = 4700 μ /40 V
C82 ... C85 = 100 n

Semiconductores:

B1, B2 = puente rectificador
B40C2000
IC19 = 7815 CT
IC20 = 7915 CT

Varios:

transformador de red 2 x 15 V o
2 x 20 V/400 mA
S1 = interruptor de alimentación
fusible lento de 250 mA

2

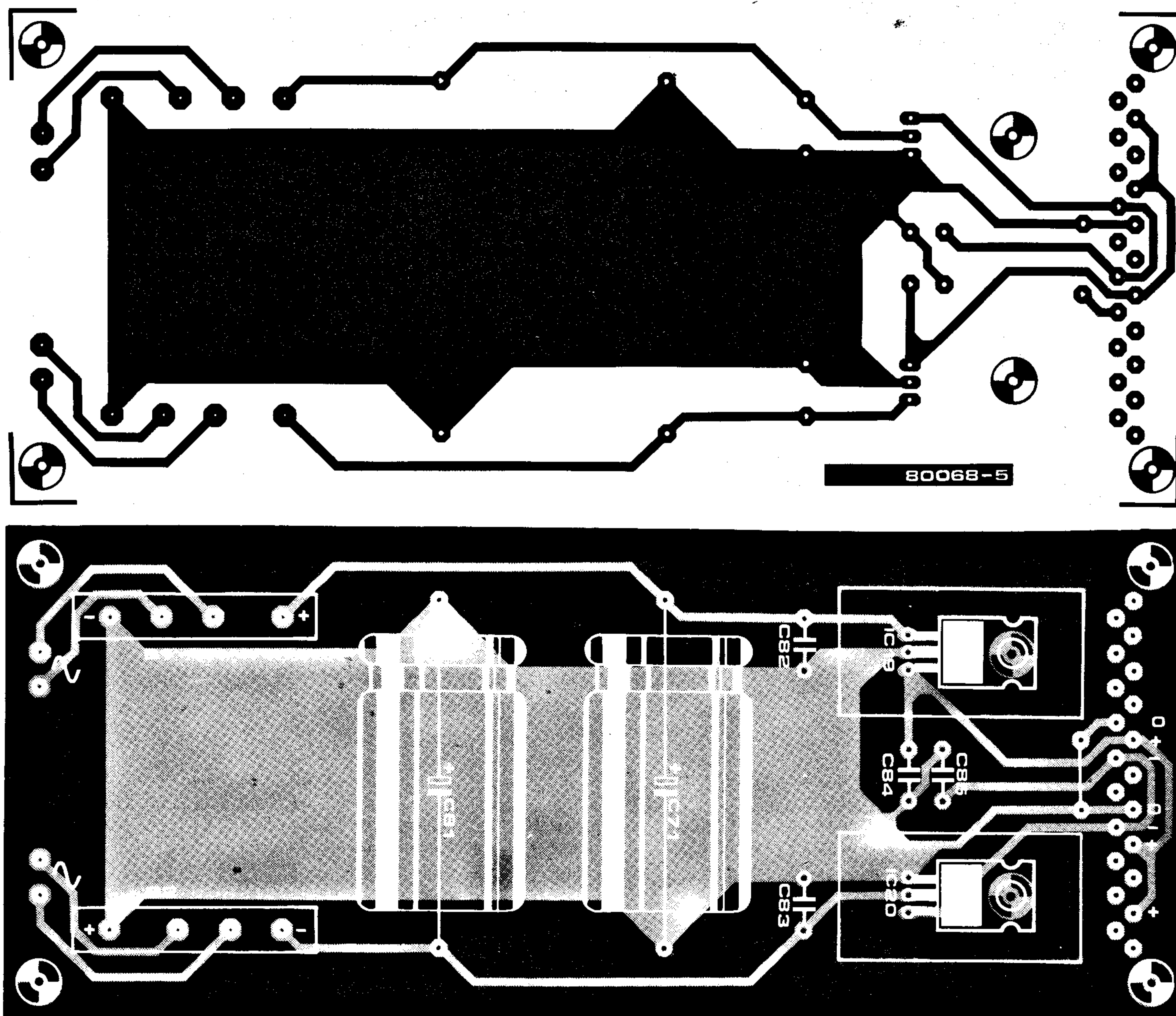


Figura 2. Tarjeta de circuito impreso de la fuente de alimentación. Como se indica en el texto, incorpora únicamente la alimentación de $\pm 15V$. La zona de $\pm 5V$ se monta sobre la propia tarjeta de bus.

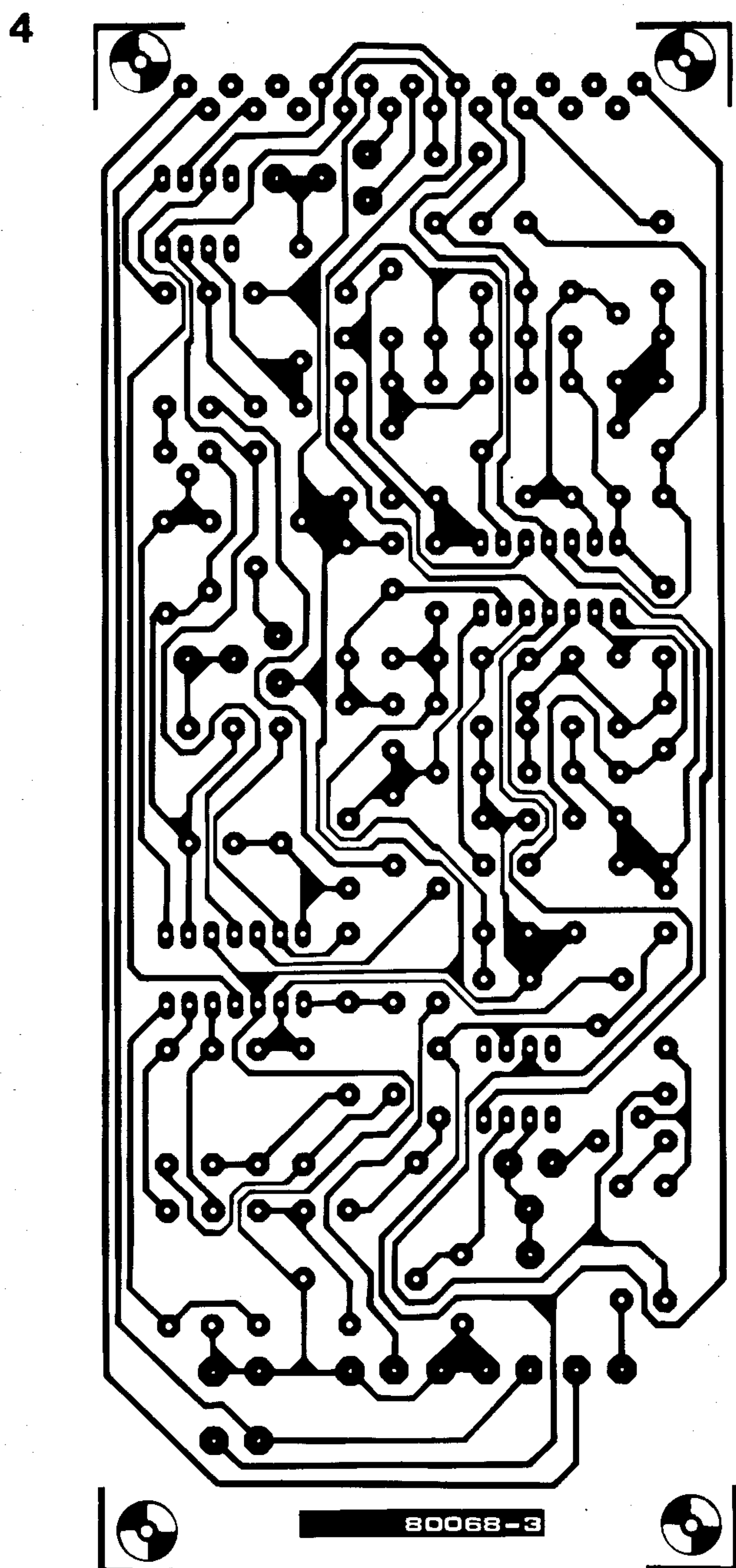


Figura 4. Trazado de las pistas de cobre de la tarjeta universal de filtro.

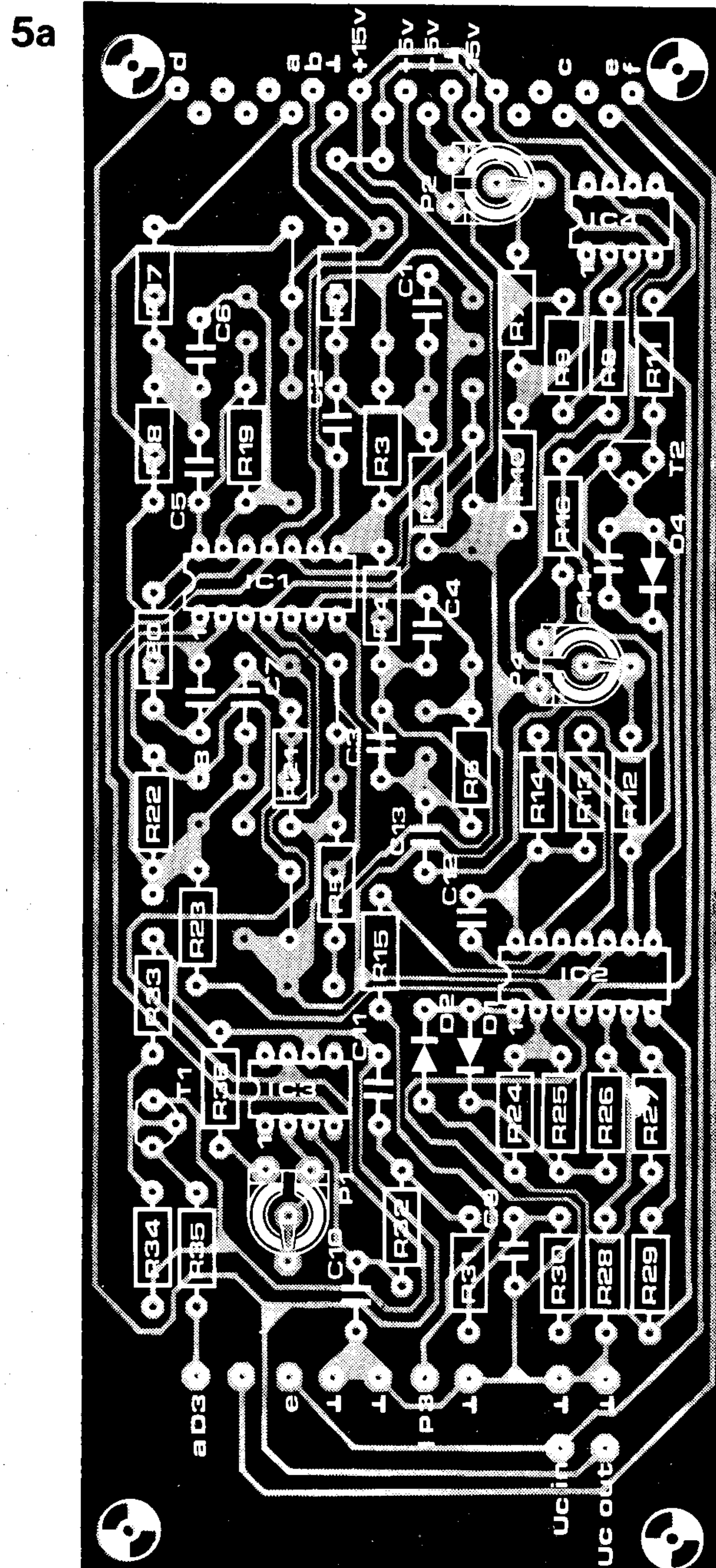


Figura 5. Tres variantes de disposición de componentes sobre la tarjeta de filtro: filtros paso-banda (fig. 5a), filtro paso-bajo (fig. 5b) y filtro paso-alto (fig. 5c).

En el caso particular de las tarjetas de filtro, el extremo anterior agrupa las conexiones para las tensiones de control, identificadas con la notación U_{as} y U_{ac} (puntos «d» y «e» del circuito), la salida hacia el LED y las uniones con los potenciómetros de control de la tensión $U_{c in}$ (8xP3, P7, P11). La zona opuesta de la tarjeta agrupa las conexiones «internas», esto es, las entradas de la señal vocal y portadora (puntos «a» y «b»), la salida de la señal «vocalizada» (punto «c»), las conexiones de alimentación y, en previsión de aplicaciones especiales (que más adelante describiremos), un segundo grupo de conexiones para tensiones de control (U_{as} y U_{ae}).

De forma análoga, las conexiones de la placa de entrada/salida destinadas a los componentes localizados en la carátula frontal, aparecen en uno de los extremos: tomas de jacks de entrada/salida con los correspondientes potenciómetros de control de nivel

Lista de componentes para el circuito de la figura 5a (filtro paso-banda)

Resistencias:

R1, R17, R30 = 10 k
 R2, R18 = 680 Ω
 R3, R7, R19 = 100 k
 R4, R20 = 8k2
 R5, R21 = 560 Ω
 R6, R22 = 82 k
 R8, R26 ... R29, R31, R32 = 47 k
 R9, R10 = 150 Ω
 R11 = 4k7
 R12 = 1 M
 R13, R33 = 22 k
 R14, R15 = 33 k
 R16 = 15 k
 R23, R24, R25 = 3k3
 R34 = 120 k
 R35 = 1 k
 R36 = 68 k

Condensadores:

C1 ... C11 : (ver tabla 1)
 C12 = 33 p
 C13 = 180 n
 C14 = 22 n

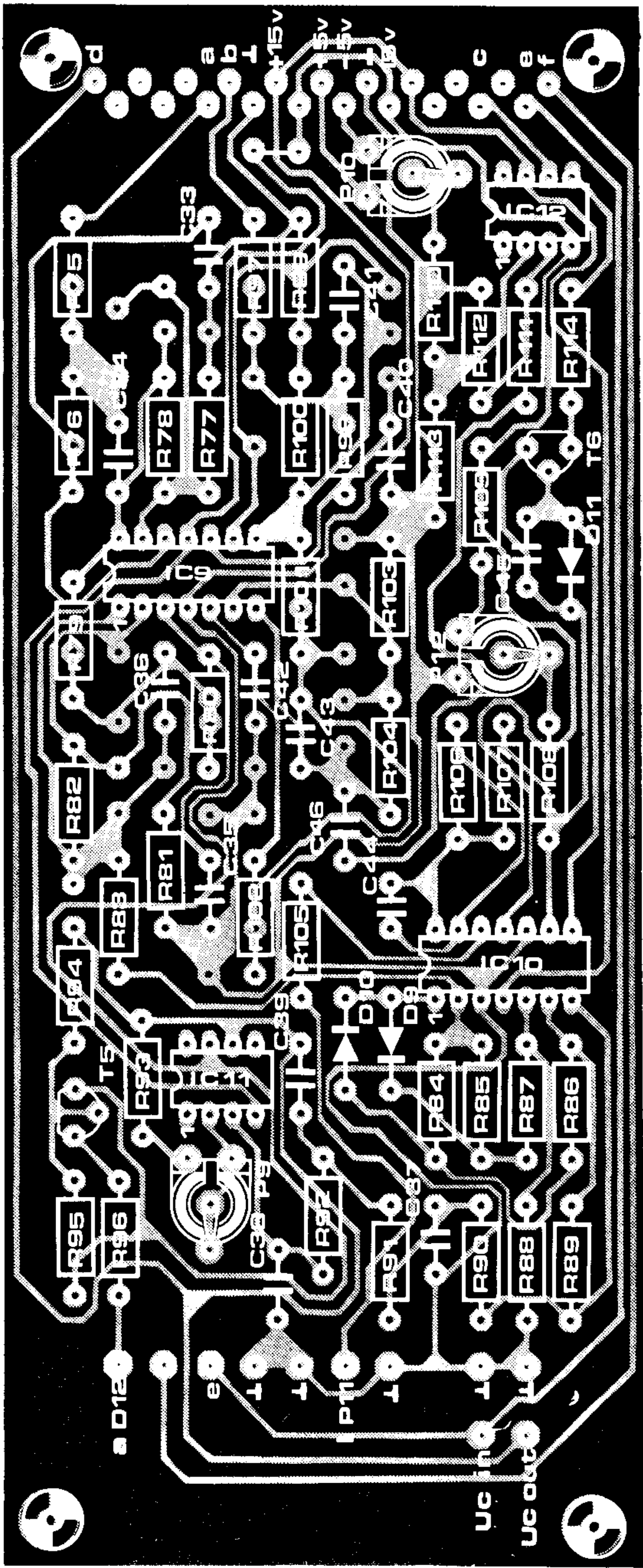
Semiconductores:

T1 = BC 547B
 T2 = BC 557B
 D1, D2, D4 = 1N4148
 D3 = LED
 IC1, IC2 = TL 084
 IC3 = 741
 IC4 = CA 3080

Varios:

P1 = 100 k ajustable
 P2 = 25 k ajustable
 P3 = 10 k lin.
 P4 = 10 k ajustable
 conector 21-pin (ver lista conjunta de componentes)

5b



Lista de componentes del
circuito de la figura 5b
(filtro paso-bajo)

Resistencias:

R75, R76, R79, R80, R97, R98,
R101, R102 = 27 k
R77, R82, R99, R104 = 150 k
R78, R100 = 180 k
R81, R95, R103 = 120 k
R83, R84, R85 = 3k3
R86 ... R89, R91, R92,
R111 = 47 k
R90 = 10 k
R93 = 68 k
R94, R107 = 22 k
R96 = 1 k
R105, R106 = 33 k
R108 = 1 M
R109 = 15 k
R110 = 100 k
R112, R113 = 150 Ω
R114 = 4k7

Condensadores:

C33 ... C36, C40 ... C43 = 33 n

C37 = 390 n
C38 = 47 n
C39 = 470 n
C44 = 33 p
C45 = 22 n
C46 = 180 n

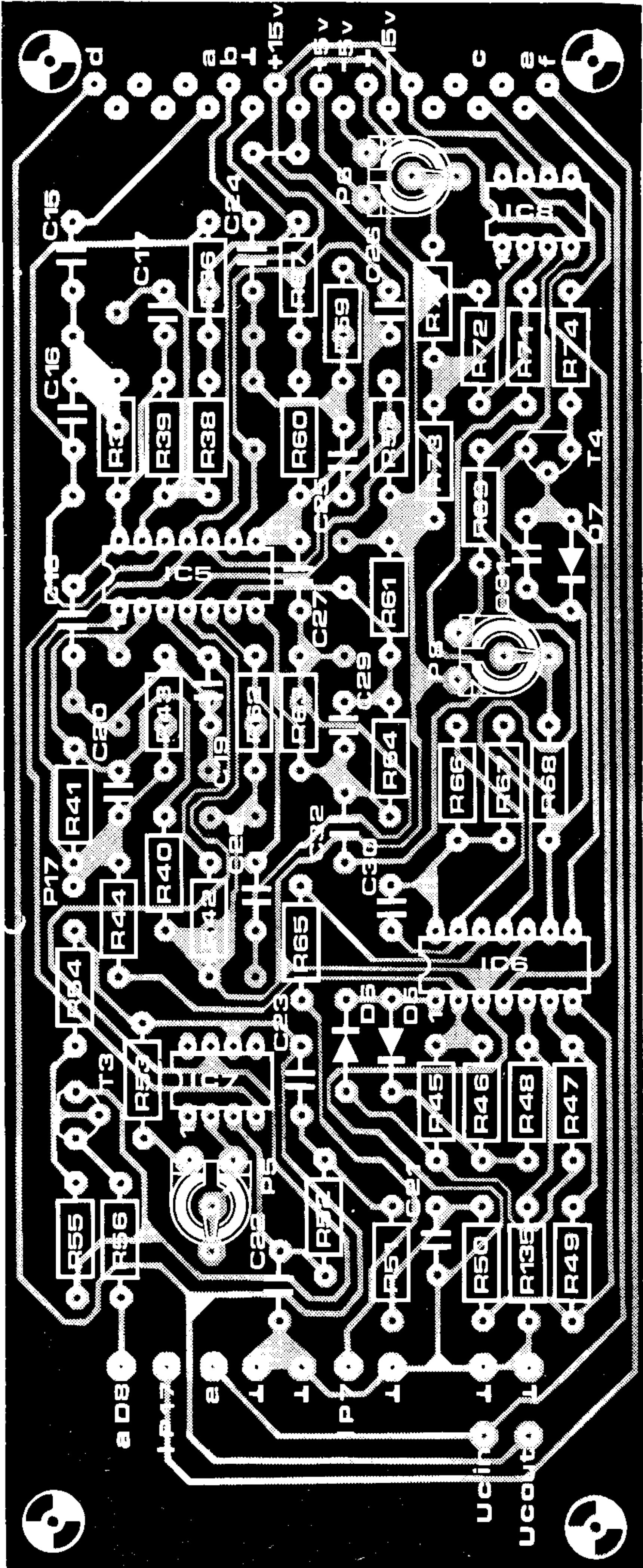
Semiconductores:

T5 = BC 547B
T6 = BC 557B
D9, D10, D11 = 1N4148
D12 = LED
IC9, IC10 = TL 084
IC11 = 741
IC12 = CA 3080

Varios:

P9 = 100 k ajustable
P10 = 25 k ajustable
P11 = 10 k lin.
P12 = 10 k ajustable
conector 21-pin (ver lista
conjunta de componentes)

5c



Lista de componentes del
circuito de la figura 5c
(filtro paso-alto)

Resistencias:

R36, R37, R42, R43, R58, R59,
R62, R63, R65, R66 = 33 k
R38, R40, R57, R61 = 39 k
R39, R60 = 56 k
R41, R47, R48, R49, R51, R52,
R64, R71, R135 = 47 k
R44, R45, R46 = 3k3
R50 = 10 k
R53 = 68 k
R54, R67 = 22 k
R55 = 120 k
R56, R117 = 1 k
R68 = 1 M
R69 = 15 k
R70 = 100 k
R72, R75 = 150 Ω
R74 = 4k7

Condensadores:

C15, C16, C18, C19, C24, C25,
C27, C28 = 1 n

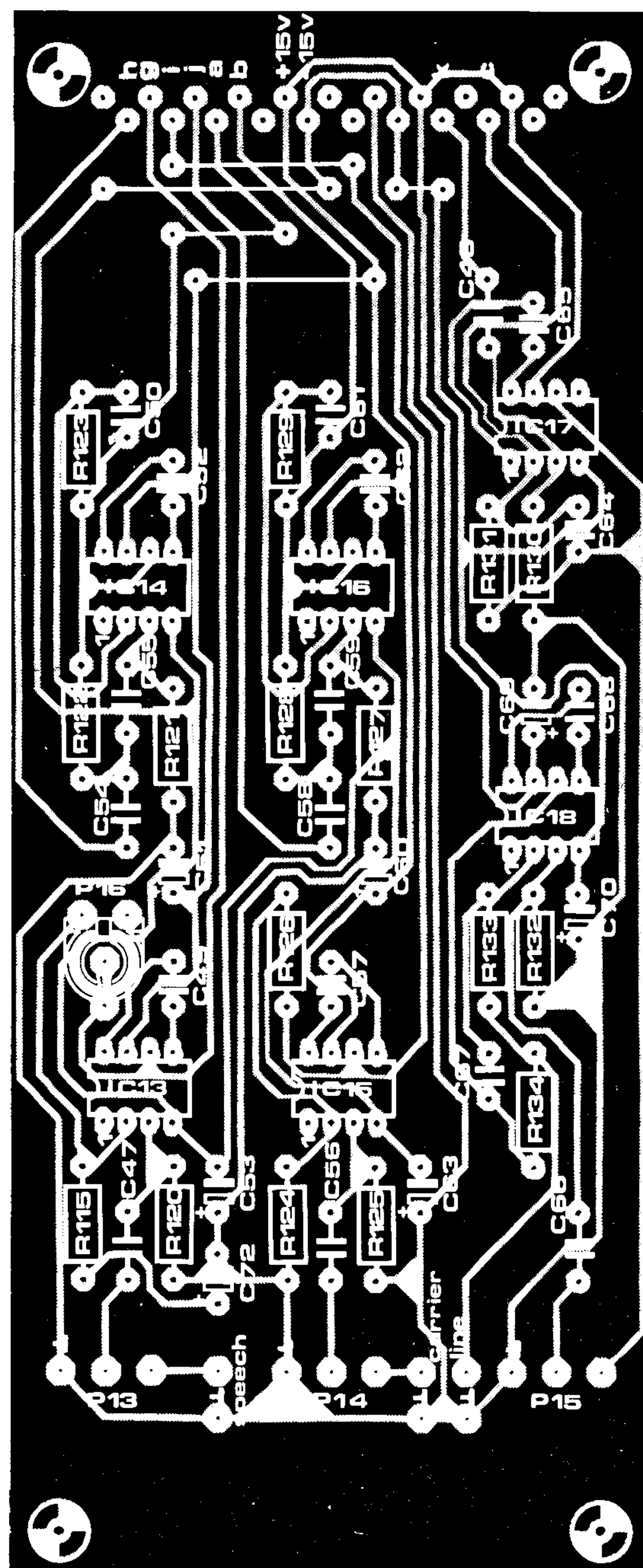
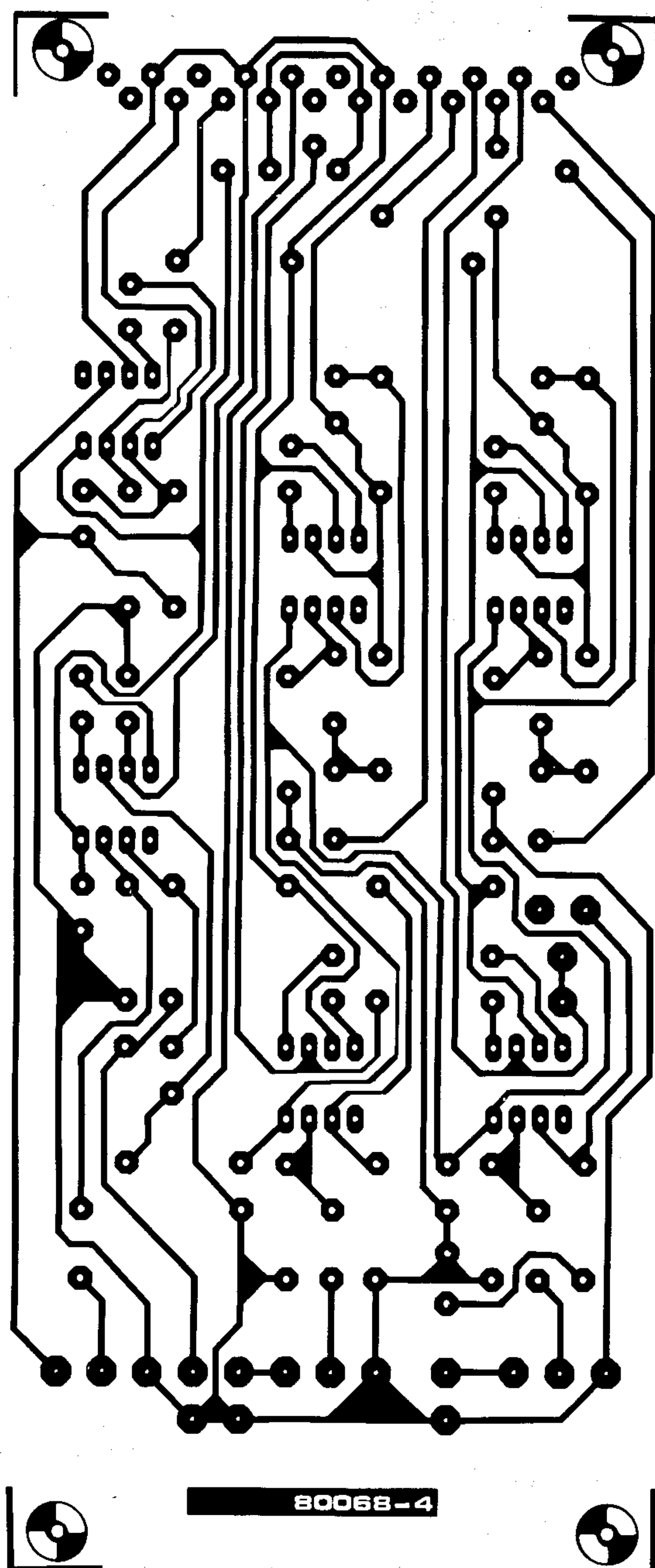
C17, C20, C26, C29, C30 = 33 p
C21 = 47 n
C22 = 6n8
C23 = 68 n
C31 = 22 n
C32 = 180 n

Semiconductores:

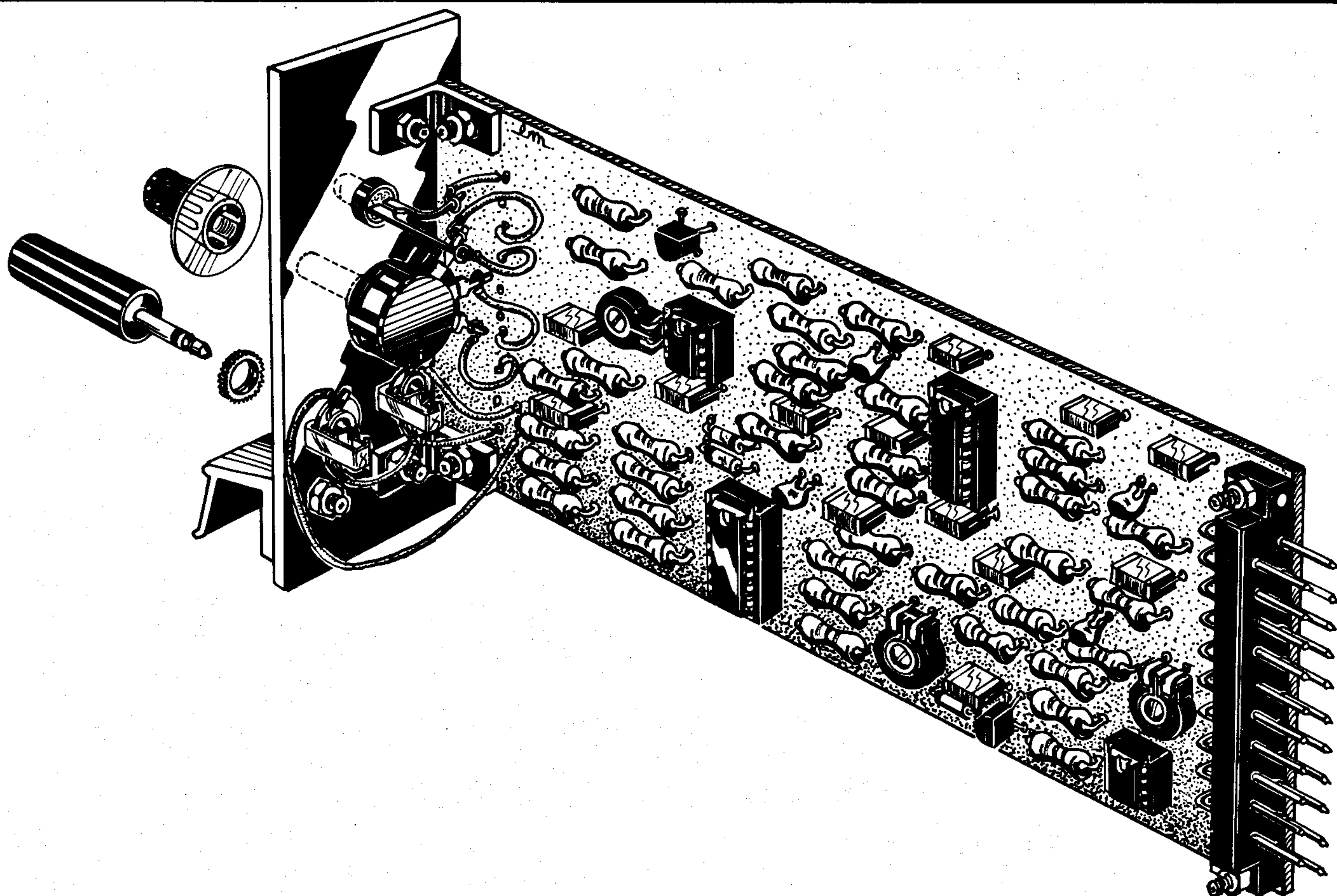
T3 = BC 547B
T4 = BC 557B
D5, D6, D7 = 1N4148
D8 = LED
IC5, IC6 = TL 084
IC7 = 741
IC8 = CA 3080

Varios:

P5 = 100 k ajustable
P6 = 25 k ajustable
P7 = 10 k lin
P8 = 10 k ajustable
P17 = 10 k log (ver texto)
conector 21-pin (ver lista conjunta
de componentes)



Si se quiere incluir la «dosificación» de las componentes de alta frecuencia reflejada en la figura 3, es evidente que habrá que prever el montaje de un segundo potenciómetro en el frontal del filtro paso-alto. El panel frontal del módulo de entra-



80068 7

Figura 7. Unidad de filtro completamente ensamblada. No es necesario ningún tipo de cableado adicional ya que todas las conexiones se efectúan a través del conector de 21 contactos.

da/salida recibe una mayor densidad de componentes: tiene que admitir tres potenciómetros y tres hembras de jack de notable diámetro (de 6,3 mm). Estas últimas están destinadas, respectivamente, a la señal portadora, a la señal vocal de entrada y a la señal de salida vocodificada.

Interconexión modular

Ha llegado el momento de combinar el conjunto de circuitos impresos (ó módulos) para obtener un vocoder completo de 10 canales. El sistema de conexionado básico aparece en el diagrama de bloques de la figura 8 que muestra todos los módulos enchufables y la tarjeta de alimentación. Observamos que la tarjeta de bus representa un factor determinante y simplificador, sin ella el cableado sería enorme y embrollado.

Las letras a, b, c, d, e y k, incluidas en la figura 8, aparecen también sobre las diversas placas de circuito impreso y corresponden a las indicaciones que figuran en los esquemas del primer artículo dedicado al vocoder. Para simplificar el diagrama de la figura 8, la fuente de alimentación adopta la forma de un sólo circuito impreso asociado al transformador. Según hemos comentado anteriormente la alimentación de $\pm 5V$ está instalada sobre la tarjeta de bus. P17 y R117 figuran, asimismo, en el diagrama de bloques, aunque no se montarán más que cuando se desee la posibilidad de insertar las componentes de alta frecuencia.

En el recuadro de trazo discontinuo, situado a la izquierda de la figura 8, se encuentran los puntos de conexión de las tensiones de alimentación, así como las dos líneas de conexionado sobre cuya naturale-

za nos hemos mantenido discretos hasta ahora. Observamos que en conjunto ascienden a nueve puntos de conexión, localizados en la tarjeta de bus, a los que pueden acceder las patillas del conector. En un futuro próximo estas conexiones facilitarán la incorporación del detector de sonidos sordos/sonoros y del generador de ruido asociado. Este grupo de contactos incluye las tensiones de alimentación, de tal forma que el dispositivo podrá alimentarse a partir de la propia fuente del vocoder. Las líneas de conexión entre los dos pares de contactos coinciden con las representadas en el módulo de entrada/salida (figura 6 del primer artículo) justo en la salida de los amplificadores A31 y A33. Realmente, estas líneas existen ya en forma de pistas de cobre impresas sobre la placa. Cuando haya que añadir el detector de sonidos sordos/sonoros se eliminarán tales pistas para facilitar que las señales vocal y portadora puedan circular a través del módulo. Por los comentarios hechos entorno a la tarjeta de bus, nos parece cuestión prioritaria ocuparnos de su descripción detallada. No hay que olvidar que se ha fraccionado en dos placas, tal como ya hemos mencionado, y que habrá que unirlos por medio de un mazo de cables. La figura 9 representa ambas zonas del circuito impreso, así como su distribución de componentes. A simple vista observamos que hay espacio suficiente entre los once conectores hembra de 21 contactos como para instalar la alimentación de $\pm 5V$, los condensadores de desacoplo y algunos otros componentes. Un punto que aún no ha sido abordado (ni ilustrado en la figura 8 para no dar lugar a

confusiones) es el hecho de que junto a cada conector hay dos conexiones para las tensiones de control Uae y Uas destinadas a cada módulo de filtro; se han añadido en previsión de posteriores ampliaciones. En un sistema completo, por ejemplo, puede ser útil efectuar las conexiones de la tensión de control a través de un circuito impreso que constituya una matriz de conexionado; con esta variante se podrán suprimir los cables enchufados a los paneles frontales. Los diversos módulos y las tarjetas de bus se han concebido para adaptarse exactamente a un modelo de caja semejante al de la figura 10. Es perfectamente útil una caja tipo rack normalizado de 19 pulgadas (483mm), equipado con las guías necesarias para fijar las placas de circuito impreso. La longitud de 19 pulgadas permite el montaje de los once módulos respetando los intervalos que imponen las características de la tarjeta de bus ¡esta no es precisamente una coincidencia accidental!. El transformador de red y la fuente de alimentación se montarán en la parte de atrás de la caja, tal como sugiere la figura 10. Para el conexionado entre la fuente y la tarjeta bus es conveniente utilizar un mazo de cable plano.

Las hembras de jack, situadas en los paneles frontales, serán de 3mm para las conexiones de las tensiones Uae y Uas y de un modelo de mayor diámetro (6,3 mm) para las señales de entrada y salida. Un grupo de cables flexibles, con un jack macho en cada extremo, permiten realizar todo el conexionado de las tensiones de control sobre el panel frontal. El interruptor de alimentación y el LED que indica la puesta en funcionamiento del equipo se montarán en el

8

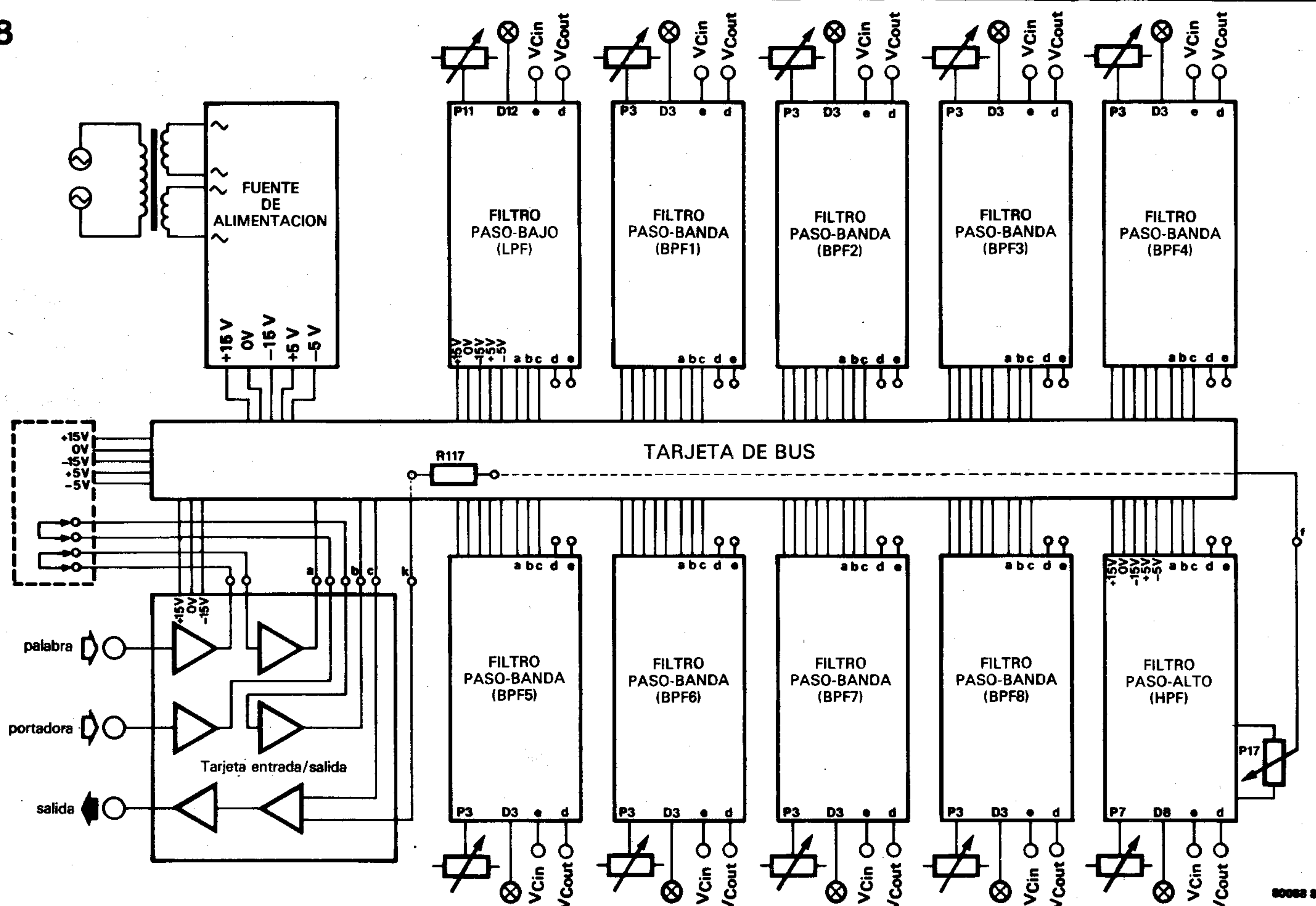


Figura 8. Diagrama de bloques del vocoder completo. Las indicaciones a, b, c, d, e y k corresponden con las utilizadas en los esquemas que aparecen en el primer artículo dedicado al vocoder. Esta notación está incluida también en las placas de circuito impreso. La notación $U_{c\text{ in}}$ y $U_{c\text{ out}}$ equivale a U_{ae} y U_{as} .

frontal del módulo de entrada/salida. La figura 10 presenta una variante de esta disposición al emplear el contacto interruptor del potenciómetro P15. Esta posibilidad no es muy aconsejable debido a que el aislamiento eléctrico entre el interruptor y el potenciómetro no es ni mucho menos perfecto, dando lugar a la aparición de un desagradable zumbido.

Procedimiento de ajuste

Sin lugar a dudas, cada uno de Vds. tiene todavía delante el primer artículo dedicado al vocoder en el que figuran los esquemas teóricos. Esta es una medida prudente, ya que nos referiremos a los mencionados esquemas muy a menudo. Cada uno de los módulos de filtro se calibra por medio de tres potenciómetros ajustables. Esto significa que en cada módulo habrá que realizar tres ajustes distintos de acuerdo al procedimiento que indicamos.

1. Se empieza con el potenciómetro ajustable que fija la tensión de polarización aplicada a la entrada inversora del OTA de cada unidad de filtro, esto es: P2 para cada filtro paso-banda, P10 para el filtro paso-bajo y P6 para el filtro paso-alto. El objetivo del ajuste es garantizar que la tensión continua de polarización —tomada de la tensión de control en la salida de la sección analizadora, cuando está presente una señal vocal— no pueda canalizarse hacia la salida de señal «vocodificada». Dicho de una forma más elemental, esto significa que una señal presente en el punto «e» no tiene

que poder llegar a la salida «c». Veamos como se lleva a cabo este ajuste.

- Utilizando cables de prueba se interconectan las hembras de jack IN y OUT del panel frontal.
- Todos los potenciómetros para el ajuste de la tensión de control, situados en los paneles frontales (8xP3, P7 y P11), se giran totalmente a la izquierda hasta que ofrezcan resistencia mínima, a excepción del potenciómetro que corresponde al módulo que hay que ajustar; éste se gira a tope hacia la derecha (control al máximo).
- En la entrada de «palabra» se aplica una señal de ruido de valor constante; basta simplemente con soplar uniformemente a través de un micrófono.
- El potenciómetro de ajuste de polarización del módulo correspondiente (por ejemplo P2, si se ajusta un filtro paso-banda) se retoca hasta conseguir que la señal de salida del vocoder sea de valor mínimo.

Si se dispone del equipo de medida el ajuste será más preciso. En lugar de soplar sobre el micrófono, se aplicará directamente una señal de prueba a la entrada U_{ae} del módulo. Puede utilizarse, por ejemplo, una señal sinusoidal de baja frecuencia (500Hz) o menos superpuesta a una tensión continua fija. A continuación, la señal de salida del vocoder se visualiza en la pantalla de un osciloscopio y se ajusta el potenciómetro hasta que la señal de baja frecuencia de salida sea mínima.

Es probable que en determinados módulos sea imposible reducir el factor de interferencia a un nivel suficientemente aceptable.

En semejante caso la culpa hay que achacársela al OTA. Hay algunos amplificadores de este tipo cuyo nivel de fuga, desde la entrada de control hacia la salida, es excesivo. La única solución viable es sustituir el integrado en cuestión.

2. La próxima etapa consiste en calibrar el potenciómetro ajustable del convertidor tensión-corriente del OTA: P4 en los filtros paso-banda, P12 en el filtro paso-bajo y P8 en el filtro paso-alto. Este ajuste sirve para fijar al mismo nivel, en todos los módulos, el punto inicial de la tensión de control. El procedimiento se desarrolla como sigue:

- Se aplica la señal de prueba adecuada a la entrada «portadora»; por ejemplo, ésta puede ser un ruido blanco.
- A continuación, se introduce una tensión continua muy baja (alrededor de 200mV) a través de la entrada U_{ae} del módulo en cuestión. La tensión de prueba puede tomarse de la alimentación de $\pm 5V$, por medio de una red atenuadora de relación 25/1 (por ejemplo, una resistencia de 22K en serie con una de 1K).
- El potenciómetro de control de nivel situado en el panel frontal del módulo (P3, P7 ó P11), se gira totalmente hacia la derecha.
- De inmediato se actúa sobre el potenciómetro de ajuste (P4, P8 ó P12) hasta lograr que aparezca una señal de salida, justamente a través de la salida principal.
- Si observamos que la tensión de prueba está situada fuera de la gama de ajuste de uno o varios módulos, será preciso aumentar o disminuir ligeramente su valor y repetir de nuevo el procedimiento de ajuste.

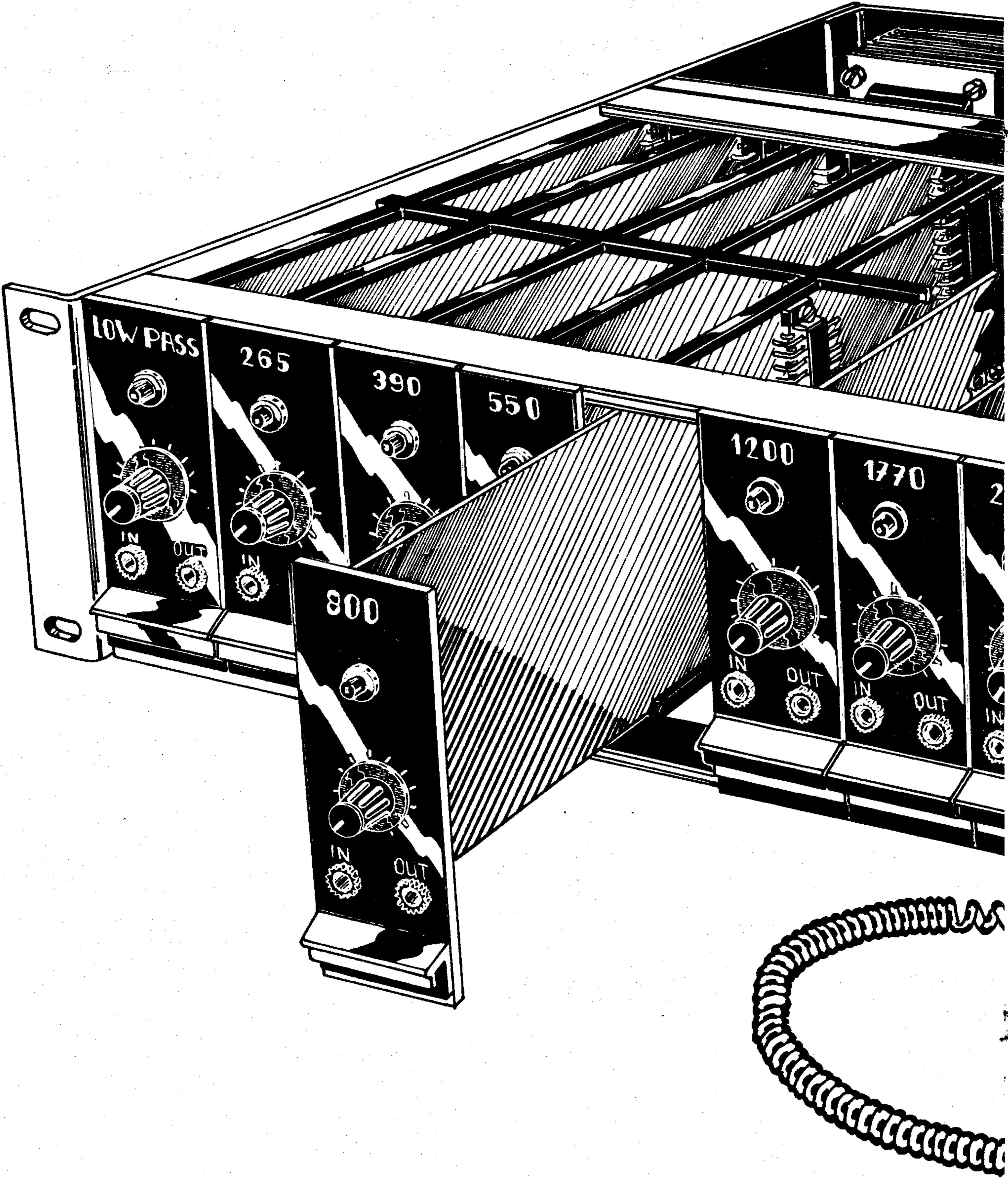
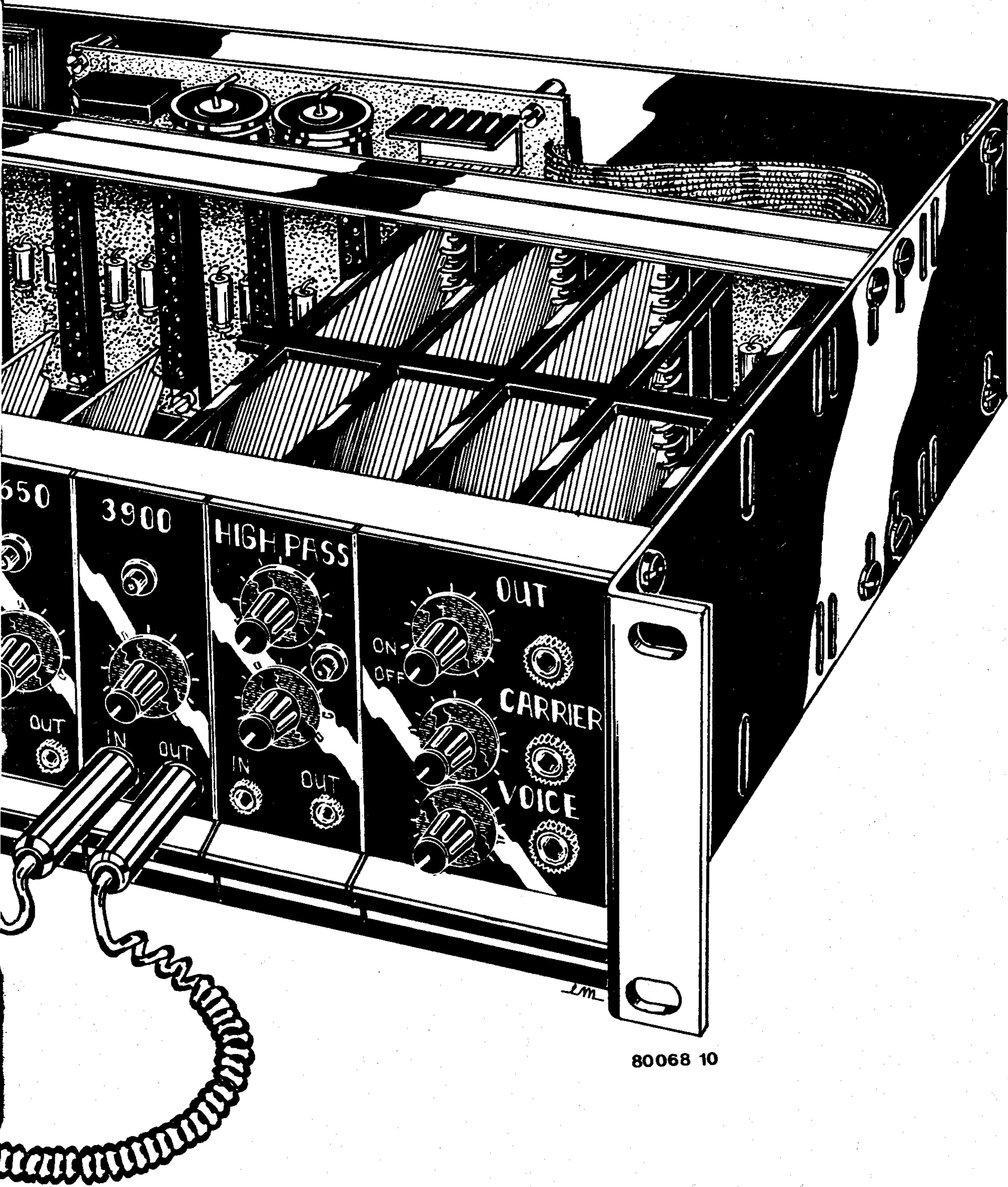


Figura 10. Todos los módulos se han diseñado para su montaje en una caja tipo rack de 19 pulgadas (483 mm). Los módulos enchufables abarcan por completo la superficie del panel frontal. El transformador y el módulo de alimentación se fijan en el panel posterior.



80068 10

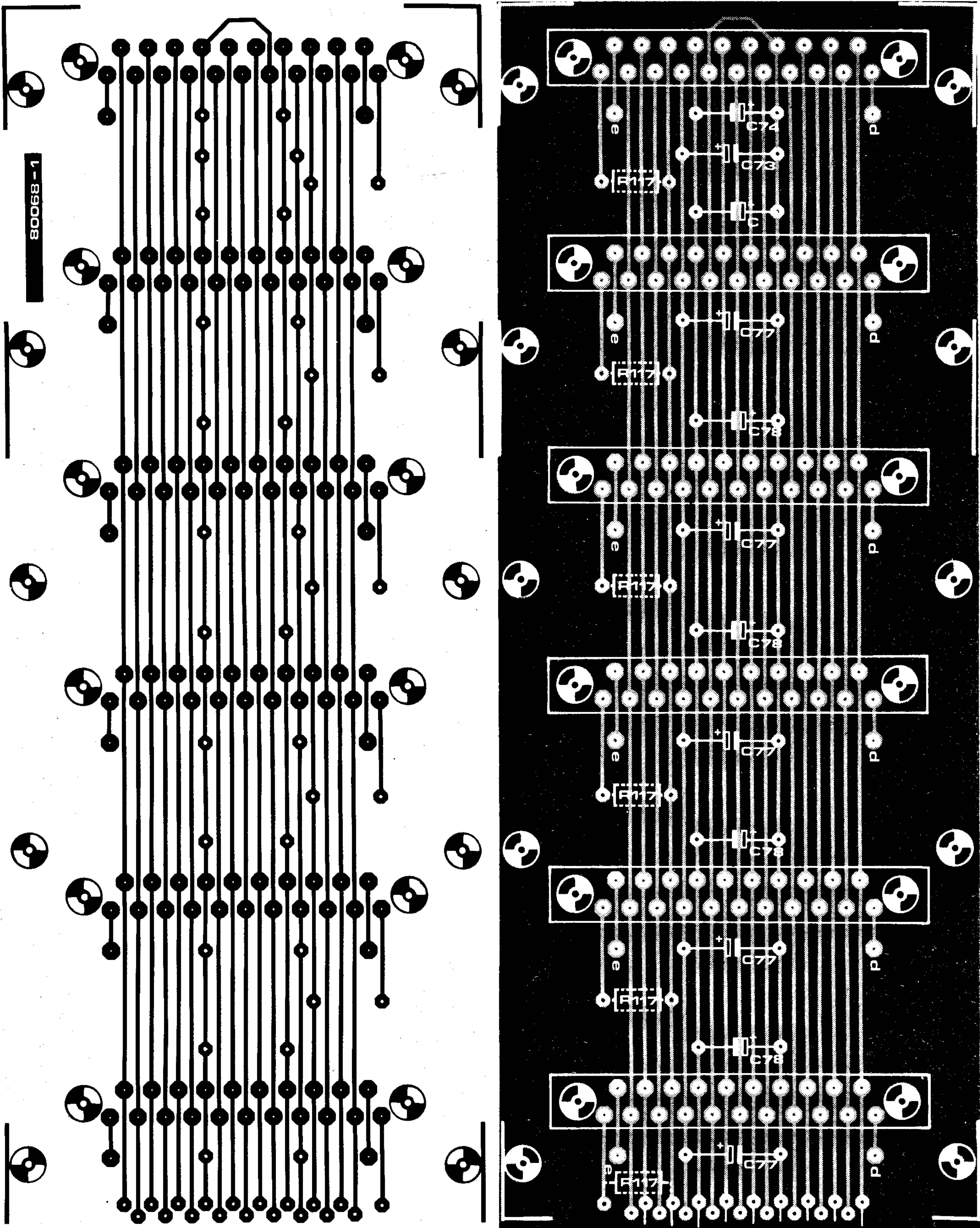
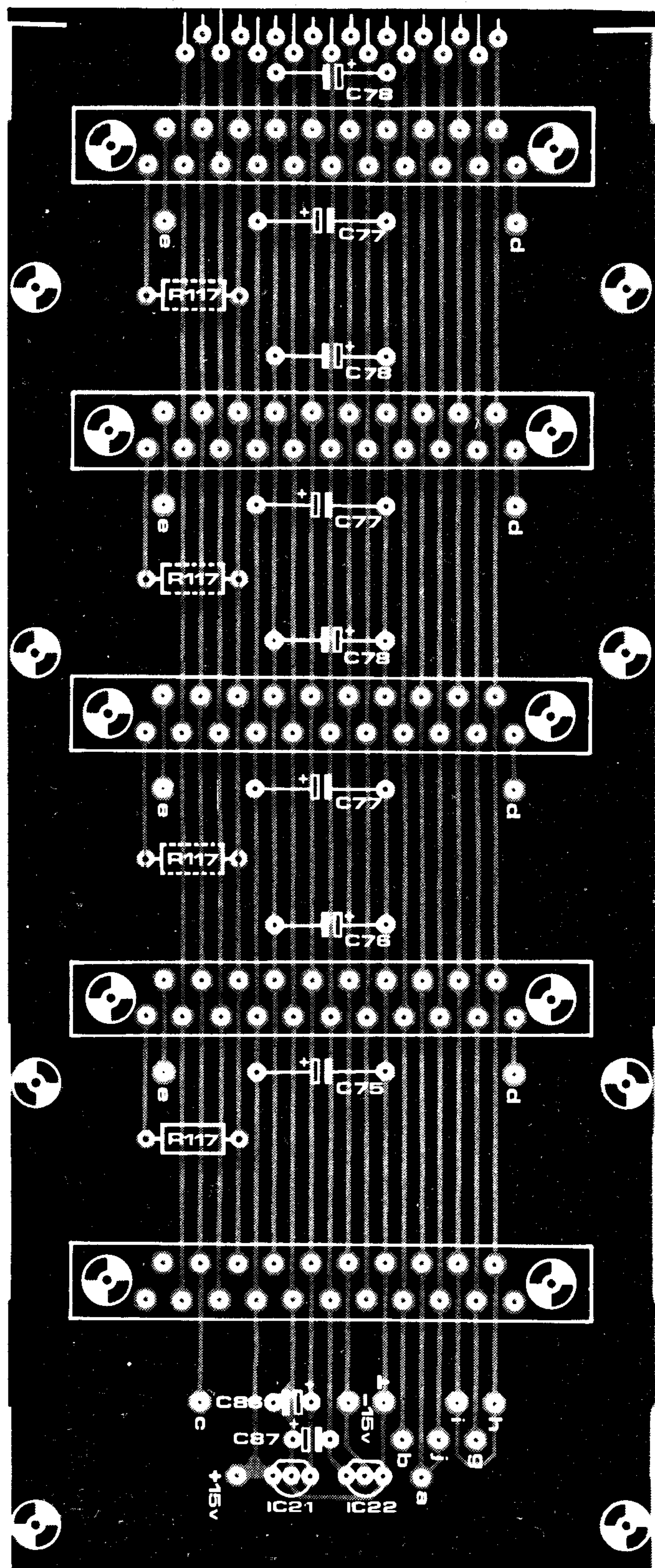
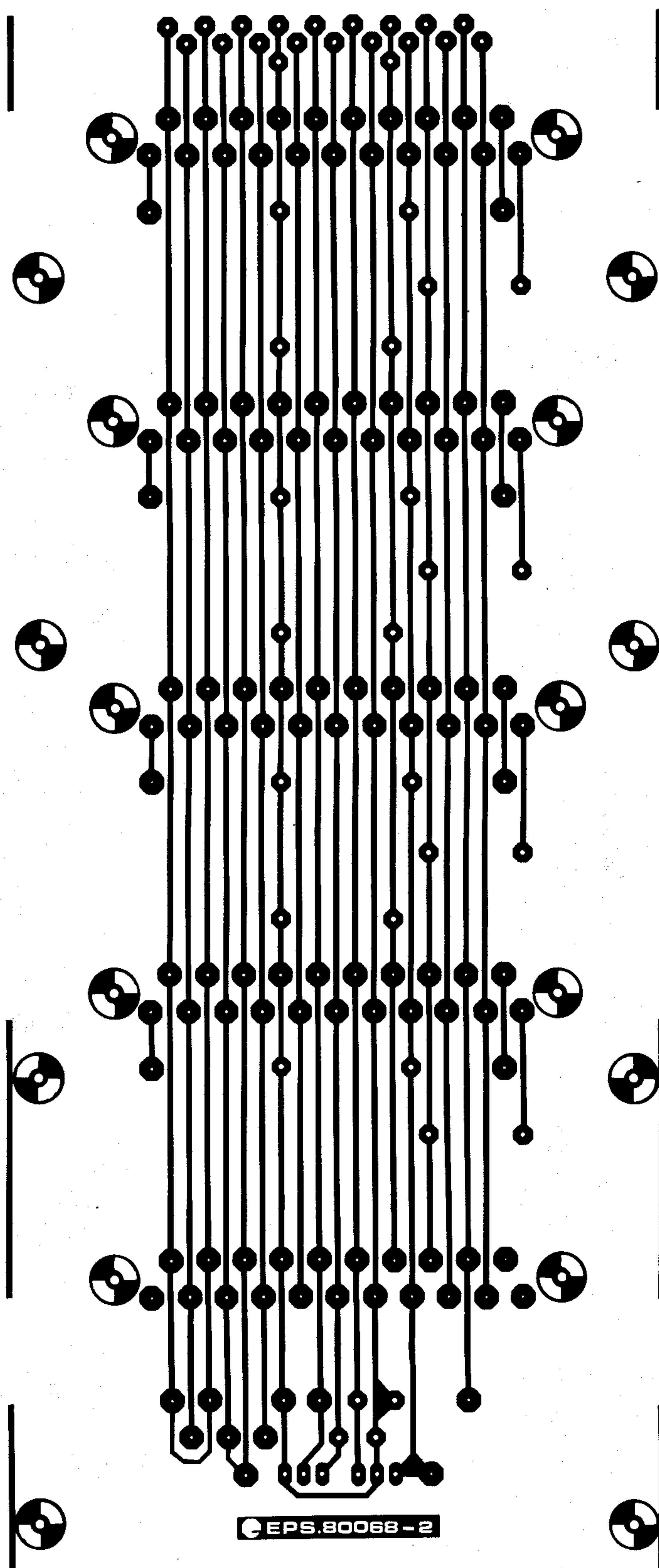


Figura 9. La tarjeta de bus está fraccionada en dos partes conectadas entre sí por medio de un mazo de cable plano. Esta tarjeta incluye los 11 conectores «hembra», la alimentación de $\pm 5V$, los condensadores de desacoplo y varios puntos de conexión para facilitar la incorporación de posteriores ampliaciones.



Lista de componentes para el
circuito de la figura 9 (Tarjeta
de bus)

Resistencias:

R117 = 1 k (ver texto)

Condensadores:

C73... C76 = 10 μ /16 V

8 x C77 y 8 x C78 = 10 μ /16 V
C86, C87 = 1 μ /6V3 tántalo

Semiconductores:

IC21 = 78L05
IC22 = 79L05

Varios:

11 conectores «hembra» de
21-pin (ver lista conjunta de
componentes)

Lista conjunta de componentes para el vocoder completo

Resistencias:

150 Ω	→ 21
560 Ω	→ 16
680 Ω	→ 16
1 k	→ 13
3k3	→ 30
4k7	→ 10
8k2	→ 16
10 k	→ 26
15 k	→ 10
22 k	→ 21
27 k	→ 7
33 k	→ 27
39 k	→ 4
47 k	→ 73
56 k	→ 2
68 k	→ 10
82 n	→ 8
100 n	→ 7
120 k	→ 12
150 k	→ 4
180 k	→ 2
220 k	→ 2
1 M	→ 11

Condensadores:

33 p	→ 24
1 n	→ 8
5n6	→ 8
6n8	→ 5
8n2	→ 2
10 n	→ 1
12 n	→ 8
15 n	→ 1
18 n	→ 8

22 n	→ 11
27 n	→ 8
33 n	→ 9
39 n	→ 10
47 n	→ 6
56 n	→ 8
68 n	→ 6
82 n	→ 8
100 n	→ 7
150 n	→ 2
180 n	→ 10
220 n	→ 5
330 n	→ 1
390 n	→ 1
470 n	→ 1
1 μ /6V3 tant.	→ 2
10 μ /16 V	→ 20
22 μ /16 V tant.	→ 1
4700 μ /40 V	→ 2
10 μ /16 V	→ 6

Potenciómetros:

Ajustables:

100 k	→ 10
25 k	→ 10
10 k	→ 10
1 M	→ 1

Lineales:

10 k	→ 10
------	------

Logarítmicos:

10 k	→ 3
100 k	→ 1

Semiconductores:

BC 547B	→ 10
BC 557B	→ 10

1N4148	→ 30
LED	→ 10
B40C2000	→ 2
TL 084	→ 20
741	→ 10
CA 3080	→ 10
TDA 1034 NB,N	→ 1
TDA 1034 B	→ 4
LM 301	→ 1
7815	→ 1
78L05	→ 1
7915	→ 1
79L05	→ 1

Varios:

transformador 2 x 15 V 400 mA	→ 1
interruptor bipolar red.	→ 1
jacks + hembras - 3 mm.	→ 20
jacks + hembras - 6,3 mm.	→ 3
conectores 21-pin	
Siemens tipo C42334-A54-A63 o tipo C42334-A54-A64	→ 11
conectores 21-pin:	
Siemens tipo C42334-A53-A608 o tipo C42334-A53-A8 o tipo C42334-A53-A407 o tipo C42334-A53-A408	→ 11

Rack VERO 19" o modelo equivalente:

chasis no.: 33.2200 B	→ 1
guía placa 114 mm 33.0438 A	→ 4
guía placa 101 mm 33.0437 F	→ 4

Circuitos impresos:

EPS 80068-1 + 2, (tarjeta bus)
EPS 80068-3, (10 placas filtro)
EPS 80068-4, (placa entrada/salida)
EPS 80068-5, (placa fuente de alimentación)

3. Por último, hemos llegado a la etapa de ajuste más fácil. Se trata en este caso de actuar sobre P1, P5 y P9 de los filtros paso-banda, paso-alto y paso-bajo, respectivamente. Estos ajustables determinan la tensión continua de offset del filtro activo paso-bajo que constituye la última etapa de la sección analizadora de cada módulo.

En ausencia de señal de entrada (palabra), se retoca cada ajustable para que el módulo correspondiente entregue una tensión de salida Uas mínima.

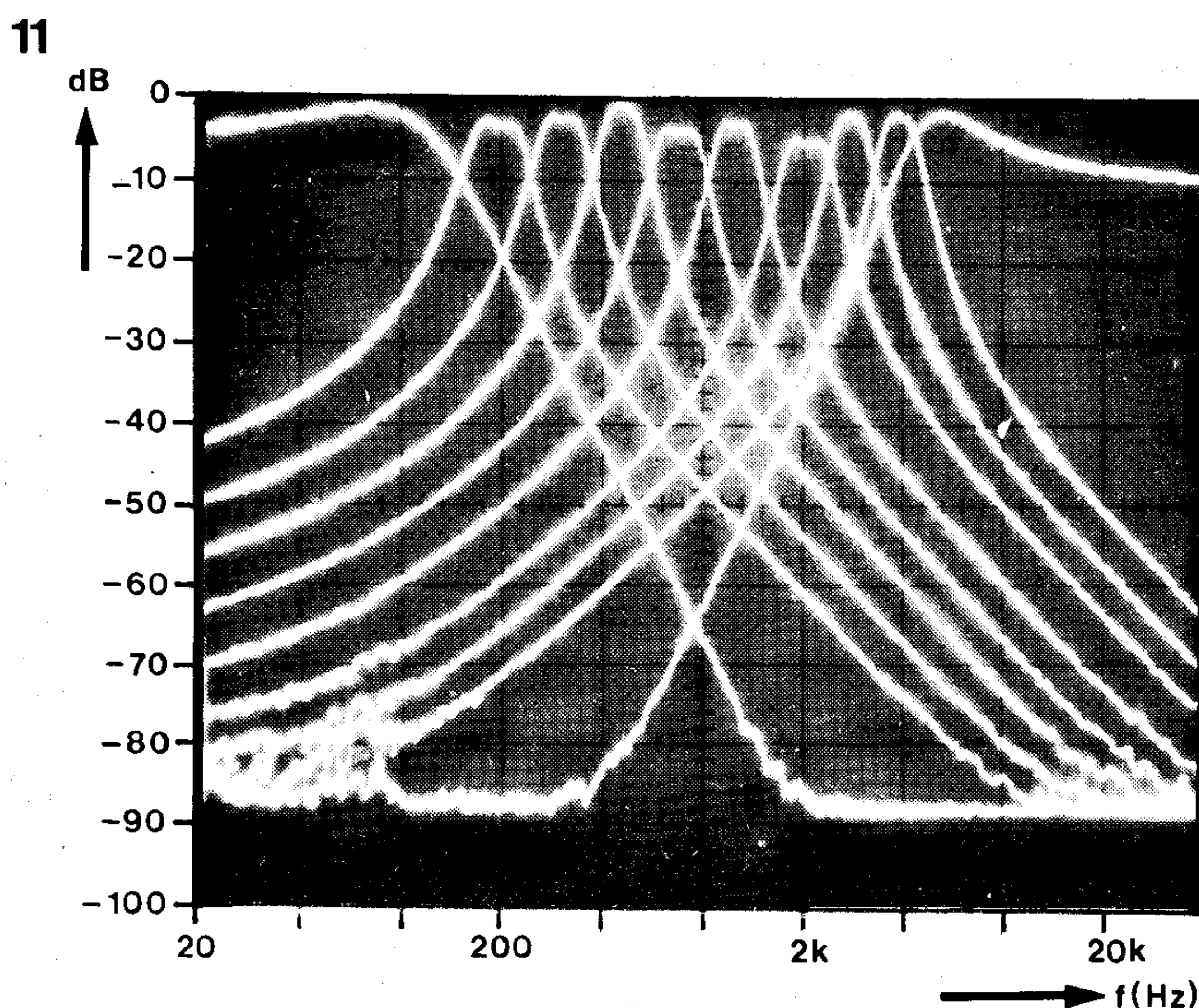
Conclusión

Nos hemos reservado para el final del artículo una fotografía que de seguro no dejará de interesarles. Armados con un analizador de espectro y una buena dosis de paciencia nos dedicamos a grabar, por separado, cada una de las características de filtrado y reagruparlas todas sobre una misma fotografía. La figura 11 presenta el resultado de nuestro esfuerzo. A la izquierda de la fotografía aparece la característica del filtro paso-bajo y está seguida por la serie ordenada de las características de los ocho filtros paso-banda. Por último, en la zona derecha, se distingue la característica del filtro paso-alto.

Las ligeras diferencias en las amplitudes máximas están provocadas por las inevitables tolerancias distintas de los componentes que conforman cada módulo. En la práctica esta diferencia no tiene una repercusión apreciable, ya que puede compensarse con la ayuda de los potenciómetros de ajuste de las tensiones de control, situados en los paneles frontales.

Como podemos comprobar, los filtros aseguran un fraccionamiento muy regular de la banda de frecuencias de audio. El factor Q es prácticamente idéntico: no hay más que comprobar la gran igualdad en la dimensión de los diversos anchos de banda sobre la escala logarítmica de frecuencias. No vayan a creer que con este último párra-

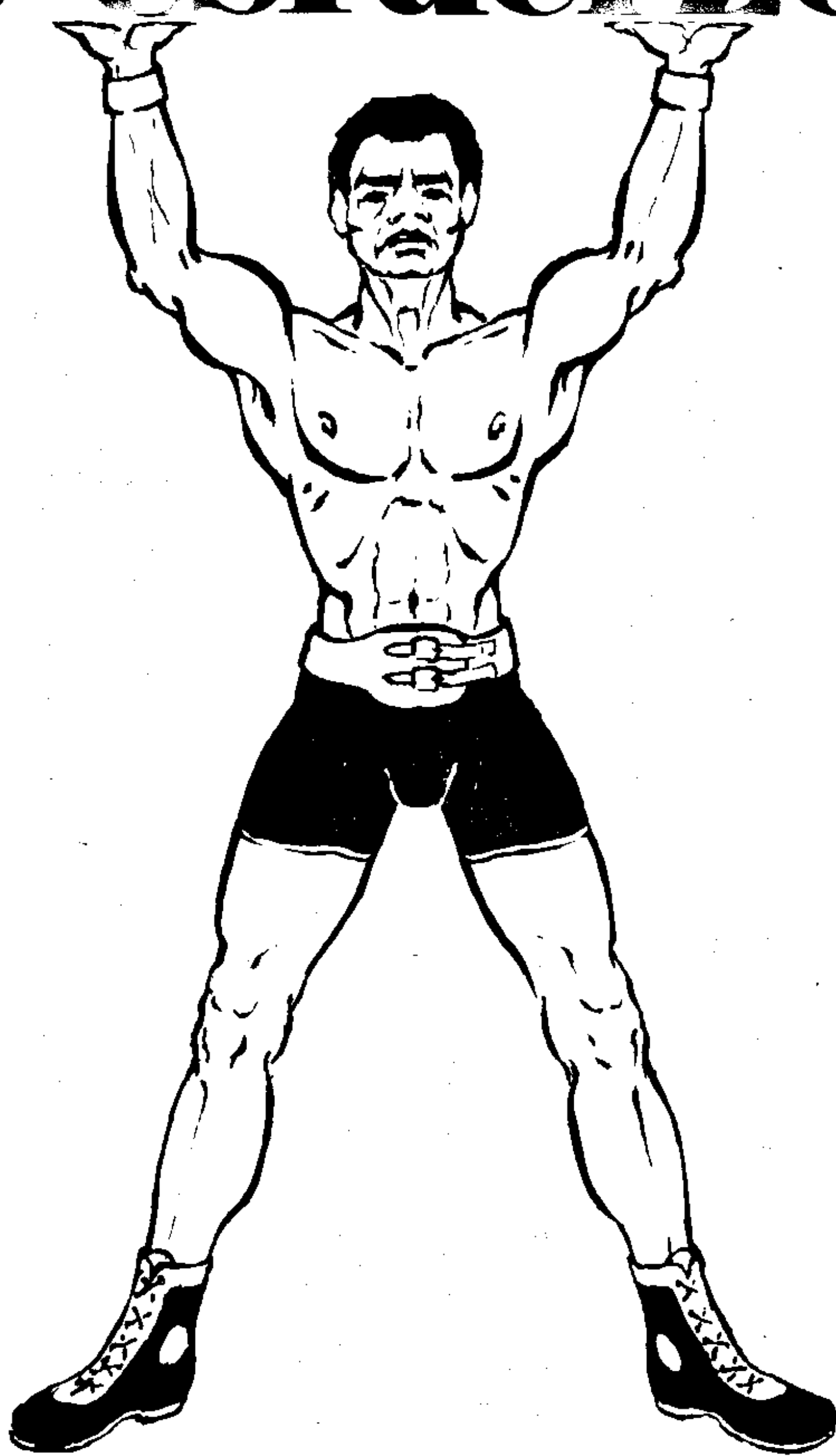
fo damos por zanjado el tema «vocoder»... ¡nada de eso!. El «qué, cómo y cuando» de los próximos artículos no está aún decidido con exactitud, por lo tanto, no vamos a hacer promesas. En cualquier caso, todos los que empiecen con el montaje del vocoder van a tener bien repletos sus momentos de ocio.



80068 11

Figura 11. Todas las características de los filtros agrupadas en una fotografía.

medidor estático de esfuerzos



El diseño en cuestión es un dispositivo destinado, en definitiva, a la medición de fuerzas, si bien, lo hemos catalogado como «medidor estático de esfuerzos». Todo esfuerzo aplicado sobre un determinado material se traduce en la deformación del mismo —cambio de forma o volumen— como resultado de la acción de una fuerza. En los materiales elásticos (por ejemplo, el acero) se manifiesta una relación lineal entre la fuerza aplicada y la subsiguiente deformación plástica. Esta relación queda establecida por la ecuación siguiente $\delta = \epsilon \cdot E$; en donde δ es la fuerza, ϵ es la deformación y E es un coeficiente denominado módulo de elasticidad (módulo de Young).

Cada material elástico está caracterizado por su propio y específico módulo de elasticidad que permanece constante dentro de un cierto margen de variación de la fuerza aplicada. Habida cuenta que la deformación es proporcional al esfuerzo aplicado, es perfectamente posible determinar uno de los parámetros conociendo el otro.

La gama de aplicaciones que admite el medidor de esfuerzos es marcadamente amplia. Puede prestar inapreciables servicios a los adeptos a las más diversas especialidades deportivas, en cuanto a que proporciona un control directo y cómodo de su nivel. También es perfectamente útil para la medida de esfuerzos en cables o en determinadas construcciones y, por último, es utilizable para aplicaciones de pesaje.

Tal como podemos observar en la figura 3 el circuito no presenta excesivas complicaciones. La señal eléctrica entregada por el transductor es amplificada y visualizada finalmente a través de una escala de diodos LED. Una rápida ojeada a la figura 3 pone en evidencia la simplicidad de la parte electrónica del montaje. El corazón del medidor de esfuerzos es el elemento transductor que no es otra cosa que el dispositivo sobre el que actúan las fuerzas a evaluar y sobre el que se mide el esfuerzo. Este elemento no puede adquirirse en el comercio, sino que debe construirlo el propio lector.

Galgas extensiométricas

El transductor consiste en una lámina del metal adecuado dotada de un taladro en cada extremo. La parte central es más estrecha que los extremos debido, ni más ni menos, a que en esta zona es donde se medirá la deformación del material.

La deformación plástica que sufre la pieza metálica se mide con un transductor un tanto especial, denominado «galga extensiométrica resistiva». En esencia, consiste en un muelle plano de hilo resistivo, cubierto por dos hojas de material plástico. El sensor se fijará solidamente a la lámina metálica que soporta los esfuerzos, de tal forma que al aplicar un esfuerzo de tracción,

Son pocos los temas que no han sido abordados a través de los artículos de ELEKTOR, no obstante, el «medidor estático de esfuerzos» objeto de este artículo, pertenece a esta categoría. Los lectores interesados encontrarán en las siguientes páginas la descripción de un dispositivo —en esencia, un dinamómetro— con muy variadas y sorprendentes aplicaciones: medición de esfuerzo manual (para deportistas), medición de cargas en cables y, en general, cualquier tarea de pesado y evaluación de fuerzas.

ambas piezas —galga y lámina metálica— sufran la misma deformación. Esta se traducirá en un aumento longitudinal de la lámina y del sensor y en una disminución de la sección transversal de ambas piezas. En definitiva, la galga extensiométrica sufrirá idéntica deformación que la lámina metálica a la que se encuentra adherida.

La figura 2 muestra el anverso y reverso de la lámina metálica. Podemos observar la presencia de un conjunto de galgas extensiométricas conectadas en puente. Es importante precisar que sólo se tienen en

cuenta las variaciones resistivas de las galgas orientadas en sentido longitudinal (RS_{bc} y RS_{ad}); las dispuestas transversalmente se emplean sólo para compensar la influencia de la temperatura. Una ventaja adicional del montaje en puente radica en que es insensible a cualquier flexión de la pieza en un plano transversal, permaneciendo el puente en estado de equilibrio.

El puente se alimenta con una tensión estabilizada. Las galgas soportan un corriente próxima a los 20 mA y dado que su resistencia es de aproximadamente 120 Ω , la tensión en los extremos del puente queda fijada en unos 5 V.

El circuito

El esquema eléctrico del medidor estático de esfuerzos aparece en la figura 3. Tal como adelantamos previamente, sus dimensiones son muy discretas.

La reducida tensión de salida del puente de medida debe ser considerablemente amplificada para que pueda visualizarse. La amplificación corre a cargo de dos circuitos integrados del tipo 747. Cada uno de ellos contiene dos amplificadores operacionales semejantes al 741 (desde luego, es posible emplear cuatro chips 741 convencionales). Los operacionales A1 y B1 están configurados como adaptadores de impedancia, proporcionando una ganancia unidad y una elevada impedancia de entrada con objeto de no cargar al puente resistivo. Por su parte, A2 y B2 están conectados a modo de amplificadores diferenciales con una ganancia aproximada de 1.000, ajustable por medio de P2. En condiciones de reposo (ninguna fuerza aplicada al sensor) se ajusta P1 para lograr que la tensión de salida sea nula.

El visualizador adopta la forma de una columna de diodos LED, controlados por un circuito integrado ya conocido por el lector: el UAA170. De acuerdo al nivel de la tensión de entrada el UAA170 activará uno de los leds D3...D18. La entrada está protegida frente a tensiones negativas y frente a tensiones positivas de elevada amplitud por medio del diodo zener D2.

La fuente de alimentación es también muy simple. Las tensiones de +12 V y -12 V para el amplificador y el visualizador las proporcionan dos reguladores integrados: un 7812 para la tensión positiva y un 7912 para la negativa. A su vez, la tensión necesaria para el puente se obtiene con la inclusión de dos resistencias (R9, R10) y un diodo zener D1.

Construcción

El circuito amplificador y visualizador puede montarse sobre una placa tipo «Ve-

roboard» o similar. La zona electrónica se resuelve así sin mayores problemas. No podemos decir lo mismo de la parte mecánica, mucho más complicada y que requiere del lector una buena dosis de «bricolage».

Las dimensiones del medidor de esfuerzos dependen del tipo de material empleado y del rango de medida que se desee obtener. Para conseguir la sensibilidad óptima, habrá que elegir un material caracterizado por una mayor deformación bajo condiciones de carga máxima. La tercera columna de la tabla muestra que, bajo este punto de vista, el material idóneo es el latón duro seguido, en orden de preferencia, por el duraluminio. La segunda columna de la tabla se emplea para calcular la sección efectiva del sensor (X x Y en la figura 2). Esta se obtiene dividiendo la fuerza máxima que se pretende medir por el esfuerzo máximo admisible tomado de la segunda columna de la tabla.

La relación entre las dimensiones X e Y puede elegirse arbitrariamente. No obstante, es necesario que X no sea inferior a 10 mm, debido al tamaño real de las galgas extensiométricas. Una segunda restricción es que la forma básica del sensor debe ser similar a la que muestra la figura 2. Los valores de R6 y P2 se han calculado teniendo en cuenta que el sensor es un lámina de duraluminio con una sección transversal de 20 mm².

En efecto, las galgas extensiométricas no son material corriente en el cajón de componentes del aficionado. Hay varios modelos comerciales. Para nuestra aplicación concreta sus dimensiones deben aproximarse a los 5 x 10 mm. Algunos de los tipos que se ajustan a las mencionadas características son, por ejemplo, el modelo EA-XX-250BG-120 de Micro Measurements, el 3/120 LY 11 de HBM y el PR9833 k/01 de Philips.

Ajuste

Con el sensor en estado de reposo —ninguna fuerza aplicada— se ajusta P1 hasta conseguir que se ilumine el primer

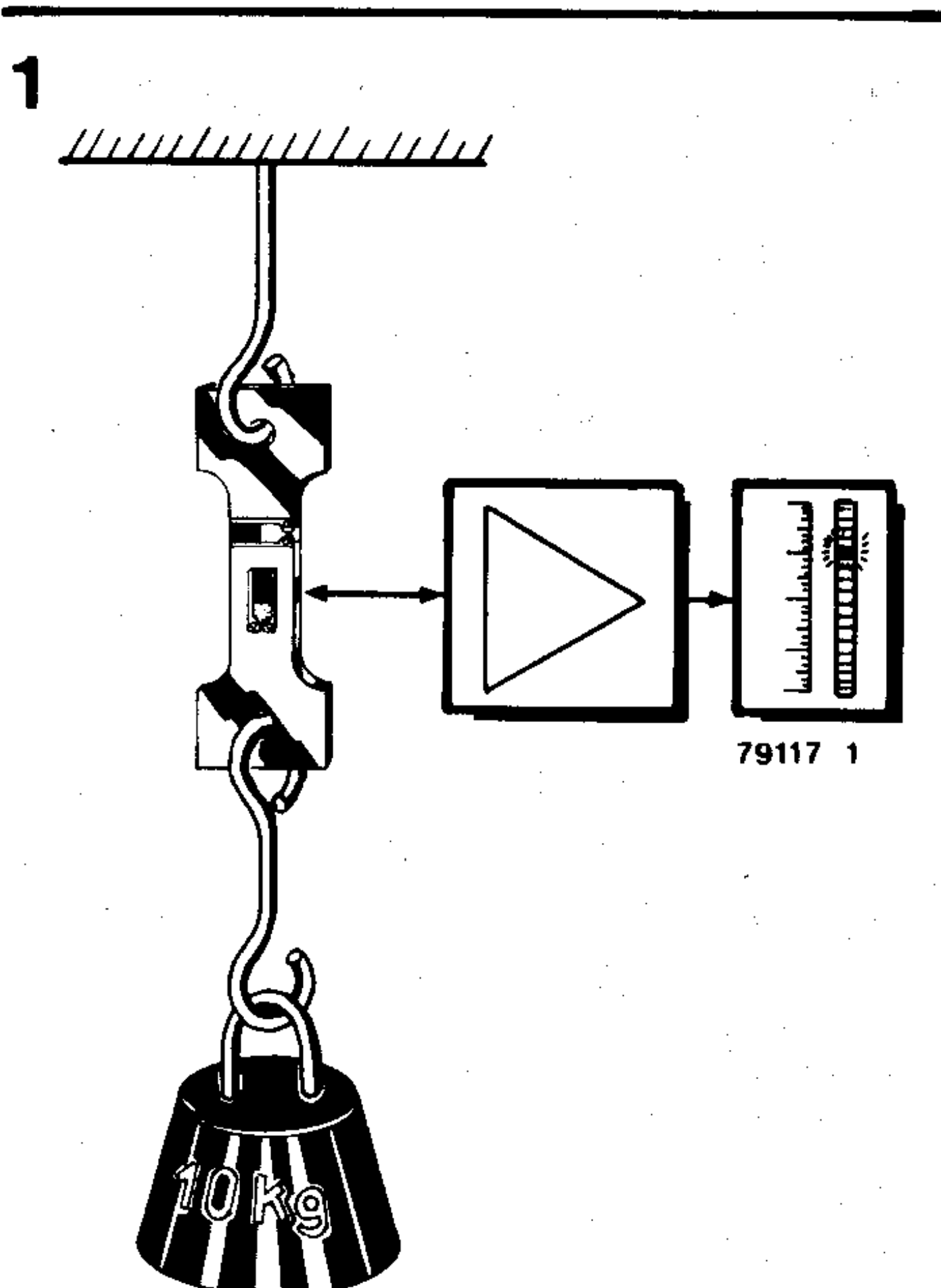


Figura 1. Principio básico del medidor estático de esfuerzos.

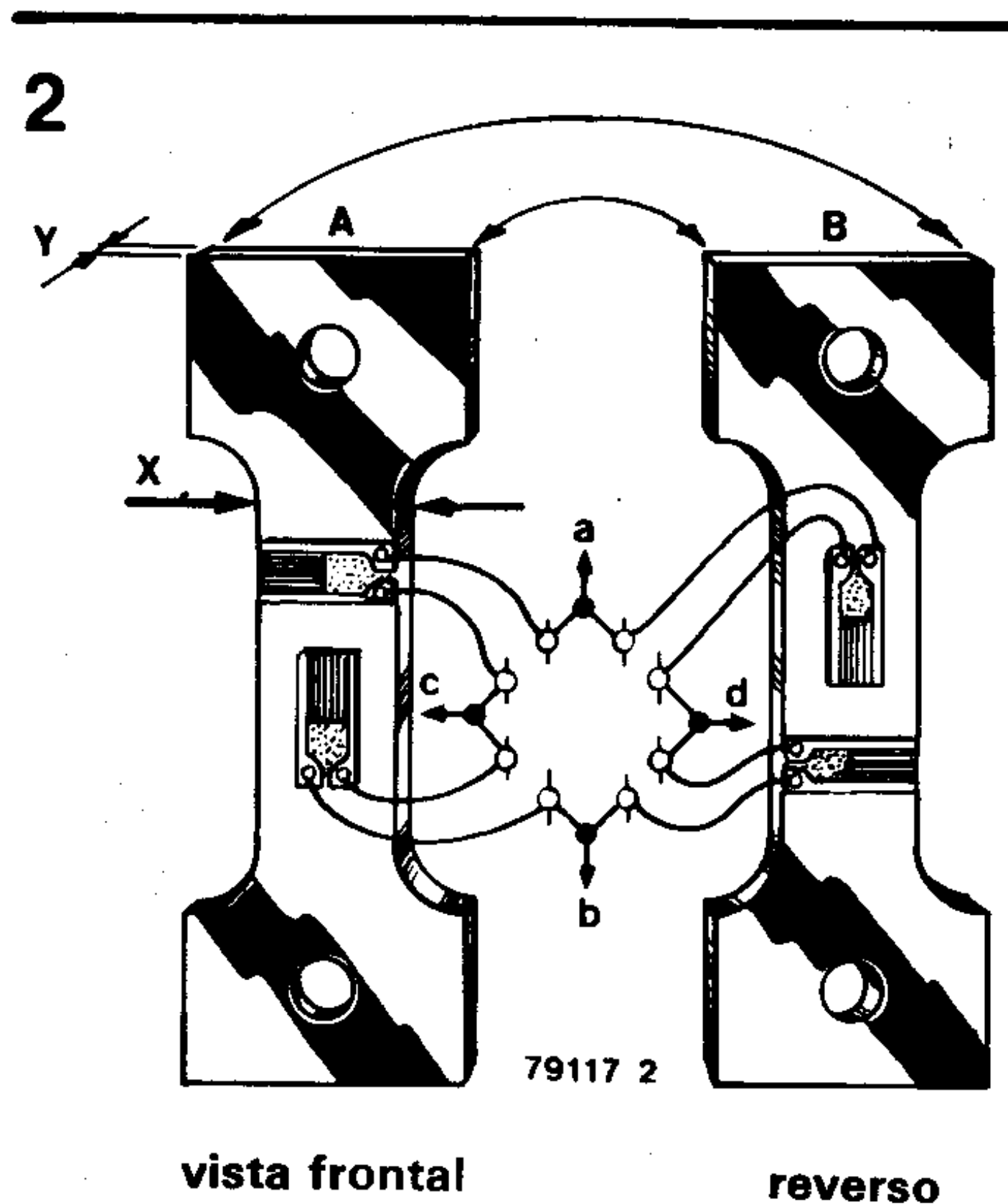


Figura 2. El elemento esencial del medidor es el sensor que consiste en una lámina metálica equipada con cuatro galgas extensiométricas en configuración puente.

Tabla 1

	Módulo de elasticidad E (kg/m ²)	Máximo esfuerzo permisible δ (Kg/mm ²)	Deformación bajo condiciones de esfuerzo máximo: %
Latón duro	9.000	42	0,46
Duraluminio	7.000	26	0,37
Latón semi-duro	9.000	24	0,27
Aluminio duro	7.000	14	0,20
Acero	21.000	18	0,09

Tabla 1. Propiedades mecánicas de algunos materiales. En función de los datos que figuran en la tabla puede también calcularse el área transversal del sensor.

LED de la escala. A continuación, suspendemos del medidor un peso de magnitud conocida y se ajustará P2 hasta que se active el LED correspondiente; por supuesto este ajuste irá en función del rango de medida elegido.

Para conseguir que la escala de visualización actúe con una buena sensibilidad y precisión, es conveniente recurrir a potenciómetros ajustables multivuelta para P1 y

P2. Diversos factores pueden dar lugar a una ligera fluctuación del cero de la escala. Para solventarlo bastará con tomar la precaución, al construir el montaje, de dejar que el ajustable P1 sea accesible desde el exterior.

Bibliografía:
Linear Applications National

3

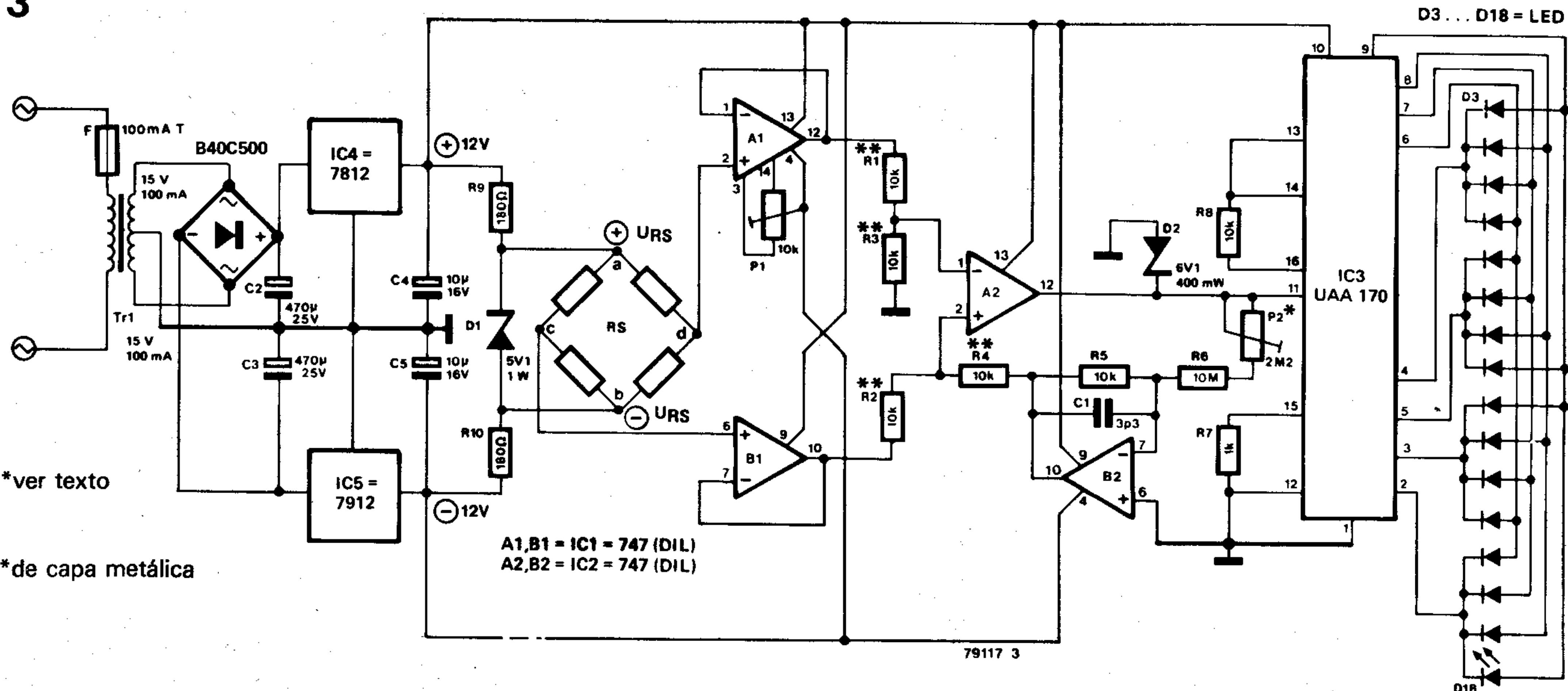


Figura 3. El circuito amplificador y visualizador consta simplemente de tres integrados y algunos componentes adicionales. La fuente de alimentación simétrica está construida a partir de dos reguladores integrados. Con un par de resistencias asociadas a un diodo zener se obtienen los +5V para el puente resistivo.

la precisión desafía a la oscuridad

Los escaparates de las tiendas de fotografía están plagados de numerosas versiones de temporizadores para «cámara oscura», no obstante, son muy pocos los modelos «para construir» que representan una aceptable alternativa económica. Además de la contrapartida económica, montar su propio temporizador supone la ventaja adicional de poder modificarlo y adaptarlo a

temporizador fotográfico programable

La fotografía es tal vez el hobby que mayor difusión alcanza en nuestros días y, como ocurre en casi todo tipo de actividad, recibe la influencia directa de la electrónica. Para los entusiastas de la electrónica y la fotografía el hecho de simultanear ambas aficiones en determinado proyecto es ampliamente sugestivo. A aquellos lectores que disponen de su propia «cámara oscura», no es preciso convencerles de la inestimable «colaboración» que puede prestarles un diseño electrónico semejante al que presentamos. Este temporizador para cámara oscura es totalmente automático y su extensa gama de temporizaciones satisfacen, incluso, los requerimientos más excepcionales en el campo del revelado fotográfico. Como refinamiento adicional el montaje se ocupa también del control de la luz de seguridad.

sus propias necesidades. Este es precisamente el objetivo del montaje que presentamos: ofrecer un máximo de posibilidades, de tal forma que pueda adaptarse a las más diversas aplicaciones. La primera gama de temporización va de 0,1 a 99 segundos con intervalos seleccionables de 0,1 segundo. El segundo rango permite seleccionar una duración de 1 a 999 segundos (16 minutos y 39 segundos), a intervalos de 1 segundo. El montaje está equipado con dos LEDs que señalan el pulsador que tiene incidencia en el circuito en este preciso instante. Volveremos a comentar esta particularidad del circuito aunque, ya en este punto, podemos vislumbrar la ayuda que esta indicación representa en el

1

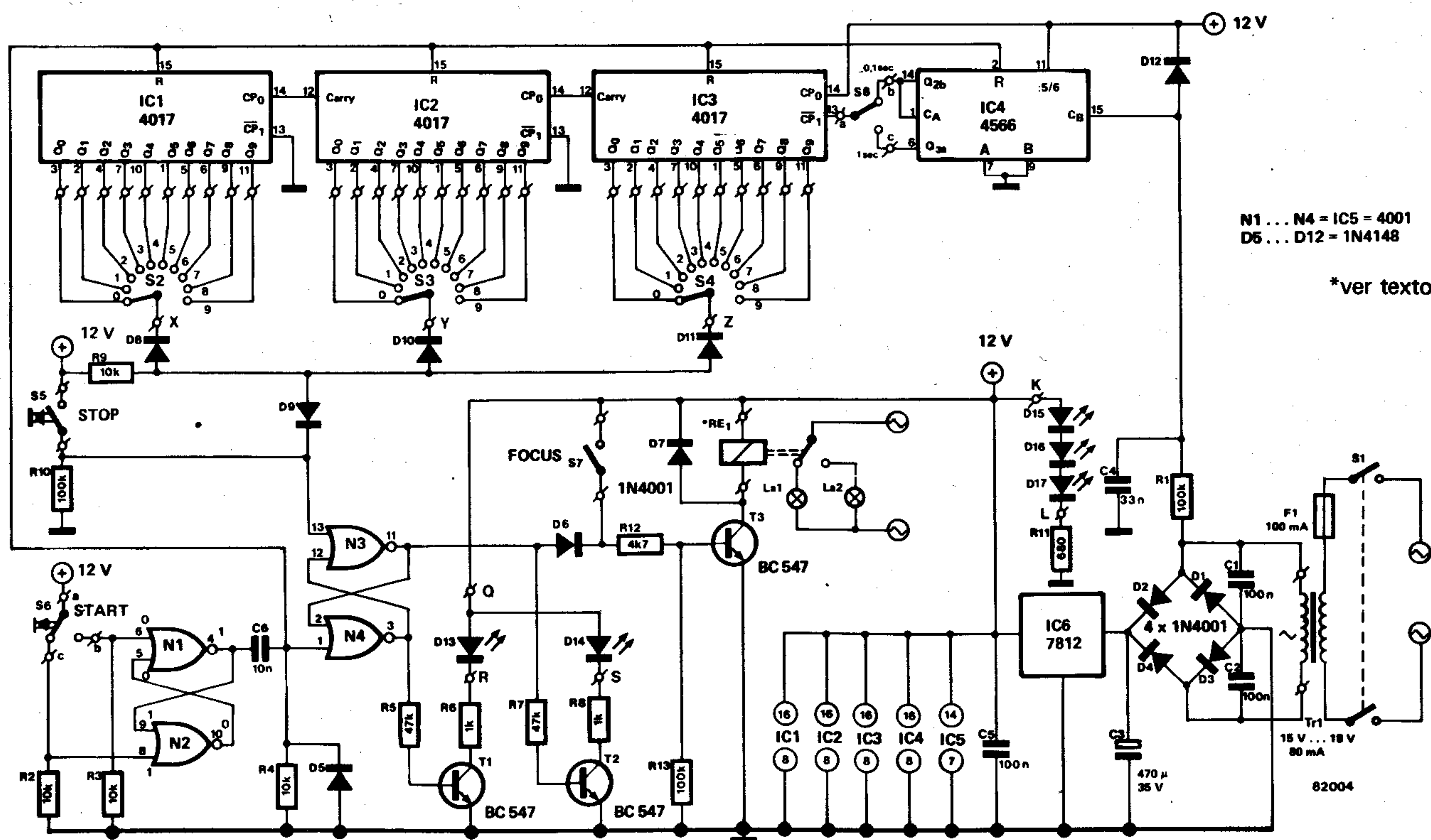


Figura 1. La base del temporizador programable es la etapa contadora. Esta proporciona una serie de salidas que permiten seleccionar cualquier tiempo de exposición dentro del margen comprendido entre 0,1 y 999 segundos.

momento de localizar uno de los pulsadores en plena oscuridad. Más ventajas aún: es posible interrumpir fácilmente el proceso en curso con una simple acción manual. Tanto la lámpara de la ampliadora como la iluminación de seguridad están bajo control del circuito. Se ha previsto, incluso, el caso en el que es necesario activar la ampliadora con independencia de la temporización.

Esquema del circuito

El circuito integrado IC4 (4566) proporciona la base de tiempos necesaria para el temporizador. El 4566 contiene un contador divisor por 5 y un contador divisor por 10. La presencia de una etapa conformadora de pulsos hace posible obtener la señal de reloj a partir de los 50 Hz disponibles en el secundario del transformador. Esta señal, una vez conformada, llega a la entrada de reloj de IC4 (patilla 15) después de atravesar el filtro R1/C4. La componente de salida del divisor por 5 está disponible en la patilla 14 y poseerá una frecuencia de 10 Hz que corresponde, en definitiva, a un período de 0,1 segundos. Esta misma señal llega a la entrada (patilla 1) del divisor por 10; éste entregará una salida (patilla 6) de frecuencia igual a 1 Hz, o lo que es lo mismo, con un período de exactamente 1 segundo.

La posición del conmutador S8 determina cuál de las dos señales de reloj —la de 1 Hz o la de 10 Hz— accede a la cadena de contadores IC1... IC3. Con el flanco positivo de cada pulso de reloj, el estado de los contadores se incrementa en una unidad. En situación activa, las salidas de los diversos circuitos integrados estarán a nivel lógico alto («1»). La salida «O» es activada automáticamente por el pulso de puesta a cero (RAZ), no obstante, no pasará a esta-

do lógico bajo hasta el instante en el que el próximo flanco negativo llegue a la entrada de reloj (patilla 14).

Al accionar el pulsador de arranque (S6) aparece un estado lógico alto en la salida del biestable construido con las dos puertas NOR N1/N2. La red diferenciadora C6/R10 transforma la conmutación de niveles lógicos en un pulso positivo que se utiliza para la puesta a cero (borrado) de la cadena de contadores. Simultáneamente, este mismo pulso posiciona el segundo biestable conformado por los operadores NOR N3/N4. Al aparecer el nivel lógico alto en la salida Q (patilla 11), el transistor T3 pasa a estado de conducción, lo que se produce en la activación del relé situado en el circuito de colector (Re1). En estado de reposo, uno de los contactos de conmutación del relé mantiene activada la iluminación de la cámara oscura. Cuando llega el pulso de arranque (start) se invierte la conmutación, con lo que se apaga la iluminación de la cámara oscura y entra en funcionamiento la lámpara de la ampliadora. El relé utilizado en el montaje es de 12V/35mA, si bien, el circuito está diseñado de tal forma que admite una corriente máxima de 100mA a través de la bobina del relé. En consecuencia, es necesario prever el posible empleo de un relé que necesite más de 35 mA a la hora de elegir el transformador.

Los contadores IC1... IC3 empezarán a contar a partir de 0 al llegar el pulso de arranque. Al finalizar la temporización seleccionada, ingresará un pulso de nivel alto a través de la entrada de puesta a cero del biestable N3/N4. El 0 lógico que aparezca en la salida Q hará que T3 abandone su estado conductor. Esto se traducirá en la desconexión de la ampliadora y en el encendido de la iluminación de la cámara oscura. Si se acciona de nuevo el pulsador START (arranque) volverá a iniciarse el proceso de exposición.

La resistencia R9 junto con los diodos D8,

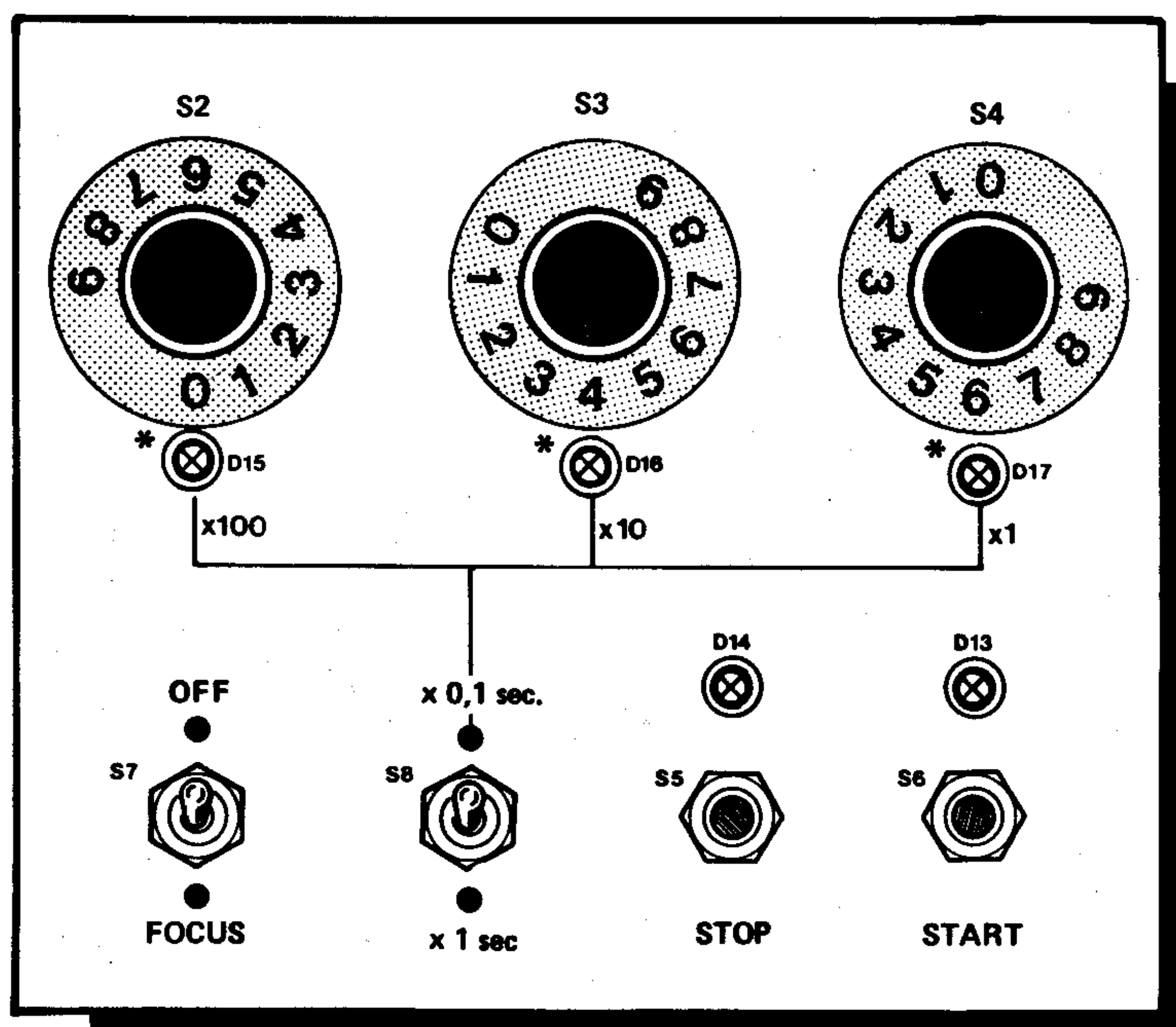
D10 y D11 forman una puerta AND cuyas entradas están constituidas por los cátodos de los tres diodos; la salida de la puerta está representada por el punto común de los ánodos. Si la temporización seleccionada no coincide con el estado de la etapa contadora (IC1... IC3), la salida de la mencionada puerta AND permanecerá a estado lógico bajo. Este posicionamiento inhibe la presencia de un nivel alto en la entrada de puesta a cero de N3. En el instante en el que se alcance la temporización prevista, los cátodos de D8, D10 y D11 estarán todos a nivel alto y la salida del operador AND discreto pasará, en consecuencia, a estado lógico alto. Este nivel llegará a la entrada de puesta a cero de N3 con lo que concluirá el proceso de exposición.

Hemos descrito, hasta ahora, los principios de funcionamiento del temporizador programable. Quedan aún por comentar toda una serie de funciones adicionales que incrementan su atractivo. Empezaremos hablando del pulsador S5 que permite interrumpir, en cualquier momento, el proceso de exposición. Al accionarlo, se aplica un pulso positivo a la entrada de puesta a cero del biestable N3/N4, el transistor T3 deja de conducir y el relé apaga la lámpara de la ampliadora a la vez que conecta la iluminación de la cámara oscura.

Puede ocurrir que el fotógrafo tenga necesidad de prolongar durante algún tiempo la exposición. Para responder a este «legítimo deseo» hemos añadido el interruptor S7 (FOCUS). Al cerrar S7 se consigue que el transistor T3 permanezca en estado conductor, cualquiera que sea el nivel lógico en la salida de la puerta N3. De esta forma, podemos mantener encendida la lámpara de la ampliadora el tiempo que se estime oportuno.

Los diodos LED D15 a D17 están destinados a proveer de la iluminación necesaria a las escalas de los conmutadores S2 a S4. La manipulación de los conmutadores de preselección se realiza a través de sendos botones de tipo convencional, dotados de las respectivas carátulas numeradas de 0 a 9. Si no se dispone de carátulas graduadas, pueden emplearse carátulas lisas sobre las que el propio lector marcará las divisiones oportunas. Por supuesto, es conveniente que la carátula sea transparente ya que dadas las precarias condiciones de iluminación de la cámara oscura, hay que tomar precauciones para que el correspondiente LED ilumine por transparencia la posición en la que está enclavado el conmutador. Los LEDs D13 y D14 señalan el pulsador (START o STOP) listo para actuar en cada instante. Veamos como funciona esta zona del circuito. Al iniciar una exposición accionando el pulsador START, el transistor T2 evoluciona a estado conductor activando el LED D14. Esto pone sobre aviso al fotógrafo de que puede, a partir de ahora, interrumpir el proceso de exposición sin más que accionar el pulsador STOP. Si éste es el caso (se ha pulsado STOP) o en el supuesto de que haya concluido la temporización seleccionada, el transistor T2 abandonará su estado conductor y se apagará el LED D14. Le habrá llegado el turno a T1, quien pasará a zona activa polarizando al LED de START (D13). A partir de aquí, el temporizador está listo para una nueva exposición. Lo más oportuno sería utilizar

2



*ver texto

82004 2

Figura 2. El panel frontal del temporizador programable puede ser semejante al que sugerimos. Desde luego, esta posibilidad no es la única: puede adoptarse cualquier tipo de distribución, siempre y cuando los pulsadores de START y STOP ocupen un lugar prominente.

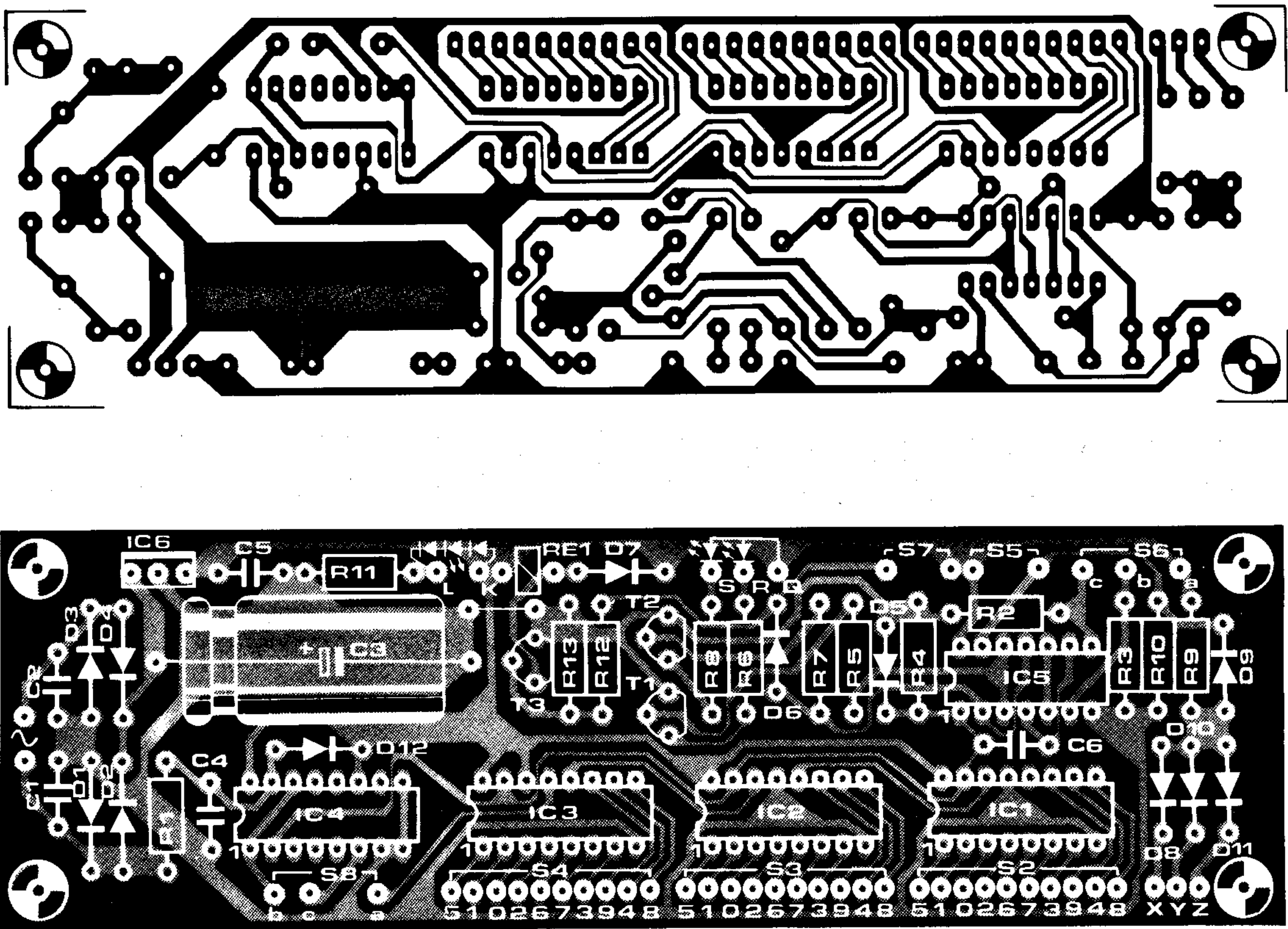


Figura 3. A excepción de los conmutadores, el transformador y algún otro componente, el circuito temporizador completo se monta sobre una sola tarjeta de circuito impreso semejante a la que aparece en la figura.

Lista de componentes:

Resistencias: R1,R10,R13 = 100 k R2,R3,R4,R9 = 10 k R5,R7 = 47 k R6,R8 = 1 k R11 = 680 Ω R12 = 4k7	C4 = 33 n C6 = 10 n Semiconductores: D1 ... D4,D7 = 1N4001 D5,D6,D8 ... D12 = 1N4148 D13 ... D17 = LED T1 ... T3 = BC 547 IC1 ... IC3 = 4017 IC4 = 4566 IC5 = 4001 IC6 = 7812	Varios: S1 = interruptor de red doble S1...S4 = conmutador rotativo de 10 posiciones / 1 circuito S5 = pulsador o tecla Digitast S6 = pulsador inversor o tecla Digitast S7 = interruptor S8 = conmutador F1 = fusible 100mA Tr1 = transformador 15...18V/80mA Re1 = relé de 12V/35mA para circuito impreso (Siemens)
---	--	---

teclas del tipo Digitast, con LED incluido, para S5 y S6.

Funcionamiento

Para trabajar dentro de la primera gama —recordemos que va de 0,1 a 99 segundos— el interruptor S8 se colocará en la posición «0,1 segundos». Si por el contrario, se decide trabajar en la segunda gama —de 1 a 999 segundos— habrá que llevar S8 a la posición «1 segundo». Veamos un ejemplo. Queremos operar con una temporización de 9 segundos; la posi-

ción de los conmutadores tendrá que coincidir con: S8 = 0,1 seg.; S2 = 0; S3 = 9 y S4 = 0. Si, por ejemplo, elegimos un nuevo intervalo de 153 segundos, la posición de los conmutadores será en este caso: S8 = 1 seg.; S3 = 5 y S4 = 3.

Montaje

La figura 2 sugiere una posible distribución de los elementos de control sobre el panel frontal. No hay que olvidar que, por lo general, el temporizador se utilizará bajo muy

precarias condiciones de iluminación —¡sin lugar a dudas, una cámara oscura debe ser, ante todo, oscura!— por lo tanto, nos parece oportuno insistir en la necesidad de colocar los pulsadores de START y STOP en lugar prominente. Otro dato muy importante, a tener en cuenta si se ensambla el circuito en una caja metálica, es la conveniencia de aislar el montaje dotándolo de una toma de tierra. Desde luego, no es mala idea —en principio— utilizar una caja de plástico. No obstante, todos sabemos que en una cámara oscura la combinación de líquido + 220V + oscuridad no conduce, precisamente, a un resultado satisfactorio.

locomotora a vapor

¡Nueva versión más sofisticada!

Es indudable que la electrónica ofrece la posibilidad de simular casi cualquier cosa: autómatas de todo tipo, generadores de efectos sonoros e incluso olfatos electrónicos. ¡Todo lo que usted pueda imaginar ha sido ya intentado! Es evidente que algunos proyectos son mucho más difíciles que otros; sin lugar a dudas, es más fácil imitar el sonido generado por una locomotora a vapor que tener que apreciar el aroma de las distintas variedades de café.

En cualquier caso, persiste todavía la dificultad que supone el incorporar un generador de efectos sonoros realistas en el interior de un modelo de locomotora a escala. Este pequeño problema se ha resuelto de forma elegante al reducir al mínimo las dimensiones del circuito impreso y emplear componentes miniatura.

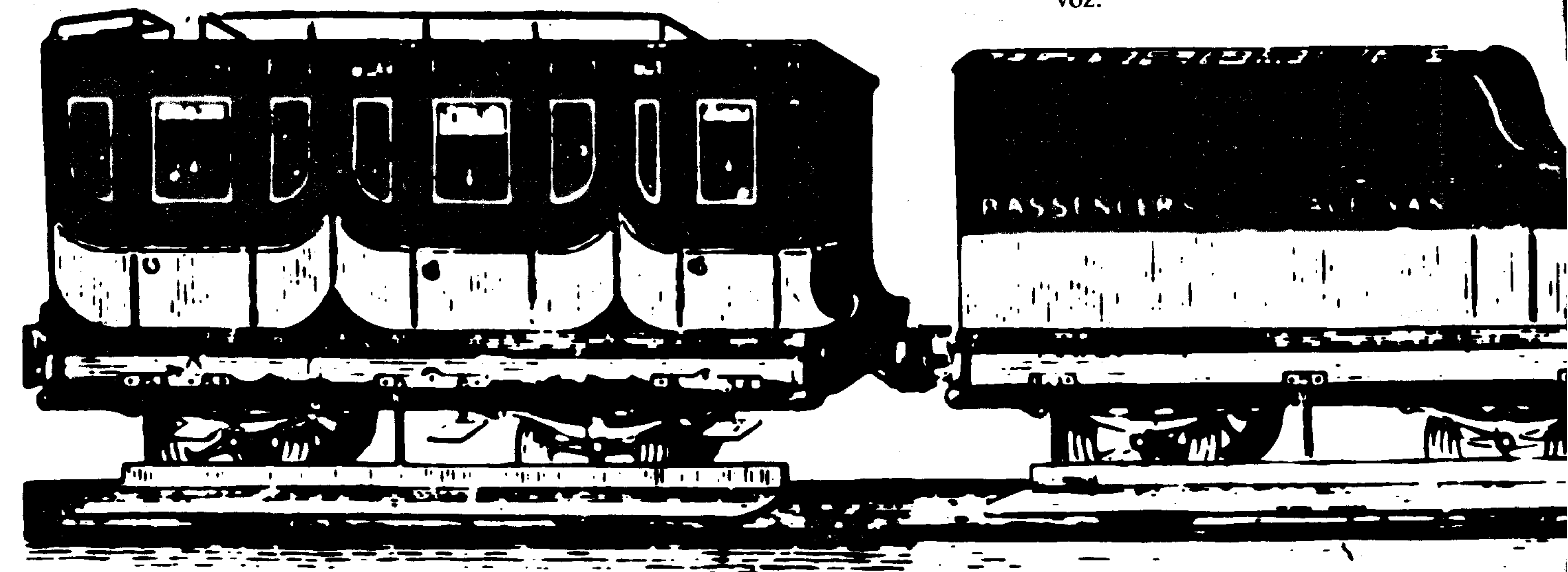
El generador de sonidos que pasamos a describir está diseñado pensando en su incorporación a trenes miniatura de escala HO. Estos modelos son lo bastante voluminosos como para admitir de maquinista a la electrónica... bien sea en el tender o en la misma caldera de vapor. El montaje es perfectamente válido para miniaturas más reducidas... aunque no con la placa de circuito impreso que damos aquí. Puede utilizarse con maquetas de trenes en miniatura tanto de corriente continua como alterna. ¿Qué es lo que hace exactamente este simulador de tren a vapor?. En principio, imita las fugas de vapor que escapan de los cilindros. Para ajustarse lo más posible a la realidad, este fenómeno tiene que estar ligado a la velocidad del convoy: a medida que aumente la velocidad de la locomotora, debe aumentar la frecuencia de los escapes de vapor. Se podría incluir, también, un maravilloso suplemento: obtener un sonido distinto según que la máquina ascienda o descienda una pendiente... desgraciadamente, la electrónica necesaria para este suplemento ocuparía excesivo volumen. De cualquier forma, hay que mencionar que el montaje incluye un silbato a vapor.

El circuito se alimenta por medio de una pila o, mejor aún, a partir de baterías de níquel-cadmio con lo que lograremos que los ruidos generados por la máquina sean perceptibles a baja velocidad e incluso al detenerse el convoy.

Diagrama de bloques

En el diagrama de la figura 1 observamos que el sonido del vapor procede de un circuito generador de ruido. El ritmo deseado se obtiene con la ayuda de un modulador gobernado por un VCO (Voltage Controlled Oscillator u oscilador controlado por tensión). El VCO produce una señal de baja frecuencia que varía en función de la velocidad de la locomotora: su tensión de control se toma de la tensión de alimentación del motor.

El sonido del silbato a vapor procede, asimismo, del generador de ruido: el ruido llega a un oscilador de baja frecuencia (LFO = Low Frequency Oscillator) que produce el sonido ronco característico del silbato a vapor. Un amplificador de potencia (A) amplifica las señales entregadas por el modulador y por el LFO que atacarán al altavoz.



para mantener al día su forma física

vo, si bien, es suficiente para la práctica habitual.

Todos los especialistas coinciden en un punto: el ejercicio físico sistemático es la clave del éxito, por supuesto, siempre y cuando los ejercicios estén bien elegidos y dosificados. El entrenador doméstico que describimos se ha concebido en base a un sistema elaborado por la Universidad Inglesa de Leeds y bautizado como «Circuit Training». Su particularidad más desta-

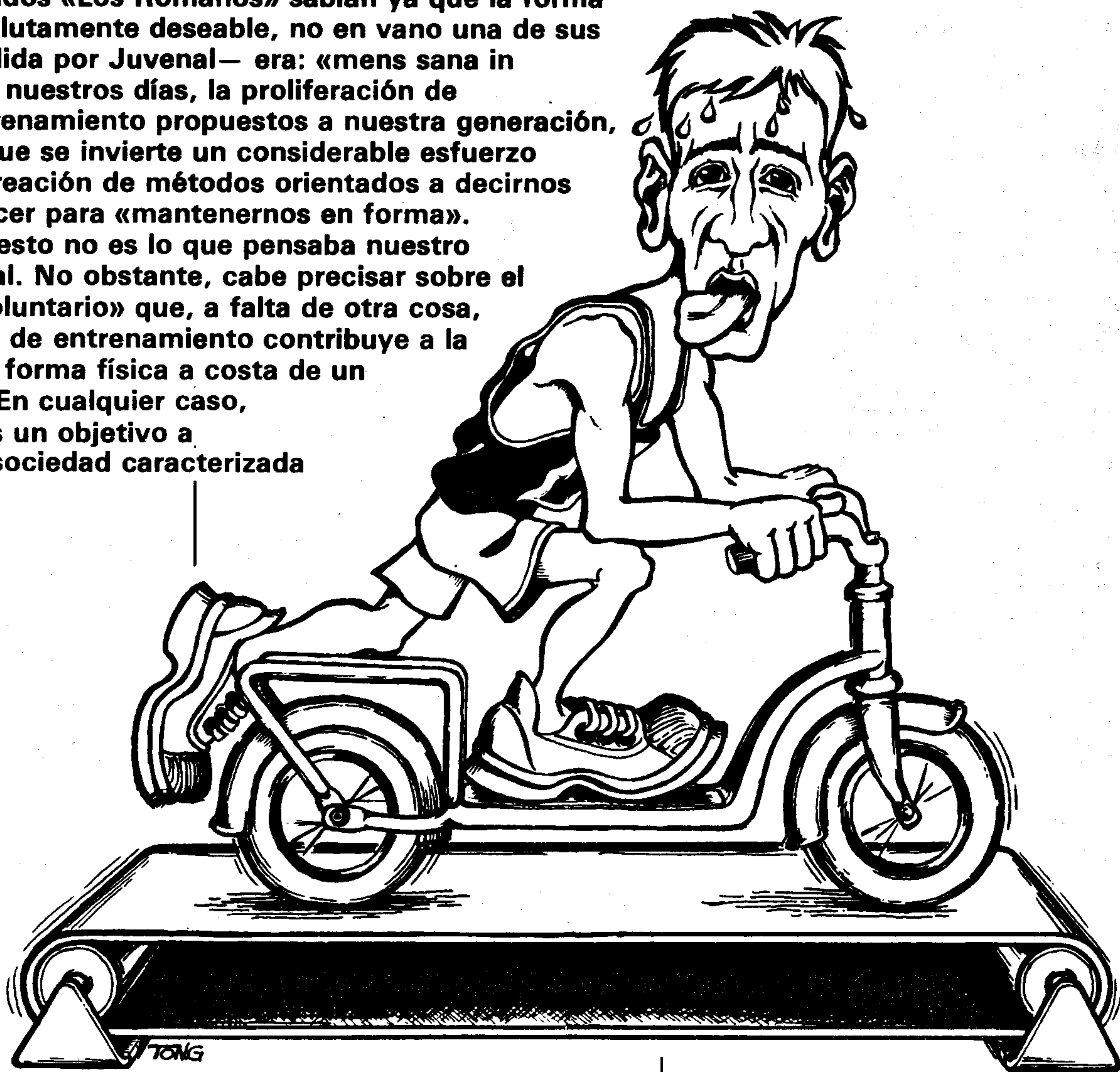
co durante un minuto y se reposa, de nuevo, por un período de 30 segundos... y otra vez a empezar. En la primera etapa basta con realizar cinco secuencias de un minuto de actividad y medio de reposo para alcanzar la dosis adecuada. Transcurridas unas cuatro semanas, puede añadirse una secuencia adicional. De ahí en adelante, se añadirá una nueva secuencia cada dos semanas hasta que por fin, al cabo de 12 semanas, se llegue a un total de 10 minutos de esfuerzo enérgico por 5 minutos de descanso.

La experiencia demuestra que es suficiente con poner en práctica el programa en días alternativos, o mejor aún, tres veces por semana; éste es un dato a considerar. Si le basta con adquirir una buena forma general no es necesario exceder los cinco minutos por cada sesión de ejercicio. Las diez secuencias en días alternativos quedan para los entusiastas.

Por lo que respecta a los movimientos a eje-

entrenador doméstico

Nuestros antepasados «Los Romanos» sabían ya que la forma física es algo absolutamente deseable, no en vano una de sus máximas —defendida por Juvenal— era: «mens sana in corpore sano». En nuestros días, la proliferación de programas de entrenamiento propuestos a nuestra generación, nos hace pensar que se invierte un considerable esfuerzo intelectual en la creación de métodos orientados a decirnos lo que hay que hacer para «mantenernos en forma». Sin lugar a dudas esto no es lo que pensaba nuestro predecesor Juvenal. No obstante, cabe precisar sobre el «ejercicio físico voluntario» que, a falta de otra cosa, un buen programa de entrenamiento contribuye a la mejora de nuestra forma física a costa de un esfuerzo mínimo. En cualquier caso, parece que éste es un objetivo a lograr en nuestra sociedad caracterizada por la eficacia.



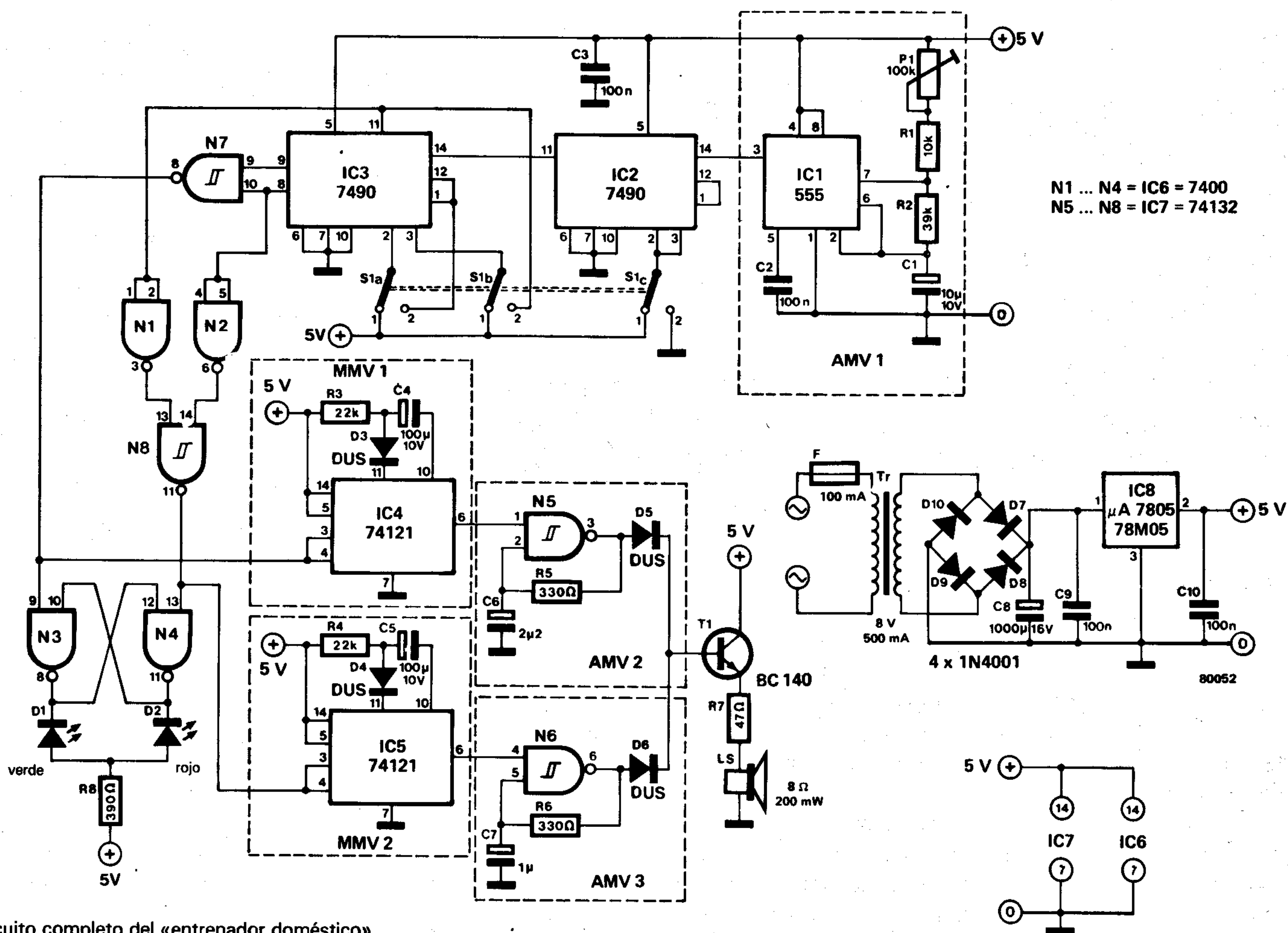
Los aspirantes a «atletas», lanzados a conseguir una buena forma física, precisan de un programa de entrenamiento eficaz que, no obstante, evite las «sobredosis» de ejercicio a su cuerpo aún inexperto. El circuito objeto de este artículo constituirá una ayuda inapreciable. Con su colaboración, el neófito dispondrá de una indicación de la dosis de esfuerzo que puede realizar sin peligro alguno, durante el periodo de puesta a punto. Esta indicación es a título orientati-

cable es que combina dos objetivos importantes: el incremento de la resistencia física y la tonificación de los músculos principales.

Hay diversas variantes adscritas al método básico, en nuestro caso hemos elegido una de las más populares. En esencia, consiste en hacer un esfuerzo vigoroso durante un minuto y observar a continuación, un periodo de descanso de 30 segundos. Acto seguido, se reemprende el ejercicio enérgi-

cutar, son aconsejables todos aquellos que hagan intervenir a más de seis músculos importantes, por ejemplo: flexión de brazos en posición de tendido cara al suelo, tocar la punta de los pies con flexión de tronco, carrera, salto con flexión de rodillas en la caída, etc. También es una excelente idea ejecutar varios tipos de ejercicios durante un minuto al día, por ejemplo.

Desde luego, cabe suponer que durante el minuto de esfuerzo el deportista se entrega



por completo a esta actividad y que, en estas condiciones, le es muy problemático echar una ojeada al cronómetro. Aquí es, precisamente, donde interviene nuestro «Entrenador Doméstico». Al concluir el primer minuto nos advierte que ha llegado ya la hora del —posiblemente esperado y deseado— descanso; medio minuto más tarde, otra señal se encarga de invitarnos a un nuevo derroche de energía y así sucesivamente. Para evitar cualquier confusión se emplean dos frecuencias distintas. Los tonos emitidos persisten durante un intervalo próximo a los dos segundos. Como medida de seguridad dos diodos LED confirman, sin lugar a ambigüedades, lo que hay que hacer: verde para «actividad» y rojo para «descanso»... igual que los semáforos de circulación... ¡pero sin el ámbar!

El circuito

Todo lo expuesto nos permite suponer que el circuito es extremadamente simple, cosa que es cierta en la práctica. La tarea corre a cargo de un sólo temporizador 555 y varios circuitos integrados lógicos TTL convencionales. El 555 genera los pulsos de reloj básicos en intervalos de un segundo. Un contador elaborado con dos 7490 (módulos divisores) contabiliza los pulsos de reloj y sintetiza los períodos de 30 y 60 segundos. Un minuto después de dar tensión al circuito por primera vez, la salida del operador N7 (puerta NAND Schmitt Trigger) pasa a estado lógico 0, disparando el monoestable MMV1. Durante el período activo de salida del monoestable, fijado en 2 segundos, un multivibrador —constituido por N5 y sus componentes asociados— genera

una señal indicadora de «pausa» cuya frecuencia es de 750 Hz.

Simultáneamente, la salida a nivel bajo de N7 dispara al biestable constituido por N3 y N4, lo que provoca el apagado del LED verde y la activación del LED de color rojo. Tal como hemos visto, el rojo significa «pausa».

Transcurridos los próximos 30 segundos el contador (IC2 e IC3) vuelve a su estado inicial. La salida de N8 evoluciona hacia estado lógico 0, disparando el monoestable MMV2 (IC5). Este último entrega una señal de 1.500 Hz, activa durante dos segundos, que pone a 0 al biestable N3/N4, con lo que el LED verde se ilumina al tiempo que se apaga el LED rojo: está claro... ¡al ejercicio de nuevo!

El único punto de calibración es el potenciómetro ajustable de 100K situado en el circuito generador de la señal básica de reloj. El procedimiento de ajuste es tan fácil como evidente: P1 se ajusta hasta conseguir que la duración del intervalo correspondiente al ejercicio sea de un minuto. Un adelanto o atraso de breves segundos no desvirtuarán en absoluto la eficacia de este programa de entrenamiento.

Tabla

Cuatro primeras semanas	5 sesiones de 1 min.
Semanas quinta y sexta	6 sesiones de 1 min.
Semanas séptima y octava	7 sesiones de 1 min.
Semanas novena y décima	8 sesiones de 1 min.
Onceava y doceava semanas	9 sesiones de 1 min.
a partir de la treceava semana	10 sesiones de 1 min.

Nota: ¡Sólo para entusiastas! El resto debe mantener las cinco sesiones de 1 minuto en días alternativos.

Como fuente de alimentación puede utilizarse el circuito que aparece en la figura, capaz de entregar una tensión continua de 5 V. El consumo total del circuito es inferior a 150 mA, lo que significa que nos bastará con un transformador de reducida intensidad y dimensiones.

El empleo del circuito es aún más fácil que su ajuste. Después de dar tensión al circuito, se lleva S1 a la posición 1 («Reset») con el fin de borrar los contadores. Una vez uniformados con la indumentaria al efecto y tomada la precaución de liberar el «escenario» de toda suerte de muebles y obstáculos que impidan nuestra actuación, no nos queda más que pasar S1 a la posición 2. Empieza el primer minuto de esfuerzo vigoroso; la operación «consiga una buena forma física bajo control del cronómetro» está ya en marcha. El imperturbable cronómetro electrónico le dosificará los intervalos de «ejercicio» y «descanso». La única actividad intelectual que se exige al entusiástico —y sudoroso— alumno es que recuerde el número de secuencias que debe ejecutar. Recordemos que para la mayor parte de la gente basta con cinco sesiones de un minuto cada una de ellas. Los apasionados del esfuerzo físico pueden elaborar un programa personalizado a partir de las indicaciones que damos en la tabla adjunta. Para acabar, nos permitirán que les demos un último consejo que, aunque tópico y muy recurrido, no deja de ser útil en nuestro caso: aquel que tenga la mínima duda acerca de su salud física, debe consultar a su médico antes de someterse a la disciplina de nuestro eficaz entrenador doméstico.

La palabra tiene un espectro constantemente variable, de elevada complejidad y gran dinamismo. Es evidente que en la medida en que se modifique su espectro, la señal vocal será menos inteligible. Esto es exactamente lo que vamos a tratar de conseguir. La idea es muy antigua; los primeros criptófonos electrónicos, montados con componentes discretos, eran casi inaccesibles al aficionado debido a su elevada complejidad. La aparición y desarrollo de los circuitos integrados ha alterado profundamente esta situación.

Hablemos del tema de la deformación o distorsión para evitar posibles confusiones al lector. Por una parte, la deformación de señales es necesaria en muchas aplicaciones

distorsión a la hora de crear equipos de audio de alta fidelidad (HI-FI). En los criptófonos, aunque suene a paradójico, hay que simultanear ambas tendencias: el proceso de deformación tiene que ser reversible. En otras palabras, el sonido deformado debe admitir, en una segunda fase, su recomposición o «re-distorsión» dando como resultado el sonido original.

El criptófono que vamos a describir trata la señal vocal en «espejo» o, lo que es lo mismo, invierte literalmente su espectro de frecuencias. Las altas frecuencias se transforman en frecuencias bajas y viceversa. Después de sometida a este tratamiento, la señal se hace ininteligible, sin embargo, resulta evidente que bastará con aplicarle de nuevo la misma operación para restituir a la señal de origen su inteligibilidad.

La figura 1 muestra el diagrama de bloques del criptófono. Debido a que el montaje está previsto exclusivamente para el tratamiento de la voz, no tenemos en cuenta más que la banda de frecuencias en la que se sitúa la señal oral. En principio, un filtro paso-bajo retiene las frecuencias superiores a 3200Hz, éstas podrían comprometer el correcto desarrollo del proceso de deformación.

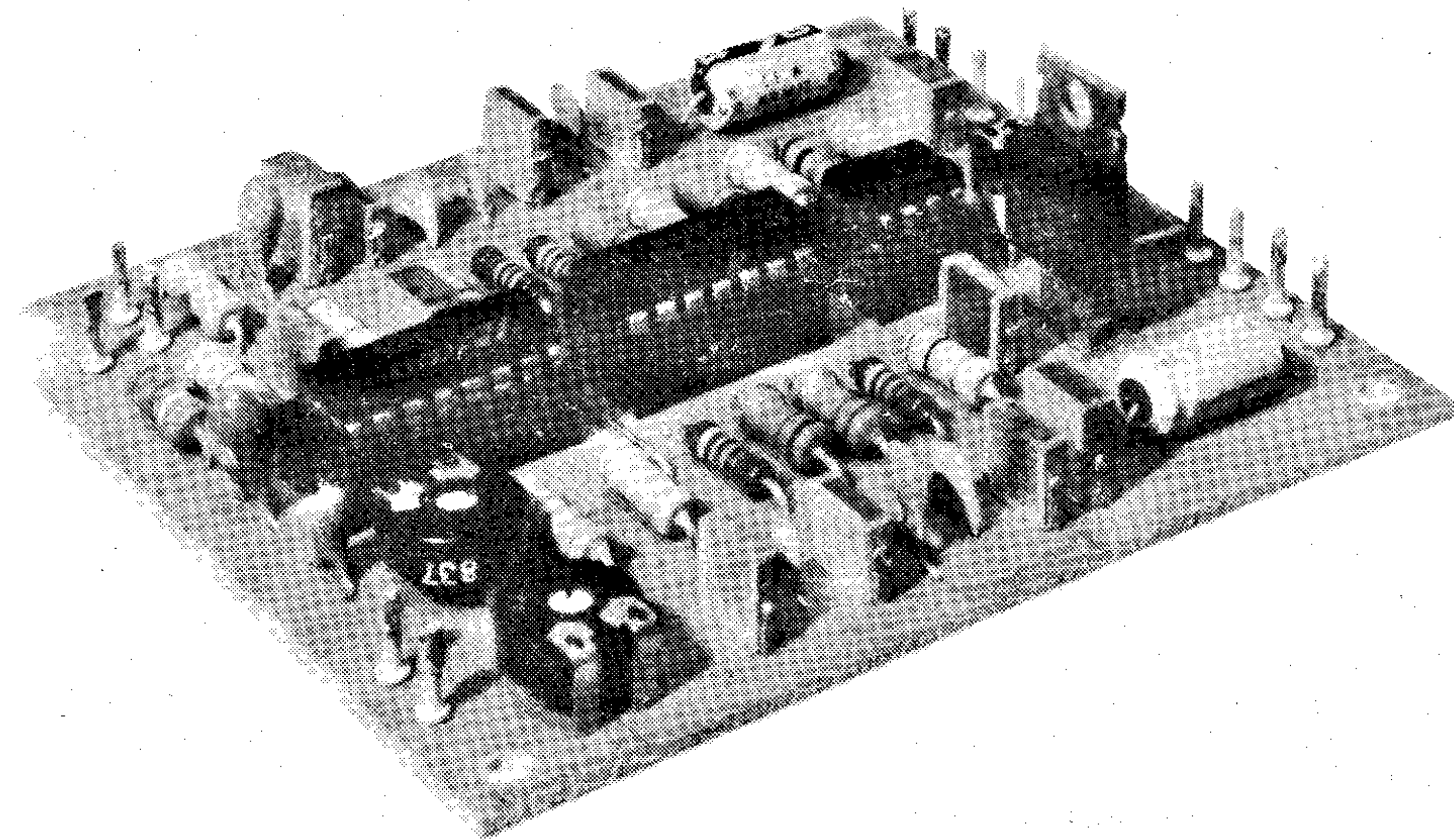
La señal filtrada se aplica a un modulador lineal en anillo capaz de multiplicar dos señales, una por otra. El circuito actúa realmente como multiplicador de cuatro cuadrantes. La denominación «cuatro cuadrantes» significa que las señales multiplicadas pueden adoptar ambas valor positivo o negativo. En el caso que nos ocupa, la señal de entrada se multiplica por una señal interna cuya frecuencia es de 3.500Hz. A la salida del multiplicador aparecerán las frecuencias suma y diferencia de las dos señales operadas. Así, por ejemplo, si se aplica una señal de entrada de 300 Hz dispondremos en la salida de una frecuencia de $3.500 \text{ Hz} + 300 \text{ Hz} = 3.800 \text{ Hz}$ y de otra de $3.500 \text{ Hz} - 300 \text{ Hz} = 3.200 \text{ Hz}$. Esto es extensivo a cualquier frecuencia de entrada comprendida entre 300Hz y 3.200Hz, siempre que se trate de una señal oral. Para 3.200Hz las frecuencias suma y diferencia entregadas por el multiplicador de cuatro cuadrantes serán 6.700Hz y 300Hz, respectivamente.

La figura 2 ilustra el proceso, aunque de una forma gráfica. En A aparece el espectro oral que, aplicado a un multiplicador de cuatro cuadrantes, producirá dos bandas laterales —reflejo una de la otra— con una frecuencia central de 3.500Hz (B). Esta frecuencia de 3.500Hz es el resultado de la multiplicación de la frecuencia del oscilador interno de 3.500Hz por la frecuencia de 0Hz permanente en la entrada: $3.500 \text{ Hz} + 0\text{Hz} = 3.500 \text{ Hz}$ y $3.500 \text{ Hz} - 0\text{Hz} = 3.500 \text{ Hz}$ ¿correcto? Es necesario suprimir la frecuencia «omnipresente» de 3.500Hz, de lo contrario perturbará la señal resultante del tratamiento. El circuito incluye el filtro necesario para este cometido si bien, éste es insuficiente. Sin embargo y afortunadamente, el multiplicador utilizado en el criptófono es un modulador balanceado de tal forma que la frecuencia de 3.500Hz desaparece de la señal de salida.

El multiplicador está seguido por un segundo filtro paso-bajo (filtro de palabra) que suprime la banda de frecuencia superior de la salida del multiplicador de cuatro cuadrantes. Lo que ahora permanece en la

criptófono

Su «línea secreta» personal



¿En cuántas ocasiones le hubiera gustado disponer de un canal secreto para comunicar mensajes de naturaleza «delicada» o personal? Es muy posible que en los momentos en los que le ha surgido esta necesidad haya tenido que optar por callarse... sin más. Esta situación es habitual en la comunicación por medio de transceptores: siempre se tiene la certeza casi absoluta de la presencia de algún que otro «oyente silencioso». El «silencio» no es la única solución, o al menos así lo ha creído Elektor al diseñar el criptófono. Este dispositivo deforma la voz hasta tal extremo que es absolutamente ininteligible para el oyente entrometido.

La señal obtenida por el criptófono puede ser transmitida por cualquier medio convencional, grabada en cinta magnética, etc. Basta sólo con que en el extremo contrario de la cadena haya un des-criptófono que haga la señal de nuevo inteligible. El criptófono y des-criptófono son, de hecho, un mismo circuito.

musicales específicas: se invierten grandes dosis de ingenio para crear condiciones de distorsión en los dispositivos para efectos especiales. No obstante, en otro orden, los diseñadores luchan enconadamente con la

salida es la imagen es la imagen reflejada del espectro armónico de la señal vocal de entrada al criptófono (Fig. 1C). Nuestro cerebro humano es capaz de reconocer esta señal. A partir de ahora, el contenido del mensaje oral queda protegido y puede lanzarse al aire, a través de los medios de comunicación tradicionales, sin riesgo de que lo intercepte cualquier oído indiscreto. Como ya se ha mencionado en la introducción del artículo, utilizaremos el mismo circuito para devolver a la señal deformada toda su inteligibilidad original. En consecuencia, el diagrama de bloques de la figura 1 es perfectamente útil para analizar el funcionamiento del des-criptófono.

El des-criptófono tendrá que recomponer la señal de origen invirtiendo el espectro oral reflejado (C en la fig. 2) ¿Difícil?... ¡ni mucho menos! ya que basta con repetir el proceso anterior por segunda vez. Supongamos un grupo de dos espejos en el que el segundo refleja la imagen en su forma original. De forma análoga, la señal oral invertida es re-invertida de nuevo. Al aplicar el «galimatías» a la entrada del multiplicador de cuatro cuadrantes (A en la figura 3) se obtienen dos bandas de frecuencias simétricas, tal como aparece en B de la figura 3. Observamos de inmediato que la banda inferior coincide con la banda original según la representa la figura 2 en A. Así pues, basta con filtrar la señal eliminando la banda superior para obtener la señal de origen (C en la figura 3).

Todo esto funciona a pedir de boca siempre y cuando la frecuencia del oscilador interno del des-criptófono coincida con la del criptófono. El efecto resultante de una variación entre ambas frecuencias da lugar a una «cacofonía» vocal muy interesante, aunque «enfurecedora» para el que deba oír el sonido entregado por el des-criptófono.

Circuito del criptófono/ descriptófono

El esquema del circuito es el que representa

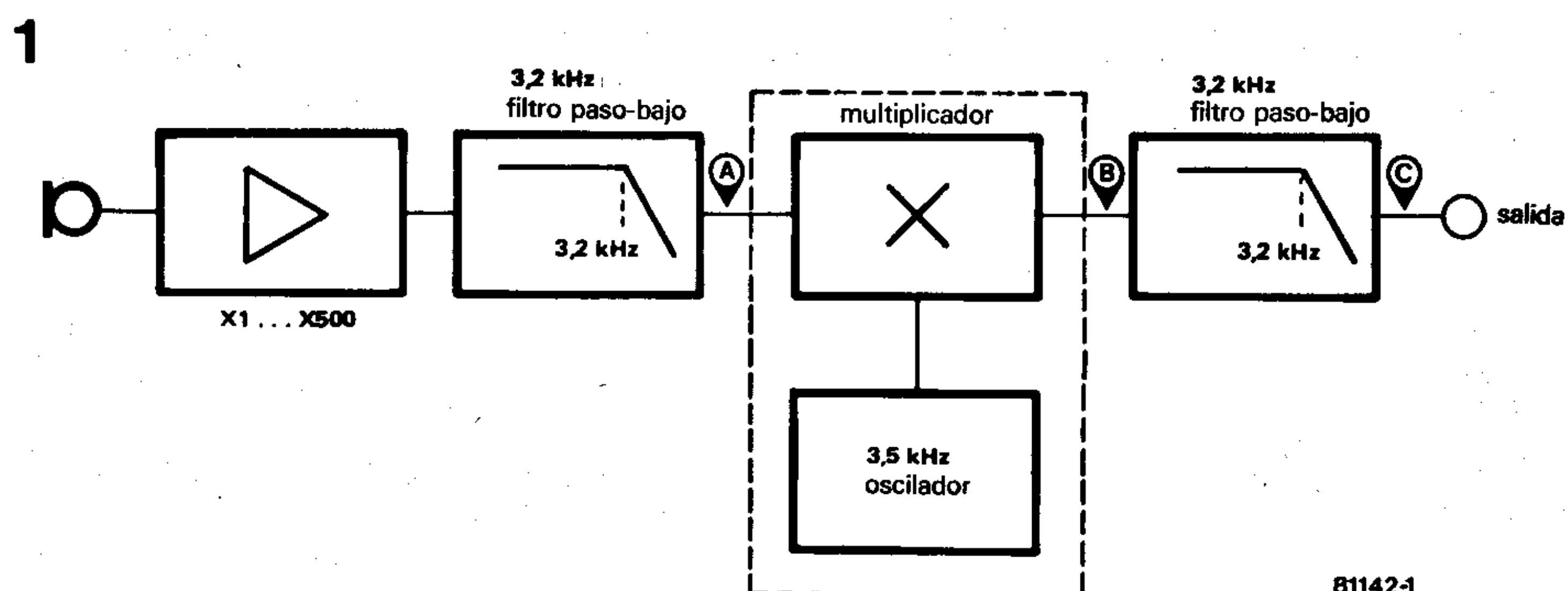


Figura 1. Diagrama de bloques del criptófono. El sistema es utilizable tanto para la «deformación» como para la «recomposición» del mensaje oral. El corazón del circuito es el multiplicador de cuatro cuadrantes.

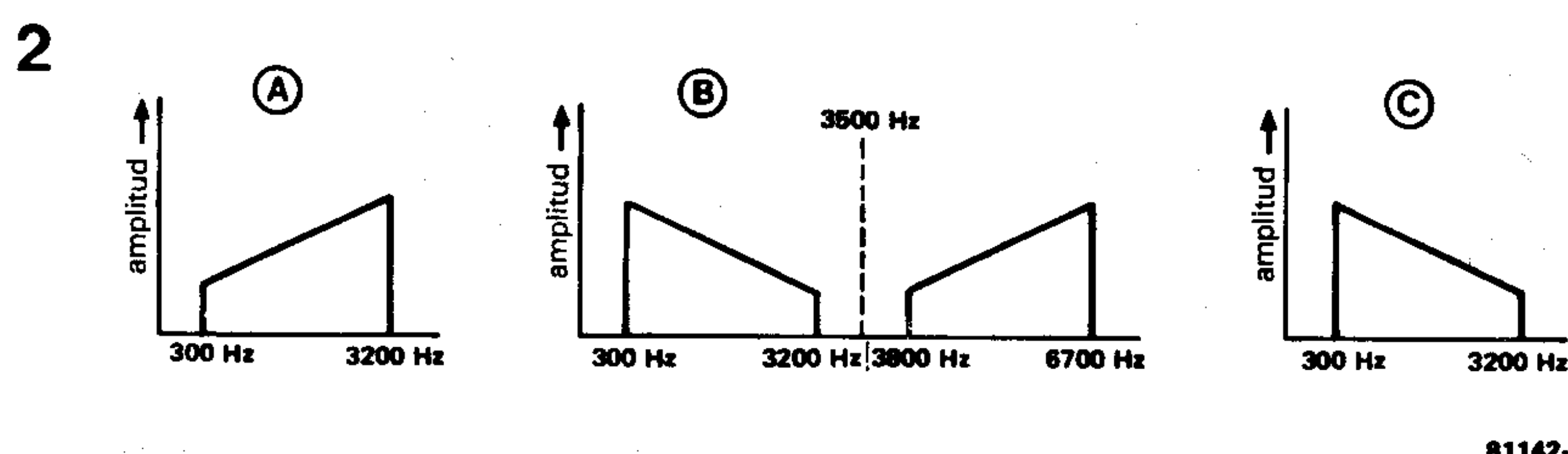


Figura 2. A es el espectro armónico que recibe el criptófono. El multiplicador de cuatro cuadrantes lo convierte en dos bandas de frecuencias simétricas (B). La banda superior es eliminada por un filtro paso-bajo. El resultado (C) es un espectro armónico que coincide con la imagen reflejada del espectro original (A).

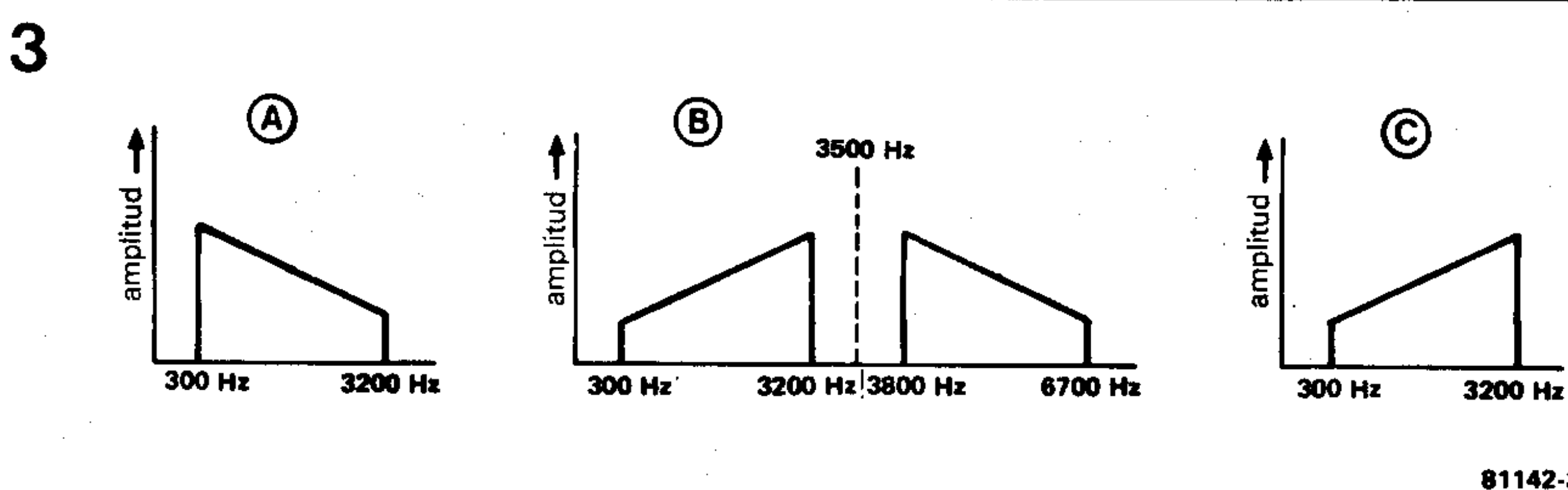


Figura 3. Para «recomponer» la señal basta con que sea tratada de nuevo por el circuito. La señal deformada (A) se aplica a la entrada del multiplicador; éste proporciona como salida las dos bandas de frecuencia que aparecen en B. Una vez suprimida la banda «parásita» obtenemos el espectro de origen C que coincide con el gráfico A de la figura 2.

4

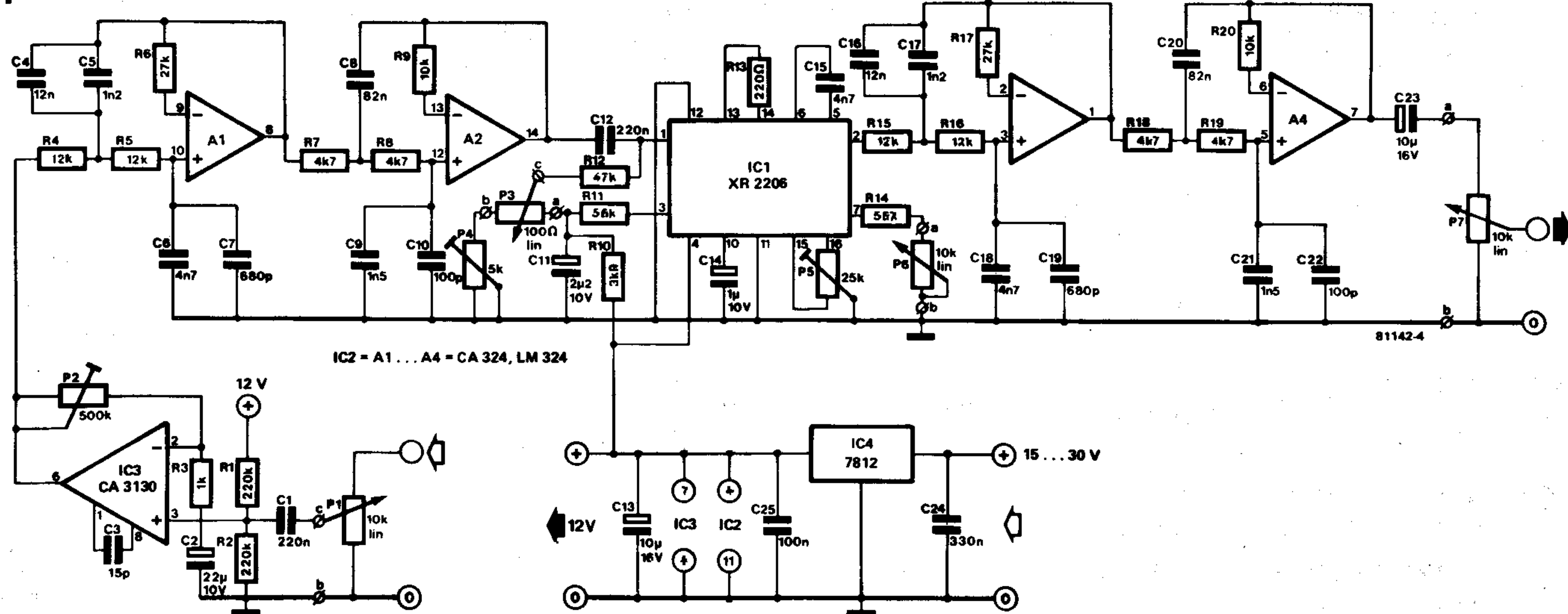


Figura 4. Esquema completo del criptófono. La «puesta en clave» del mensaje oral corre a cargo del circuito integrado XR2206. IC3 asegura la amplificación de la señal de entrada. Antes y después del multiplicador existen sendos filtros paso-bajo, el primero (A1/A2) limita el espectro aplicado al multiplicador a la gama de frecuencia útiles para la señal oral. El segundo (A3/A4) filtra la banda de frecuencias superior producida por el multiplicador.

5

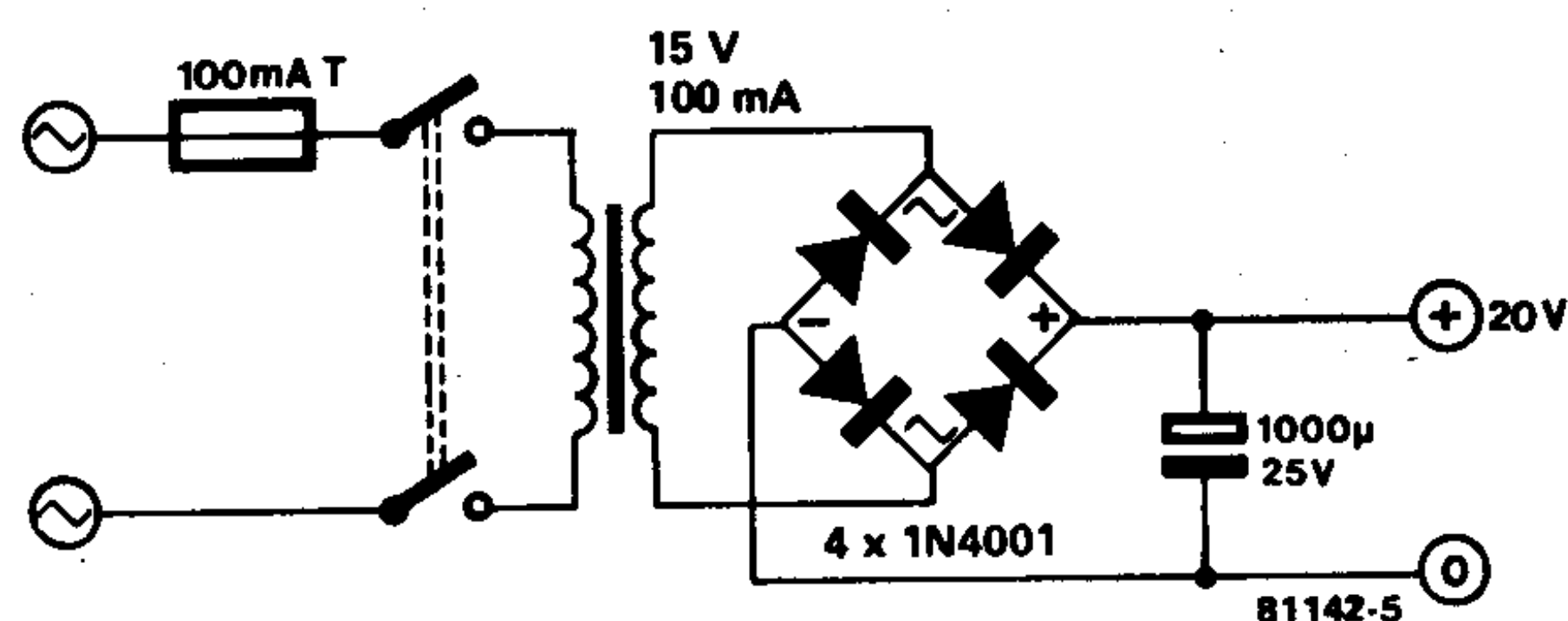
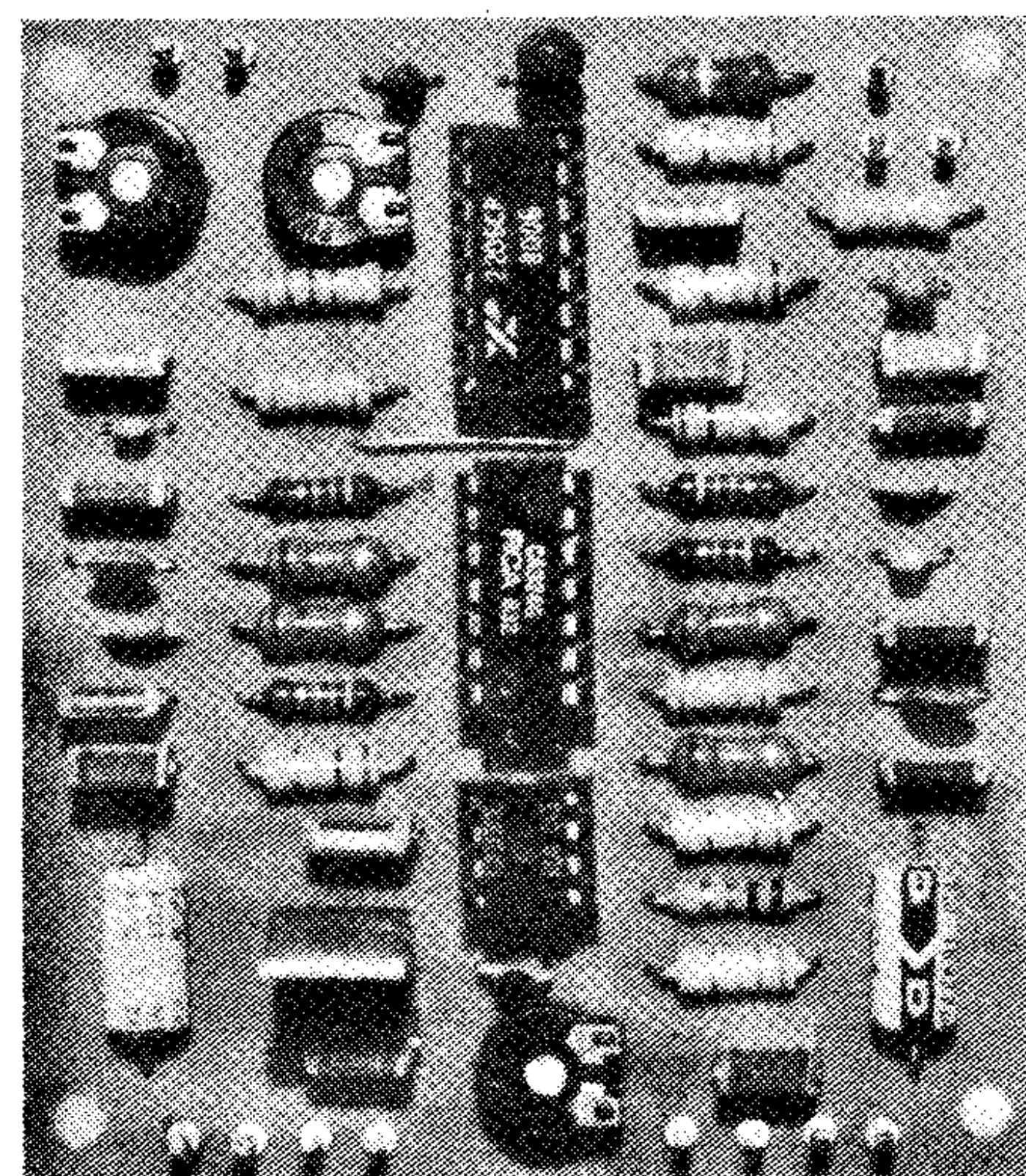
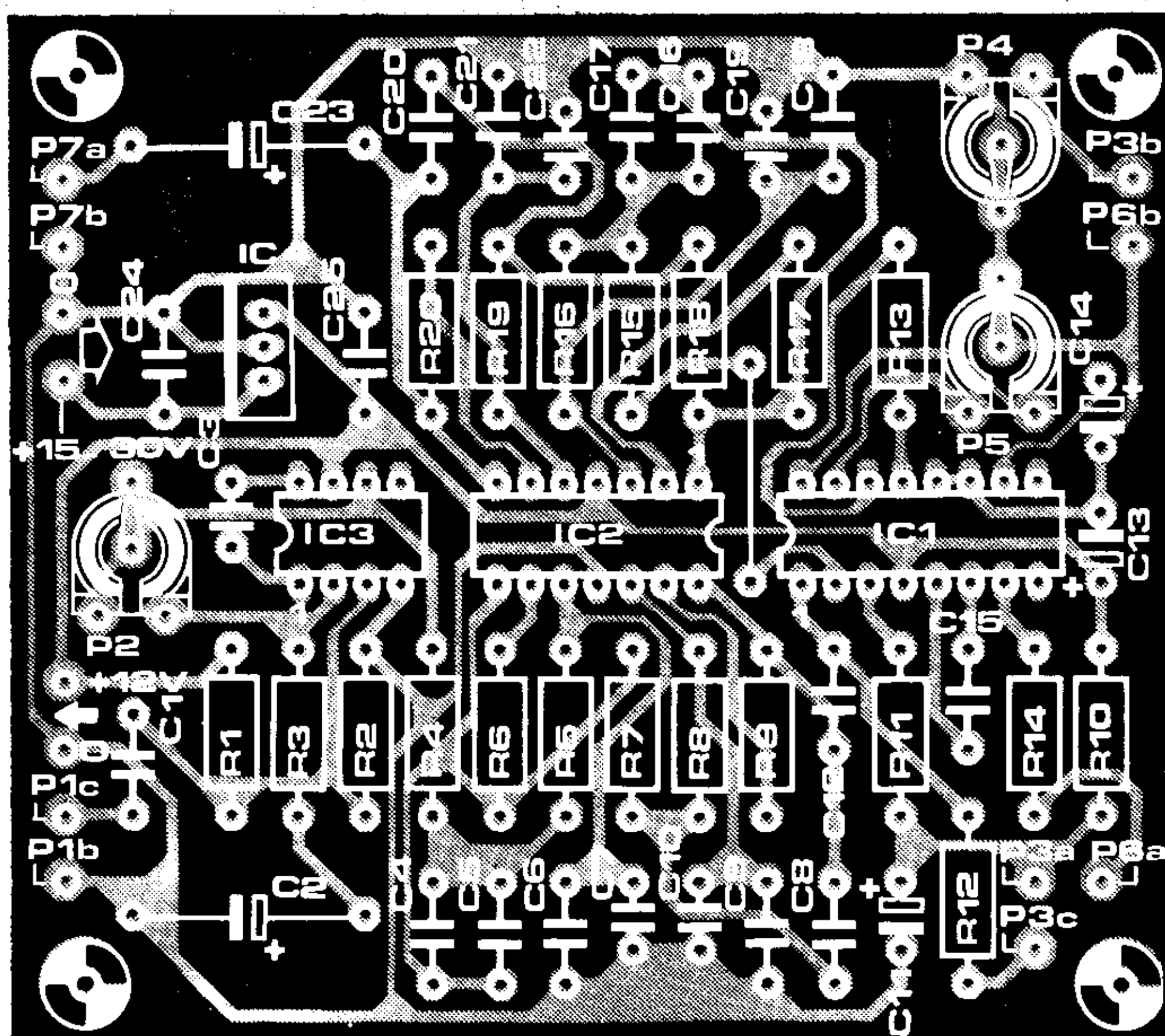
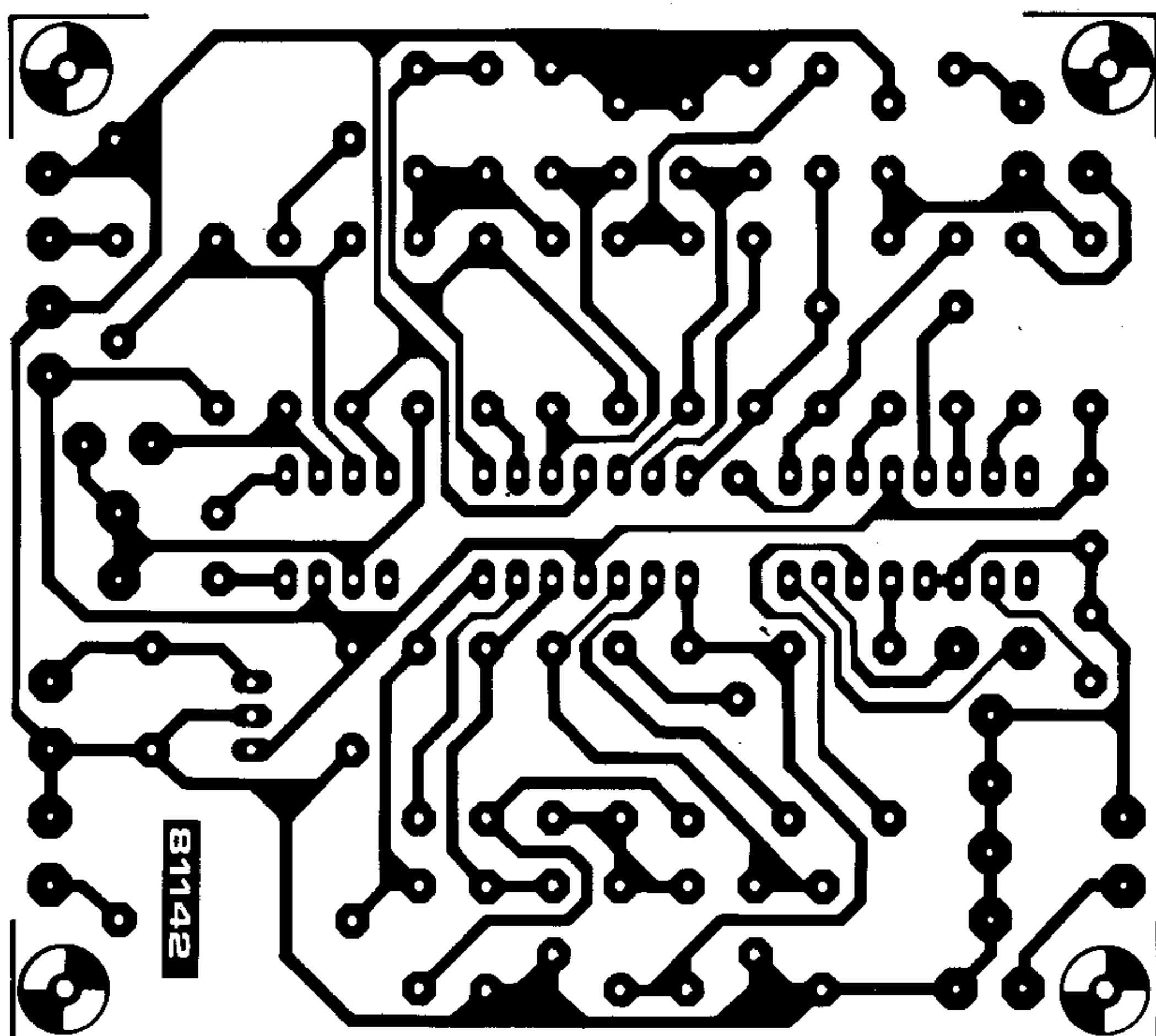


Figura 5. Si el criptófono no puede alimentarse a través del dispositivo al que está conectado, se puede utilizar a tal efecto la solución que damos en esta figura.



6



Lista de componentes:

Resistencias:

R1,R2 = 220 k
 R3 = 1 k
 R4,R5,R15,R16 = 12 k
 R6,R17 = 27 k
 R7,R8,R18,R19 = 4k7
 R9,R20 = 10 k
 R10 = 3k9
 R11,R14 = 56 k
 R12 = 47 k
 R13 = 220 Ω
 P1,P6,P7 = 10 k lin.
 P2 = 500 k (ver texto)
 P3 = 100 Ω lin.
 P4 = ajustable 5k
 P5 = ajustable 25k

Condensadores:

C1,C12 = 220 n
 C2 = 22 μ /10 V
 C3 = 15 p
 C4,C16 = 12 n
 C5,C17 = 1n2
 C6,C15,C18 = 4n7
 C7,C19 = 680 p
 C8,C20 = 82 n
 C9,C21 = 1n5
 C10,C22 = 100 p
 C11* = 2 μ 2/10 V
 C13*,C23 = 10 μ /16 V
 C14* = 1 μ /10 V
 C24 = 330 n
 C25 = 100 n

Semiconductores:

IC1 = XR 2206
 IC2 = CA 324, LM 324
 IC3 = CA 3130 (DIL)
 IC4 = 7812

* Tántalo o electrolítico radial.

Figura 6. Trazado de las pistas de cobre y distribución de componentes sobre la tarjeta de circuito impreso del criptófono/des-criptófono.

la figura 4. El primer componente que nos llama la atención es nuestro ya conocido generador de funciones XR2206. Este circuito integrado incorpora —entre otras etapas— un multiplicador de cuatro cuadrantes y un oscilador, que constituirán la base de nuestro montaje. El operacional IC3 forma parte de una etapa preamplificadora. La señal oral, deformada o no, ingresa en ella a través del potenciómetro de volumen P1. Cuando el circuito se utiliza como criptófono, la señal de entrada procederá de un micrófono. Si por el contrario, el montaje se emplea como des-criptófono, la entrada del circuito estará conectada a un amplificador, receptor, magnetófono, teléfono, etc. El potenciómetro P2 nos permite ajustar el factor de amplificación entre 1 y 500. El resultado idóneo se obtiene cuando la señal aplicada en la patilla 6 de IC3 está comprendida entre 200 mV y 1 V (valor efectivo). El hecho de recurrir a un amplificador operacional del tipo CA3130 garantiza un ancho de banda suficiente, incluso cuando el factor de amplificación es de 500. Con la ayuda de las resistencias R1 y R2 se lleva la salida de IC3 a un nivel de tensión continua de 6V. Esta tensión continua es necesaria para el correcto funcionamiento del filtro que sigue a IC3. Una vez alimentado el montaje, es necesario aguardar algunos segundos antes de que tal tensión se haga presente en la salida de IC3. Concretamente, hay que esperar a que el condensador C2 se cargue a 6V a través de P2. Antes y después del multiplicador de cuatro cuadrantes hay un filtro paso bajo —tipo Chevishev— de 4.º orden (24dB/octava), organizado entorno a dos amplificadores operacionales y con una frecuencia de corte de 3.200 Hz. Al igual que en la entrada del primer filtro tenemos un nivel de continua entregado por la salida de IC3, disponemos de otra tensión continua en la entrada del segundo entregada, en este caso, por la patilla 2 de IC1.

La frecuencia del oscilador incluido en IC1

es ajustable por medio de P6. A su vez, la simetría de la señal generada por el oscilador se ajusta con la ayuda de P5. Un buen ajuste de la simetría impide que la señal de entrada aparezca en la línea de salida. P3 y P4 se encargan del ajuste del nivel de tensión continua en la entrada del multiplicador; cuando éste está bien equilibrado, la frecuencia del oscilador es totalmente inaudible. Para una corrección eventual recurriremos a P3.

El circuito multiplicador es extremadamente sensible a la estabilidad de la tensión de alimentación. La estabilidad del balanceado está estrechamente relacionada con la estabilidad de esta tensión. Esta circunstancia nos la resuelve el regulador de tensión 7812, cuya entrada debe estar comprendida entre los 15V y 30V. La figura 5 muestra como obtener una tensión próxima a los 20V a partir de la tensión alterna de la red. Si es necesario el montaje puede alimentarse a partir del dispositivo al que se conecte; su consumo es del orden de 30 mA.

Montaje y ajuste

La tarjeta de circuito impreso que proponemos para el montaje del criptófono aparece en la figura 6. Esta puede recibir todos los componentes que intervienen en el esquema de la figura 4. Para los circuitos integrados IC1, IC2 e IC3 es muy conveniente utilizar zócalos: no es tarea agradable desoldar un circuito integrado si, por cualquier motivo, hubiera que sustituirlo.

La disipación del regulador de tensión IC4 es muy baja, por lo que no es preciso dotarlo de radiador alguno. Si el criptófono se destina únicamente a la «deformación» de mensajes grabados en cinta magnética, sólo es necesaria una tarjeta de circuito impreso. Para esta aplicación, P2 debe ser un potenciómetro de eje en lugar de un ajustable, ya que será preciso actuar fácilmente sobre el mismo con el fin de calibrar la sensibilidad.

En definitiva, el mismo circuito se utilizará para «deformar» y «conformar» la voz.

Si se pretende incorporar el circuito a un sistema de comunicación (transceptor o teléfono), será necesario incluir un descriptófono en el extremo receptor de la cadena.

Una vez que el circuito está montado y alimentado con una tensión convenientemente estabilizada, hay que proceder a su ajuste. Para empezar, los cursores de P1, P4 y P7 se llevan a masa y los de P3, P5 y P6 a su posición intermedia, con P2 en la posición de mínima resistencia. La salida del criptófono se conecta a la entrada de un amplificador provisto de altavoz. P7 se ajusta hasta lograr que la señal del oscilador sea claramente audible. Entonces, se ajustará la frecuencia del oscilador a 3.500Hz por medio de P6. Si el lector no dispone de osciloscopio o frecuencímetro, colocará P6 en su posición intermedia. La posición de calibrado de P6 se marcará en el panel frontal. Durante el proceso de «deformación» se mantendrá P6 en la referida posición. No obstante, durante la fase de «conformación», la posición de P6 puede ser eventualmente corregida. Hemos mencionado en un párrafo anterior que la señal de 3.500 Hz no debe aparecer en la salida. Para conseguir su supresión contamos con P4. Bien es cierto que siempre quedará una pequeña fracción de señal; la eliminación absoluta de la señal del oscilador es imposible. Una vez que el ajuste sea óptimo (multiplicador equilibrado), cualquier deriva accidental debida a la inestabilidad térmica puede ser compensada con la ayuda de P3. A continuación, aplicaremos una señal sinusoidal de 600 Hz a la entrada y actuaremos sobre P1 hasta que se hagan audibles simultáneamente los dos tonos: uno de 3.500 Hz - 600 Hz = 2.900 Hz y otro de 600 Hz. De ser necesario, aumentaremos la amplificación de IC3 por medio de P2. Acto seguido, giraremos P5 hasta que el tono de 600 Hz desaparezca y quede sólo la señal de 2.900 Hz. Para generar la señal de calibración de 600 Hz podemos utilizar el montaje de la figura 7. Este circuito puede construirse sobre un trozo de placa de circuito impreso. La alimentación necesaria de 12V podemos tomarla del mismo criptófono.

El circuito criptófono está ya listo para entrar en funcionamiento. Si se han montado dos circuitos, podrá verificarse su funcionamiento de forma muy fácil sin más que conectarlos en serie. El primero «deformará» la señal mientras que el segundo la «conformará» de nuevo a su estado original. Conecte un micrófono a la entrada del criptófono (primer circuito) y un amplificador provisto de altavoz a la salida del des-criptófono (segundo circuito). Si el ajuste es correcto la voz se reconocerá perfectamente y el mensaje debe ser inteligible, aunque sin esperar una reproducción de alta fidelidad. En este punto puede ser útil reajustar P6 y precisar la sensibilidad con ayuda de P2.

Desconecte el des-criptófono y ponga en su lugar el amplificador: el sonido que reproduce el altavoz será ahora de naturaleza ininteligible. Para probar la eficacia de su criptófono, conecte a la entrada un receptor de radio, busque un asiento cómodo ¡y trate de descifrar las noticias de última hora!

7

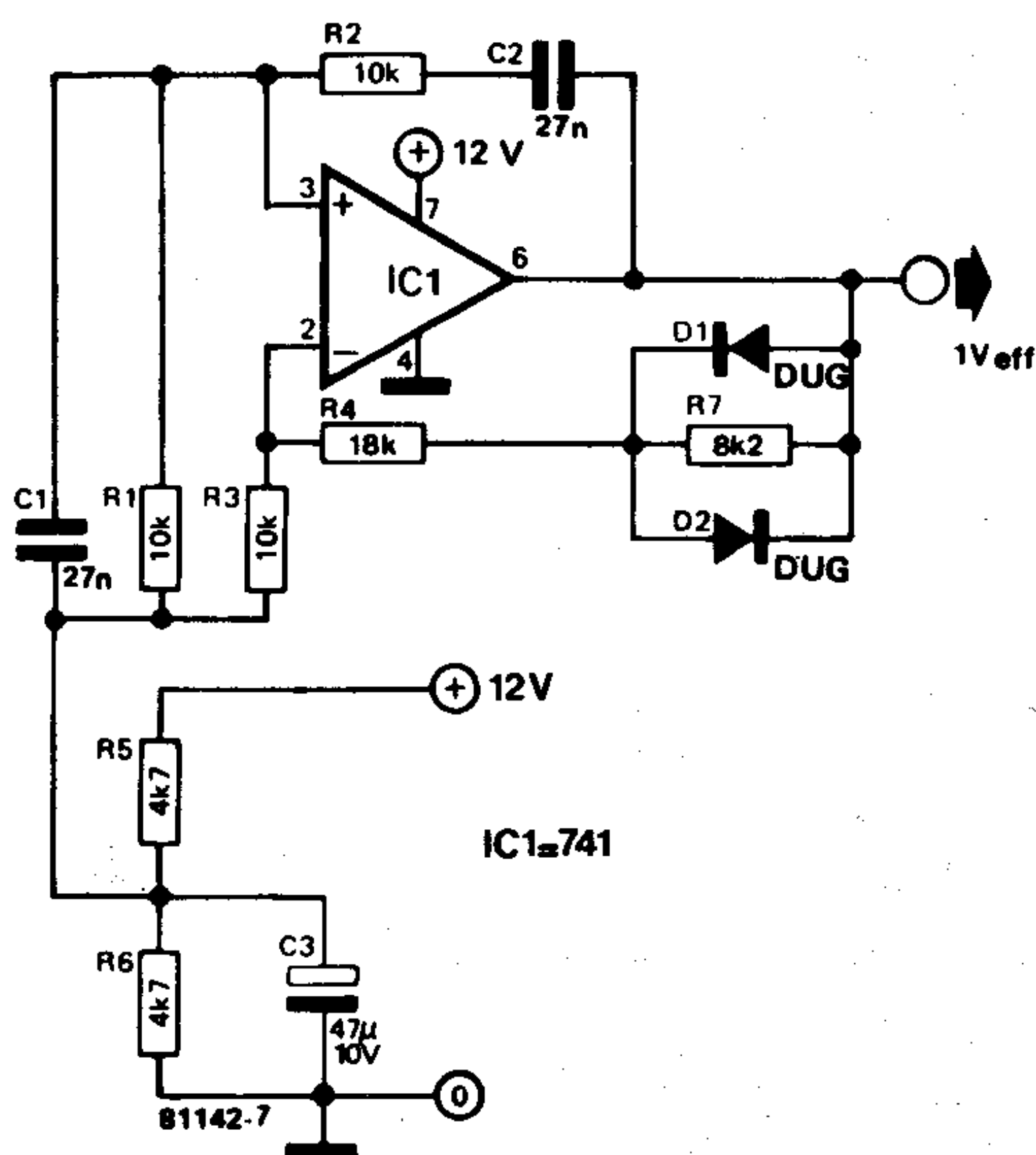


Figura 7. Si no se dispone de un generador sinusoidal para la señal de prueba de 600Hz, puede montarse el circuito de la figura capaz de generar la señal en cuestión.

Lo prometido es deuda

más sobre juegos TV

A raíz de los dos últimos artículos sobre el ordenador de juegos TV, aparecidos en los números de Enero y Abril, han llegado a nuestra redacción muchas comunicaciones de nuestros lectores. El presente artículo se ha elaborado a partir de la confrontación de las experiencias y sugerencias procedentes de nuestros lectores con nuestras propias reflexiones. No nos cabe la menor duda de que las siguientes páginas incluyen aclaraciones y materia de discusión suficiente como para ocupar la atención del lector interesado.

Vamos a empezar hablando de las palancas de control o sticks. Lo menos que podemos decir al respecto es que los datos y sugerencias recibidas son de los más amplio y variado. Desafortunadamente, se deslizó un error en el programa de prueba y calibración de los sticks incluido en la tabla 17 de Elektor Abril: en la posición 097A, la instrucción correcta debe ser 0E427B en lugar de 0E4278 como el texto indica. El texto visualizado permanecerá incoherente hasta que no se rectifique esta instrucción. Un elevado número de lectores han descubierto este error (o han elaborado su propia versión del programa), esto se ha traducido

en la recepción de un gran número de «datos de stick» muy diversos entre sí. Los valores mínimos varían entre 05 y 28 y los máximos entre 25 y FA. La gama media de valores oscila entre 15 y 7E. Pero ¿qué es lo que hay que hacer cuando el valor mínimo obtenido por una persona supera el valor máximo obtenido por otra? El único dato en el que coinciden todos (sin constituir sorpresa alguna) es el valor que corresponde a ningún stick conectado: 0D.

Dada esta realidad, pensamos que disponemos de una solución que debería satisfacer a todos. Esta se basa en dos conclusiones derivadas de los anteriores resultados:

- Si hay que utilizar los sticks, es esencial proceder a su calibración (automática).
- Siempre que sea posible, es conveniente emplear las palancas de control como interruptores de cuatro direcciones, indicando: «arriba», «abajo», «izquierda» o «derecha».

Cualquier tentativa de obtener los datos correspondientes a todas las posibles posiciones, con la particularidad de que sea utilizable en otros ordenadores además de en el propio, está abocada al fracaso. Por supuesto, es evidente que el problema no existe para programas estrictamente personales. Antes de describir nuestra solución hay otro punto que es necesario clarificar. Como han indicado algunos lectores, nuestra definición de los sticks no es la «ideal». Más aún, no corresponde con la utilizada en el programa que figura en el archivo 1 del disco ESS003, ni tampoco con la que utilizan los «ordenadores de juegos TV» que existen en el mercado basados en la misma CPU y PVI. Debido a este cúmulo de razones hemos decidido especificar los siguientes «estándars»:

- Stick izquierdo: dirección 1FCC.
- Stick derecho: dirección 1FCD.
- Movimiento horizontal: indicador a 0
- Movimiento vertical: indicador a 1
- Valor del dato bajo: a izquierda o arriba
- Valor del dato alto: a derecha o abajo

Es evidente que si se quiere que un ordenador para juegos TV ya montado se adapte a esta normalización, será necesario efectuar modificaciones en el cableado, no demasiadas afortunadamente. La tabla 17 (en la que se habrá efectuado la referida corrección) proporciona el adecuado método de verificación.

Volvamos, sin embargo, a nuestra «solución». Se trata de una rutina de calibración automática y de «escrutación de sticks» que es posible incorporar a cualquier programa que implique a los sticks. La tabla 1 da el programa completo. Tal como se observa en la tabla, la rutina de calibración inicial empieza en la dirección 0F94. No obstante, podemos arrancar el programa de dos formas distintas: 1F0F94 (BC-TA, UN) ó 3F0F94 (BSTA, UN). En este último caso, la rutina de calibración finaliza, según podemos ver, en la dirección 0FAF con 16, C0, C0. En el primer caso es posible insertar, en la misma dirección, una instrucción de ramificación 1Exxxx hacia cualquier posición que se estime oportuno. En ambos casos, la rutina de calibración se ejecuta al lanzar el programa. Se parte del supuesto de que las palancas de control están en la posición central; los puntos de conmutación relativos a estas posiciones se calculan y almacenan a partir de la dirección 0FC0.

Dicho sea de paso, la rutina «espera de VRLE» (dirección inicial 0F80) puede revelarse como particularmente útil en diversos puntos del programa principal.

Una vez calibrados los sticks, el control lo toma de nuevo el programa principal. En cualquier zona del programa puede solicitarse la escrutación de los sticks a través de la subrutina que arranca en la posición 0FC8. Para garantizar la correcta operación, este «salto a subrutina» debe producirse al final de una trama; por ejemplo, después de un bucle de «espera de VRLE». En función del programa, puede ser útil disponer de diversas variantes de la rutina en cuestión:

- en la posición 0FC8, puede seleccionarse el bloque superior de registros (con el fin de proteger los datos existentes en los registros R1...R3) sustituyendo la instrucción almacenada por la nueva 7712.
- es posible añadir instrucciones a partir de la dirección 0FF8; esto permite borrar el bloque de registros (7510 = CPSL, RS) o introducir en memoria los datos obtenidos: el registro R2 contiene los datos propios del stick izquierdo, mientras que el registro R3 contiene los datos del stick derecho.
- la instrucción situada en la posición cuya dirección es 0FD5, depende del punto en el que el indicador es puesto a cero o no. Es evidente que para muestrear las posiciones horizontal y vertical del stick, el indicador tiene que ser puesto a 1 y a 0 en tramas alternativas. La rutina dada presupone que el indicador se modifica después de lanzada la subrutina de escrutación de los sticks. En algún caso, puede ser preferible modificar antes el indicador: la instrucción situada en 0FD5 tendrá que ser entonces 1802.
- si es necesario, la rutina completa puede situarse en cualquier otra zona de la memoria.

Dado que la mayor parte de las instrucciones utilizan direccionamiento relativo, no será preciso modificarlas. Las únicas excepciones son las instrucciones con direccionamiento indexado-absoluto situadas en las posiciones 0FB6, 0FB9, 0FD9, 0FE0, 0FEA y 0FF1. Todas ellas dependen de la situación de los datos almacenados en nuestro caso a partir de la posición 0FC0. En la tabla 2 damos un programa de demostración muy simple que ilustra la forma

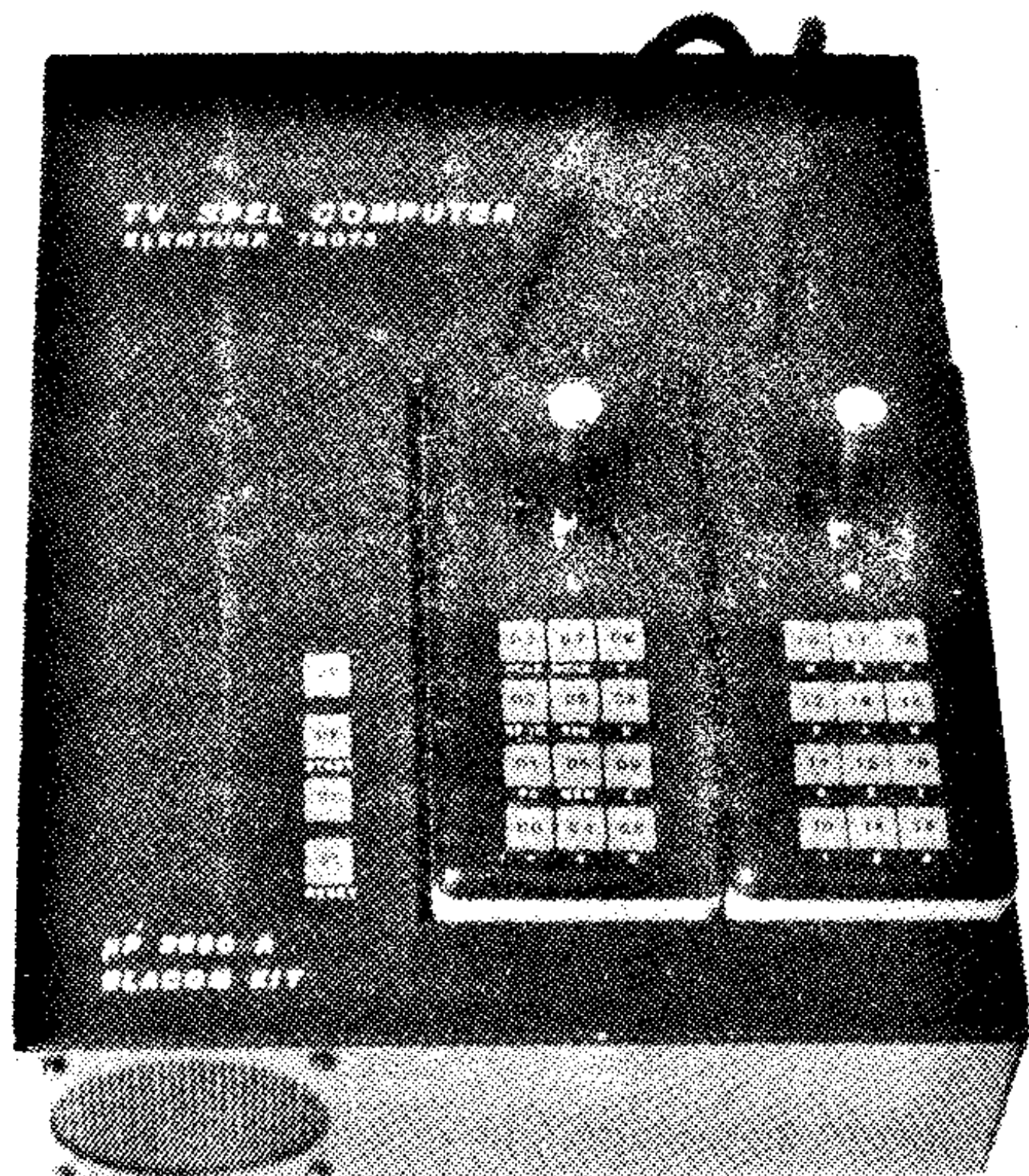


Tabla 1

Rutinas de calibrado y escrutación de los sticks

0F80	0881	LODR,R0,Ind	SUBROUTINA: ESPERA DE VRLE
0F82	0C1FCB	LODA,R0	
0F85	F440	TMI,R0	
0F87	9879	BCFR	
0F89	17	RETC,UN	
0F8A	C1	STRZ,R1	SUBROUTINA: CALCULO DE LOS LIMITES
0F8B	51	RRR,R1	
0F8C	51	RRR,R1	
0F8D	453F	ANDI,R1	
0F8F	A1	SUBZ,R1	
0F90	C2	STRZ,R2	
0F91	81	ADDZ,R1	
0F92	81	ADDZ,R1	
0F93	17	RETC,UN	

RUTINA DE CALIBRACION

0F94	7660	PPSU,II/Flag	indicador a 1 = vertical
0F96	7518	CPSL,RS/WC	
0F98	3B66	BSTR,UN	borrar VRLE, aguardar una escrutación
0F9A	3B66	BSTR,UN	
0F9C	0880	LODR,R0,Ind	1FCC = izquierda
0F9E	06B1	LODR,R3,Ind	1FCD = derecha
0FA0	3B68	BSTR,UN	calcular y almacenar los límites inferior y superior izquierdo
0FA2	C81D	STRR,R0	
0FA4	CA1A	STRR,R2	
0FA6	03	LODZ,R3	calcular y almacenar los límites inferior y superior derecho
0FA7	3B61	BSTR,UN	
0FA9	C818	STRR,R0	
0FAB	CA15	STRR,R2	
0FAD	B440	TPSU,flag	retorno si los límites están posicionados.
0FAF	16	RETC	
0FB0	C0,C0	2xNOP	Nota: ramificación absoluta con 1Exxxx.
0FB2	7440	CPSU,flag	
0FB4	0504	LODI,R1	Desplazamiento de los datos
0FB6	0D4FC0	LODA,I-R1	
0FB9	CD6FC4	STRA,I/R1	
0FBC	5978	BRNR,R1	
0FBE	1B58	BCTR,UN	

0FC0	bajo alto	bajo alto	← hor.
0FC4	00 00	00 00	
	00 00	00 00	← vert.
	izquierda	derecha	

SUBROUTINA DE ESCRUTACION DE STICKS

0FC8	7702	PPSL,COM	(7712 = PPSL,RS/COM)
0FCA	20	EORZ,R0	
0FCB	C1	STRZ,R1	borrar R1, R2 y cargar dato sticks
0FCC	C2	STRZ,R2	
0FCD	0C1FCC	LODA,R0	posicionamiento de R1 si vertical
0FDD	0F1FCD	LODA,R3	
0FDE	B440	TPSU,flag	Nota: algunas veces es necesario 1802 = BCTR.
0FDF	9802	BCFR	
0FE0	0504	LODI,R1	Resultado de la posición del stick izquierdo a R2.
0FE1	ED2FBF	COMA,I+R1	
0FE2	9A02	BCFR	Resultado de la posición del stick derecho a R3.
0FE3	A601	SUBI,R2	
0FE4	ED2FBF	COMA,I+R1	
0FE5	9902	BCFR	
0FE6	8601	ADDI,R2	
0FE7	03	LODZ,R3	
0FE8	0700	LODI,R3	
0FE9	ED2FBF	COMA,I+R1	
0FEA	9A02	BCFR	
0FEB	A701	SUBI,R3	
0FEC	ED2FBF	COMA,I+R1	
0FED	9902	BCFR	
0FEE	8701	ADDI,R3	
0FEF	17	RETC,UN	
0FF0	C0		espacio para 7510 = CPSL,RS, y/o CExxxx para transferencia de datos.
0FF1			
0FF2			
0FF3			
0FF4			
0FF5			
0FF6			
0FF7			
0FF8			
0FF9			
0FFA			
0FFB			
0FFC			
0FFD			
0FFE			
0FFF	C0		

en que actúa esta rutina. Una vez que se han cargado ambos programas (tablas 1 y 2) se arranca el programa principal a partir de la posición cuya dirección es 0900. Los dos primeros «objetos» que corresponden, respectivamente, a la visualización de «PC» y «=» saltarán al centro de la pantalla (0900 permanece en el ángulo superior derecho de la pantalla). La posición de estos objetos puede ahora ser modificada por medio de las palancas de control izquierda y derecha, respectivamente. Las sugerencias expuestas deberían ser suficientes para aquellos lectores que desarrollan sus propios programas. Por lo que respecta a los demás, la observación más importante es que todos los programas que serán suministrados por el «servicio de Software» de Elektor rodarán en su ordenador, con la condición de que los sticks estén cableados tal como hemos mencionado anteriormente.

Interrupciones

Ha llegado ya la hora de satisfacer una «solicitud de interrupción» que recibimos con agrado. Tal como hemos dicho, se han recibido un gran número de sugerencias procedentes de nuestros lectores. Uno de los temas más abordados ha sido el relativo a posibilidades de «interrupción». Así, por ejemplo, el Sr. Norman nos ha enviado una extensa carta en la que nos expone lo siguiente:

«Al utilizar las interrupciones Uds. describen un método que consiste en dejar al programa principal dentro de un bucle y abandonarlo cuando sea necesario ejecutar una rutina de interrupción. Este método se traduce en un «despilfarro» de tiempo de tratamiento y yo creo que es preferible «repartir las tareas». Por ejemplo: movimiento del objeto y detección de colisiones en las rutinas de interrupción y actualización del marcador, desplazamiento fuera de la pantalla y escrutación de las teclas en el programa principal. Con el fin de gestionar simultáneamente el programa principal y las interrupciones, es esencial que los registros y los códigos de condiciones no sean incompatibles y Uds. no describen con suficiente detalle las técnicas para lograrlo».

«Si la rutina de interrupción utiliza por ejemplo el bloque superior de registros mientras que el programa principal emplea el bloque inferior, una rutina típica de interrupción puede empezar como sigue:

7710	PPSL,RS
CC08FE	STRA,R0
13	SPSL
CC08FF	STRA,R0
y concluir con:	
0C08FF	LODA,R0
93	LPSL
0C08FE	LODA,R0
7510	CPSL,RS
37	RETE,UN

Es primordial salvaguardar PSL, de lo contrario el programa principal podría tomar decisiones relacionadas con un código de condición posicionado por la rutina de interrupción».

Todo lo dicho es muy cierto. No obstante —como otro lector nos ha hecho constatar— la rutina anterior no es del todo correcta: después de restituir los datos PSL se carga de nuevo el registro R0 ¡lo que modifica el código de condición! La rutina si-

Tabla 2

Rutina de demostración de los sticks			
0900	3F0F94	BSTA,UN	Rutina de calibración horizontal espera del VRLE lectura de sticks
0903	7440	CPSU,flag	
0905	3F0F82	BSTA,UN	
0908	3F0FC8	BSTA,UN	
090B	0828	LODR,R0	Posición horizontal del objeto 1
090D	82	ADDZ,R2	
090E	C825	STRR,R0	
0910	CC1F0A	STRA,R0	
0913	0821	LODR,R0	Posición horizontal del objeto 2
0915	83	ADDZ,R3	
0916	C81E	STRR,R0	
0918	CC1F1A	STRA,R0	
091B	7640	PPSU,flag	vertical espera del VRLE lectura de sticks
091D	3F0F82	BSTA,UN	
0920	3F0FCA	BSTA,UN	
0923	0812	LODR,R0	
0925	82	ADDZ,R2	Posición vertical del objeto 1
0926	C80F	STRR,R0	
0928	CC1F0C	STRA,R0	
092B	080B	LODR,R0	
092D	83	ADDZ,R3	Posición vertical del objeto 2
092E	C808	STRR,R0	
0930	CC1F1C	STRA,R0	
0933	1B4E	BCTR,UN	
0935	44 55 77 71		Datos de posición

1

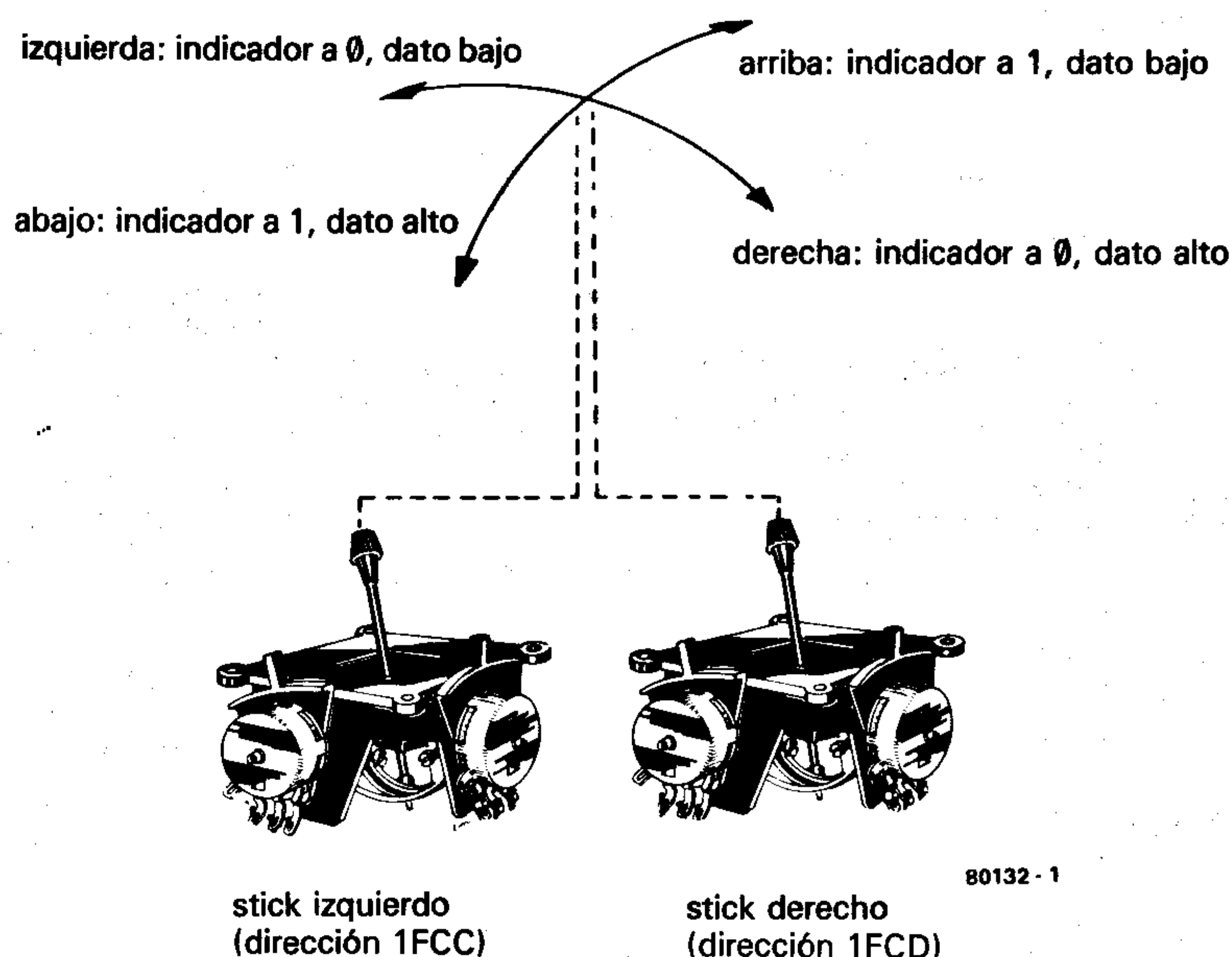


Figura 1. El gráfico ilustra el nuevo «estandar de los sticks» comentado en el texto.

guiente parece satisfacer todas las necesidades:

La rutina de interrupción empezará con:

```

7710 PPSL,RS
CC09F1 STRA,R0
13 SPST
CC09F3 STRA,R0
24EF EORI,R0
CC09F5 STRA,R0
    
```

y terminará, por ejemplo en 09F0, por:

```

09F0 04XX LODI,R0
09F2 77XX PPSL
09F4 75XX CPSL (incluyendo RS)
09F6 37 RETE,UN
    
```

Por supuesto, las tres direcciones absolutas que figuran en la rutina de «preservar contenido» dependen de la localización de los bytes de la zona de memoria de «restauración».

Un poco más sobre la PVI

Otro de los temas que ha suscitado un ma-

yor número de comentarios es la PVI. Concretamente, dos son los puntos sobre los que más se ha incidido.

- Tal como se puede constatar examinando la documentación relativa a la tarjeta de circuito impreso, en la PVI existen varias direcciones disponibles como memoria temporal o «scratch». Hasta el momento no las hemos utilizado, pero algunos lectores nos han remarcado la posibilidad real de emplear esta zona como si se tratara de una memoria RAM convencional.

- También se refleja en la documentación la circunstancia de que el campo de «entrada/salida y control» está repetido, en realidad, cuatro veces:

```

1FC0...1FCD, 1FD0...1FDD
1FE0...1FED y 1FF0...1FFD
    
```

Esto reviste un particular interés para los datos almacenados en las posiciones de memoria 1FCA y 1FCB (colisiones, VRLE, etc.). Cada uno de estos bytes es puesto a cero al leerlo, lo que no deja de ser negativo

en muchos casos. Al respecto, un lector nos ha comunicado que cuando se lee, por ejemplo 1FCA, sólo este byte se pone a cero mientras que IFDA, IFEA ó IFFA permanecen sin sufrir alteración. Esto significa que puede utilizarse una dirección distinta para recuperar los datos de cada objeto, sin que por ello se modifique la información necesaria posteriormente para otro de los objetos ¡verdaderamente útil!

Preguntas y errores

A menudo se nos pregunta por qué algunos programas cargan el dato 04 en la posición de memoria 1E80. No estábamos al corriente de este hecho, si bien, hemos localizado el motivo. Existe una versión comercial de nuestro ordenador para juegos TV que utiliza la misma CPU y PVI; sin embargo, presenta una diferencia: cuando se almacena 04 en la posición 1E80, los efectos sonoros se reproducen a través de televisor. Lo cierto es que no sabemos como funciona realmente ya que tal particularidad no afecta a nuestra versión, no obstante, es posible que alguien pueda aclararnos este punto.

Otra pregunta que nos llega con asiduidad es relativa a la resistencia R58. En el esquema la resistencia R58 aparece conectada a la salida de video, lo que es absolutamente correcto. Los lectores con dotes de observación habrán detectado que, en el circuito impreso, esta resistencia está conectada al positivo de la alimentación. Al descubrir este error hemos verificado de inmediato varios de nuestros prototipos para ver cuál era el efecto que producía. Ante nuestra sorpresa más absoluta ¡este error no tenía ninguna incidencia en el funcionamiento del circuito!. Por este motivo, no hemos hablado antes del tema.

Algunos lectores han encontrado un «problema» en lo que respecta al desplazamiento vertical de los duplicados, tal vez no hayamos explicado con detalle que un desplazamiento vertical de «FF» se considera como «menos uno»: el intervalo entre los duplicados se hace nulo. Para borrar por completo los duplicados es necesario almacenar en memoria un desplazamiento igual a «FE».

En otro aspecto, mencionamos en el artículo inicial que sólo estaban autorizados números de archivo hasta el 9. Esta limitación no es correcta: se puede utilizar cualquier número de una sola cifra hexadecimal (1...F).

Un truco muy útil

¿Ha intentado alguna vez escribir un programa?... ¿Y ha descubierto, después de lanzarlo por primera vez, que olvidó incluir algunas instrucciones esenciales?. Usted no es de los primeros a los que le ocurre esto... ¡Bienvenido al club!

Para intercalar las instrucciones necesarias en el programa cargado, puede reemplazar los tres bytes de alguna instrucción original por una instrucción de ramificación incondicional a una zona de memoria vacía; en esta zona se escribe la instrucción eliminada y se añaden las instrucciones que falten, antes de ramificar de nuevo al punto de partida. El procedimiento es absolutamente eficaz pero está muy lejos de ser elegante.

Los lectores que han decodificado el programa de «guerra espacial» (Space Shoot-out) que figura en el segundo disco ESS, destinado al ordenador de juegos TV, saben a lo que se asemeja el resultado final: ¡a un revoltijo!.

La única alternativa consiste en desplazar el resto del programa abriendo el hueco necesario. Desafortunadamente, esta solución puede suponer el desplazamiento de varias páginas de programa, cuidadosamente escritas a mano, tecleándolas de nuevo —con ardua fatiga— en su nuevo emplazamiento. Lo menos que puede argumentarse en contra es que resulta harto aburrido. Es mucho más agradable utilizar una rutina que denominaremos de «transferencia de bloques», con lo que el ordenador se ocupará de la parte tediosa del trabajo.

El principio básico de la rutina es particularmente simple. Supongamos que hay que insertar una instrucción adicional de «almacenamiento absoluto» de 3 bytes en la posición de dirección 0A00. El resto del programa que se extiende, por ejemplo, de 0A00 a 0AFE tendrá que ser desplazado tres posiciones de memoria. La rutina al efecto puede ser la siguiente:

08C0	05FF	LODI,R1
08C2	0D4A00	LODA,I-R1
08C5	CD6A03	STRA,I/R1
08C8	5978	BRNR,R1
08CA	1F0000	BCTA,UN

Cuando se ejecuta la rutina a partir de la dirección 08C0, todos los bytes de las diversas instrucciones se desplazarán tres posiciones de memoria, una a una y empezando por la posición superior. En la práctica, el ordenador realiza esta labor tan rápidamente que no se apreciará en la pantalla más que un ligero parpadeo. Las únicas modificaciones que quedan por efectuar a mano consisten en actualizar las instrucciones que contienen direcciones absolutas que conciernen a la zona de programa desplazada y las direcciones relativas que afectan a saltos a través del intervalo creado.

¿Qué nos depara el futuro?

En principio, más programas todavía. Disponemos ya de una versión reactualizada de la «guerra espacial» que incluye el calibrado de los sticks y alguna que otra innovación. Tenemos también un programa de «Mastermind» y un juego de «Amazona» (hombre contra máquina). Actualmente, trabajamos en un nuevo generador de números alatorios para un juego de lotería y en un laberinto para helicóptero. En un breve plazo esperamos introducir un nuevo disco ESS o quizás una cassette, en la que figurarán todos estos programas. Tenemos una gran cantidad de nuevas ideas, pero no hay que olvidar que la elaboración de los programas lleva su tiempo.

Como proyecto de ampliación circuital tenemos a nuestra disposición, ya totalmente acabada y puesta a punto, una tarjeta de expansión de memoria. Por lo que a nosotros respecta estamos dispuestos a satisfacer sus deseos. Si están interesados en la tarjeta de expansión de memoria, pónganlo en nuestro conocimiento y así tendremos el argumento suficiente como para tenerla en cuenta y publicarla en nuestras páginas ¡aguardamos sus sugerencias!

Un pequeño programa

Un asiduo lector, el Sr. Saliger, nos ha remitido este pequeño programa para el muestreo automático del software existente. Después de proceder a su simplificación les damos el programa resultante. La dirección inicial del programa (o de la sección del programa) que se desea visualizar se carga en la posición de memoria 08C0. Acto seguido se ejecuta el programa propuesto a partir de la posición cuya dirección es 08C2. Como resultado empezarán a desfilarse a través de la pantalla las sucesivas direcciones e instrucciones respectivas. Es posible detener la visualización y proseguir

con ella más adelante manteniendo pulsada la tecla «start» por un instante. Si esta tecla se mantiene pulsada, el desfile de información se producirá a la mitad de la velocidad habitual. Más aún, la velocidad depende del dato cargado en la posición de memoria 1F9C. Cuando se examinan tablas de relativa longitud puede ser interesante modificar la instrucción situada en la posición 08F0, de tal forma que se convierta en 0604, 0608 ó 060C. Hay que tener en cuenta que las primeras instrucciones que sigan a una serie de datos pueden ser mal interpretadas.

El retorno al programa monitor se gestiona por medio de la tecla «reset». En este modo de actuación no hay que pulsar la tecla «start», de lo contrario se borraría el programa a partir de la dirección 1F80.

08C0	0000	2 bytes de «bloc de notas» para la dirección PPSU,II
08C2	7620	LODI,R1
08C4	0502	LODA,I-R1
08C6	0D48C0	STRA,I/R1
08C9	CD68A4	BRNR,R1
08CC	5978	BSTA,UN
08CE	3F02CF	BSTA,UN
08D1	3F042B	LODI,R3
08D4	0706	STRA,I-R3
08D6	CF488A	BRNR,R3
08D9	5B7B	BSTR,UN,Ind.(02CF)
08DB	3BF2	LODA,Ind,R2
08DD	0E88A4	TMI,R2
08E0	F608	BCTR
08E2	180C	TMI,R2
08E4	F6A0	BCTR
08E6	1806	EORI,R2
08E8	2640	TMI,R2
08EA	F654	BCTR
08EC	1802	ADDI,R2
08EE	8604	ANDI,R2
08F0	460C	RRR,R2
08F2	52	RRR,R2
08F3	52	BSTA,UN
08F4	1F1F80	
(08F7)		
1F80	8704	ADDI,R3
1F82	0D88A4	LODA,R1,Ind
1F85	3F0354	BSTA,UN
1F88	3F039F	BSTA,UN
1F8B	FA73	BDRR,R2
1F8D	3F020E	BSTA,UN
1F90	0C1FCB	LODA,R0
1F93	D0	RRL,R0
1F94	9A7A	BCFR
1F96	7702	PPSL,COM
1F98	3F0055	BSTA,UN
1F9B	8704	ADDI,R3
1F9D	5B71	BRNR,R3
1F9F	12	SPSU
1FA0	0D1E8B	LODA,R1
1FA3	4540	ANDI,R1
1FA5	21	EORZ,R1
1FA6	92	LPSU
1FA7	B440	TPSU,flag
1FA9	1865	BCTR
1FAB	1F08CE	BSTA,UN

Dirección inicial de transferencia

Desfile

Dirección hacia línea M y desfile de información

¿Instrucción de 1, 2 ó 3 bytes? Resultado al registro R2 en la forma 01, 02 ó 03.

1, 2 ó 3 bytes de datos al display; incrementar dirección

Esperar VRLE; visualizar 6 líneas

VELOCIDAD

start/stop y 1/2 velocidad con la tecla «start»

Recomenzar

Los lectores que deseen utilizar este programa para escrutar el software del monitor, deben tener en cuenta que este último contiene datos en las siguientes posiciones.

0006 ... 0009
00AD ... 00BC
0122 ... 013D
0177 ... 0180
027B ... 02CE
02F5 ... 031C
0537 ... 053F

La zona de RAM «bloc de notas» (scratch) empieza en 0800. Las direcciones de partida de las principales rutinas son:

- Initiate : 0023
- 'Reg' : 03B0
- 'Mem' : 040C
- 'BK' : 04A9 and 0594/05B2
- 'PC' : 050E
- 'Wcas' : 05E8
- 'Rcas' : 0758