



Manual de Usuario

versión Raspberry Pi

Software SDK v1.1



Contenidos

- 4 **Capítulo 1: Sobre uRAD**
- 4 Información de Lanzamiento
- 4 Información Adicional

- 5 **Capítulo 2: uRAD Lo Esencial**
- 5 Descripción del Hardware
- 6 Conexión con Raspberry Pi
- 7 Características Principales
- 8 Parámetros de Configuración
- 13 Información Detectada

- 14 **Capítulo 3: Programación**
- 14 Empezando con Raspberry Pi
- 15 Habilitar la Interfaz SPI
- 15 Instalación de la Librería uRAD en Python
- 16 Encender/Apagar
- 16 Cargar la Configuración
- 18 Detección de Objetivos
- 19 Ejemplo. Detector de Distancia

- 21 **Capítulo 4: Interfaz Gráfica de Usuario**
- 21 Lanzando la GUI
- 22 Seleccionar los Parámetros de Configuración
- 26 Visualizar Resultados – Modo 1
- 30 Visualizar Resultados – Modo 2
- 31 Visualizar Resultados – Modo 3
- 33 Visualizar Resultados – Modo 4
- 35 Modo MTI
- 36 GUI Versión Lite

37 Capítulo 5: Seguridad y Manejo

37 Información Importante de Seguridad

38 Información Importante de Manejo

39 Capítulo 6: Garantía del Producto

39 Fabricación y Testeo

39 Declaración de Garantía Limitada

Enhorabuena por adquirir uRAD



ATENCIÓN: Para evitar lesiones o daños, lea todas las instrucciones de funcionamiento de esta guía y, especialmente, la información de seguridad y garantía en "Capítulo 5: Seguridad y manejo" y "Capítulo 6: Garantía del producto", antes de usar uRAD.

Está cerca de transformar su Raspberry Pi en un radar de microondas totalmente funcional. A través de este manual, aprenderá a usar uRAD para un número ilimitado de aplicaciones relacionadas con la medida de la distancia y la velocidad de cualquier elemento del mundo que te rodea. uRAD se concibe como una plataforma de evaluación que le brinda tecnología de detección radar en un dispositivo simple, pero de altas prestaciones, cuyas especificaciones se encuentran al mismo nivel de los radares profesionales.

uRAD es un *shield* para Raspberry Pi. Por lo tanto, solo funciona junto a una Raspberry Pi compatible: Raspberry Pi 1 model A+, B+; Raspberry Pi 2 model B; Raspberry Pi 3 model B, B+, A+; Raspberry Pi 4 model B; Zero 2W.

Información de Lanzamiento

El software de desarrollo SDK v1.1 solo está disponible para los modelos uRAD de Raspberry Pi con números de serie superiores a SN2089.

Información Adicional

Versiones hardware:	uRAD v1.0	15/07/2018
	uRAD v1.1	15/05/2020
	uRAD v1.2	15/04/2021

Versiones software:	SDK v1.0	15/07/2018
	SDK v1.1	15/10/2020

Compra:	www.uRAD.es/raspberry-pi
Descargas software:	www.uRAD.es/mi-cuenta/downloads (solo con la compra)
Contacto:	contact@uRAD.es

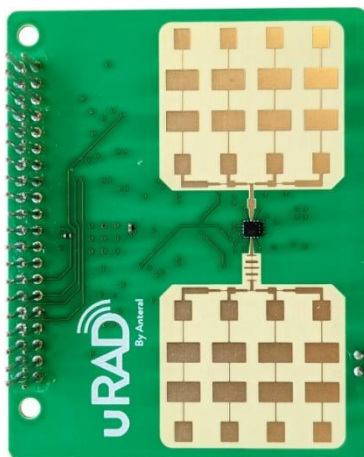
Lea este capítulo para aprender acerca de las características de uRAD, cómo usarlo, y mucho más.

uRAD es un pequeño dispositivo que incluye tecnología radar de altas prestaciones. Sin embargo, su funcionamiento es simple de entender y fácil de controlar.

Descripción del Hardware

uRAD está fabricado en tecnología plana sobre un sustrato de alta frecuencia. Es una tarjeta de circuito impreso multicapa que cuenta con varios chips integrados.

- La capa superior incluye el núcleo de uRAD, un transceptor de 24 GHz y las antenas transmisora y receptora. La señal radar se emite perpendicular a esta capa, por lo que debe apuntar esta cara en la dirección de interés. Tenga cuidado porque no emite hacia atrás.
- La capa inferior consiste en elementos de suministro de energía y procesamiento de señal, que son administrados por un poderoso microcontrolador.
- Un conector de 40 pines sirve de interfaz con Raspberry Pi mientras que el conector de 2 pines sirve para dar estabilidad al apoyar sobre el conector micro USB.



Vista superior



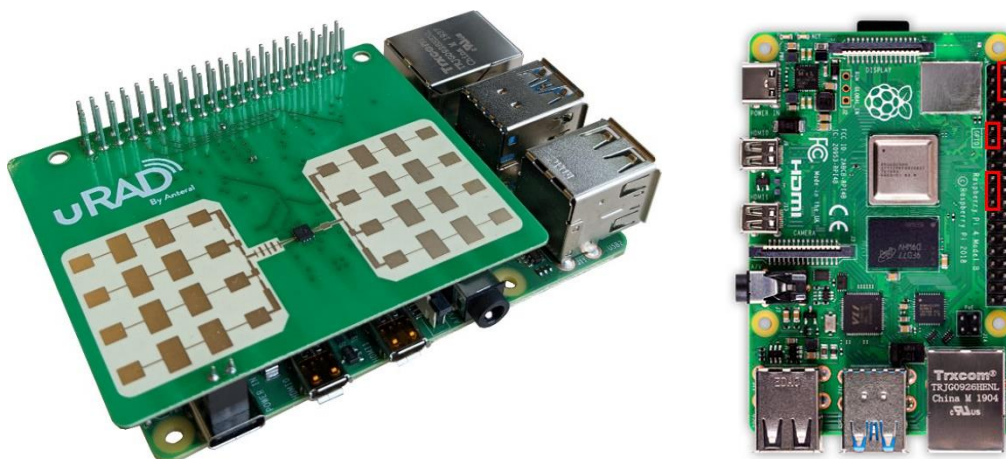
Vista inferior



Vista lateral

Conexión con Raspberry Pi

Conectar uRAD a su Raspberry Pi compatible es tan simple como insertar los pines hembra del conector de uRAD en el conector macho de Raspberry Pi. El conector hembra de dos pines de uRAD no se conecta con nada. Una vez conectado, la parte visible de uRAD será la correspondiente a la capa superior o lado de las antenas.



uRAD se alimenta con el pin de alimentación de 5 V de Raspberry Pi y ambos también comparten todos los pines de GND. Por lo tanto, para alimentar uRAD solo necesita alimentar su Raspberry Pi como de costumbre. Su consumo de energía es de 0.85 W (corriente = 170 mA). Además, uRAD comparte 5 pines digitales con Raspberry Pi para la comunicación y control de encendido/apagado (ON/OFF).

- GPIO17: un valor ALTO/BAJO, gestiona ON/OFF en uRAD, respectivamente.
- GPIO27: pin *Slave Select* del protocolo de comunicación SPI.
- GPIO10: pin *MOSI* del protocolo de comunicación SPI.
- GPIO09: pin *MISO* del protocolo de comunicación SPI.
- GPIO11: pin *SCLK* del protocolo de comunicación SPI.

Además, el pin GPIO08, aunque no es utilizado por uRAD, también cambia su valor alto o bajo cuando hay comunicación SPI.



ATENCIÓN: Los pines GPIO08, GPIO17 y GPIO27 están reservados para la interacción uRAD– Raspberry Pi y por lo tanto no están disponibles para otro propósito. **NO LOS USES.** Los pines GPIO10, GPIO09 y GPIO11 pueden ser compartido por otros dispositivos que usen comunicación por SPI.



ATENCIÓN: NO tape las antenas con ningún elemento metálico o electrónico, ni absorbente electromagnético ya que la señal radar no será capaz de atravesarla. La mayoría de plásticos finos son prácticamente invisibles a la emisión.

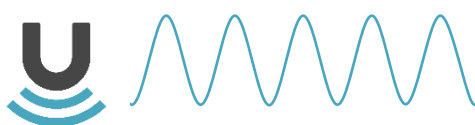
Características Principales

Básicamente, un radar es un dispositivo que detecta elementos que están en su radio de acción. Funciona emitiendo una onda electromagnética al aire. Dicha onda se refleja en el objetivo y regresa al radar. La forma de la onda que va y viene, así como la arquitectura del radar, determina el tipo de radar.

uRAD puede detectar hasta 5 elementos diferentes que se encuentran en su campo de visión. Se proporciona información sobre la distancia al objetivo y su velocidad radial relativa. Además, también se proporciona la cantidad de potencia reflejada, que sirve como una estimación del tamaño del objeto o del nivel de detección. Si no se refleja suficiente potencia, el elemento no se detecta. Por lo tanto, los objetivos muy pequeños o lejanos no se verán.

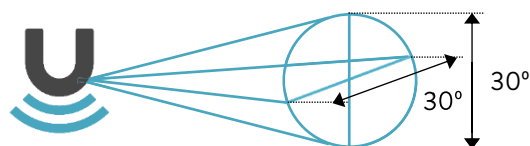
Las principales características de uRAD son:

Ancho de Banda Frecuencial

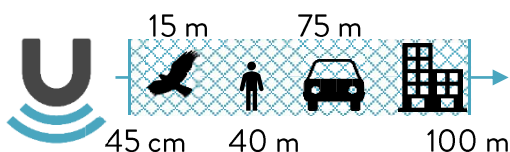


24.005 – 24.245 GHz

Campo de Visión

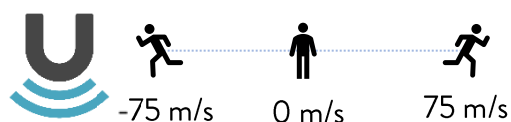


Rango de Distancia



Precisión = max. ± 4 cm o 0.3%

Rango de Velocidad



Precisión = ± 0.05 m/s

El rango de distancia/velocidad y la precisión dependen de la configuración.



ATENCIÓN: La velocidad detectada es solo la velocidad radial, es decir, la componente de la velocidad del objetivo que apunta en la dirección de la línea que conecta el objetivo y el radar.

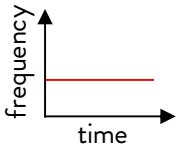
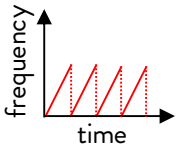
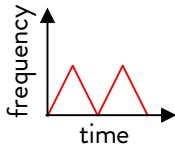

Se puede encontrar información adicional sobre las características técnicas en www.urad.es.

Parámetros de Configuración

Se deben introducir 9 parámetros para configurar uRAD. En el [Capítulo 3](#), te mostraremos cómo enviar la configuración desde Raspberry Pi a uRAD. Aquí, aprenderás qué configuración es más conveniente para tu aplicación.

1. Modo

Hay cuatro modos de operación que se corresponden con 4 formas de onda transmitidas diferentes: onda continua (CW), diente de sierra, triangular y doble tasa. En el modo CW, se transmite una sola frecuencia. Este es el modo utilizado comúnmente por los radares Doppler. En el resto de los modos, se transmite una rampa de frecuencia, también llamada onda continua modulada en frecuencia (FMCW). Como veremos, cada modo tiene sus ventajas y desventajas y dependiendo de la aplicación, seleccionarás una u otra. La siguiente tabla resume las principales características de cada modo.

Modo	1	2	3	4
Nombre	CW	Diente de sierra	Triangular	Doble Tasa
Forma de onda				
Parámetros medidos	Velocidad	Distancia	Distancia Velocidad	Distancia ¹ Velocidad ¹
Detector de movimiento	SI	SI	SI	SI
Rango de distancia (m)	0.45 a 60	0.45 a 100	0.45 a 100	0.45 a 75
Precisión en distancia (m)	-	Max: $\pm 0.3\%$ ± 0.04	Max: $\pm 0.3\%$ ± 0.04	Max: $\pm 0.3\%$ ± 0.04
Resolución en distancia ² (m)	-	1.5	Velocidad ³ diferente o 1.5	Velocidad ³ diferente o 1.5
Rango de velocidad (m/s)	± 0.7 to ± 75	-	± 0.2 to ± 75	± 0.2 to ± 75
Precisión en velocidad (m/s)	± 0.05	-	± 0.25	± 0.25

Resolución en velocidad ² (m/s)	3	-	Distancia ³ diferente o 3	Distancia ³ diferente o 3
Refresco ⁴ (muestras/segundo)	68	45	28	16

- ¹ El hecho de que el modo de doble tasa utilice dos rampas triangulares diferentes de forma consecutiva, proporciona mejores resultados en cuanto a la reducción de objetivos fantasmas. Este modo es especialmente útil en escenarios con múltiples objetivos.
- ² La resolución de distancia o de velocidad indica la distancia o velocidad mínima en que dos objetivos deben separarse para ser discernidos independientemente.
- ³ En el modo 3 y 4, uRAD puede distinguir dos objetivos exactamente a la misma distancia pero a una velocidad diferente, y viceversa, respectivamente.
- ⁴ El refresco es máximo cuando el número de muestras es mínimo.

2. f0

Es la frecuencia de operación en modo CW o la frecuencia de inicio de rampa en los demás modos. Como uRAD está configurado para operar entre 24.005 y 24.245 GHz, puede seleccionar f0 de 5 a 245 en modo CW o de 5 a 195 en los demás (el barrido de frecuencia mínimo permitido en los modos de rampa es de 50 MHz).

f0	Modo 1	Modo 2, 3, 4
Rango de valores	5 a 245	5 a 195

3. BW

Es el ancho de banda de operación en los modos de rampa (modos 2, 3, 4). En otras palabras, el barrido de frecuencia que se varía con cada rampa. Según el f0 introducido, habrá más o menos BW disponible para seleccionar. El valor mínimo es 50 y si introduce un valor más alto que el BW disponible, uRAD seleccionará el máximo BW permitido.

$$BW_{max} = 245 - f0$$

BW es un parámetro muy relevante porque define la precisión del sistema. A mayor BW, mejor precisión. Además, la selección de un BW más alto hace que uRAD sea más capaz de discernir entre objetivos que están muy cerca el uno del otro.

BW	Modo 1	Modo 2, 3, 4
Rango de valores	-	50 a (245 - f0)

Como el modo 1 es mono-frecuencia, el BW aquí no tiene sentido y el valor introducido no causa ningún efecto en la configuración.



CONSEJO: Aunque el BW mínimo es 50 MHz, recomendamos usar el máximo BW disponible, o al menos 150, a menos que tu aplicación requiera uno menor.



CONSEJO: Si tiene más de un módulo uRAD detectando la misma área, seleccione diferentes f0 y BW en cada uno para reducir la interferencia mutua.

4. N_s

Define el número de muestras que toma uRAD de la onda reflejada para calcular la distancia, la velocidad, etc. Este parámetro es aún más importante en los modos 2, 3, 4 porque también define la duración de las rampas y, por lo tanto, el refresco de resultados.

N _s	Modo 1	Modo 2	Modo3	Modo 4
Rango de valores	50 a 200	50 a 200	50 a 200	50 a 200
Refresco [muestras/segundo]	68 a 43	45 a 38	38 a 24	16 a 15



CONSEJO: En el modo 1, seleccionar N_s más alto hace que uRAD sea capaz de discernir mejor los objetivos que tienen una velocidad muy similar. También, en los modos 2, 3 y 4, N_s más alto proporciona mejores resultados en general.

Parece que siempre es mejor seleccionar N_s lo más bajo posible para tener el mejor refresco. Sin embargo, la relación entre BW y N_s también determina la distancia teórica máxima que uRAD puede ver.

$$Distancia_{max} = 75 \times \frac{N_s}{BW}$$

Por lo tanto, la distancia máxima inferior (N_s = 50, BW = 240) es de solo 15.625 metros, mientras que la distancia máxima superior (N_s = 200, BW = 50) es de 300 metros.



ATENCIÓN: aunque la distancia máxima teórica puede ser de hasta 300 metros, uRAD no emite suficiente potencia para ver objetivos a 300 m. La distancia de detección máxima real es, por tanto, de alrededor de 100 metros.

5. Ntar

Es el número máximo de objetivos a detectar. Se puede seleccionar un máximo de 5 objetivos. Si hay más de 5 elementos en el campo de visión, uRAD le brinda la información de los 5 más significativos, es decir, que reflejan más potencia.

Ntar	Modo 1, 2, 3, 4
Rango de valores	1 a 5

6. Rmax / Vmax

Rmax es la distancia máxima donde se buscarán los objetivos. Rmax es independiente de la distancia máxima teórica, que define el rango de detección. Con Rmax se define la longitud de la zona que se desea detectar.

Por ejemplo, imagine que define $BW = N_s = 100$ que le da una distancia teórica máxima igual a 75 m. Si defines $N_{tar} = 3$ y $R_{max} = 20$, uRAD le dará información de 3 objetivos que estén ubicados entre 0 y 20 metros, independientemente de que uRAD detecte objetivos más relevantes en el rango de 20 a 75 metros.

Por otro lado, en el modo 1, uRAD no puede obtener distancias. Por lo tanto, Rmax aquí se corresponde con Vmax, el rango de velocidad máxima donde se buscarán los objetivos.

Rmax / Vmax	Modo 1	Modo 2, 3, 4
Rango de valores	0 a 75	1 a 100

Si selecciona $R_{max} = 100$ en modo 2, 3 o 4, uRAD buscará en todo el rango definido por la fórmula de la distancia máxima, es decir, pueden verse objetivos más allá de 100 metros.

7. MTI

Activa o desactiva el modo de funcionamiento MTI, siglas en inglés de Moving Target Indication (indicador de movimiento de objetivo). En este modo de funcionamiento, se descartan todos los objetivos que están estáticos y solo se proporciona la información de aquellos que están en movimiento respecto a uRAD. Esta característica solo se encuentra disponible en radares de muy altas prestaciones.

Un valor igual a 0 indica que el modo MTI está desactivado, y por tanto se proporciona información de TODOS los objetivos, se muevan o no. Un valor igual a 1 indica que el modo está activado y por tanto todos aquellos objetos estáticos se descartan y no se proporciona su información.

MTI	Modo 1	Modo 2, 3, 4
Rango de valores	-	0 (desactivado), 1 (activado)

En el modo 1, MTI no tiene relevancia ya que, por defecto, este modo es para objetivos en movimiento.



CONSEJO: Este modo puede ser de mucha utilidad en interiores, por ejemplo, donde puede haber muchos objetos estático no relevantes y se desea medir solo aquellos que se mueven.

8. Mth

Define la sensibilidad de uRAD cuando está funcionando como detector de movimiento. Como verá en la siguiente sección, uRAD le avisa cuando detecta que algún objetivo se está moviendo en su área de detección, siempre que desee esta alerta.

Con Mth, puede definir hasta 4 umbrales de detección. Este umbral se define en función de la reflectividad del objetivo, que es proporcional al tamaño del objetivo e inversamente proporcional a su distancia (los objetivos más grandes y más cercanos reflejan más).

Mth = 4 hace que uRAD sea extremadamente sensible a cualquier reflectividad, mientras que Mth = 1 significa que solo objetivos muy grandes o cercanos activan la alerta.

Mth	Modo 1, 2, 3, 4
Rango de valores	1 (baja) a 4 (alta) sensibilidad



CONSEJO: Pruebe varios valores de Mth para encontrar el valor que mejor se ajuste a su escenario particular. De esta forma, rechazará alarmas no deseadas.



ATENCIÓN: MTI y Mth son independientes. Es decir, puede definir MTI = 0 para recibir la información de objetos tanto estáticos como en movimiento, y al mismo tiempo obtener la alerta de detección de movimiento con Mth.

9. Alpha

La búsqueda de objetivos consiste en buscar picos en el espectro de la señal recibida total. Esta detección de picos se realiza en el firmware de uRAD mediante un algoritmo CA-CFAR (promedio de celda - tasa constante de falsas alarmas). Alpha es un parámetro de este algoritmo que permite ser más o menos restrictivo en la detección de picos. La amplitud de cada pico tiene que ser "alfa dBs" mayor que su zona circundante del espectro para ser considerado como un pico detectado.

Valores de alfa demasiado altos dan como resultado una baja probabilidad de detección. Por el contrario, valores demasiado bajos dan como resultado una alta probabilidad de detección, pero aumentan las falsas alarmas. Para cada escenario, hay un valor de alfa óptimo. El valor mínimo seleccionable de alfa es 3 y el valor máximo es 25.

alpha	Modo 1, 2, 3, 4
Rango de valores	3 (alta) a 25 (baja) sensibilidad



CONSEJO: En el modo 1, recomendamos comenzar con un valor de alfa = 20. En el modo 2, 3, 4 recomendamos un valor de alfa = 10. Pruebe varios valores de alfa para encontrar el valor que mejor se adapte a su escenario particular.

Información Detectada

uRAD le brinda información completa de su rango de detección:

- **NtarDetectados:** devuelve el número de objetivos detectados siendo el número máximo definido por el parámetro de configuración Ntar.
- **Distancia:** devuelve la distancia desde uRAD a cada uno de los objetivos detectados.
- **Velocidad:** devuelve la velocidad radial relativa entre uRAD y cada uno de los objetivos.
- **SNR:** devuelve la Relación Señal a Ruido (SNR, *Signal to Noise Ratio*) de cada uno de los objetivos detectados. Esto le da una idea de la cantidad de señal reflejada de cada objetivo y, por lo tanto, del tamaño y la reflectividad del objetivo. Técnicamente hablando, es la diferencia en magnitud entre la señal reflejada debido al objetivo y el fondo de ruido debido a todo el sistema. SNR difícilmente excederá un valor de 40.
- **Movimiento:** devuelve TRUE (verdadero) o FALSE (falso) si algún movimiento ES o NO ES detectado, de cualquier objetivo.
- **I, Q:** devuelve la señal total reflejada descompuesta en dos vectores (*arrays*) con las componentes en fase y cuadratura, para un procesamiento de señal de datos avanzado.

La información devuelta disponible depende del modo de configuración.

	Modo	Unidad
NtarDetectados	Todos	-
Distancia	2, 3, 4	metros
Velocidad	1, 3, 4	metros/segundo
SNR	Todos	dB
I, Q	Todos	Unidades arbitrarias desde 0 a 4095
Movimiento	Todos	TRUE/FALSE

En este capítulo, aprenderá a programar su Raspberry Pi para usar uRAD.

El entorno de programación elegido para controlar uRAD con Raspberry Pi es Python. Solo son necesarios conocimientos básicos de programación para controlar uRAD. Aquí encontrará los elementos básicos de código para programar la interacción entre uRAD y Raspberry Pi, así como ejemplos completos de uso.



ATENCIÓN: A lo largo de este capítulo, las palabras reservadas aparecen en color **rojo**, mientras que las palabras en **verde** son nombres genéricos que pueden ser escogidos por el usuario.

Empezando con Raspberry Pi

Raspberry Pi es un pequeño ordenador de placa única de bajo coste con numerosas interfaces como puertos USB, HDMI, Ethernet, 40 pines GPIO y que incluye además conectividad WiFi y Bluetooth. Además, se pueden instalar numerosos sistemas operativos en ella. Raspbian es el sistema operativo oficial y más extendido y sobre el que trabaja uRAD.

Este manual está destinado a aquellos que ya conocen los conceptos básicos de Raspberry Pi. Si es nuevo en este mundo, le recomendamos que visite la página web www.raspberrypi.org/help para aprender a instalar Raspberry Pi OS y usar su Raspberry Pi.



CONSEJO: Si ha adquirido la tarjeta micro SD, Raspberry Pi OS ya está pre-instalado con todos los módulos y librerías necesarios listos para usar.

Habilitar la Interfaz SPI



ATENCIÓN: Mantenga su Raspberry Pi actualizada ejecutando los siguientes comandos en el terminal:

```
sudo apt-get update
sudo apt-get upgrade
sudo reboot
```

uRAD se comunica con Raspberry Pi usando el protocolo de comunicación SPI. Por lo general, la interfaz SPI viene desactivada por defecto. Lo primero que debe hacer es activarla. Vaya al *Menú > Preferencias > Configuración de Raspberry Pi*. En la pestaña *Interfaces*, seleccione en la fila *SPI* el estado *Activo*. Haga click en *Aceptar*. Puede comprobar que efectivamente el hardware SPI está activado en `/boot/config.txt`. Debe aparecer la línea `dtoverlay=spi=on` y estar sin comentar con `#`.

Instalación de la librería uRAD en Python



ATENCIÓN: La librería de uRAD ha sido específicamente programada para la versión 3 de Python por lo que no recomendamos usar una versión anterior ya que puede dar lugar a mal funcionamiento.

Hemos creado para usted varias funciones que le ayudarán a configurar y usar uRAD de la manera más fácil. Para poder usarlas, primero, debe instalar los paquetes necesarios en Python y después importar la librería de uRAD.

Para ello, abra un terminal y simplemente ejecute los siguientes comandos:

```
pip3 install pyqtgraph
sudo reboot
```

La librería de uRAD para Python es un módulo con cuatro funciones que explicaremos a continuación, todas contenidas en un archivo nombrado `uRAD_RP_SDK11.py`. Entonces,

1. Descargue de www.urad.es/mi-cuenta/downloads la carpeta `uRAD_RaspberryPi_SDK11.zip` y guárdela en su Raspberry Pi (SDK solo disponible con la compra). Descomprímala y dentro de `uRAD_RaspberryPi_SDK11/Library` encontrará la librería `uRAD_RP_SDK11.py` y varios ejemplos completos de uso.
2. Para poder importar la librería dentro de su programa, guarde el archivo `uRAD_RP_SDK11.py` en la misma carpeta que su programa principal o en cualquier

directorio indicado en la variable de entorno PYTHONPATH. El valor de PYTHONPATH se puede consultar desde Python haciendo:

```
>>> import sys
>>> sys.path
```

Si ha guardado `uRAD_RP_SDK11.py` en cualquier directorio de PYTHONPATH, no es necesario que esté guardado junto a su programa principal nunca más.

Para abrir Python en Raspberry Pi haga click en *Menú > Programación > Python 3 (IDLE)*. Una vez dentro de Python, haga click en *File > New File* para crear un nuevo programa.

Una vez que la librería está guardada, incluya al comienzo de su programa en Python

```
import uRAD_RP_SDK11 # importar la librería
```

Ahora, ya puede usar las funciones `uRAD_RP_SDK11.turnON()`, `uRAD_RP_SDK11.turnOFF()`, `uRAD_RP_SDK11.loadConfiguration(...)` y `uRAD_RP_SDK11.detection(...)`.

Encender/Apagar

Para encender o apagar uRAD se han programado dos funciones.

- Escriba `uRAD_RP_SDK11.turnON()` para ENCENDER uRAD.
- Escriba `uRAD_RP_SDK11.turnOFF()` para APAGAR uRAD.

Estas funciones fijan un nivel ALTO o BAJO en el pin digital GPIO17 que controla la alimentación de uRAD desde la Raspberry Pi.

La función devuelve 0 si todo se ha ejecutado correctamente en su interior. En los ejemplos, puede encontrar un método para apagar y cerrar correctamente uRAD.

Cargar la Configuración

Configurar uRAD es muy sencillo. Debe incluir una simple función en su código de Python para seleccionar su configuración.

```
return_code = uRAD_RP_SDK11.loadConfiguration(mode, f0, BW, Ns, Ntar, Rmax, MTI, Mth, alfa, distance_true, velocity_true, SNR_true, I_true, Q_true, movement_true)
```

Como ya sabe del [Capítulo 2](#), hay 9 parámetros de configuración. Debe introducir todos ellos en esta función para configurar uRAD. Todos estos parámetros deben ser

introducidos como números enteros. La siguiente tabla resume los valores que pueden ser dados.

modo	1	2	3	4
f0	5 a 245	5 a 195	5 a 195	5 a 195
BW	-	50 a (245 - f0)	50 a (245 - f0)	50 a (245 - f0)
Ns	50 a 200	50 a 200	50 a 200	50 a 200
Ntar	1 a 5	1 a 5	1 a 5	1 a 5
Rmax	0 a 75	1 a 100	1 a 100	1 a 100
MTI	-	0 o 1	0 o 1	0 o 1
Mth	1 a 4	1 a 4	1 a 4	1 a 4
alpha	3 a 25	3 a 25	3 a 25	3 a 25



ATENCIÓN: Introducir algún valor prohibido dará como resultado su valor predeterminado. Los valores predeterminados son: modo = 3, f0 = 5, BW = máx. disponible, Ns = 200, Ntar = 1, Rmax = 75 o 100, MTI = 0, Mth = 4, Alpha = 3 o 25. Si no se introduce un número entero, también se obtendrá un error.

Finalmente, debe introducir algunas variables para indicar qué resultados y cuáles no le gustaría obtener: distancia, velocidad, SNR, datos brutos I y/o Q, y movimiento. Por ejemplo:

```
distance_true = True
velocity_true = True
SNR_true = True
I_true = False
Q_true = False
movement_true = False
```

La función devuelve 0 si todo se ha ejecutado correctamente en su interior. Además, tenga en cuenta los siguientes puntos:

- Incluya esta función al menos una vez, siempre antes de su primera detección de objetivo.
- La configuración no cambia hasta que vuelva a llamar a la función.
- Después de apagar y encender uRAD, no olvide volver a llamar a `loadConfiguration` para cargar nuevamente la configuración deseada.
- Incluya esta función, en cualquier parte de su código, tantas veces como desee para actualizar la configuración para la próxima detección de objetivos.

Detección de Objetivos

Obtener la información de detección de uRAD es tan simple como llamar a una función. Cada vez que desee obtener la información, incluya en su código:

```
return_code, results, raw_results = uRAD_RP_SDK11.detection()
```

Esta función devuelve 3 variables:

- Si `return_code = 0`, todo se ha ejecutado correctamente dentro de la función.
- Dentro de `results`, se obtiene la información de detección. `NtarDetected = results[0]`, `distance = results[1]`, `velocity = results[2]`, `SNR = results[3]` and `movement = results[4]`. Si no has solicitado alguno de estos parámetros o no está disponible, el valor es 0.
- Dentro de `raw_results` se obtiene los valores de I y/o Q. `I = raw_results[0]`, `Q = raw_results[1]`. Si no has solicitado I y/o Q, la variable está vacía.

La información disponible depende del modo.

	Modo	Tamaño
<code>NtarDetected</code>	Todos	1
<code>distance</code>	2, 3, 4	Ntar
<code>velocity</code>	1, 3, 4	Ntar
<code>SNR</code>	Todos	Ntar
<code>movement</code>	Todos	1
		Ns (mode 1, 2)
<code>I, Q</code>	Todos	2*Ns (mode 3)
		3.5*Ns (mode 4)

En el modo 3, la rampa triangular tiene Ns muestras ascendentes y Ns muestra descendente, 2*Ns en total. En el modo 4, doble tasa, hay dos rampas triangulares con diferente duración. La primera tiene Ns muestras ascendentes y descendentes, y la segunda 0.75*Ns muestras ascendentes descendentes.

uRAD siempre debe estar encendido antes de usar `uRAD_RP_SDK11.detection(...)`

Ejemplo. Detector de Distancia

Uno de las aplicaciones más simples es usar uRAD como un detector de distancia. Para ver el ejemplo vaya a `uRAD_RaspberryPi_SDK11/Library/uRAD_distance_meter.py`.

Primero, incluimos la librería de uRAD.

```
import uRAD_RP_SDK11 # import uRAD library
```

A continuación, definimos las variables de entrada, así como las de salida, aquellas que queremos que uRAD mida. En este caso serán *distance* y *SNR*.

```
# input parameters
mode = 2 # sawtooth mode
f0 = 5 # starting at 24.005 GHz
BW = 240 # using all the BW available = 240 MHz
Ns = 200 # 200 samples
Ntar = 3 # 3 target of interest
Rmax = 100 # searching along the full distance range
MTI = 0 # MTI mode disable because we want information of
static and moving targets
Mth = 0 # parameter not used because "movement" is not
requested
Alpha = 10 # signal has to be 10 dB higher than its surrounding
distance_true = True # Request distance information
velocity_true = False # mode 2 does not provide velocity information
SNR_true = True # Signal-to-Noise-Ratio information requested
I_true = False # In-Phase Component (RAW data) not requested
Q_true = False # Quadrature Component (RAW data) not requested
movement_true = False # Not interested in boolean movement detection
```

Método para cerrar el programa.

```
# Method to correctly turn OFF and close uRAD
def closeProgram():
    # switch OFF uRAD
    return_code = uRAD_RP_SDK11.turnOFF()
    if (return_code != 0):
        exit()
```

Ahora, encendemos uRAD y cargamos la configuración deseada.

```
# switch ON uRAD
return_code = uRAD_RP_SDK11.turnON()
if (return_code != 0):
    closeProgram()

# loadConfiguration uRAD
return_code = uRAD_RP_SDK11.loadConfiguration(mode, f0, BW, Ns, Ntar, Rmax,
MTI, Mth, Alpha, distance_true, velocity_true, SNR_true, I_true, Q_true,
movement_true)
if (return_code != 0):
    closeProgram()
```

Después, llamamos a la función de detección en un bucle infinito.

```
# infinite detection loop
```

```

while True:

    # target detection request
    return_code, results, raw_results = uRAD_RP_SDK11.detection()
    if (return_code != 0):
        closeProgram()

    # Extract results from outputs
    NtarDetected = results[0]
    distance = results[1]
    SNR = results[3]

```

Finalmente, imprimimos por pantalla la distancia y SNR de los objetivos detectados. Para hacer esto, formulamos la condición de que el SNR de los objetivos sea mayor que 0 dB.

```

# Iterate through desired targets
for i in range(NtarDetected):
    # If SNR is big enough
    if (SNR[i] > 0):
        # Prints target information
        print("Target: %d, Distance: %1.2f m, SNR: %1.1f dB" % (i+1,
distance[i], SNR[i]))

    # If number of detected targets is greater than 0 prints an empty line
for a smarter output
    if (NtarDetected > 0):
        print(" ")

```

Hay más ejemplos disponibles en *uRAD_RaspberryPi_SDK11/Library*.

Interfaz Gráfica de Usuario 4

Aprenda a configurar y usar uRAD de la manera más sencilla.

La Interfaz Gráfica de Usuario (GUI) es un programa ejecutable que permite configurar y utilizar uRAD, así como visualizar la señal reflejada para entender de dónde vienen los resultados.

Lanzando la GUI

Para facilitar la visualización de los resultados, así como la configuración de uRAD, hemos creado una Interfaz Gráfica de Usuario (GUI) que permite controlar uRAD de una manera más sencilla e intuitiva que mediante los programas de Python.



ATENCIÓN: La GUI es un programa desarrollado en Python que no necesita ninguna instalación para ejecutarse. Lo único, recuerda tener habilitada la interfaz SPI y los diferentes paquetes y librerías cargados en tu Raspberry Pi tal y como vimos en los [Capítulo 3 y 4](#).

Para lanzar la GUI simplemente:

1. Descarga de www.urad.es/mi-cuenta/downloads la carpeta `uRAD_RaspberryPi_SDK11.zip` y guárdala en tu Raspberry Pi. Descomprímela y dentro de `uRAD_RaspberryPi_SDK11/GUI` encontrarás el archivo `uRAD_GUI_SDK11.py`.
2. Abre Python 3 en *Menú > Programación > Python 3 (IDLE)*. Una vez dentro de Python, *File > Open*, abrir `uRAD_GUI_SDK11.py` y darle a *F5* o *Run > Run Module*.

También puede hacer el archivo ejecutable haciendo click con el botón derecho sobre él, seleccionar *Propiedades*, en la pestaña *Permisos* seleccionar en el desplegable *Ejecutar* la opción *Cualquiera*. De esta manera, a partir de ahora se puede lanzar la GUI haciendo doble click en el archivo y dándole a *Ejecutar*.



RECORDATORIO: Dentro de la carpeta `uRAD_RaspberryPi_SDK11/GUI`, también se encuentra el archivo `uRAD_RP_SDK11.py` que no es más que la librería de uRAD necesaria para que la GUI funcione.

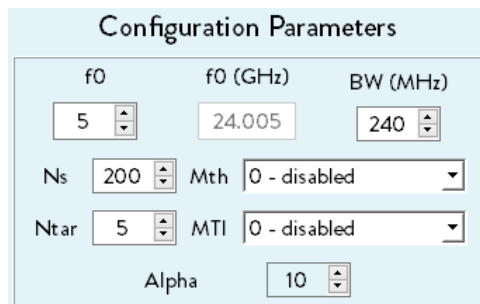
Seleccionar los Parámetros de Configuración

Para lanzar la GUI, ejecuta el programa `uRAD_GUI_SDK11.py`. Tras unos segundos, se abrirá una ventana similar a la siguiente.



La GUI está dividida principalmente en dos partes, la parte de la izquierda sobre fondo azul claro, corresponde con la configuración de parámetros, botones de encendido y guardar los resultados. La parte más grande de la derecha, contiene la visualización de los resultados. Vamos a explicar a continuación las opciones presentes en la parte de configuración de parámetros.

- *Configuration Parameters*: La siguiente imagen muestra la parte para introducir los parámetros de configuración.



Como ya has aprendido del [Capítulo 5](#) o del Manual de Usuario, hay 8 parámetros que configuran uRAD. En este cuadro puedes seleccionar 6 de ellos:

- f_0 : frecuencia de emisión o de inicio de rampa (a su lado se encuentra el valor real de frecuencia en GHz).
- BW: ancho de banda en MHz (seleccionable en los modos 2, 3 y 4 solamente).
- Ns: número de muestras.
- Ntar: número de objetivos.
- Mth: umbral de detección de movimiento.
- MTI: activar el modo Moving Target Indicator (descartar los objetivos estáticos).
- Alpha: umbral del algoritmo de detección de picos.



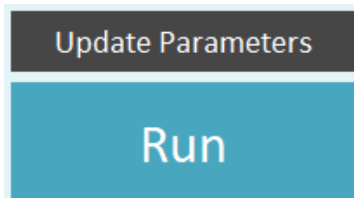
CONSEJO: Si colocas el ratón unos segundos sobre el valor de f_0 , BW, Ns, Ntar o Alpha sin hacer click, aparecerá una pequeña ayuda que muestra el rango de valores que puedes seleccionar.

Para la selección del modo de funcionamiento, debes clicar la pestaña correspondiente en la parte superior de la ventana de resultados.



Por otro lado, el parámetro correspondiente a R_{max}/V_{max} no está disponible como tal en la GUI. Si se desea visualizar los resultados hasta una cierta distancia o velocidad, se puede hacer ajustando los ejes de las gráficas, como veremos más adelante.

- Botón *Update Parameters* y *Run/Stop*: Estos dos botones sirven para encender y apagar uRAD así como actualizar la configuración.

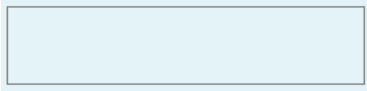


Haz click en el botón *Run* para encender uRAD. Una vez en funcionamiento, haz click en *Stop* para para uRAD.

Si cambias algún valor en *Configuration Parameters*, el cambio no se hará efectivo hasta que hagas click en el botón *Update Parameters*.

No es necesario parar uRAD para actualizar la configuración, así como tampoco es necesario pararlo para cambiar el modo.

- Cuadro de texto de errores: Debajo del botón *Run*, aparece un pequeño recuadro vacío.



Si ocurre algún error durante la ejecución de la GUI, un mensaje de error aparecerá en este recuadro.

- Casilla *Save Results Data*: En la parte inferior aparece una casilla para salvar los resultados.



Si activas esta casilla, la GUI empieza a guardar los resultados de distancia, velocidad y SNR de los objetivos detectados automáticamente. Se crea un archivo de texto llamado *results.txt* en la carpeta *OutputFiles*. Cuando desactivas la casilla, el programa para de guardar. Este archivo nunca se sobrescribe, el programa guarda los resultados consecutivamente cuando activas y desactivas la casilla.

Cada línea de *results.txt* corresponde con una medida y cada medida guarda la información en hasta 21 columnas (depende del número de objetivos detectados):

- La columna 1 es el modo.
- Cada objetivo detectado crea 3 columnas con su distancia, velocidad y SNR.
- La siguiente columna es el valor de Mth.
- La siguiente columna es igual a 1 si movimiento = true o 0 si movimiento = false.
- La siguiente columna es el valor de MTI: 0 desactivado, 1 activado.
- Las últimas dos columnas son la fecha y la hora.



RECORDATORIO: Dependiendo del modo obtendrás resultados solo de velocidad y SNR (modo 1), solo de distancia y SNR (modo 2), o de velocidad, distancia y SNR (modo 3 y 4). Si no hay resultado, la columna tendrá un valor igual a 0.

- Casilla *Save IQ data*: En la parte inferior aparece una casilla para salvar los valores de las componetes I y Q.



Cuando activas esta casilla, se crean varios archivos *.txt* con los valores de I y Q. Los archivos que se crean dependen del modo. La siguiente tabla te servirá de guía para saber que archivos se crean en cada modo.

Modo 1	
I_CW.txt	Valores I de la señal con Ns muestras
Q_CW.txt	Valores Q de la señal con Ns muestras
Modo 2	
I_FMCW_sawtooth.txt	Valores I de la rampa
Q_FMCW_sawtooth.txt	Valores Q de la rampa
Modo 3	
I_up_FMCW_triangle.txt	Valores I de la rampa ascendente
Q_up_FMCW_triangle.txt	Valores Q de la rampa ascendente
I_down_FMCW_triangle.txt	Valores I de la rampa descendente
Q_down_FMCW_triangle.txt	Valores Q de la rampa descendente
Modo 4	
I_up_1_FMCW_triangle.txt	Valores I de la primera rampa ascendente
Q_up_1_FMCW_triangle.txt	Valores Q de la primera rampa ascendente
I_down_1_FMCW_triangle.txt	Valores I de la primera rampa descendente
Q_down_1_FMCW_triangle.txt	Valores Q de la primera rampa descendente
I_up_2_FMCW_triangle.txt	Valores I de la segunda rampa ascendente
Q_up_2_FMCW_triangle.txt	Valores Q de la segunda rampa ascendente
I_down_2_FMCW_triangle.txt	Valores I de la segunda rampa descendente
Q_down_2_FMCW_triangle.txt	Valores Q de la segunda rampa descendente

En estos archivos, cada línea corresponde con una medida. Cada medida tiene tantas columnas como número de muestras (Ns) se han seleccionado, más dos columnas con la fecha y la hora.

La excepción se da en el modo 4 en los archivos de la segunda rampa ascendente y descendente. Cada medida de esos archivos tiene $0.75 \cdot N_s$ columnas ya que esa segunda rampa es más corta (más dos columnas con la fecha y la hora).



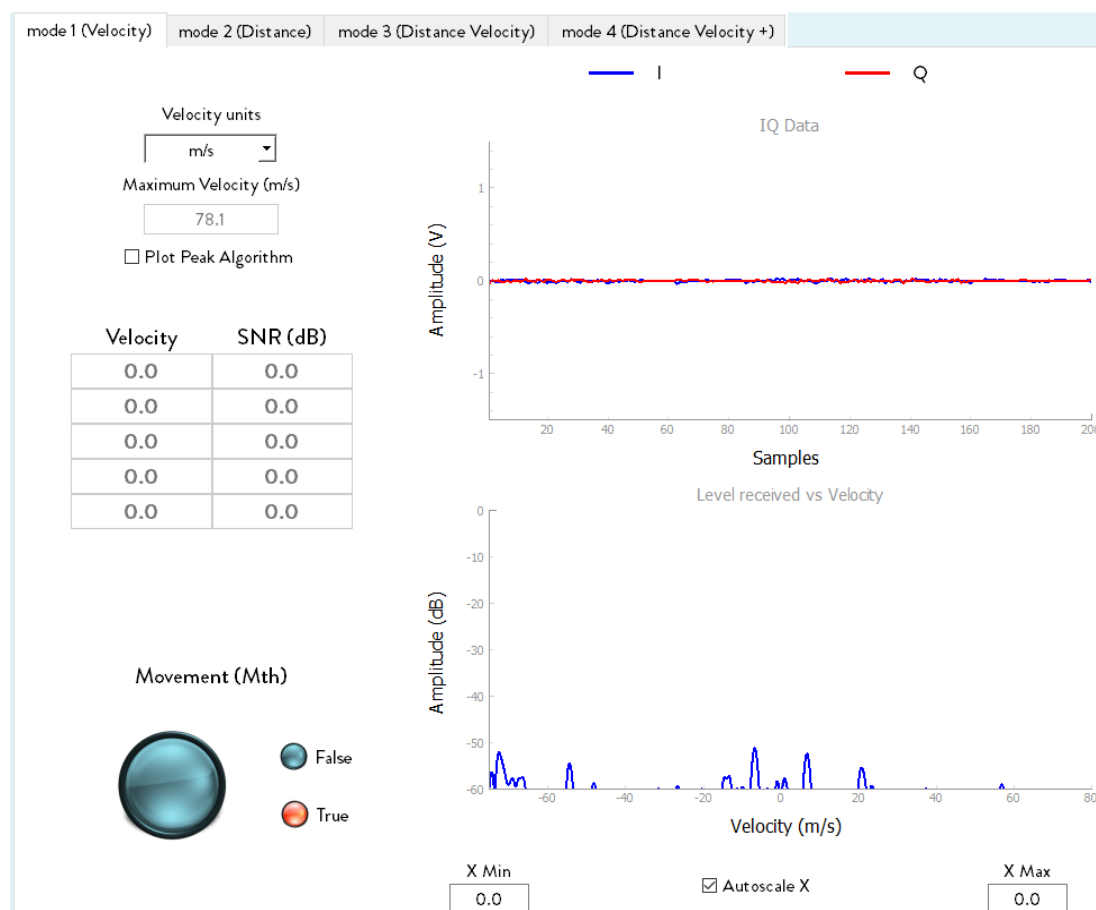
RECORDATORIO: Dependiendo del modo uRAD emite diferentes señales con diferentes rampas y por lo tanto la señal recibida total I y Q tiene diferente longitud total. Por ejemplo, con $N_s = 100$:

- si modo = 1 = 2 \rightarrow longitud de I/Q = 100
- si modo = 3 \rightarrow longitud de I/Q = 200 (100 + 100)
- si modo = 4 \rightarrow longitud de I/Q = 350 (100 + 100 + 75 + 75)

Cuando desactivas la casilla, el programa para de guardar. Estos archivos nunca se sobrescriben, los resultados se guardan consecutivamente con su fecha y hora correspondiente.

Visualizar Resultados – Modo 1

Dependiendo del modo, la parte de visualización de los resultados cambia ligeramente. En el modo 1, el modo Doppler de solo velocidad, el aspecto de la pantalla con el radar encendido es el siguiente.



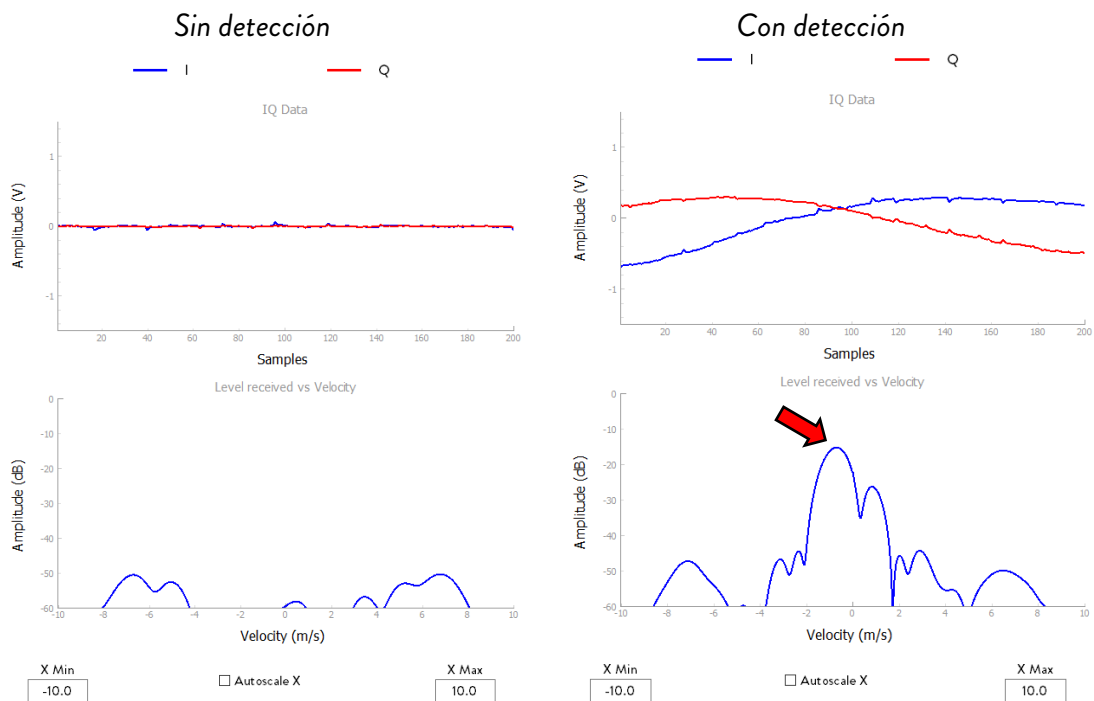
La gráfica superior derecha, titulada *IQ Data*, muestra las señales I (azul) y Q (rojo) recibidas. El eje-x corresponde con el número de muestras, así que, si cambias N_s y haces

click en *Update Parameters*, el eje de la gráfica cambia. La amplitud de las señales I y Q se muestra en voltios, representados en el eje-y.

Las señales I y Q corresponden con la componente en fase y cuadratura de la señal recibida por uRAD. Es decir, construyendo la señal compleja $I + jQ$ obtendrás la señal total recibida y de ahí puedes extraer la magnitud y la fase de la onda reflejada.

La gráfica inferior derecha, titulada *Level received Vs Velocity*, corresponde con la transformada rápida de Fourier (FFT) de la señal compleja $I + jQ$. La FFT es de gran interés porque a partir de ella se puede obtener la información de los objetivos. La FFT, también llamada espectro de la señal, muestra las componentes frecuenciales que componen la señal total. Entonces, cada uno de los picos relevantes que aparecen en el espectro corresponde con una frecuencia, y por tanto con un objetivo detectado por uRAD. Observando la posición de ese pico respecto al eje-x, se puede calcular la velocidad del objetivo. La FFT está representada en dB, por tanto, el eje-y es la amplitud de la señal en dB, que está normalizada a un máximo de 0 dB y un mínimo de -60 dB.

Vemos a continuación dos situaciones donde no se detecta nada y donde se detecta un objetivo a una cierta velocidad, para ver las diferencias en las gráficas.



Se puede ver claramente que cuando no hay objetivo detectado, no aparece señal en *IQ data* ni pico en el espectro. Cuando se detecta un objetivo, se ve la variación de las señales I y Q y aparece un pico en el espectro.



ATENCIÓN: En el espectro, en realidad, hay presentes muchos picos. Unos son de los objetivos, otros corresponden a ruido y otros pueden ser consecuencia de interferencias, rebotes, etc. Se ha programado un algoritmo de detección de picos para identificar aquellos que realmente corresponden a objetivos.

A la izquierda de las gráficas, en la parte central, aparece una tabla donde se muestran los resultados. Estos resultados se extraen de las gráficas anteriores.

Velocity	SNR (dB)
-0.7	36.8
0.0	0.0
0.0	0.0

Esta tabla tiene tantas filas como número de objetivos N_{tar} hayas seleccionado. Muestra la velocidad de los objetivos detectados y su SNR en dB.



RECORDATORIO: el SNR es la Relación Señal a Ruido (*Signal to Noise Ratio*). Es la diferencia en magnitud entre la señal reflejada debido al objetivo y el fondo de ruido debido a todo el sistema. Da una idea de la cantidad de señal reflejada de cada objetivo y, por lo tanto, del tamaño y la reflectividad del objetivo

Velocidades negativas significa que el objetivo se acerca a uRAD mientras que velocidades positivas significa que el objetivo se aleja de uRAD.

En la parte izquierda arriba, puedes seleccionar con el desplegable en que unidades se muestran los resultados de velocidad, *Velocity units*. Puedes seleccionar metros por segundo (m/s), kilómetros por hora (km/h) y millas por hora (mph).

Velocity units

Debajo, hay una casilla de información que permite visualizar la velocidad máxima que se puede medir, *Maximum Velocity*. Esta velocidad máxima depende solo de la f_0 en GHz seleccionada:

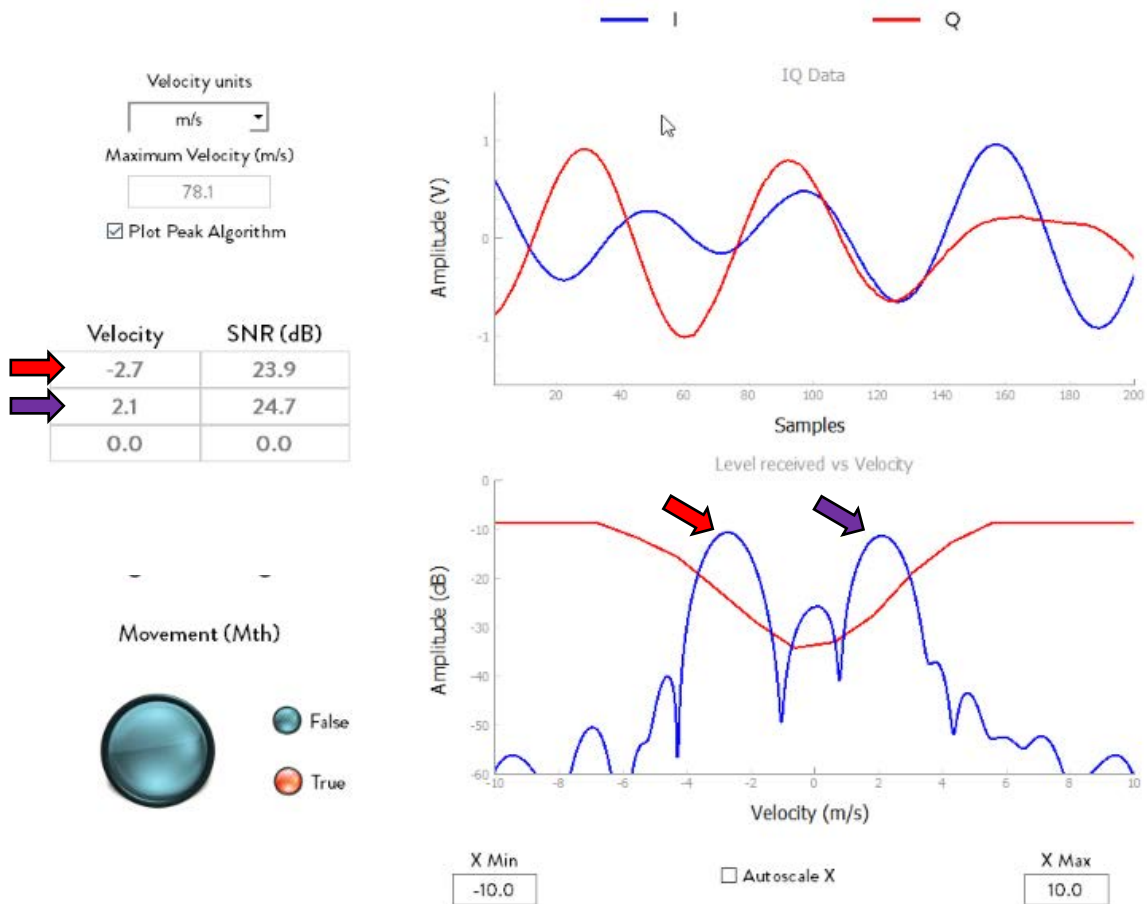
$$Velocidad_{max} = \frac{1875}{f_0 (GHz)}$$

Maximum Velocity (m/s)

Justo debajo, hay una casilla denominada *Plot Peak Algorithm*. Al activar esta casilla, en la gráfica del espectro aparece una línea roja. Esta línea representa el algoritmo de detección de picos que comentábamos más arriba. Para que un pico se considere objetivo detectado,

como mínimo debe sobrepasar esta línea roja, aunque además debe cumplir alguna condición más que haga que no sea descartado.

Vemos a continuación un ejemplo donde se detectan dos objetivos, uno acercándose y otro alejándose, su relación de picos en el espectro y los resultados en la tabla.



Por último, en la parte inferior izquierda, se encuentra el led que te avisa si se ha detectado un movimiento.



Para que este led funcione, primero debes activarlo en *Configuration Parameters*, en el desplegable del parámetro *Mth*. El led se pondrá rojo si hay un movimiento detectado y azul si no lo hay.

Visualizar resultados – Modo 2

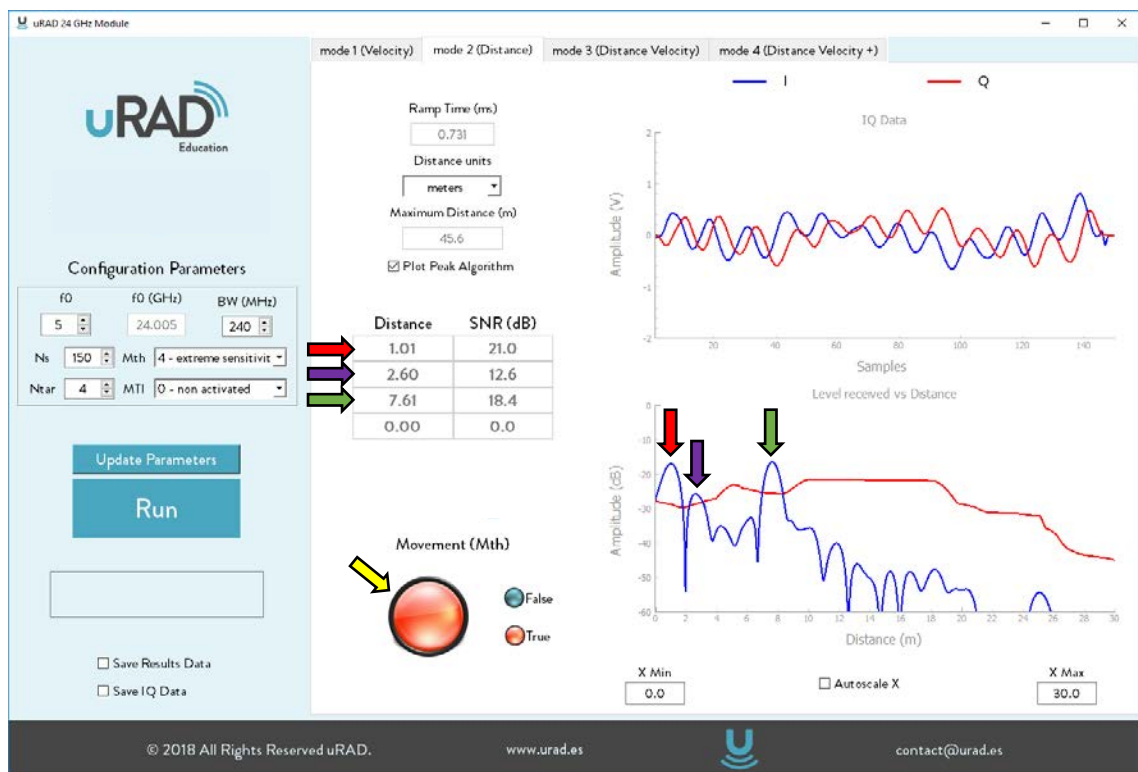
Los resultados que se muestran en el modo 2 son similares a los del modo 1, excepto que en este modo se muestran solo resultados de distancia, en lugar de velocidad.

La gráfica del espectro se titula en este caso *Level recieved Vs Distance*. Debido a que en este caso la señal emitida está modulada en frecuencia mediante una rampa que varía en el tiempo, el eje-x del espectro corresponde con la distancia de los objetivos a uRAD.

En la parte superior izquierda se muestra la información de la duración de la rampa en milisegundos, *Ramp Time* y la máxima distancia que se puede detectar, *Maximum Distance*. Se pueden seleccionar también las unidades de distancia, *Distance units*. La distancia máxima es función de los parámetros de configuración de acuerdo a la siguiente fórmula:

$$Distancia_{max} = 75 \times \frac{Ns}{BW}$$

Vemos a continuación un ejemplo donde se han detectado 3 objetivos a 3 distancias diferentes y, además, alguno o varios de ellos están en movimiento, ya que el led de movimiento está activado.



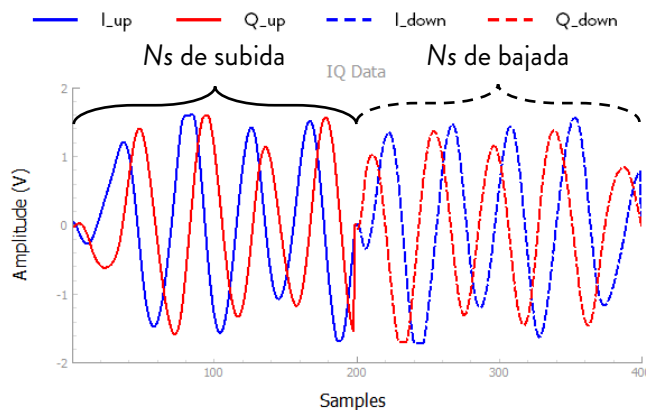
Visualizar resultados – Modo 3

El modo 3 permite calcular tanto la velocidad como la distancia de los objetivos debido a que la señal emitida varía en frecuencia de acuerdo a una forma triangular, con una rampa de subida y otra de bajada.

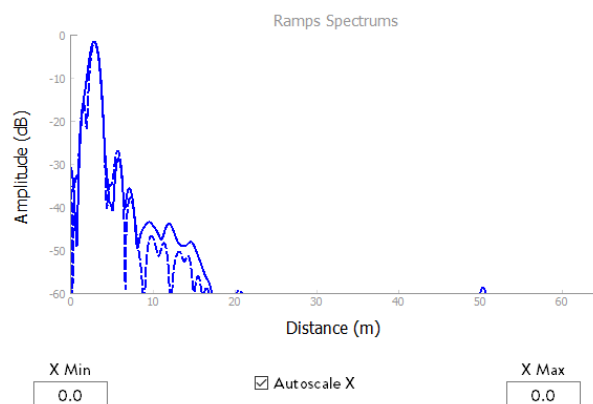


CONSEJO: Si deseas aprender un poco más de como las diferentes rampas de frecuencia permiten obtener diferentes resultados, te recomendamos leer el *White Paper* de uRAD, disponible en www.urad.es.

La gráfica *IQ Data*, en este caso muestra los valores de I y de Q para la rampa de subida y la de bajada. La señal recibida durante la rampa de subida está dibujada con línea continua y la recibida durante la rampa de bajada con línea discontinua. Por tanto, el eje-x tiene el doble de muestras que el N_s seleccionado, ya que son N_s para la subida y N_s para la bajada. Veamos un ejemplo con $N_s = 200$, el número de muestras máximo.



En la gráfica del espectro, también aparecen dos señales. De la misma manera, la línea continua corresponde con la FFT de la señal compleja $I + jQ$ de la rampa de subida, y la discontinua con la FFT de la señal de la rampa de bajada.



En este modo no existe la opción de pintar el algoritmo de detección de pico ya que hemos considerado que pintar dos líneas más sobre esta gráfica sería poco claro.

En este modo también se puede seleccionar las unidades tanto de distancia y velocidad medidas, así como visualizar información del tiempo de rampa, velocidad y distancia máxima. Por lo tanto, la tabla de resultados muestra la información de distancia, velocidad y SNR de los objetivos detectados.

Ramp Time (ms)

Distance units: Velocity units:

Maximum Distance (m): Max Speed (m/s):

Distance	Velocity	SNR (dB)
2.87	-0.5	36.3
0.00	0.0	0.0

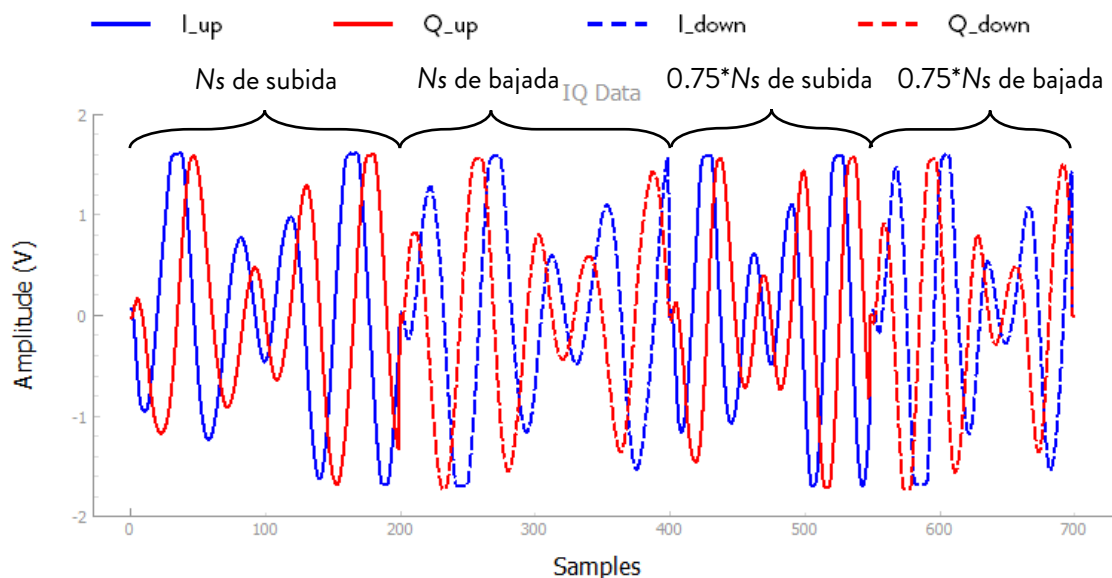
Vemos a continuación un ejemplo típico, donde se ha detectado un solo objetivo a 2.87 metros y acercándose a una velocidad de 0.5 m/s.

The screenshot shows the uRAD 24 GHz Module software interface. On the left, the 'Configuration Parameters' section includes fields for f0 (5 GHz), f0 (GHz) (24.005), BW (MHz) (240), Ns (200), Mth (0 - non activated), Ntar (2), and MTI (0 - non activated). A 'Run' button is visible. The main area displays the same configuration parameters as shown in the previous image, along with a results table showing a detected target at 2.87m distance and -0.5 m/s velocity. Below the table is a 'Movement (Mth)' toggle set to 'True'. On the right, there are two plots: 'IQ Data' showing amplitude (V) vs samples, and 'Ramps Spectrums' showing amplitude (dB) vs distance (m). The 'Ramps Spectrums' plot shows a peak at approximately 2.87m. The bottom of the interface contains copyright information: © 2018 All Rights Reserved uRAD, www.urad.es, and contact@urad.es.

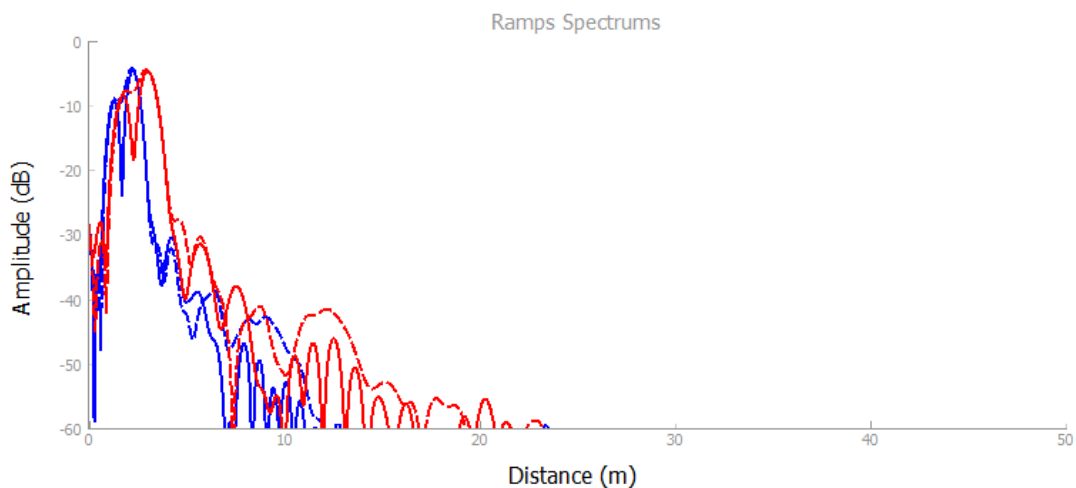
Visualizar resultados – Modo 4

El modo 4 es muy similar al modo 3, ya que también permite obtener información de velocidad y distancia. En este modo, la señal transmitida también varía en frecuencia de acuerdo a dos señales triangulares consecutivas de diferente duración. La primera triangular está formada por una rampa de subida y otra de bajada de N_s muestras cada una, y la segunda triangular por una rampa de subida y otra de bajada de $0.75 \cdot N_s$ muestras cada una.

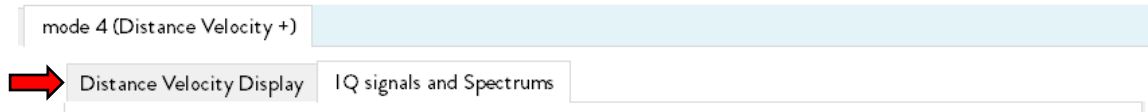
Esto se puede ver fácilmente en el gráfico *IQ Data*. Veamos un ejemplo de señal recibida con $N_s = 200$ muestras.



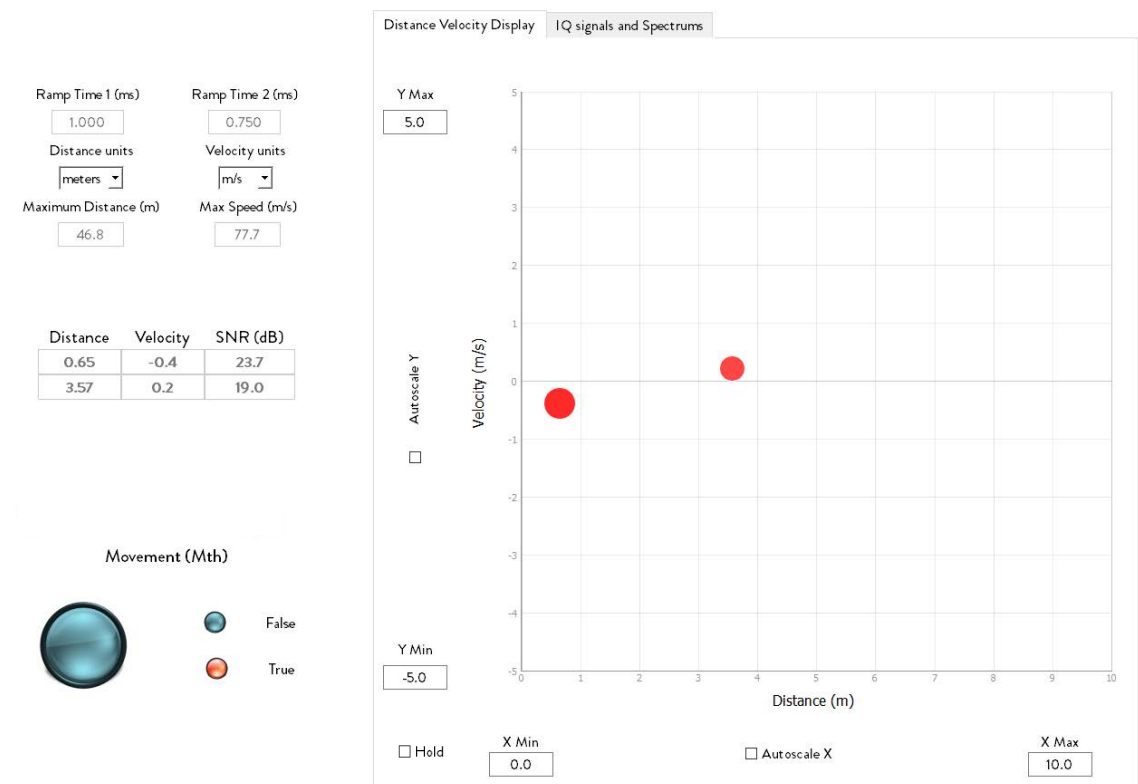
En consecuencia, el espectro mostrará también 4 señales diferentes. La línea azul continua corresponde con la FFT de la primera rampa de subida, la azul discontinua con la primera rampa de bajada, la roja continua con la segunda de subida y la roja discontinua con la segunda de bajada.



En el modo 4 hemos creado una ventana adicional para visualizar los resultados de distancia y velocidad de los objetivos de forma gráfica. Puedes seleccionarla en la pestaña *Distance Velocity Display*.



El hacer click sobre ella verás una pantalla similar a esta. Cada objetivo detectado se representa con un punto rojo. El eje-x corresponde con la distancia a la que se encuentra el objetivo y el eje-y representa la velocidad. El tamaño y opacidad del objetivo es directamente proporcional a su SNR. Los objetivos con SNR alta se verán más grandes y menos transparentes.

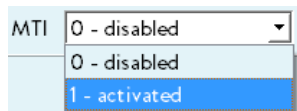


Abajo a la izquierda, hay una casilla activable con la palabra *hold*. Al activarla, los resultados pintados en esta gráfica no desaparecen hasta pasados unos segundos, siendo más sencillo así visualizar la trayectoria de los objetivos.

El resto de opciones e información del modo 4 es igual al modo 3, excepto que se presenta también la información de duración de las rampas de la segunda señal triangular.

Modo MTI

El modo MTI, seleccionable en la parte de *Configuration Parameters*, nos permite descartar todos aquellos objetivos que están estáticos. El menú desplegable se presenta de la siguiente forma:



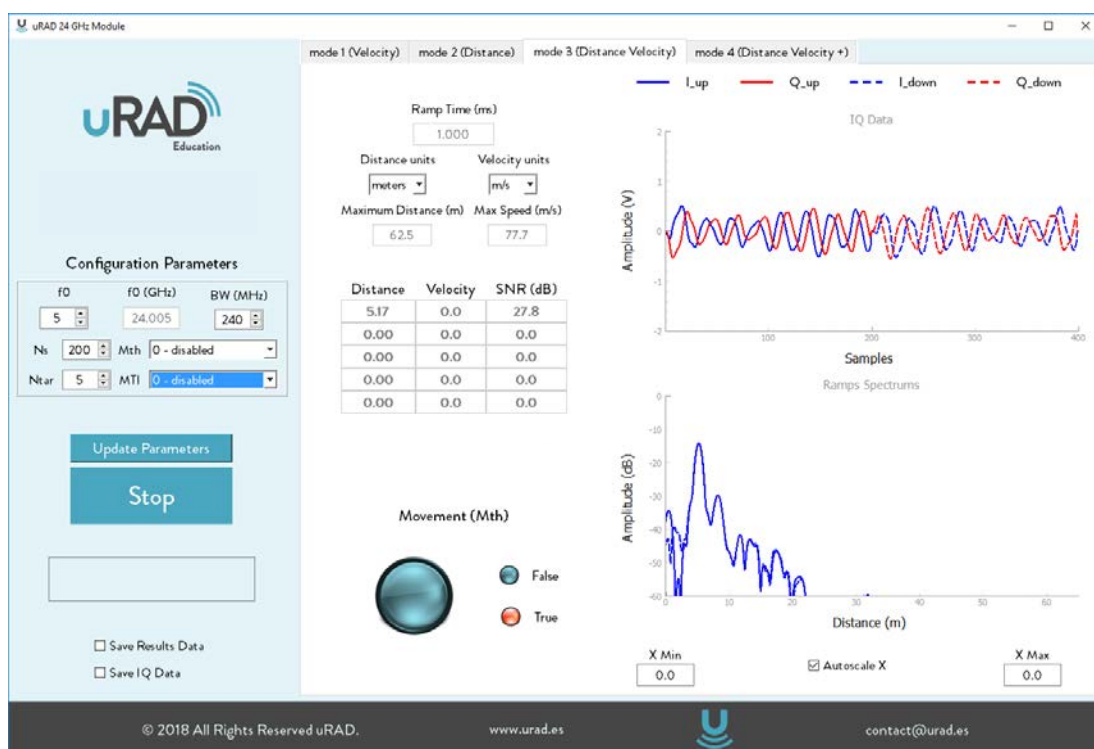
Este modo solo tiene sentido en los modos 2, 3 y 4, ya que el modo 1 solo es para detectar velocidad de objetivos en movimiento y entonces, por defecto, los objetivos estáticos no se detectan.

Vemos a continuación un ejemplo de uso del modo MTI. En este escenario, hay una pared a poco más de 5 metros de uRAD, que permanece estático apuntando a la pared.

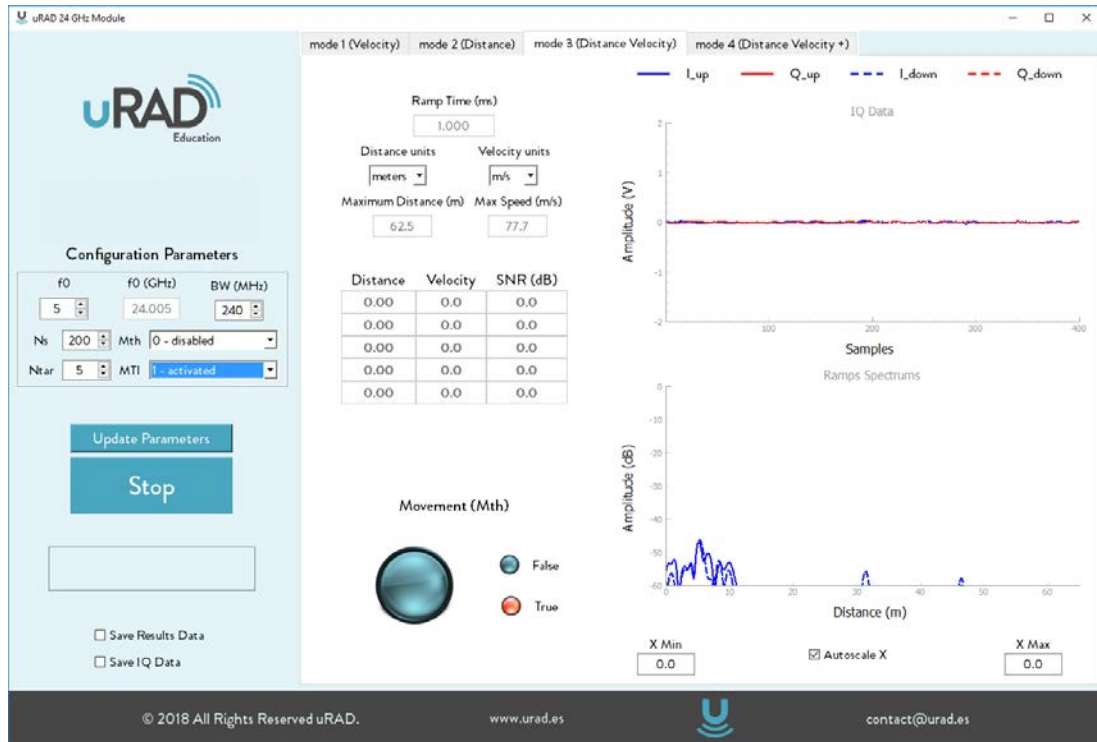
Con el modo MTI desactivado, se ve perfectamente la señal reflejada en la gráfica *IQ Data* y como aparece el pico en el espectro. La tabla de resultados también muestra la distancia a la que está la pared.

En la segunda pantalla, el modo MTI se ha activado. En este caso las señales I y Q han desaparecido y el espectro no muestra ningún pico, por lo que la pared ya no se detecta y no aparece en la tabla de resultados.

Modo MTI desactivado



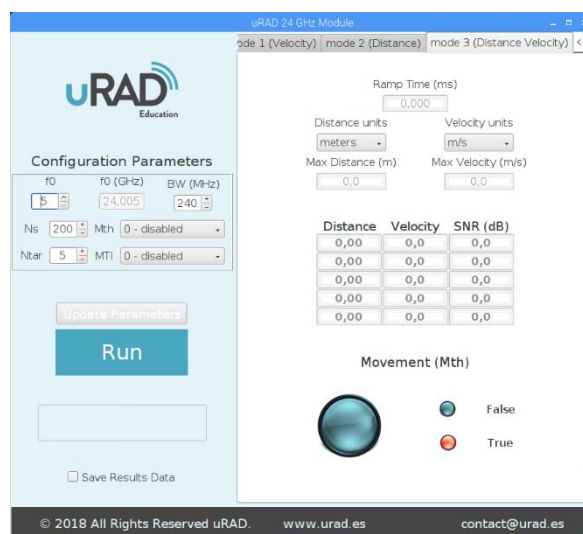
Modo MTI activado



GUI Versión Lite

Dentro de la carpeta *uRAD_RaspberryPi_SDK11/GUI* encontrará también el archivo *uRAD_GUI_Lite_SDK11.py*. Si lo ejecuta, verá que es una versión simplificada de la GUI, donde las gráficas IQ y del espectro no aparecen y solo se muestra la información de los resultados, sin perder ninguna de las opciones de configuración.

Ya que la Raspberry Pi tiene una velocidad de procesamiento limitada, la versión completa de la GUI no ofrece un refresco de los resultados muy alto debido a que su procesador tiene que dibujar las gráficas. En la versión Lite observará que el refresco de los resultados es mucho más alto.



Este capítulo contiene información importante de seguridad y manejo de uRAD.

Lea toda la información de seguridad y manejo detallada a continuación y las instrucciones de operación antes de usar uRAD para evitar lesiones o daños.

Mantenga esta guía de usuario a mano para futuras consultas.

Información Importante de Seguridad



ATENCIÓN: El incumplimiento de estas instrucciones de seguridad puede provocar incendios, descargas eléctricas u otras lesiones o daños.

Manejo adecuado uRAD contiene componentes electrónicos sensibles. No deje caer, desarme, aplaste, doble, deforme, perforo, triture, cocine en el microondas, incinere, pinte o inserte objetos extraños en uRAD.

Agua y lugares húmedos No exponga uRAD al agua o la lluvia, ni lo manipule cerca de lavabos u otras ubicaciones húmedas sin una funda adecuada. Tenga cuidado de no derramar ningún alimento o líquido sobre uRAD. En caso de que uRAD se moje, desenchúfelo de Raspberri Pi antes de limpiarlo y déjelo secar completamente antes de volver a encenderlo. No intente secar uRAD con una fuente de calor externa, como un horno de microondas o un secador de pelo.

Reparaciones de uRAD Nunca intente reparar o modificar uRAD por su cuenta. Desmontar puede causar daños que no están cubiertos por la garantía. Si uRAD está dañado, funciona mal o entra en contacto con líquido, contáctenos en contact@urad.es.

Interferencia de radiofrecuencia Observe los letreros y avisos que prohíben o restringen el uso de dispositivos de radiofrecuencia. Las emisiones de uRAD pueden afectar negativamente el funcionamiento de otros equipos de radiofrecuencia que funcionan en la misma banda de frecuencia. Apague uRAD cuando su uso esté prohibido, como viajes en avión o cuando las autoridades lo soliciten.

Información Importante de Manejo



ATENCIÓN: El incumplimiento de estas instrucciones de manejo podría ocasionar daños a uRAD u otras propiedades.

Transporte uRAD contiene componentes electrónicos sensibles. No lo doble, deje caer ni lo aplaste.

Limpieza Para limpiar use una punta suave sin pelusa y alcohol isopropílico. El polvo puede eliminarse con aire a presión de baja potencia.

Conexión Nunca fuerce el conector ni aplique una presión excesiva ya que esto puede causar daños que no están cubiertos por la garantía. Compruebe si hay obstrucciones y asegúrese de que los conectores de uRAD coincidan con los conectores de Raspberry Pi.

Temperatura de Operación Mantenga uRAD dentro de unas temperaturas aceptables. Los componentes de uRAD operan desde -40°C a 85°C , pero recomendamos operar uRAD en el rango de -20°C a 65°C .

Información sobre Deshecho y Reciclaje uRAD debe desecharse adecuadamente de acuerdo con las leyes y regulaciones locales. Debido a que este producto contiene componentes eléctricos, el producto debe desecharse por separado de los desechos domésticos. Póngase en contacto con las autoridades locales para conocer las opciones de reciclaje.

Garantía del Producto

6

Fabricación

Todos los componentes y aleaciones de soldadura utilizados en este producto cumplen con la Directiva RoHS. La Directiva RoHS impide que todos los equipos eléctricos y electrónicos nuevos comercializados en el Espacio Económico Europeo contengan más niveles de plomo, cadmio, mercurio, cromo hexavalente, bifenilos polibromados (PBB) y éteres difenil polibromados (PBDE) de los permitidos.

Testeo

Cada *shield* uRAD está sujeto a pruebas estrictas para garantizar que no estén defectuosos:

- Primero, se prueba exhaustivamente para detectar cortocircuitos y conexiones abiertas.
- En segundo lugar, se alimenta para verificar que no haya voltajes fuera de rango.
- Luego, el microcontrolador se programa y depura.
- Seguidamente, la placa se conecta a una Raspberry Pi y se ejecutan varios programas de prueba para verificar su funcionalidad general.
- Por último, se comprueba que la señal radiada está por debajo de los estándares permitidos por la ETSI en esta banda de frecuencias.

Declaración de Garantía Limitada

IMPORTANTE: AL UTILIZAR LOS PRODUCTOS DE uRAD, ACEPTA ESTAR LIMITADO POR LOS TÉRMINOS DE ESTA DECLARACIÓN DE GARANTÍA LIMITADA. NO USE SUS PRODUCTOS HASTA QUE HAYA LEÍDO LOS TÉRMINOS DE LA GARANTÍA. SI NO ESTÁ DE ACUERDO CON LOS TÉRMINOS DE LA GARANTÍA, NO UTILICE LOS PRODUCTOS Y DEVUELVALOS. ESTA GARANTÍA LIMITADA ES EL ÚNICO Y EXCLUSIVO RECURSO DEL USUARIO FINAL CONTRA uRAD, CUANDO LO PERMITA LA LEY.

1. Garantías

1.1 uRAD garantiza que sus productos cumplirán las especificaciones detalladas en su correspondiente hoja de características. La garantía tiene una duración de 1 año a partir de la fecha de venta si el *shield* se compra fuera de la UE y una duración de 2 años si se compra en la UE. uRAD no será responsable de los defectos causados por negligencia, mal uso o maltrato, incluidos los productos que el Cliente haya modificado o alterado de alguna manera.

1.2 Si algún producto uRAD no cumple con la garantía establecida anteriormente, la única responsabilidad de uRAD será reemplazar o reparar dichos productos. La responsabilidad de uRAD se limitará a los productos que uRAD determine que no se ajustan a dicha garantía. Si uRAD elige reemplazar o reparar dichos productos, uRAD dispondrá de un tiempo razonable para proporcionar los reemplazos. Los productos reemplazados o reparados estarán cubiertos por un nuevo período de garantía completa.

1.3 El Cliente acepta no utilizar los productos uRAD para ninguna aplicación o componente utilizado en dispositivos de soporte vital o para operar instalaciones nucleares o para su uso en otras aplicaciones o componentes de misión crítica donde la vida humana o la propiedad puedan estar en juego. El Cliente reconoce y acepta que dicho uso es únicamente bajo la responsabilidad del Cliente, y que el Cliente es el único responsable del cumplimiento de todos los requisitos legales y reglamentarios relacionados con dicho uso.

1.4 uRAD puede proporcionar asesoramiento técnico, de aplicaciones o de diseño. El Cliente reconoce y acepta que la prestación de estos servicios no ampliará ni alterará las garantías de uRAD *shield*, como se establece anteriormente, y que no surgirán obligaciones u obligaciones adicionales de uRAD al brindar dichos servicios.

1.5 uRAD renuncia a todas las demás garantías, explícitas o implícitas, con respecto a los productos, incluidas, entre otras, las garantías implícitas de comerciabilidad o idoneidad para un fin determinado.

1.6 El Cliente reconoce y acepta que el Cliente es el único responsable del cumplimiento de todos los requisitos legales, normativos y de seguridad relacionados con los productos y el uso de los productos uRAD en las aplicaciones del Cliente, sin perjuicio de cualquier información o soporte relacionado con las aplicaciones que puedan ser provistas por uRAD.

1.7 En ningún caso uRAD será responsable ante el Cliente o ante terceros por daños especiales, colaterales, indirectos, punitivos, incidentales, consecuentes o ejemplares relacionados con o derivados de los productos proporcionados de aquí en adelante, independientemente de si se ha avisado a uRAD de la posibilidad de tales daños. Esta sección sobrevivirá a la finalización del período de garantía.