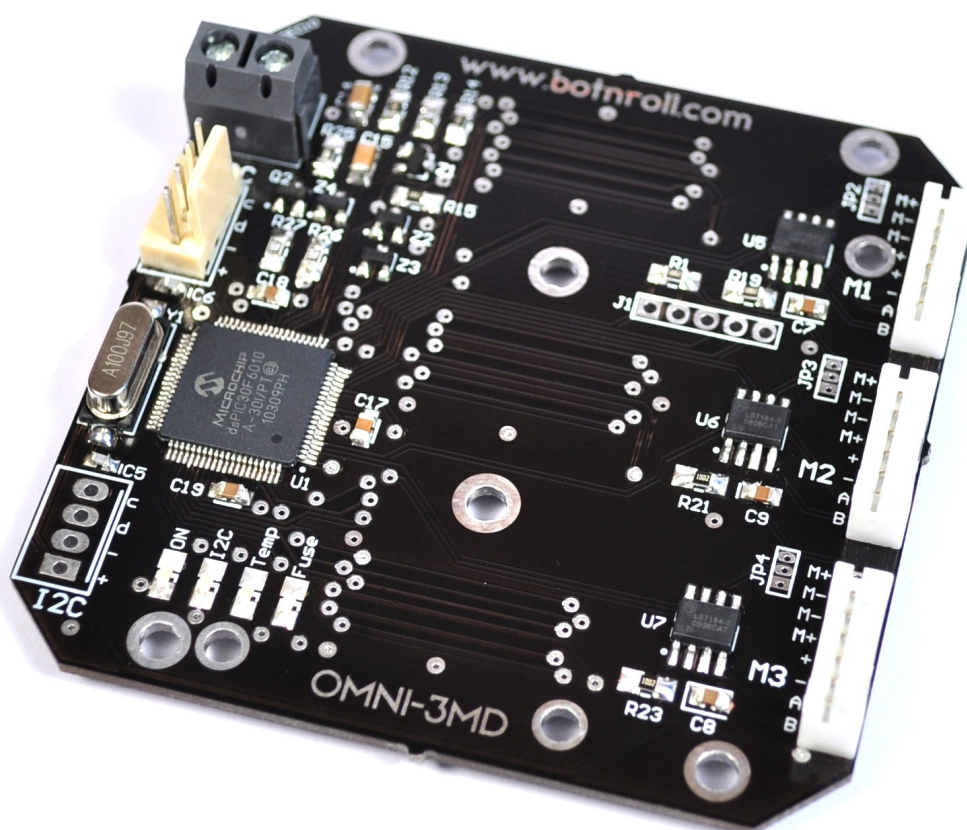


OMNI-3MD

Guia de actualização de firmware



Placa Controladora de 3 Motores

Outubro de 2013

Como actualizar o firmware:

A actualização do firmware da OMNI-3MD efectua-se descarregando um ficheiro .hex para a memória do microcontrolador PIC30F6010A.

O ficheiro .hex é disponibilizado pela botnroll.com na página de suporte do produto:

<http://botnroll.com/omni3md/>

Para descarregar o ficheiro .hex para a placa será necessário:

- O ficheiro .hex que será descarregado para a OMNI-3MD;
- Um programador PICKit2 ou PICKit3;
- Um computador.
- O software para o programador PICKit;

Onde encontrar o software para o programador:

Podem descarregar o software para o programador PICKit2 no seguinte link:

http://www.botnroll.com/omni3md/downloads/PICKit_2_v2.61.00_Setup_A.zip

Podem descarregar o software para o programador PICKit3 no seguinte link:

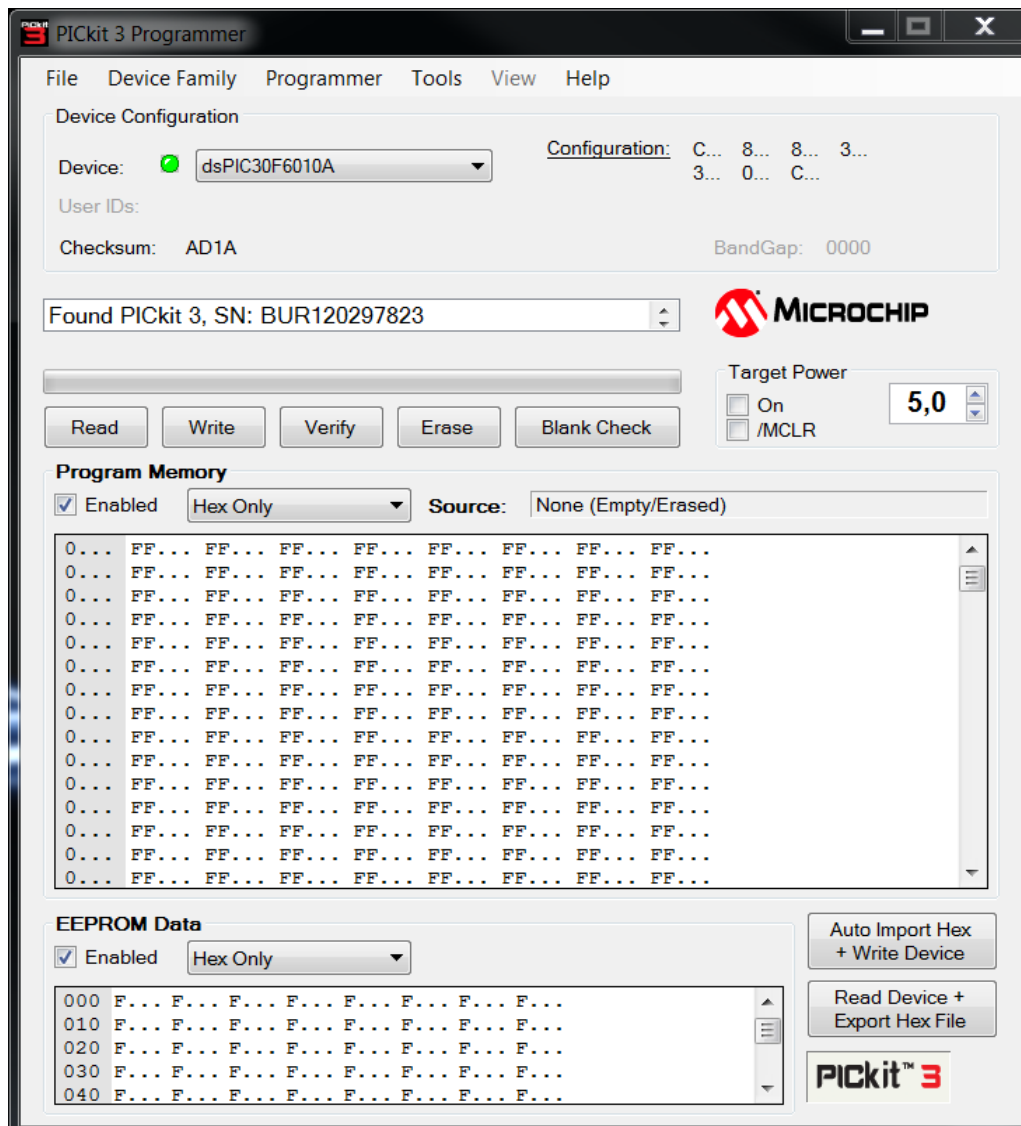
http://www.botnroll.com/omni3md/downloads/PICKit_3_Programmer_1_0_Setup_A.zip

Instalar o software do programador PICKit no computador:

- Extrair do ficheiro .zip a pasta que contém o ficheiro de instalação.
- Abrir o ficheiro contido na pasta para iniciar a instalação.

Descarregar o ficheiro .hex para a OMNI-3MD utilizando um PICKit3:

- 1- Ligar o PICKit3 a uma porta USB do computador;
- 2- Abrir o software de programação PICKit3;
- 3- O programador será detectado e o led STATUS ficará verde;
- 4- Selecione o dispositivo (Device) dsPIC30F6010A;



- 5- Certifique-se que **Program Memory** e **EEPROM Data** estão activados (Enabled);

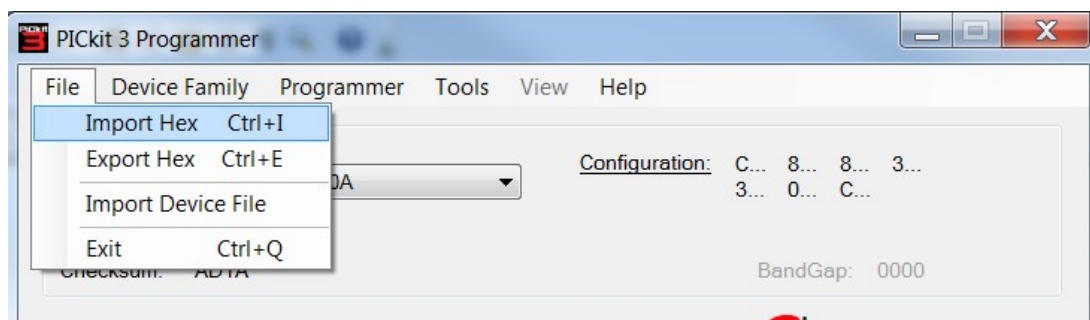
6- Inserir o programador PICkit3 no conector JP1 da OMNI-3MD de acordo com a imagem seguinte, certificando-se que existe boa ligação eléctrica entre o programador e a OMNI-3MD;



7- Alimentar o circuito de controlo da OMNI-3MD (pelo barramento I2C);

8- Apagar completamente a memória actual da OMNI-3MD incluindo a EEPROM clicando no botão “Erase”;

9- Importar o ficheiro .hex clicando em “File”->”Import Hex” e seleccione o ficheiro .hex com o novo firmware;



10-Clique no botão “Write” e o firmware será descarregado para a OMNI-3MD.

Nota:

Terá que calibrar o robô para efectuar movimentação com controlo PID.