

82

diseño y
construcción
de un
sistema Electrónico
de votación para el
senado Académico de la
universidad de
Puerto Rico
en Bayamón

Ismael Sánchez Ríos & José Ramón Vega

RESUMEN

EN ESTE ARTÍCULO OFRECEMOS una explicación básica del funcionamiento del sistema electrónico de votación para el senado académico de la Universidad de Puerto Rico en Bayamón. Explicamos cómo se debe utilizar el sistema y la información generada por cada módulo de votación.

Palabras claves: tecnología, módulos, sistema de votación

Milenio, Vol. 8/9, 2004-2005

ISSN 1532-8562

PLANTEAMIENTO DEL PROBLEMA

Para desarrollar este proyecto se requiere un sistema electrónico que permita que un grupo de senadores pueda emitir sus votos de forma mecanizada. Mediante el sistema diseñado se deberá identificar de donde procede cada voto sin revelar quien lo emite. Se deberá contar cada voto y presentar el resultado de la votación de forma gráfica y numérica. Un teclado sencillo permitirá la entrada del voto. Un despliegue simple presentará información de orientación y resultados al votante. Una computadora supervisará y controlará la operación del sistema por medio de un programa y una interfase que utilice el puerto paralelo de una computadora personal.

SOLUCIÓN DEL PROBLEMA

Consideramos dos soluciones. La primera fue usar un microcontrolador, despliegue LCD y teclado. Fabricamos un prototipo de módulo de votación y encontramos que con la tecnología que teníamos disponible en el laboratorio no era viable implementar esta solución. Concluimos que era más práctico construir un sistema menos sofisticado usando codificadores, decodificadores, teclado y despliegue sencillo.¹ En este artículo presentaremos y discutiremos el diseño sencillo que construimos e instalamos en la sala del Senado Académico.

EXPLICACIÓN TÉCNICA DEL SISTEMA

Para llevar a cabo la comunicación entre los diferentes módulos de vota-

ción y la computadora personal utilizamos el codificador HT640 y el decodificador HT648. Estos llevan a cabo el proceso de conversión de información de serie a paralelo y de paralelo a serie de forma automática y confiable. El codificador HT640 solamente requiere la activación de la señal TE (transmisión activada) para comenzar a transmitir la información. El codificador transmite dos bloques de información básicos. Estos son la información de 8 bits (dígitos binarios) que queremos transmitir y la dirección (10bits) del decodificador que recibirá la información. Estos bloques de información son convertidos del formato paralelo a la serie y transmitidos una vez que se active la señal TE.

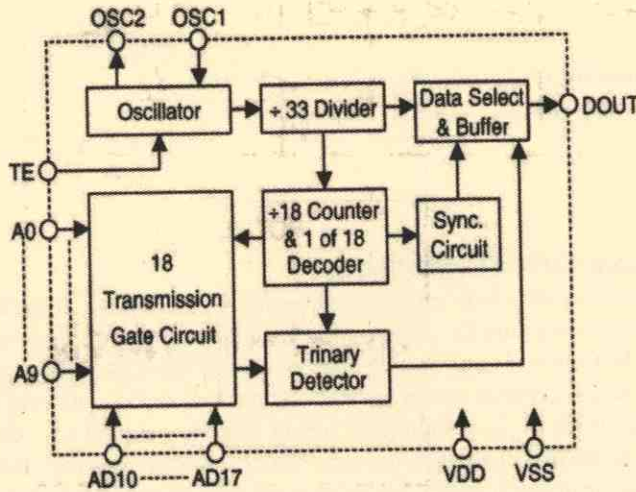


Figura #1 Diagrama en bloque del HT640

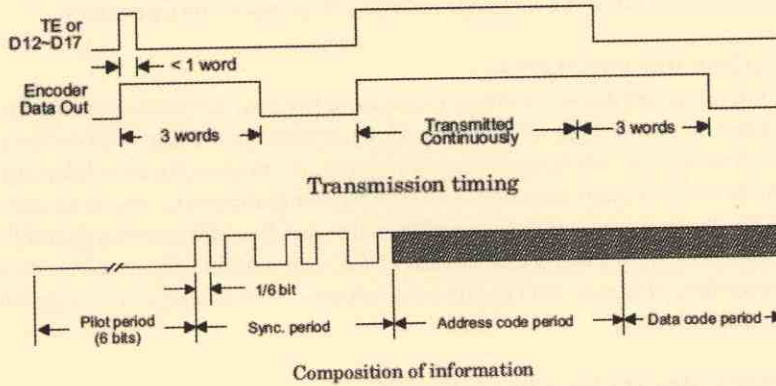


Figura #2 Representación de la información a ser transmitida

El decodificador HT648 cuya dirección coincide con la enviada por el codificador reconvierte la información recibida al formato digital en paralelo e indica que la información recibida es válida activando a la señal VT (transmisión válida).

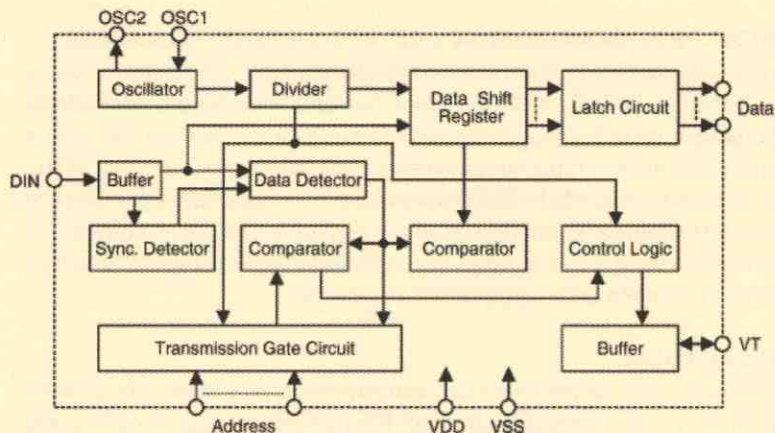


Figura #3 Diagrama en bloque del HT648

La frecuencia de un oscilador interno determina la rapidez de la transferencia de la información. Esta frecuencia se ajusta variando el valor de una resistencia externa conectada entre los puntos osc1 y osc2. El fabricante provee una gráfica que relaciona el valor de la frecuencia de oscilación, del oscilador con el valor de la resistencia externa y el valor de la fuente de voltaje que alimenta al circuito integrado.

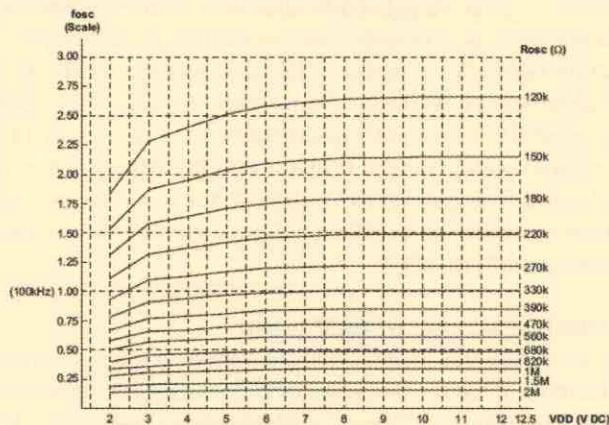


Figura # 4 Gráfica usada para calcular el valor de la resistencia externa que determina la frecuencia del oscilador interno

Una ventaja de convertir de formato paralelo a formato serie es que podemos utilizar transmisores y receptores de radiofrecuencia para construir sistemas inalámbricos, posibilidad que también experimentamos con resultados positivos.

LOS MÓDULOS DE TRANSMISIÓN Y RECEPCIÓN DE INFORMACIÓN.

Los módulos de transmisión y recepción utilizan un codificador HT640 y un decodificador HT648. Los llamaremos módulos remotos y módulo local. Cuando hablamos de lugar remoto nos referimos a un módulo que está a cierta distancia de la computadora personal (módulo de votación), al módulo que está siendo controlado directamente por la computadora personal, lo llamaremos módulo local (módulo donde se reciben los votos). La diferencia entre el módulo local y el remoto es que el módulo local incluye la interfase con el puerto paralelo de la computadora personal.

EL MÓDULO LOCAL ²

El módulo local es controlado utilizando una interfase conectada al puerto paralelo de la computadora personal. Esta interfase controla a la señal TE, además de proveer la dirección y la información que ha de ser transmitida al módulo remoto. Además, coteja a la señal VT para saber si se ha recibido alguna información desde algún módulo remoto.

EL MÓDULO REMOTO ³

El módulo remoto monitorea el alambre por el que viaja la información y cuando recibe alguna información con su dirección, convierte la información de serie a paralelo y activa a la señal VT. Esta misma señal es utilizada para activar a la señal TE del codificador del módulo remoto de forma tal que la información que este tenga sea transmitida al módulo local. En resumen, la computadora local activa a TE en el módulo local por un tiempo dado, el módulo remoto recibe la información enviada por el módulo local y activa a su señal VT. La señal VT activa entonces a la entrada TE del codificador del módulo remoto el cual transmite su información al módulo local. El módulo local activa su señal VT, indicando que recibió información. Tenemos entonces que cada vez que se transmita a un módulo remoto este debería responder con información.

DOS ALAMBRES PARA LA INFORMACIÓN ⁴

Usando dos alambres podemos transmitir y recibir simultáneamente pues la información hacia y desde los módulos viaja por alambres distintos. De esta forma activamos el TE en el módulo local y cotejamos el VT en dicho módulo para esperar la llegada de la información que envíe el módulo remoto. Hasta que VT no se active no volvemos a activar el TE, así el sistema no

se sale de sincronismo. En el sistema de votación diseñado utilizamos cuatro alambres en total. Estos son: voltaje, tierra, transmisión y recepción (VCC, GND, TX y RX). Al enviar información debemos esperar un tiempo razonable por la respuesta del módulo remoto y si no se activa el VT del módulo local entonces existe algún problema. Una solución es retransmitir varias veces y si el módulo no contesta entonces debemos reportar esta situación como un problema en dicho módulo y proseguir interrogando a otros módulos. Al activarse la señal VT del módulo local podemos estar seguros de que la información que enviamos llegó a su destino y que la información enviada por el módulo remoto es válida.

ACONDICIONAMIENTO DE LA SEÑAL QUE TRANSPORTA LA INFORMACIÓN

La información enviada por los módulos locales y remotos debe viajar unas distancias considerables. Es por esta razón que la señal de información enviada por el codificador es convertida de una amplitud de 5 voltios pico a una amplitud de 12 voltios pico. De este modo compensamos por la atenuación en amplitud que sufre la señal durante su viaje por el alambre que la transporta. Para acondicionar la señal a transmitir utilizamos una combinación de amplificación de voltaje y de corriente. Para no tener una cantidad de resistencia en paralelo que disminuya con cada módulo añadido, solamente se ponen resistencias de carga en el módulo local.

Cuando el módulo local transmite, tiene una cantidad considerable de módulos remotos conectados a este, por lo cual cada uno representa una carga, y si cada entrada de cada módulo tuviese una resistencia de carga la resistencia vista por el codificador del módulo local sería demasiado pequeña. Cuando un módulo remoto transmite tiene como carga a todos los demás módulos remotos y al módulo local. Esto causaría la misma disminución en la resistencia de carga vista por el módulo que está transmitiendo como en el caso anterior. Cuando un módulo local o remoto recibe la señal de 12 voltios pico y la convierte en una de 5 voltios pico para que sea compatible con la fuente de voltaje del circuito integrado decodificador. El módulo está diseñado para que al cambiar su fuente de voltaje la señal que llegue al circuito decodificador tenga el voltaje apropiado. Es importante que el nivel del voltaje aplicado a la entrada DIN del decodificador sea compatible con la fuente de voltaje usada. Esto evita un funcionamiento errático del decodificador. Una ventaja de utilizar transistores para convertir el nivel del pulso que llega al decodificador de una amplitud de 12 voltios a una de 5 voltios es que la forma cuadrada de la señal es regenerada y podemos cubrir mayor distancia ya que el circuito receptor es mucho más sensitivo.

EL AMPLIFICADOR DEL CIRCUITO DECODIFICADOR

Antes de que la señal a ser decodificada llegue al decodificador HT648

