

**Escuela Técnica
Superior
de Ingeniería de
Telecomunicación**



**Universidad
Politécnica
de Cartagena**

Automatización y control de bebederos automáticos para especies animales usando LoRa

9 de septiembre de 2021

TRABAJO FIN DE GRADO

Grado en Ingeniería en Sistemas de
Telecomunicaciones

Autora: Lucía Francoso Fernández

Tutor: Juan Pascual García

Índice

Índice de figuras	9
Índice de tablas	10
Agradecimientos	11
1 Introducción	13
1.1 Contexto y justificación del trabajo	13
1.1.1 Caso de aplicación	14
1.2 Objetivos del trabajo	15
1.3 Enfoque y método seguido	15
1.4 Planificación del trabajo	16
1.5 Breve sumario de productos obtenidos	16
1.6 Breve descripción de los capítulos restantes de la memoria	17
2 Estado del arte	18
2.1 Contexto actual	18
2.1.1 Ejemplos de proyectos Open Source	18
2.1.1.1 Relacionados con alimentación autónoma de animales	19
2.1.1.2 Relacionados con monitorización de proyectos por LoRa	19
2.1.1.3 Relacionados con alimentación autónoma de dispositivos	19
2.1.2 Determinación del tipo de TFG	19
2.2 Resumen del capítulo	20
3 Diseño del sistema	21
3.1 Funcionalidades a cubrir	21
3.2 Búsqueda soluciones	21
3.2.1 Alimentación autónoma del dispositivo	21
3.2.2 Automatización y monitorización	36
3.2.2.1 Microcontrolador	36
3.2.2.2 Comunicación radio	39
3.2.2.3 Comedero	41
3.2.2.4 Bebedero	46

3.2.3	Prototipo exterior	51
3.3	Elección soluciones	52
3.3.1	Alimentación autónoma del dispositivo	52
3.3.1.1	Preparación de la alimentación autónoma del dispositivo	53
3.3.2	Automatización y monitorización	60
3.3.2.1	Entorno Arduino	61
3.3.2.2	LoRa	67
3.3.2.3	Comedero	82
3.3.2.4	Bebedero	86
3.3.3	Prototipo exterior	89
3.4	Resumen del capítulo	92
4	Prototipo y pruebas	93
4.1	Ubicación	93
4.2	Prototipo definitivo	97
4.2.1	Resumen del funcionamiento del prototipo definitivo	97
4.2.1.1	Comedero	97
4.2.1.2	Bebedero	99
4.2.2	PCB	100
4.2.3	Protocolo	101
4.2.4	Imágenes del prototipo final	105
4.2.5	Configuración del gateway y página web	122
4.3	Pruebas	125
4.3.1	Pruebas de campo	125
4.3.2	Pruebas de interior	132
4.4	Comentarios sobre los resultados de las pruebas	133
4.5	Presupuesto	134
4.6	Resumen del capítulo	136
5	Conclusiones y líneas futuras	137
Glosario		139
Bibliografía		143
Enlaces y referencias		143

Imágenes	146
Anexos	148
Anexo I	149
Anexo II	163

Índice de figuras

1	Logos de la protectora de Patitas Unidas Los Alcázares [20] y de los Objetivos de Desarrollo Sostenible (ODS) [18], respectivamente.	20
2	Curva de la carga/descarga de una batería [22].	23
3	Capas y componentes que componen un panel solar [26].	27
4	Dibujo representativo del efecto fotovoltaico [26].	27
5	Curvas J-V e I-V de una célula fotovoltaica [1][2]	29
6	Comportamiento de un panel solar formado por dos células solares idénticas [28].	30
7	Curva P-V de una célula solar, indicando el punto MPP [3].	31
8	Círculo equivalente de una célula fotovoltaica, en el caso ideal (a) y considerando pérdidas (b) [27].	32
9	Curva J-V de una célula fotovoltaica, mostrando el efecto de aumentar o disminuir el valor de las resistencias R_s y R_p o R_{sh} (<i>shunt</i>) [4].	32
10	Círculo equivalente de una célula fotovoltaica con un modelo de dos diodos, donde n_1 y n_2 son los factores de idealidad e I_{d1} y I_{d2} las corrientes que atraviesan cada diodo [27].	33
11	Variación en la curva I-V ante la radiación solar [28][5].	33
12	Variación en la curva I-V ante la temperatura ambiente [28][5]	34
13	Relación entre temperatura ambiente, radiación solar, con la potencia de salida de una célula PV (13a) y temperatura de ésta (13b) [31].	35
14	Comparativa entre LPWAN, en términos de alcance y ancho de banda, con respecto a otras comunicaciones inalámbricas [39].	40
15	Partes principales de las que está conformado un servomotor [6].	42
16	Partes exteriores de las que está conformado un servomotor, ejemplo del fabricante <i>Parallax</i> [7].	42
17	Relación entre la duración en alta de una señal PWM y la posición de un servomotor [40].	43
18	Combinaciones de color posibles para los cables de un servomotor, dependiendo del fabricante [8].	44
19	Captura de un sensor ultrasónico HC-SR04 [42].	47
20	Esquema de funcionamiento de un sensor ultrasónico HC-SR04 [43].	47
21	Captura de sensores de flotación [9].	48
22	Esquema de un switch conectado a un microcontrolador con una resistencia <i>pull-down</i> [44].	48
23	Imágenes que muestran las partes fundamentales de las que consta un relé [45].	49

24	Ejemplo de circuito que emplea relé y un transistor entre relé y pin 9 de un arduino [47]	50
25	Esquema general de la alimentación elegida para este proyecto.	52
26	Esquema general de la alimentación elegida para este proyecto (TP4056 con boost incluido).	52
27	Detalle del kit de protección para una batería 18650, a falta de tubo termoretráctil y contactos para los polos [10].	54
28	Esquema de la protección que se añade a las pilas Li-ion [11].	54
29	Detalle de la PCM de protección de la batería 18650 [10].	55
30	Fotos de la batería 18650 usada (sin protección, y con protección añadida).	55
31	Ejemplo de un TP4056 simple [48].	56
32	Ejemplo de un TP4056 con boost [12].	57
33	Elementos que formarán nuestro prototipo provisional de alimentación del dispositivo [13][14][15].	58
34	Vistas del prototipo de alimentación ya terminado.	59
35	Vistas del panel solar usado.	59
36	Conjunto global del sistema de alimentación autónoma creado	60
37	Pinout de un Arduino Nano.	63
38	Imagen de la parte frontal y trasera de un Arduino Nano [16].	65
39	Capturas del transceptor LoRa E32-868T30D [17].	69
40	Captura de las antenas usadas [18].	70
41	Capturas del transceptor LoRa E22-900T22D [19].	70
42	Configuración de los parámetros de la red a simular en Radio Mobile, dentro de <i>Propiedades de las redes</i>	72
43	Configuración de la topología de la red a simular en Radio Mobile, dentro de <i>Propiedades de las redes</i>	72
44	Configuración de los sistemas de la red a simular en Radio Mobile, dentro de <i>Propiedades de las redes</i> . Ejemplo para transceptor LoRa E22, transmitiendo a 14 dBm.	73
45	Configuración de los miembros de la red a simular en Radio Mobile, dentro de <i>Propiedades de las redes</i> . Ejemplo para transceptor LoRa E22, transmitiendo a 14 dBm.	74
46	Enlace radio creado en Radio Mobile para simular la red creada entre la casa de campo y el refugio.	74
47	Resultado de la simulación del enlace radio creado en Radio Mobile.	75
48	Resultado de la simulación del enlace radio creado en Radio Mobile, para transceptor E32 transmitiendo a 30dBm (1W). Enlace descendente: campo - refugio.	76

49	Resultado de la simulación del enlace radio creado en Radio Mobile, para transceptor E32 transmitiendo a 30dBm (1W). Enlace ascendente: refugio - campo.	76
50	Resultado de la simulación del enlace radio creado en Radio Mobile, para transceptor E32 transmitiendo a 21dBm (125 mW). Enlace descendente: campo - refugio.	77
51	Resultado de la simulación del enlace radio creado en Radio Mobile, para transceptor E32 transmitiendo a 21dBm (125 mW). Enlace ascendente: refugio - campo.	77
52	Resultado de la simulación del enlace radio creado en Radio Mobile, para transceptor E22 transmitiendo a 20dBm (100 mW). Enlace descendente.	78
53	Resultado de la simulación del enlace radio creado en Radio Mobile, para transceptor E22 transmitiendo a 20dBm (100 mW). Enlace ascendente.	78
54	Resultado de la simulación del enlace radio creado en Radio Mobile, para transceptor E22 transmitiendo a 10dBm (10 mW). Enlace descendente.	79
55	Resultado de la simulación del enlace radio creado en Radio Mobile, para transceptor E22 transmitiendo a 10dBm (10 mW). Enlace ascendente.	79
56	Resultado de la simulación del enlace radio creado en Radio Mobile, para transceptor E32 transmitiendo a 21dBm (enlace descendente), con pérdidas de 1 dB debido al alargador SMA.	80
57	Resultado de la simulación del enlace radio creado en Radio Mobile, para transceptor E32 transmitiendo a 21dBm (enlace ascendente), con pérdidas de 1 dB debido al alargador SMA.	81
58	Resultado de la simulación del enlace radio creado en Radio Mobile, para transceptor E22 transmitiendo a 10dBm (enlace descendente), con pérdidas de 1 dB debido al alargador SMA.	81
59	Resultado de la simulación del enlace radio creado en Radio Mobile, para transceptor E22 transmitiendo a 10dBm (enlace ascendente), con pérdidas de 1 dB debido al alargador SMA.	82
60	Imagen del servomotor elegido para conformar el prototipo inicial de nuestro sistema de alimentación para animales [20]	83
61	Capturas de la solución del movimiento de pienso del usuario <i>kitlaan</i> en <i>Thingiverse</i> [11].	83
62	Pieza PVC tipo T 87°[21]	84
63	Ejemplos de piezas PVC que pueden ser empleadas en el prototipo final.	84
64	Esquema simplificado de los cables que usa un servomotor MG996R y de su <i>duty cycle</i> [25]	85
65	Esquema de las conexiones servo-Arduino realizado en <i>Fritzing</i>	85
66	Esquema de las conexiones de sensores y actuadores usados para el bebedero con Arduino realizado en <i>Fritzing</i>	86
67	Captura de la bomba de agua usada en el prototipo [26]	87

68	Captura del relé usado en el prototipo [27]	88
69	Captura de un fragmento de tubo de silicona (ejemplo) [28]	89
70	Capturas del diseño e impresión en 3D de la pieza creada para la sujeción del tubo de silicona al bebedero.	90
71	Foto del bidón usado en el prototipo.	90
72	Capturas del cuenco y ganchos de sujeción usados para comedero y bebedero [59].	91
73	Capturas de una caja estanca (ejemplo) [29].	91
74	Fotos de alargadores SMA usados.	92
75	Foto del refugio de Patitas Unidas Los Alcázares.	93
76	Foto de las jaulas existentes en refugio de Patitas Unidas.	94
77	Detalle del exterior de una de las jaulas existentes en refugio de Patitas Unidas.	94
78	Detalle del interior de una de las jaulas existentes en refugio de Patitas Unidas.	95
79	Sistema existente en el refugio de Patitas Unidas para abrevar a los animales.	95
80	Sistema existente en el refugio de Patitas Unidas para alimentar a los animales.	96
81	Esquema resumen de la funcionalidad de comedero en el prototipo definitivo.	97
82	Esquema resumen de la funcionalidad de bebedero en el prototipo definitivo.	99
83	Foto de la PCB usada en el prototipo final.	100
84	Imagen del interior de la caja, con PCB y componentes.	105
85	Imagen del interior de la caja con servomotor conectado.	106
86	Imagen del interior de la caja con servomotor conectado (zoom).	107
87	Imagen del exterior de la caja (detalle de las abrazaderas).	108
88	Imagen del exterior de la caja con servomotor conectado. Se muestra, además, parte de los conductos para mover el pienso, y ubicación del servomotor.	109
89	Imagen del exterior de la caja con servomotor conectado. Zoom de sujeción a pieza PVC.	110
90	Detalle de la hélice v3 dentro de la pieza PVC tipo T.	111
91	Aproximación de cómo quedaría la hélice v3 dentro del brazo PVC.	112
92	Imagen global del comedero.	113
93	Zoom de las piezas que conforman el sistema de conexión entre reserva y comedero.	114
94	Detalle de las hélices impresas en 3D para, a través del movimiento del servomotor, hacer llegar el pienso al comedero.	115
95	Interior de la caja con conexiones a servo, a bomba y a switches.	116
96	Interior de la caja con conexiones a servo, a bomba y a switches (zoom).	116
97	Imagen del interior de la reserva de agua (detalle de los switches).	117

98	Imagen del interior de la reserva de agua (detalle de los switches y bomba)	118
99	Detalle de la bomba de agua usada en la reserva de agua.	119
100	Exterior de la reserva de agua (detalle de perforaciones para switches).	120
101	Exterior de la reserva de agua (detalle de perforaciones para conexiones de la bomba y ventilación).	120
102	Prototipo conjunto del sistema de alimentación creado, formado por bebedero y comedero.	121
103	Captura de la página web creada (primera versión), en concreto, de la página principal, donde se muestran los botones, los links y el mensaje de aviso.	123
104	Captura de la página web creada (primera versión), en concreto, de la página principal, donde se muestra un ejemplo de envío de mensajes y recepción, visible en la consola de la web.	124
105	Montaje en protoboard para verificar el funcionamiento y alcance del transceptor LoRa E32-868T30D	125
106	Montaje en protoboard para verificar el funcionamiento y alcance del transceptor LoRa E32-868T30D, con OLED.	126
107	Recorrido realizado con el receptor para probar su alcance	127
108	Esquema resumen del flujo de la información en ambos sentidos del enlace LoRa, señalando las vías de comunicación entre bloques fundamentales del enlace.	128
109	Situación de la estación del campo para la prueba de cobertura entre campo y refugio	129
110	Muestras de la consola de la web <i>Open Pet Feeder</i> durante la prueba de alcance en el entorno definitivo (estación del refugio)	130
111	Fotos tomadas el día de la prueba de cobertura, con potencia de transmisión 21dBm.	131
112	Imagen resumen del funcionamiento del sistema definitivo	132

Índice de tablas

1	Presupuesto estación gateway	134
2	Presupuesto estación refugio	135

Agradecimientos

Primero, me gustaría agradecer a mi tutor, Juan Pascual García, por aceptar este reto junto a mí, y apoyarlo en todo momento. Fue un proyecto diferente, algo arriesgado, y siempre confió en que lo sacaríamos hacia delante. Muchas gracias por tu apoyo a distancia, debido a la Covid-19, que a pesar de todo siempre he obtenido tu ayuda y tu feedback a tiempo, y confianza en todo proceso requerido en este proyecto, pilares fundamentales en cualquier emprendimiento.

Me gustaría, además, agradecer a mi familia, en especial a mis padres, Francisco y María Dolores, ya que es difícil entender que decida estar un año sin apenas créditos matriculados, la importancia de aprender de manera complementaria a la universidad, de buscar (y encontrar) aquello que me gusta dentro de esta carrera que, a pesar de las dificultades, siento que no podría haber elegido otra mejor. Sin ese apoyo, todo habría sido mucho más difícil, y siendo mi situación poco común, agradezco que lo hayan comprendido. A esto se suma su aportación económica, sin ella no habría podido realizar este proyecto, el cual he sentido en todo momento muy personal y muy bueno para mí, en tanto a nivel profesional, como personal como para la protectora que será beneficiaria de este dispositivo. Agradecer a mis hermanas Isabel y Claudia, que a pesar de las diferencias, y a pesar de ser la mayor, tienden a reforzarme en los momentos difíciles, recalando mis virtudes; confiaron en este proyecto, y saben lo bueno que podría conllevar, ya que han venido innumerables veces conmigo al refugio, al igual que mi padre.

También agradecer al resto de mi familia, que en la distancia también me apoyan. En especial a mi tía Bárbara, que siempre me llama para darme ánimos con todo lo que hago y que confía en mí desde siempre. A mis primas Sonia y María, y a mi abuela Guadalupe, las cuales son ejemplos de mujeres admirables en mi familia y a las que quiero muchísimo. Especial mención a mi abuela, Lucía Figueredo, la cual falleció el año pasado y sé que estaría muy orgullosa de ver a su nieta convertirse en ingeniera, y creando este proyecto.

Debo agradecer también a mis suegros, Encarnación y Miguel Ángel, por dedicarme parte de su tiempo siempre que pueden, y en especial, en el desarrollo del prototipo exterior; agradezco enormemente que me hayan prestado sus herramientas, ya que sin ellas el resultado no habría sido el mismo. Muchas gracias por permitirme instalar en vuestra casa el otro extremo de la comunicación, que ha permitido poder concebir este proyecto.

Me gustaría también agradecer a mi amiga Magdalena, mi amiga de toda la vida, la cual me apoya incondicionalmente, y me inspira en su lucha constante por mejorarse así misma y por ganarse la vida en lo que más le gusta, la música. A mi amiga Clara, la cual es una estupenda teleco, que siempre ha confiado en mí más que yo misma, y la cual me inspira por ser una persona fuerte, independiente y que tiene claro lo que quiere. A mi amigo Pablo, porque ni la distancia ni las exigentes carreras que cursamos nos han hecho perder el contacto, ni perder un vínculo que hace años se formó. Es un placer poder contar con estar tres personas.

Especial mención a mi compañero Enrique Fernández Sánchez, el cual ha sido también como mi tutor, ayudándome muchísimo a comprender la importancia del Open Source, guiándome en el conocimiento sobre microcontroladores y LoRa, y en general, aconsejándome en todo lo que ha podido y más. Gracias a él, la introducción al mundo maker se me ha hecho más sencilla, mucho más consciente y sin excesivos agobios. A esto, añadir que su aportación económica me ha ayudado muchísimo a sacar este proyecto hacia delante. Sin duda, ajeno a este proyecto, aprenderé muchas cosas de él y gracias a él, y no me cabe la menor duda de que es un gran teleco y una gran persona.

Agradecer a Patitas Unidas Los Alcázares por permitirme instalar un dispositivo en sus instalaciones, y por comprender mi ausencia durante algunos meses donde el desarrollo de este proyecto era muy exigente. Especial mención a mi compañera Jen, con la que voy al refugio prácticamente siempre; sus ganas y actitud al tratar con los perros desde luego es una cualidad a admirar, y es una inspiración que recarga fuerzas para seguir luchando por los animales.

Por último, agradecer a todas esas personas que han publicado su proyecto, documentación y dejan todo ese desarrollo bajo licencias Open Source, permitiendo que gente como yo desarrolle su proyecto basándose en sus librerías, o me den ideas que sin duda impulsen el mío. Estarán debidamente mencionadas, ya que merecen ese crédito.

1 Introducción

Tras finalizar los estudios de grado en ingeniería en sistemas de telecomunicaciones, se requiere como último paso para la obtención del título la elaboración del *Trabajo Fin de Grado* (TFG). El TFG como tal tiene unos objetivos claros, los cuales son demostrar que se han adquirido las competencias básicas intrínsecas al grado, y que el alumno es capaz de seguir aprendiendo a partir de los conocimientos ya obtenidos, innovar, desenvolverse ante un problema determinado y, en resumen, saber llevar a cabo una investigación o proyecto que tenga como objetivo la resolución de dicho problema.

En este documento, se recoge el proyecto realizado como TFG, el cual va en línea con la filosofía y objetivos del *Trabajo Fin de Grado* en sí mismo. Se detallará el proceso de creación de un sistema de alimentación para animales automatizado, donde se monitorizan de manera remota el estado de los tanques de reserva de agua y pienso. Así, se pretende exponer el conjunto de elementos hardware y software que serán necesarios para monitorizar, automatizar y acceder a ciertos datos de forma remota empleando, principalmente, Arduino y LoRa.

1.1 Contexto y justificación del trabajo

Este proyecto ha sido concebido con el objetivo principal de ayudar a la preservación de la vida animal, ante el aumento de especies en extinción, sobre todo en lo que llevamos de siglo [1]-[4], y ante el hecho de que miles de animales domésticos siguen siendo abandonados al año en España [5]-[8].

Es por ello que se requiere de ayuda activa para paliar estos problemas. Las tareas de carácter solidario, en bastantes casos, no siempre cuentan con suficientes voluntarios; además, siendo un problema tan extendido y avanzado, el número de acciones que hay que llevar a cabo para aliviarlo es alto para un número limitado de voluntarios, los cuales deben incrementar considerablemente el tiempo que pasan realizando este tipo de tareas. Tanto si se trata de un refugio de animales domésticos abandonados, como de reservas naturales donde se intenta repoblar una especie, los animales dependen enteramente del trabajo de los voluntarios. Así pues, es de vital importancia la optimización de las tareas de voluntariado, su automatización e, incluso, control remoto, mediante la creación de herramientas que ayuden a reducir el tiempo que se destina a tareas rutinarias para poder utilizar ese tiempo a otras tareas (de rescate, o de financiación para el mantenimiento de las instalaciones y de los propios animales, por ejemplo).

Con el objetivo en mente de ayudar a la preservación de la fauna (y con ello, de la vida de los ecosistemas terrestres), evitando la extinción de especies y el abandono animal, se ha concebido y desarrollado este proyecto teniendo en cuenta los diferentes casos de uso (emplazamientos donde se podrá instalar el sistema, características del entorno), mejor adaptación a ellos, relación entre buenas prestaciones y bajo consumo, precio total del producto, o facilidad de uso por parte de un usuario medio. Es por ello que desde el principio se propone una serie de actuaciones a realizar, acorde a lo anteriormente mencionado, tales como:

- El diseño del sistema de alimentación será tal que el producto final pueda ser instalado no sólo en hogares, sino en sitios remotos, donde el acceso a recursos tales como la electricidad o Internet son escasos o inexistentes. Así pues, el dispositivo utilizará energía solar y baterías recargables, comunicación de bajo consumo y largo alcance y modo de ahorro de energía.
- El dispositivo final no será pesado ni voluminoso, facilitando así tanto su transporte como su manejo. No se dejará que los dispositivos electrónicos queden al alcance de los animales; de este modo se evitará que los animales puedan sufrir daño (o viceversa), y posibles problemas de humedad presentes en el entorno; se usarán protecciones adecuadas a la calidad de los componentes del dispositivo.
- El dispositivo contará con una pantalla OLED que permitirá ver a la persona que esté físicamente delante de él si funciona correctamente. También se permitirá el acceso a datos a personas interesadas que quieran consultarlos de manera remota.

1.1.1 Caso de aplicación

Nuestro caso de aplicación será el entorno donde se desea situar uno de estos dispositivos para validar su funcionamiento, que en este caso se trata del refugio perteneciente a la protectora Patitas Unidas Los Alcázares, situado en el término municipal de Torre Pacheco (Murcia). La elección de esta ubicación se fundamenta en una serie de razones:

- Al ser voluntaria para esta protectora, conozco bien sus necesidades, es decir, qué puede ser de utilidad para la protectora en el refugio y qué soluciones se han probado para determinados problemas que han ido surgiendo; además, conozco bajo qué condiciones climáticas es vulnerable y qué necesidades esporádicas emergen bajo dichas condiciones. Teniendo en cuenta la zona geográfica donde se ubica (Murcia), y los años de experiencia en el refugio, se ha detectado una problemática que se manifiesta durante períodos continuados de lluvias (lluvias torrenciales, DANA, gota fría), la cual consiste en la inundación de las zonas colindantes al refugio, inclusive carreteras de acceso, lo que impide llegar a él (cierre de carreteras, niveles altos de riesgo por precipitación, o el simple hecho de contar con grandes volúmenes de agua en la carretera que impiden la circulación segura por la vía). Es por ello que, mediante el desarrollo de este proyecto, se pretende ofrecer una solución que palie las consecuencias de no poder llegar al refugio bajo esas circunstancias, como es la alimentación de los animales.
- Se trata de un entorno sin electricidad y sin internet. Desarrollar un proyecto y probarlo en este tipo de entorno nos ayudará a la hora de extrapolarlo a otros emplazamientos donde la ausencia de este tipo de recursos supone también una limitación y un aspecto a tener en cuenta para definir y desarrollar el proyecto en sí mismo.
- Se puede establecer un enlace punto a punto, ya que se puede dejar fijo un equipo transmitiendo o recibiendo que, además, se conecte a internet (ya que es un recurso disponible) para cargar datos que reciba del otro extremo a un servidor conocido. Un equipo estará presente

en el refugio y el otro en una casa con internet y electricidad; esto significa que al menos este extremo será más controlable, y será este extremo el que subirá datos a la nube. Nos tendremos que preocupar más del otro extremo, donde no tendremos electricidad ni internet y donde situaremos los sensores que recogerán datos y realizarán la automatización.

1.2 Objetivos del trabajo

El objetivo principal del presente proyecto es el diseño de un sistema de alimentación para animales que permita la monitorización de los niveles de agua y pienso que se encuentran en reservas, las cuales rellenan un bebedero y un comedero, respectivamente. Con ello, se pretende automatizar el proceso de alimentación de animales, además del uso de la tecnología LoRa para tener acceso al estado del sistema de forma remota. Así pues, se pretende:

- Realizar una aproximación a la tecnología LoRa.
- Diseñar el sistema de alimentación para animales.
- Realizar tanto simulaciones para el enlace LoRa que se creará entre transmisor y receptor, como cálculos teóricos que determinen si el enlace es posible.
- Construir el prototipo y probarlo en entorno controlado y, posteriormente, en entorno real.
- Crear una plataforma de representación de datos.

1.3 Enfoque y método seguido

En primer instancia, como aclaración, decir que se trata de un trabajo académico, por lo que se prioriza el aprendizaje y la aplicación de lo aprendido. Es decir, partiendo de que los objetivos del proyecto están definidos, se requiere una investigación continuada y su aplicación al diseño del sistema de todas las partes que conformarán el proyecto en su totalidad (tanto para la consecución de dichos objetivos como para establecer unas bases para futuros proyectos). Así, conocer el entorno Arduino y la tecnología LoRa es fundamental, y por ello, será lo que mayor tiempo requiera en términos de estudio y aplicación.

En tanto al método seguido, decir que se ha separado en bloques temáticos; se investiga cada bloque por separado (búsqueda y recopilación de información), y se prueba (diseño y simulaciones, en software y hardware). Posteriormente, siguiendo una metodología en cascada, una vez resueltos los bloques individuales, se unen los bloques formando un prototipo y se prueba en conjunto. En resumen, a lo largo del trabajo se profundizará en cada uno de los bloques tal que se estudiarán las tecnologías, se analizarán los requisitos y se procederá a la búsqueda de soluciones que permitan resolver cada bloque de manera individual, y por consiguiente, la interconexión entre ellos.

Finalmente, enunciamos cada bloque y lo describiremos brevemente para mayor claridad:

- **Monitorización:** se emplearán sensores en las reservas del sistema de alimentación.
- **Control:** microcontrolador que implementa la lógica del sistema.
- **Comunicaciones:** módulo LoRa.
- **Actuación:** control sobre posible bomba de agua y reserva de comida.
- **Alimentación autónoma:** posible uso de baterías recargables.

1.4 Planificación del trabajo

En el Anexo II, se adjunta una tabla resumen, elaborada durante el proceso de concepción del proyecto (etapa inicial), de manera que, por una parte, se pudiera tener una idea de los recursos necesarios para poder dar comienzo al proyecto (tanto materiales como software); por otra parte, serviría, a grosso modo, para conocer y planificar una serie de pasos desde esa concepción hasta una presentación de un prototipo funcional, resultado del desarrollo del proyecto.

1.5 Breve sumario de productos obtenidos

Siendo el objetivo fundamental de este proyecto el diseño del sistema de alimentación, su construcción y la realización de las pruebas necesarias del prototipo construido, mostramos un desglose de los productos resultantes que se espera obtener:

- **Prototipo hardware** específico para el sistema de alimentación, perfectamente operativo.
- **Software** apto para el control y monitorización del sistema creado.
- **Memoria** del proyecto, donde se justifica toda la elaboración del mismo.
- **Video demostración de las pruebas realizadas**, tomado en un entorno real donde se pueda observar que la comunicación LoRa se establece sin problema.
- **Presentación** del proyecto para exposición de las ideas fundamentales y los resultados obtenidos de este proyecto.

Además, se ampliará el alcance del proyecto creando un repositorio en *GitHub* (<https://github.com/>), donde se incluirá todo el desarrollo de este proyecto (<https://github.com/ChiaFranfer/open-pet-feeder>), permitiendo así que otras personas puedan usarlo o mejorarlo.

1.6 Breve descripción de los capítulos restantes de la memoria

Este documento está compuesto por 5 capítulos:

Capítulo 1: contextualización del problema y aproximación a una solución. Se muestra, además, la planificación seguida para el proyecto, finalizando con la descripción de resultados o productos obtenidos.

Capítulo 2: estudio del estado actual del ámbito del tema del proyecto. También, se presentan ejemplos Open Source dentro de este ámbito.

Capítulo 3: este es el capítulo principal del proyecto, donde se explicará todo el proceso de diseño del sistema. Se parte de la determinación de las funcionalidades que hay que cubrir, para determinar posibles necesidades y así iniciar una búsqueda de soluciones. Es aquí donde se exponen tanto las tecnologías empleadas en el diseño de la solución (Arduino y LoRa), como distintos componentes hardware necesarios para cada funcionalidad. Finalmente, se expone la elección de soluciones hardware, y se define un primer prototipo provisional. Se plantea un primer prototipo y las pruebas necesarias para verificar su correcto funcionamiento, tanto en monitorización como en comunicaciones.

Capítulo 4: se trata el proceso de construcción del prototipo definitivo, sus evoluciones desde el prototipo provisional y las pruebas realizadas para verificar su funcionamiento, incluyendo el contexto real (entorno definitivo).

Capítulo 5: se muestran los resultados y las conclusiones obtenidas, tanto en el proceso de diseño como a la finalización del proyecto. También se proponen posibles líneas de investigación futuras con las que se puede mejorar el diseño.

2 Estado del arte

En este capítulo expondremos la situación actual en el ámbito del control y automatización de sistemas de alimentación para animales (dentro del marco Open Source). Además, se comentarán otros proyectos relacionados con este ámbito y ejemplos que emplean las tecnologías Arduino y/o LoRa.

2.1 Contexto actual

Existen muchos proyectos Open Source relacionados con la alimentación automática o semiautomática de animales domésticos, principalmente gatos y perros. Sin embargo, no existen (o al menos, no se han encontrado) proyectos que usen LoRa como tecnología radio, sino que emplean la red local WiFi del hogar donde se sitúe el dispositivo de alimentación; es decir, se trata de entornos con electricidad e internet, y no del entorno en el que trabajará nuestro proyecto.

A pesar de ello, se ha visualizado este tipo de proyectos y tenido en cuenta para el desarrollo del prototipo en tanto a apariencia externa, facilidad de uso, eficiencia de los componentes, o, incluso, opciones para mover el pienso desde la reserva hasta el comedero del animal, o el agua desde la reserva hasta el bebedero. No se realizará comparativa con dispositivos autónomos comerciales de alimentación para animales, ya que se pretende elaborar un proyecto Open Source, que nada tiene que ver con soluciones comerciales propietarias; además, los objetivos de este proyecto (principalmente establecer unas bases para investigar sobre este tipo de dispositivos que ayudan a animales y voluntarios), requerimientos y tecnologías empleadas son totalmente diferentes.

Aunque se hablará con más detalle en la sección 3, en el momento de elaborar la planificación para este proyecto, se tuvo que preconcebir una serie de pasos a seguir. Es en el momento de la concepción del proyecto, mientras se realiza la planificación, cuando se realizó una primera búsqueda de proyectos Open Source, tanto relacionados con alimentación autónoma de animales, como monitorización por LoRa de proyectos y alimentación autónoma de los mismos. No se centró la búsqueda en el primer tema exclusivamente, ya que, como hemos comentado, no se han encontrado proyectos que engloben alimentación autónoma para animales, monitorización por LoRa y alimentación autónoma del dispositivo.

2.1.1 Ejemplos de proyectos Open Source

A continuación, se comentarán brevemente algunos ejemplos de proyectos Open Source, relacionados con los tópicos que se han enumerado anteriormente y que, en opinión propia, merecen reconocimiento por la gran labor de investigación y divulgación que han realizado con dichos proyectos.

2.1.1.1 Relacionados con alimentación autónoma de animales

A través de la plataforma [Thingiverse](#)[9], son varios los usuarios que han compartido sus creaciones relacionadas con alimentación autónoma de animales. Destacaremos al usuario [kitlaan](#)[10], con su dispensador automático de pienso para gatos ([Auger-based Cat Feeder](#)[11]). Con este proyecto, este usuario, entre otros, facilita los archivos de impresión en 3D que usó para construir su dispensador de pienso; documenta su proyecto, especificando las piezas que usa y que no son impresas, así como un vídeo del funcionamiento del dispensador.

2.1.1.2 Relacionados con monitorización de proyectos por LoRa

El usuario [xreef](#)[12], Renzo Mischianti, liberó uno de sus proyectos sobre monitorización vía LoRa, llamado [LoRa E32 for Arduino, ESP32 or ESP8266: Specs and Base Use](#)[13]. En este proyecto, prueba el transceptor LoRa E32-TTL-100 con dos microcontroladores, el microcontrolador Wemos D1 mini (ESP8266), y el Arduino Uno. Libera las conexiones y los sketches que emplea para probar dichos microcontroladores, así como una [librería](#)[14] de elaboración propia para el E32-TTL-100, sin la cual la comunicación entre microcontrolador en transmisión y microcontrolador en recepción sería imposible (o deberíamos crearla nosotros).

2.1.1.3 Relacionados con alimentación autónoma de dispositivos

Para este tópico, se han visualizado muchos proyectos a través de YouTube, y vídeos explicativos de opciones de alimentación autónoma de dispositivos. Se han visualizado asiduamente vídeos de los creadores [GreatScott!](#)[15] y [Andreas Spiess](#)[16], aunque no han sido los únicos. Un proyecto que me gustaría remarcar, ya que fue de los primeros que me impulsaron a realizar este proyecto, es el de [Automating a Greenhouse with LoRa! \(Part 1\)](#)[17], del creador [GreatScott!](#). En este proyecto no solo se usa LoRa para monitorizar un invernadero, sino que se hace uso de paneles solares para alimentar el proyecto.

2.1.2 Determinación del tipo de TFG

Por último, es importante comentar que este TFG está catalogado como *TFE Específico de Aprendizaje*; según la normativa sobre TFG específico de aprendizaje: “*aquellos TFE específicos ligados a la consecución de los Objetivos de Desarrollo Sostenible (ODS) a través de la vinculación de manera directa a una solicitud de servicio, a desarrollar por el estudiante en su TFE, realizada por una asociación o institución externa, sin ánimo de lucro*”. Esto es así, ya que:

- Cumple el Objetivo 15 de Desarrollo Sostenible (ODS), el cual trata de “*Gestionar sosteniblemente los bosques, luchar contra la desertificación, detener e invertir la degradación de las tierras, detener la pérdida de biodiversidad*” [18]. Con este proyecto, nos estamos enfocando en ayudar en la detención de la pérdida de biodiversidad, ya que, como se ha comentado anteriormente, se va a crear un dispositivo capaz de alimentar y abreviar animales en lugares

sin electricidad y sin conexión a internet, usando el menor número de dispositivos radio posible (siendo estos de largo alcance y bajo consumo). Instalando estos dispositivos en zonas de cuidado de animales podemos reducir el tiempo que dedican los voluntarios a las diferentes actividades (como hemos mencionado en el apartado 1.1), permitiendo usar ese tiempo en otras actividades igualmente prioritarias pero que difícilmente se pueden realizar en remoto, como el salvamento o rescate de animales, ubicación, repoblación o cuidados veterinarios.

- Existe una solicitud formal de la protectora que va a hacer uso del dispositivo creado con este proyecto (ver Figura 1), Patitas Unidas Los Alcázares [19] [20]. Dicha solicitud recoge los mínimos que debe tener en cuenta el proyecto, ya expuestos en el apartado 1.2.

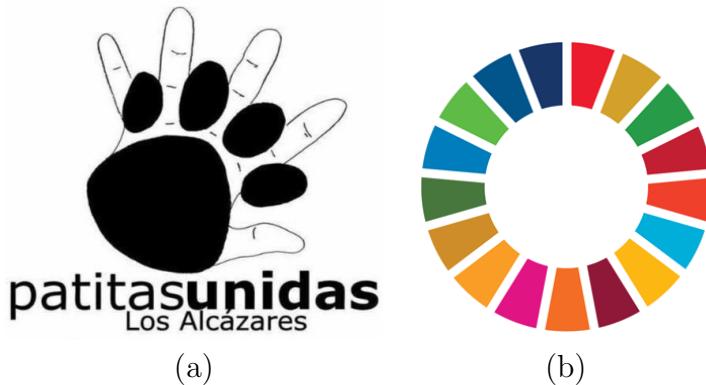


Figura 1: Logos de la protectora de Patitas Unidas Los Alcázares [20] y de los Objetivos de Desarrollo Sostenible (ODS) [18], respectivamente.

2.2 Resumen del capítulo

En este capítulo, se ha presentado el contexto actual en el que se presenta este proyecto, cómo se cataloga dentro del ámbito de los Trabajos Fin de Estudios, y qué proyectos similares Open Source existen en la actualidad. Durante la planificación de este proyecto, se realizó una búsqueda de proyectos Open Source, que si bien no realizan la totalidad de funcionalidades que queremos cubrir con este proyecto, de manera individual sí cubrían algunas de las funcionalidades de interés, como son la alimentación autónoma de animales, monitorización de proyectos a través de LoRa y alimentación autónoma de dispositivos. Se han mostrado ejemplos de dichos proyectos.

3 Diseño del sistema

A lo largo de este capítulo se pretende mostrar los procesos de concepción, análisis e investigación llevados a cabo para la creación del primer prototipo del sistema de alimentación. Para ello, primeramente, se exponen las funcionalidades que éste debe incorporar; una vez identificadas esas funcionalidades, se presta la realización de una investigación cuyo objetivo sea la búsqueda de opciones que permitan que cada funcionalidad anteriormente expuesta pueda materializarse. Para terminar el presente capítulo, se procederá a exponer las opciones que han sido escogidas, debidamente justificadas, para el diseño del prototipo provisional del sistema de alimentación.

3.1 Funcionalidades a cubrir

Teniendo claros los objetivos que se persiguen con este proyecto, es posible definir las funcionalidades que ofrecería el sistema global que se pretende crear, ya que a partir de esta definición podremos empezar a deducir y establecer qué componentes son necesarios para llevar a cabo dichas funcionalidades.

Definimos *tres funcionalidades principales*:

1. **Alimentación autónoma del dispositivo**
2. **Automatización y monitorización.** Esta funcionalidad se compone de cuatro grandes bloques:
 - Bloque microcontrolador
 - Bloque comunicación radio
 - Bloque comedero (sensores, actuadores)
 - Bloque bebedero (sensores, actuadores)
3. **Integridad mediante prototipo exterior.** Se entiende por *Integridad mediante prototipo exterior* todos aquellos elementos que usemos para dar forma al proyecto, evitando el uso de elementos demasiado temporales como pueden ser una protoboard o en general, componentes no definitivos (estos sólo se usarán en pruebas, no en producción). Con esta idea, se buscarán elementos que permitan constituir un primer prototipo usable, sin invertir dinero en exceso, que elimine componentes temporales no funcionales para usar en la ubicación real; es por ello, que se cuenta con la inversión en reservas, conexión de reserva a comedero/bebedero, diseño de una PCB, etc.

3.2 Búsqueda de soluciones para cada funcionalidad

3.2.1 Alimentación autónoma del dispositivo

Se entiende por alimentación autónoma la obtención de energía suficiente para el correcto funcionamiento de un dispositivo o un sistema, y que dicha obtención de energía se realice de manera

cíclica e independiente o prácticamente independiente, es decir, no dependa de la acción y supervisión constante de una persona.

Para determinar la forma en la que alimentaremos nuestro proyecto es imprescindible conocer bien las necesidades energéticas que lo limitarán [21]; hay que determinar, por tanto, el consumo estimado de los componentes que conforman el proyecto. También es importante saber el tamaño y/o el destino de nuestro proyecto, para determinar si estará limitado a la hora de su transporte por una fuente de alimentación pesada, o si esta no limita en absoluto; será fundamental, además, conocer la ubicación de nuestro proyecto, es decir, si estará en el exterior o interior, si el ambiente será excesivamente frío, cálido o húmedo.

A continuación, se mencionarán algunas soluciones para alimentación autónoma. Primero, se realizará una introducción teórica a términos y definiciones que nos permitan entender su funcionamiento; después, se presentarán opciones dentro de la categoría, haciendo énfasis en sus ventajas y desventajas, y anotando para qué proyectos es recomendable su uso. Por último, se pueden mostrar datos comparativos entre las opciones dentro de la categoría para una mejor visualización de dichas diferencias.

Baterías recargables

Términos y definiciones

Las características eléctricas de una batería definen cómo actuará en el circuito global, y las características físicas tendrán un enorme impacto en el tamaño y peso global del producto al que va a alimentar. Es por ello que, a la hora de escoger una batería, hay que tener presente los requerimientos de alimentación del proyecto, ya que ésta debe ser capaz de suministrar suficiente energía para que funcione correctamente, sin que sus características físicas supongan una limitación. Algunos parámetros que hay que comprobar son la tensión nominal, la corriente, la capacidad y el material del que está hecha la batería, pero no son los únicos a tener en cuenta. Se presenta, a continuación, una lista más extensa de los parámetros más importantes de las baterías [22]:

- Una **celda** es un dispositivo electroquímico capaz de suministrar la energía que resulta de una reacción química interna a un circuito eléctrico externo.
Una batería se compone de una o más celdas, conectadas en paralelo o en serie para obtener la capacidad de corriente/voltaje requerida (las baterías compuestas por celdas conectadas en serie son las más comunes).
- La **resistencia en serie equivalente (ESR)** es la resistencia interna presente en cualquier celda que limita la cantidad de corriente máxima que puede entregar.
- La **capacidad**, medida en amperio-hora (Ah), de una batería (o celda) es su figura de mérito más importante: se define como la cantidad de corriente que una batería puede entregar durante 1 hora antes de que el voltaje de la batería llegue al final de su vida útil.

- La **tasa “c”** es una corriente que es numéricamente igual a la clasificación Ah de la celda. Las corrientes de carga y descarga se expresan típicamente en fracciones o múltiplos de la tasa c.
- El **MPV (voltaje de punto medio)** es el voltaje nominal de la celda y es el voltaje que se mide cuando la batería se ha descargado el 50% de su energía total. La oscilación de voltaje máxima y mínima del valor nominal es una consideración de diseño importante: una curva de descarga “más plana” significa menos variación de voltaje que el diseño debe tolerar.
- El **voltaje de celda medido al final de su vida útil** se llama **EODV**, que significa *Fin de voltaje de descarga* (algunos fabricantes se refieren a esto como **EOL** o **voltaje de fin de vida útil**). Cuando se carga al máximo, el voltaje real de la celda será más alto que el MPV. Al acercarse al punto EODV (final del voltaje de descarga), el voltaje de la celda será menor que el MPV (ver Figura 2).
- La **densidad de energía gravimétrica** de una batería es una medida de cuánta energía contiene una batería en comparación con su peso. Normalmente viene expresada en Watt horas/kilogramo (Wh/kg).
- La **densidad de energía volumétrica** de una batería es una medida de cuánta energía contiene una batería en comparación con su volumen. Normalmente se expresa en Watt horas/litro (Wh/l)
- Un **cargador de voltaje constante** es un circuito que recarga una batería obteniendo solo la corriente suficiente para forzar el voltaje de la batería a un valor fijo.
- Un **cargador de corriente constante** es un circuito que carga una batería al suministrar una corriente fija a la batería, independientemente del voltaje de la batería.

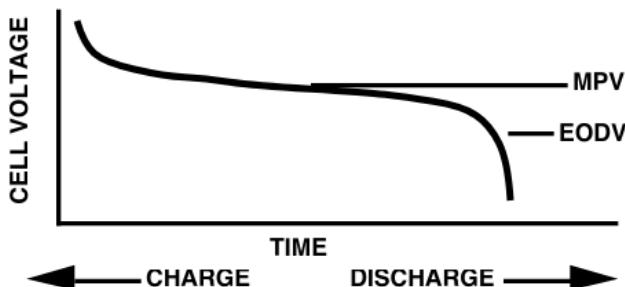


Figura 2: Curva de la carga/descarga de una batería [22].

Tipos de baterías recargables

Las principales baterías recargables [23][24][25] que existen son:

1. *Lithium polymer* (LiPo). Son baterías de gran densidad de energía disponible, es decir, almacenan una gran cantidad de energía en comparación con el tamaño de la pila (se explica en *Términos y definiciones*). Es por esta razón por la que los teléfonos móviles, los portátiles y otros dispositivos ligeros en peso usan baterías LiPo. Sin embargo, esta alta densidad de energía lleva consigo un coste/inconveniente, y es que son caras, y no son sólo las baterías en sí; cuando se trabaja con baterías de litio, hay que realizar una inversión para conseguir una circuitería especial que mantenga segura la batería. Por ejemplo, cuando estas cargando una batería LiPo, hay que asegurarse de que nunca se excedan los 4.2V por celda; las baterías LiPo explotarían si las sobrecargaras. No solo la carga de la batería es delicada, sino que la descarga también lo es; si se descarga una batería LiPo por debajo de 3V por celda, se perderá permanentemente parte de su capacidad, e incluso pueden deformarse/hincharse. Finalmente, hay que estar pendiente constantemente de la temperatura, para evitar que la batería se sobrecaliente. A pesar de todo esto, es común usar baterías LiPo en proyectos ligeros y pequeños, siempre y cuando se tenga un buen circuito de carga, un buen circuito de descarga (que proteja a valores bajos de tensión, haciendo de corte en el mínimo de tensión de la batería) y un buen circuito de monitorización de temperatura.
2. *Lithium-ion* (Li-ion). Son muy similares a las baterías LiPo, pero a diferencia de estas, el electrodo negativo es líquido y el encapsulado y formato de presentación es totalmente diferente (las Li-ion suelen venderse sin protección y en apariencia son similares a unas pilas alcalinas AA). Una batería Li-ion almacena más potencia que las LiPo (mayor capacidad), ofrece mayores corrientes de descarga, es menos costosa de fabricar (y por tanto tienen un precio de venta más asequible), y tiene un tiempo de vida más largo (aunque con el tiempo pierde sus propiedades). Es, al igual que las LiPo, inflamable si se daña, se calienta en exceso o se sobrecarga. El empaquetado más común es el 18650, y en el mercado existen circuitos de protección varios para evitar la sobrecarga y la sobredescarga para este encapsulado en concreto, por lo que es una opción barata y sencilla para conseguir un prototipado rápido y realizar pruebas del mismo, siempre y cuando el proyecto no exija mucha potencia; si el proyecto exigiera más tensión de la que proporciona la batería, se puede considerar obtener más unidades y realizar una configuración en serie para aumentar la tensión, o en paralelo si lo que se desea es aumentar la capacidad, o una combinación de ambas configuraciones (usando siempre un *Battery Management System* o BMS, para mantener las baterías balanceadas entre sí). Esta opción se puede considerar para baterías LiPo, pero para usuarios principiantes o poco experimentados resultará, probablemente, más complejo.
3. *Lithium Iron Phosphate* (LiFePO₄). Son similares a las baterías LiPo, con la salvedad de que no son propensas a explosiones, como lo pueden ser las LiPo, si no se manipulan correctamente o las condiciones anteriormente mencionadas no se dan. También requieren una apropiada circuitería para cargarlas y descargarlas con cuidado, y si se comete un error se perderá permanentemente parte de la capacidad de la batería. Además, son un poco más pesadas que las baterías LiPo. Se usan normalmente en robots ligeros, herramientas eléctricas y juguetes

por radio control, ya que son baterías bastante buenas entregando grandes cantidades de energía en un formato pequeño y liviano.

4. *Sealed lead-acid* (SLA). Son una opción si se quiere comprar una batería no muy costosa, a la vez de evitar enfrentarnos a circuitos de protección de la batería. Estas baterías son bastante más duraderas que una batería de litio, y también son mejores para hacer frente a sobrecargas accidentales o sobredescargas. Tienen una excelente relación calidad-precio y también son el mejor tipo de batería frente a temperaturas extremas; es por esta razón que las baterías de plomo (o ácido-plomo) son la opción estándar para coches, motos, almacenamiento de energía solar y fuentes de alimentación de emergencia. El inconveniente de usar baterías de plomo es que son grandes y pesadas. No es recomendable, por tanto, usar baterías de plomo en aplicaciones portátiles.
5. Níquel-cadmio (*Nickel-cadmium*, NiCd). Los dispositivos portátiles, como los primeros teléfonos móviles, usaban baterías de níquel-cadmio. Son baterías baratas, que en teoría duran más tiempo que las baterías SLA; sin embargo, sufren el llamado efecto memoria, por lo que hay que regularmente descargarlas por completo, luego recargarlas por completo para mantener una alta capacidad, ya que, de lo contrario, estaríamos perdiendo vida útil de la batería. Así pues, en la actualidad no se suele usar este tipo de baterías, aunque se siguen vendiendo.
6. *Nickel Metal Hydride* (NiMH). Las baterías de níquel-metalhidruro o de níquel hidruro metálico tienen una mayor densidad de energía que las baterías de níquel-cadmio, en tanto a precio no son mucho más costosas y no sufren el efecto memoria. Son más grandes y pesadas que las baterías de litio, pero es bastante seguro trabajar con ellas, por lo que son las baterías más usadas por el consumidor medio en términos de pilas recargables (las encontramos en cualquier supermercado, y cargarlas es barato y simple). Hay que tener en cuenta que las baterías de NiMH, por norma general, tienen un ratio de autodescarga elevado, lo que quiere decir que a pesar de que no se esté haciendo uso de la batería, se autodescargan igualmente en un par de meses, lo que hace que no sean una buena opción para objetos de uso cotidiano (como mandos a distancia). Se recomienda que, si se necesita hacer uso de este tipo de baterías, se adquieran con bajo ratio de autodescarga (como Panasonic Eneloop), las cuales pueden resultar más baratas a largo plazo que comprar unas pilas alcalinas.

Comparativa entre tipos de baterías recargables

Hemos visto que existen diferentes tipos de baterías, las cuales podemos comparar entre ellas basándonos en diferentes parámetros. Fijándonos de nuevo en un estudio de *Texas Instruments* [22], el cual compara baterías de Ni-MH, Ni-Cd y Li-Ion, algunos parámetros que podemos comparar son:

- **Densidad de energía.** La batería Li-Ion duplica en densidad gravimétrica a las baterías Ni-MH y Ni-Cd, lo que significa que el producto que emplee una batería Li-Ion será más liviano y durará más tiempo la propia batería
- **Estabilidad de tensión o tensión de celda.** La tensión proporcionada para alimentar la carga es la más importante: las baterías Ni-Cd y Ni-MH tienen una tensión por celda de

1.25V (sus tensiones de descarga se asumen por norma general idénticas).

La tensión por celda de las baterías Ni-Cd y Ni-MH son sólo una tercera parte de la tensión nominal de 3.6V proporcionada por una celda de Li-ion. Lo que significa que se requerirían tres celdas de Ni-Cd/Ni-MH conectadas en serie para igualar la tensión de una única celda de Li-ion.

Sin embargo, su curva de descarga es extremadamente plana, próxima a la de una batería ideal. Esta importante diferencia entre tipos de baterías significa que las celdas de Ni-Cd y Ni-MH son adecuadas para su uso con reguladores lineales, pero las baterías de Li-ion requieren convertidores reductores (*buck converters*) para obtener una buena eficiencia de conversión de energía en la fuente de alimentación.

- **Corriente pico, Autodescarga,** etc. No entraremos en más detalle por no extender en exceso la longitud del documento, pero si es de interés, se puede consultar la fuente, ya incluida en el apartado bibliográfico.

Panel solar

Un panel solar, por si solo, no realiza la tarea de alimentación autónoma. Requiere, como mínimo, de una batería donde almacenar la energía que captan, por lo que, necesariamente, habría que escoger entre algunas de las opciones planteadas en el apartado anterior. Además, una batería no irá conectada directamente al panel solar, ya que se requiere un cargador solar que haga de intermediario, por una parte, entre la batería y el panel, y por otra parte, entre la batería y el dispositivo al que alimenta dicha batería.

Aunque esto será explicado con más detalle más adelante, se considera necesario establecer desde un principio los requerimientos mínimos para poder usar un panel solar de cara a la funcionalidad de alimentación autónoma, ya que dependen del apartado que acabamos de presentar sobre baterías recargables, y estos requerimientos mínimos establecerán una base de cara a la explicación sobre sistemas fotovoltaicos más complejos.

Funcionamiento y composición de un panel solar

Un panel solar es una agrupación de muchas células fotovoltaicas (PV) que están cubiertas con vidrio protector y unidas con un marco de metal (ver Figura 3). Es por eso que el nombre oficial de un panel solar es “módulo fotovoltaico” (*PV module*). Estas células solares fotovoltaicas están hechas de material semiconductor, generalmente silicio, que se corta en tiras muy finas.

Los paneles solares tienen muchas capas. La capa de células fotovoltaicas es donde se produce la electricidad. Otras capas, como las capas de vidrio y encapsulante, están ahí para proteger las células fotovoltaicas para que los módulos puedan producir electricidad de manera adecuada.

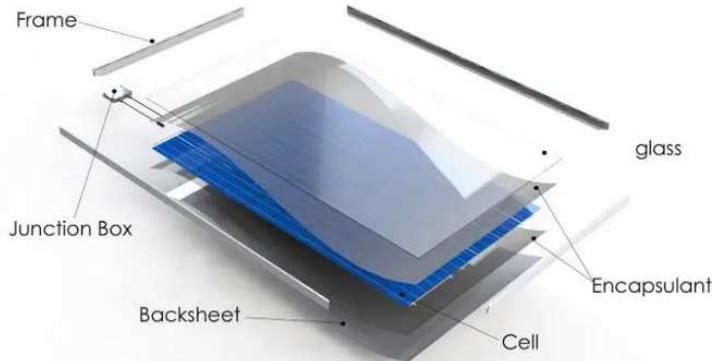


Figura 3: Capas y componentes que componen un panel solar [26].

Cada célula fotovoltaica tiene una capa negativa y una capa positiva. Para que un panel solar genere electricidad solo necesitamos algo de energía para hacer que esos electrones fluyan de la capa negativa a la capa positiva.

Así pues, en resumen, la energía de los fotones del sol hace que los electrones en el lado negativo de la celda fotovoltaica se muevan (existe electricidad). Esto se llama *efecto fotovoltaico* (ver Figura 4).

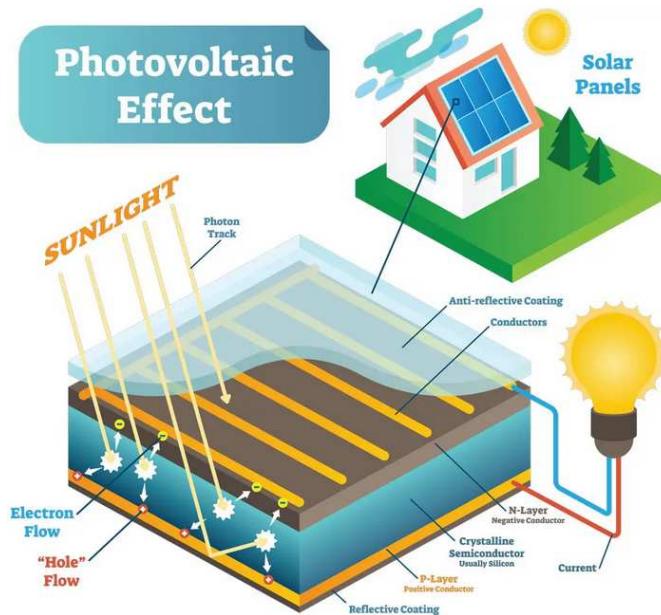


Figura 4: Dibujo representativo del efecto fotovoltaico [26].

Los electrones necesitan un camino a seguir y la electricidad debe estar en una forma útil. Es por ello que la ruta que creemos para los electrones (el circuito) es importante, ya que, cuando salen de la capa negativa de la celda fotovoltaica, queremos que fluyan a través de nuestras cargas (como nuestras luces y electrodomésticos, en el ejemplo del uso doméstico) para que los electrones puedan dar energía a esas cargas a medida que avanzan hacia la capa positiva de la celda fotovoltaica.

Un elemento muy importante en este sentido es el inversor, el cual convierte la energía DC producida por un panel solar, a energía AC, lista para ser usada en el hogar. Sin embargo, para nuestro proyecto no es necesario, ya que nos interesa crear un proyecto que se alimente de manera autónoma, sin uso de la electricidad disponible en el hogar; el panel solar, en este caso, recargaría una pila, y por ello necesitamos la energía DC, y no necesitamos usar un inversor a AC.

Parámetros

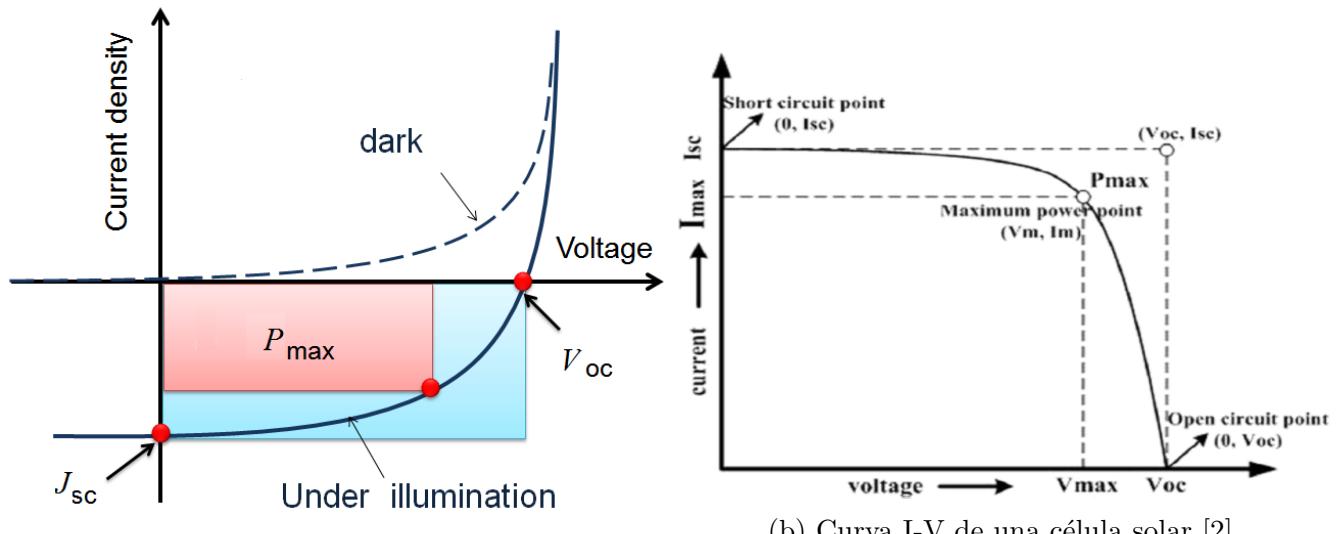
Los principales parámetros [27] que se usan para caracterizar el rendimiento de las células solares son la potencia máxima P_{max} (*peak power*), la densidad de corriente en cortocircuito J_{sc} , la tensión en circuito abierto V_{oc} , y el factor de forma FF . Estos parámetros se determinan a partir de la curva J-V característica cuando la célula está iluminada, tal como se muestra en la Figura 5a (existe también la curva I-V, como la de la Figura 2). La eficiencia de conversión η se puede determinar a partir de estos parámetros.

Nótese que se menciona específicamente *parámetros de una célula solar*; un panel solar, como se ha mencionado anteriormente, consta de varias células fotovoltaicas, por lo que los parámetros especificados, en términos globales y tal como se construyen los paneles solares, influyen en las especificaciones finales del panel según el número de células del que conste (ver Figura 6).

Para realizar medidas fiables y definir la curva característica J-V, se deben realizar las medidas bajo condiciones estándar de pruebas (*standard test conditions, STC*); estas son, una temperatura constante a 25°C , una irradiancia total de 1000 W/m^2 y un espectro solar de AM1.5 (sol directo y con ángulo cenital de $48,2^{\circ}$). Esto lo tendremos en cuenta si queremos comprobar que las especificaciones del producto son correctas, o por el contrario el producto viene tiene defectos. En este proyecto no es prioritario el estudio profundo y comprobación exhaustiva del panel solar, por lo que no se realizarán dichas pruebas; sin embargo, sí realizaremos un estudio teórico de los parámetros que definen a una célula solar, como también lo hemos hecho de los materiales que lo componen y su funcionamiento general.

Densidad de corriente en cortocircuito

La corriente en cortocircuito I_{sc} es la corriente que fluye a través de un circuito externo cuando los electrodos de una célula solar se cortocircuitan. La corriente en cortocircuito de una célula solar depende de la incidencia del flujo de fotones sobre ella, la cual está determinada por el espectro de la luz incidente. También depende del área de la célula solar. Para eliminar la dependencia del



(a) Determinación de los parámetros de una célula solar a partir de su curva J-V [1].

(b) Curva I-V de una célula solar [2].

Figura 5: Curvas J-V e I-V de una célula fotovoltaica [1][2]

área de la célula solar sobre I_{sc} , normalmente se usa la densidad de corriente en cortocircuito para describir la máxima corriente entregada por una célula solar. La máxima corriente que una célula solar puede entregar depende mucho de las propiedades ópticas de la célula solar, tales como la absorción en la capa absorbente y la reflexión.

Las células solares de silicio cristalino pueden entregar, bajo un espectro AM1.5, una posible densidad de corriente máxima de 46 mA/cm^2 . En las células solares de c-Si de laboratorio, las medidas de J_{sc} están por encima de 42 mA/cm^2 , mientras que las células solares comerciales tienen un J_{sc} que excede los 35 mA/cm^2 .

Tensión en circuito abierto, V_{oc}

Es la tensión máxima que una célula solar puede entregar. V_{oc} corresponde a la tensión de polarización directa, a la cual la densidad de corriente de oscuridad compensa la densidad de corriente fotovoltaica (*fotocorriente*). Depende de la densidad de corriente de saturación de la célula solar y de la corriente fotogenerada. Mientras ésta última varía poco, la corriente de saturación puede variar en órdenes de magnitud. La corriente de saturación depende de la recombinación en la célula solar, por lo que V_{oc} es una medida de la cantidad de recombinación de la célula solar.

Las células solares de laboratorio hechas de silicio cristalino dan valores de V_{oc} de hasta 720 mV bajo condiciones AM1.5 estándar, mientras que las células solares comerciales normalmente dan valores de V_{oc} por encima de los 600 mV.

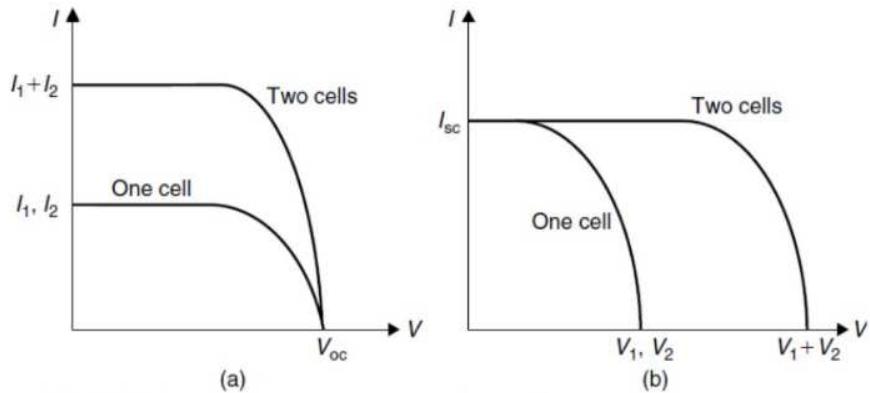


Figura 6: Comportamiento de un panel solar formado por dos células solares idénticas [28].

Factor de forma

El factor de forma es la relación entre la potencia máxima ($P_{max} = J_{mpp}V_{mpp}$) generada por una célula solar y el producto de V_{oc} con J_{sc} .

El subíndice *mpp* hace referencia al *punto de potencia máxima* (*maximum power point, MPP*) de la célula solar, es decir, el punto de la curva característica J-V de la célula solar al cual la célula solar ofrece su máxima potencia de salida. Para optimizar la operación de los sistemas fotovoltaicos, es muy importante que las células solares (o módulos fotovoltaicos) operen sobre el MPP. Esto se puede asegurar con un seguidor de punto de máxima potencia (*maximum power point tracking, MPPT*[29][30]). Se trata de un algoritmo, el cual se usa en controladores de carga solar para extraer la máxima potencia disponible del módulo fotovoltaico bajo ciertas condiciones; dichas condiciones (se entrará más en detalle más adelante), como son la radiación solar a lo largo del día y año, la temperatura ambiente y la temperatura de la célula, afectan a la potencia máxima de salida de la misma, y es entonces cuando un MPPT actúa, haciendo operar a la célula solar al valor de tensión más eficiente, el MPP. El controlador de carga mantiene la tensión y la corriente a un nivel optimizado, donde el módulo fotovoltaico brinda la mayor cantidad de energía a la carga; es “consciente” del estado de carga de la batería y actúa en consecuencia.

El uso de un seguidor de punto de máxima potencia, sin embargo, encarece el costo total de un proyecto; si bien para aplicaciones que requieran la extracción de la máxima potencia de un panel solar (por limitaciones de espacio, por ejemplo, donde deberíamos explotar las características de los paneles que pudiéramos colocar), en el proyecto que estamos diseñando no es el caso, por lo que no usaremos herramientas de este estilo. Además, aunque pueden encontrarse o construirse de manera aislada (se trata de un conversor DC a DC), también suelen encontrarse incorporados a inversores, los cuales tampoco son necesarios, ya que no es energía solar para uso en hogar. Como anotación, existen otros controladores de carga que no son MPPT, como el PWM o *shunt controller* (regulador de carga tipo paralelo o de desviación).

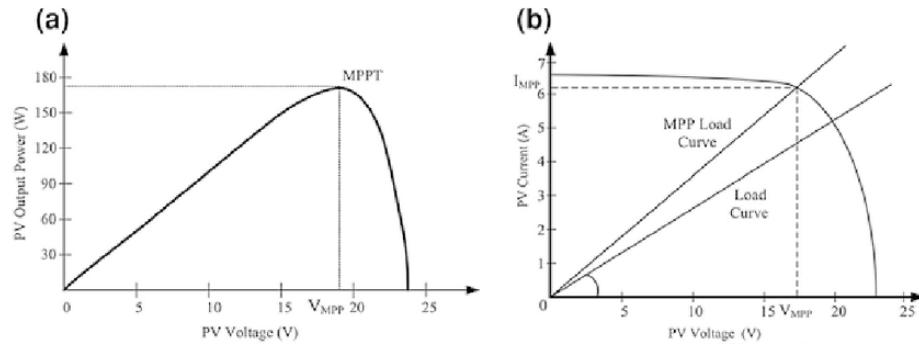


Figura 7: Curva P-V de una célula solar, indicando el punto MPP [3].

Por último, anotar que el factor de forma no varía tanto con V_{oc} , sino más con el material del que están hechas las células solares.

Eficiencia de conversión

La eficiencia de conversión se calcula como la relación entre la potencia generada y la potencia incidente. Como vemos en la ecuación (1), y tal como establece su propia definición, depende de todos los parámetros anteriormente descritos:

$$\eta = \frac{P_{max}}{I_{in}} = \frac{J_{mpp}V_{mpp}}{I_{in}} = \frac{J_{sc}V_{oc}FF}{I_{in}} \quad (1)$$

Los parámetros externos típicos de una célula fotovoltaica de silicio cristalino son $J_{sc} \approx 35mA/cm^2$, V_{oc} hasta 0.65V y FF en el rango entre 0.75 y 0.80; esto implica que la eficiencia de conversión caiga en el rango entre 17 y 18 %.

Circuito equivalente

Una célula fotovoltaica iluminada puede comportarse como un diodo ideal, y este comportamiento puede describirse a través de un circuito equivalente simple, como el que se muestra en la Figura 8 (a). donde un diodo y una fuente de corriente están conectados en paralelo. El diodo está formado por una unión p-n.

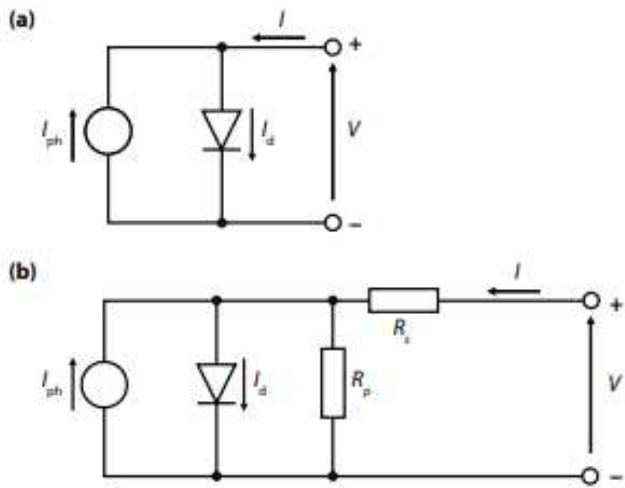


Figura 8: Circuito equivalente de una célula fotovoltaica, en el caso ideal (a) y considerando pérdidas (b) [27].

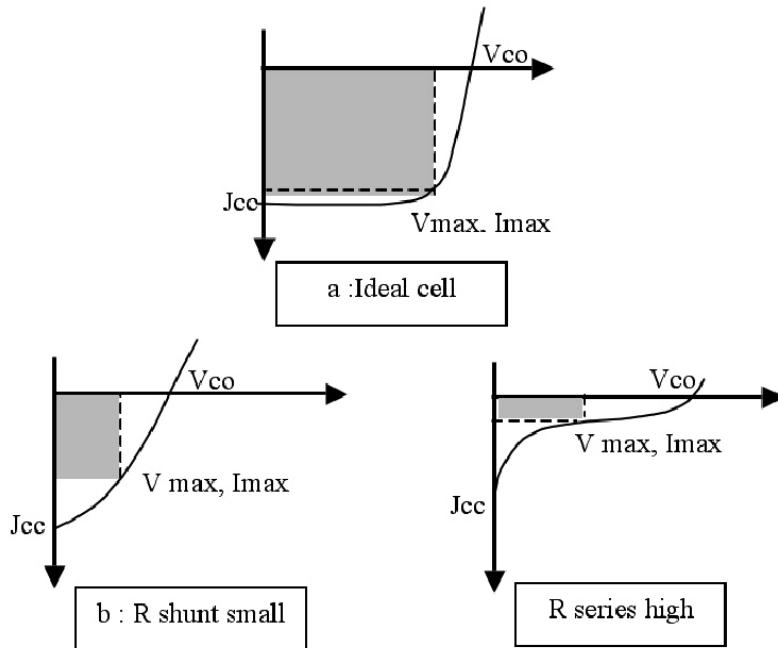


Figura 9: Curva $J-V$ de una célula fotovoltaica, mostrando el efecto de aumentar o disminuir el valor de las resistencias R_s y R_p o R_{sh} (shunt) [4].

Sin embargo, en la práctica, el factor de forma está influenciado por una resistencia en serie R_s , y una resistencia de derivación R_p (ver Figura 9). La influencia de estos parámetros en la curva característica $J-V$ de una célula solar puede estudiarse usando el circuito equivalente mostrado en la Figura 8 (b). Además, en células solares reales, el factor de forma también está influenciado por una recombinación adicional que ocurre en la unión p-n. Este diodo no ideal se representa

normalmente con un circuito equivalente formado por dos diodos, uno ideal con un factor de idealidad¹ igual a la unidad, y otro diodo no ideal con un factor de idealidad mayor que uno (Figura 10).

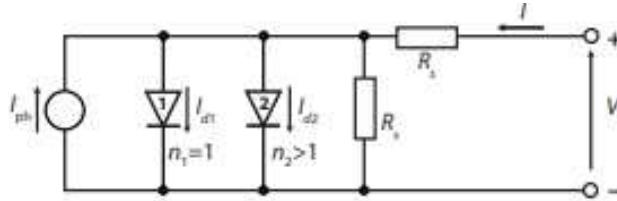
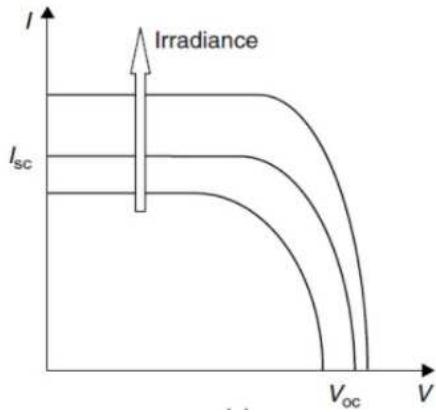


Figura 10: Circuito equivalente de una célula fotovoltaica con un modelo de dos diodos, donde n_1 y n_2 son los factores de idealidad e I_{d1} y I_{d2} las corrientes que atraviesan cada diodo [27].

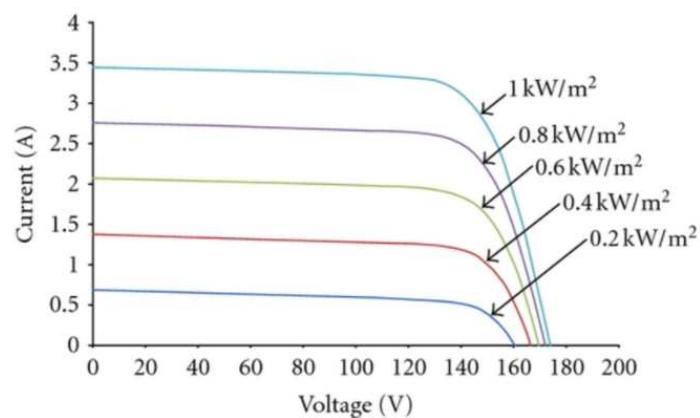
Factores principales que influyen en la potencia de salida de una célula PV

Por la propia naturaleza del panel solar, su rendimiento (el cual, resumiendo, se traduce en cuál será su potencia de salida) se verá afectado por determinados factores, a destacar la radiación solar, la temperatura ambiente y la temperatura de la célula.

Radiación solar



(a) Efecto general [28].



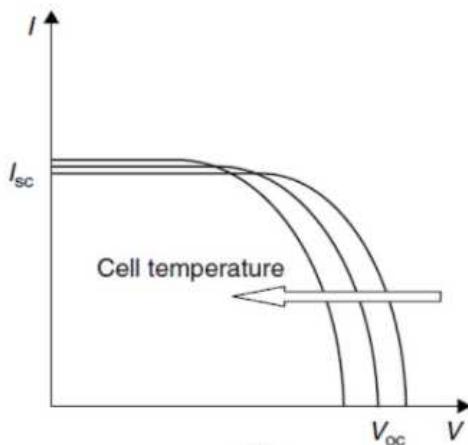
(b) Efecto según valores concretos de radiación [5].

Figura 11: Variación en la curva I-V ante la radiación solar [28][5].

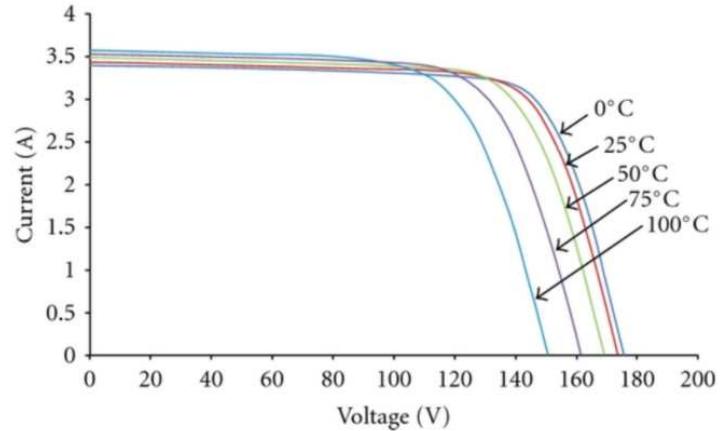
En la Figura 11 podemos observar que, a valores mayores de radiación, la corriente en cortocircuito (ya explicada con anterioridad en este documento) es mayor, y por tanto aumenta la potencia de salida de la célula. En menor medida, el valor de tensión en circuito abierto se desplaza a valores superiores, desplazando consigo el valor de tensión mpp a valores también superiores.

¹El factor de idealidad del diodo es una medida de cómo de cerca el diodo sigue la ecuación del diodo ideal.

Temperatura ambiente y temperatura de la célula



(a) Efecto general [28].



(b) Efecto según valores concretos de temperatura ambiente [5].

Figura 12: Variación en la curva I-V ante la temperatura ambiente [28][5]

Nótese que en la Figura 12a se hace referencia a *temperatura de la célula* y en la Figura 12b a *temperatura ambiente*. Si bien son dos magnitudes diferentes, la temperatura ambiente tiene un efecto sobre la temperatura de la célula que puede considerarse lineal. A una temperatura ambiente de 25°C , la temperatura de una célula de silicio cristalino suele situarse en el valor de 48°C .

Observamos también que según aumenta la temperatura de la célula, el valor de tensión en circuito abierto se desplaza a valores inferiores (y con él, el valor de la tensión *mpp*). También lo hace conforme aumenta la temperatura ambiente (y acabamos de decir que cuando aumenta la ambiente, aumenta la de la célula de manera lineal). Esto implica un peor rendimiento del panel solar (ver Figura 13(b)).

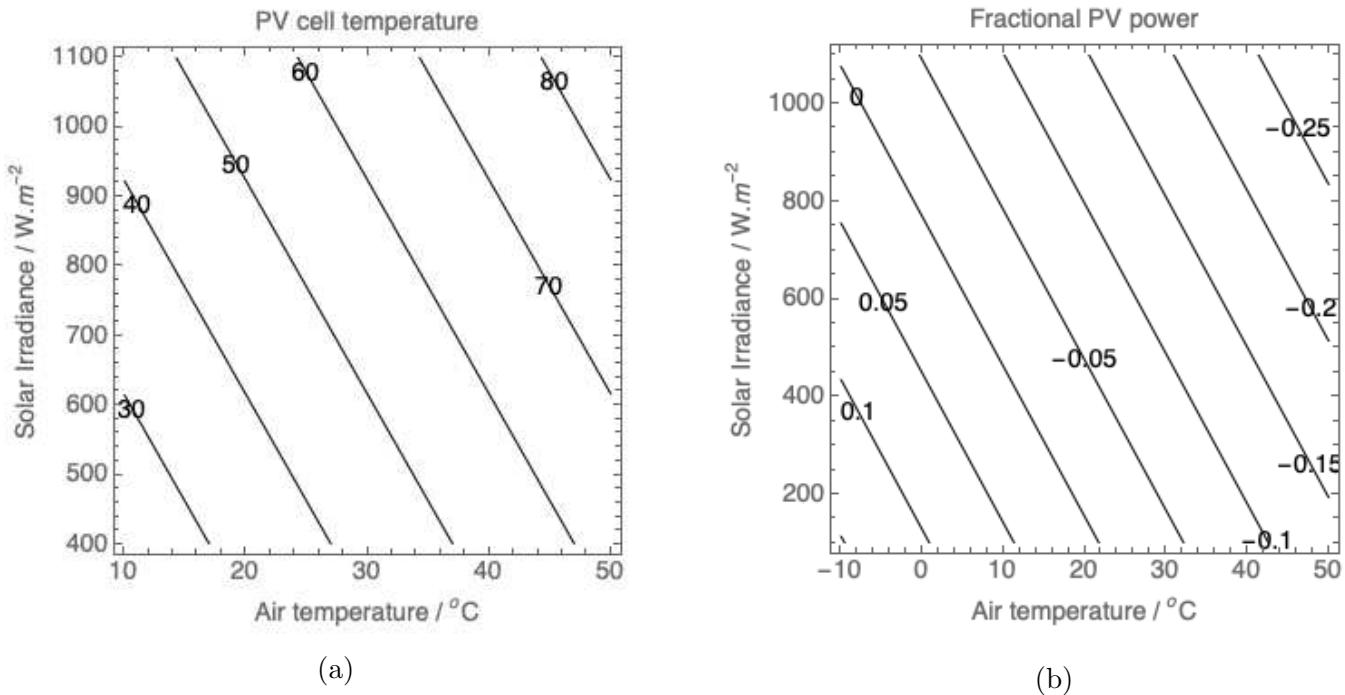


Figura 13: Relación entre temperatura ambiente, radiación solar, con la potencia de salida de una célula PV (13a) y temperatura de ésta (13b) [31].

Opciones: tipos de paneles solares

Existen diferentes tipos de células fotovoltaicas disponibles en el mercado, aunque en su mayoría están fabricadas de silicio (Si), el cual por sí mismo no es muy puro y debe ser refinado para que pueda usarse como material semiconductor en muchos tipos distintos de células fotovoltaicas, transistores o circuitos integrados digitales.

Los dos tipos principales de materiales usados para células fotovoltaicas son el silicio cristalino y los depósitos de película fina, los cuales varían entre unos y otros en términos de eficiencia en absorción de luz, eficiencia en la conversión de energía, tecnología de fabricación y coste de producción. Las células fotovoltaicas (a partir de ahora, células PV, *PhotoVoltaic*) hechas de silicio cristalino son el tipo más común de células PV que se utilizan en la actualidad y también son uno de los primeros dispositivos PV que tuvieron éxito.

Los tres tipos generales [32][33] de células PV hechas de silicio son:

- Silicio monocristalino, conocido tambien como silicio de un único cristal, cristal de silicio único o silicio monocristal (*Mono-crystalline silicon, single-crystal silicon*).
- Silicio policristalino, conocido tambien como silicio de varios cristales, silicio multicristalino o silicio multicristal (*Poly-crystalline silicon, multi-crystal silicon*).
- Silicio de película fina.

3.2.2 Automatización y monitorización

En este apartado, se mostrará una visión de conjunto acerca de aquellos elementos mediante los cuales consigamos el objetivo de automatizar y monitorizar el sistema de alimentación. Se presentará el resultado de investigar sobre opciones que puedan ayudar a la consecución de los objetivos, tanto en la parte de microcontrolador como en la parte de comunicación radio, y demás actuadores y sensores en las partes de bebedero y comedero. Hay que tener presente que en todo momento se estarán buscando soluciones *Open Source*, ya que se planteó como objetivo y filosofía a seguir en este proyecto.

3.2.2.1 Microcontrolador

Aclaración: a lo largo de este apartado y consecutivos se hablará de la palabra microprocesador y microcontrolador. Se usará la palabra microcontrolador para determinar el conjunto global de una placa cuyo corazón sea un microcontrolador, de manera que podamos aligerar un poco la literatura y lectura de este documento. Un microprocesador es la CPU, mientras que un microcontrolador conforma un sistema embebido en un único *chip* formado por memoria, procesador y entradas/-salidas programables. Por ejemplo, llamaremos microcontrolador al arduino nano o uno porque se basa en el microcontrolador ATmega328.

En tanto a microcontroladores, la opción *Open Source* más conocida seguramente sea Arduino. Sin embargo, no significa que no existan más opciones en tanto a microcontroladores. Es importante recordar que ni Arduino ni las alternativas que se van a presentar son ordenadores, son microcontroladores, esto es, circuitos integrados diseñados para llevar a cabo una tarea única de manera cíclica (una vez que programado para una tarea, ejecutará esa tarea y sólo esa tarea una y otra vez, dependiendo de cómo haya sido programado).

A continuación, se va a presentar una lista con algunas opciones de microcontroladores [34][35][36]. Vale la pena señalar que la mayoría de estas placas tienen una serie de características que también vale la pena revisar; la elección de un microcontrolador u otro dependerá de lo que necesite nuestro proyecto (si necesita muchas entradas porque tendremos muchos periféricos, si necesitamos ahorro de energía al máximo, o una buena potencia de procesamiento, etc).

- **Arduino.** Se trata de una plataforma de desarrollo Open Source hardware y software, característica por su facilidad de uso e integración entre la solución hardware (placas Arduino) y la solución software (Arduino IDE). Existe una gama variada de placas Arduino, entre las que podemos destacar la Nano o la Uno. A modo de ejemplo, se mostrará la información de la Uno, placa recomendada por la propia organización Arduino para principiantes.

Especificaciones: ATmega328P a 16 MHz, 32kB de memoria flash, 2kB de SRAM y 1kB de EEPROM.

Características: 14 pines I/O digitales, 6 entradas analógicas, conexión USB, conector de alimentación jack.

Precio: 20 € en Arduino.

- **NodeMCU.** NodeMCU (*Node MicroController Unit*) es una solución integrada de software y hardware de código abierto que se basa en un *System On Chip* (SoC) llamado ESP8266. El ESP8266 está diseñado y fabricado por Espressif Systems; contiene todos los elementos básicos de un ordenador: CPU, RAM, redes (WiFi) e incluso un sistema operativo y SDK modernos. Esto lo convierte en una buena opción para proyectos de IoT de todo tipo.

Especificaciones: SoC basado en ESP8266 a 80 MHz, 64 kB de SRAM, 4 MB de memoria flash.

Características: compatibilidad con Arduino IDE, 16 GPIO, USB-TTL en CP2102 incluido onboard, tamaño reducido, puerto micro-USB, WiFi.

Precio: aprox. 8 € en Amazon.

- **STM32.** Se trata de una familia de microcontroladores con arquitectura de 32 bits, basada en procesadores ARM Cortex-M; estos últimos ofrecen productos que combinan un rendimiento muy alto, capacidades en tiempo real, procesamiento de señales digitales, operación de bajo consumo y conectividad, mientras se mantiene una integración completa y facilidad de desarrollo.

Estas placas vienen acompañadas de una amplia variedad de herramientas para respaldar el desarrollo de proyectos, lo que hace que esta familia de productos sea ideal tanto para proyectos pequeños como para plataformas de extremo a extremo.

Especificaciones: depende del microcontrolador. Ejemplo de STM32F103C876, 72MHz Cortex-M3, SRAM de 20kB, 64/128 kB de memoria flash.

Características: software propio pero compatible con Arduino IDE, tamaño similar al arduino nano, dependiendo del microcontrolador tendremos diferentes tipos dentro de la gama STM32 (bajo consumo, altas prestaciones, conectividad, mainstream).

Precio: depende del microcontrolador. En este ejemplo, aprox. 10\$ en eBay.

- **Teensy 3.6. o Teensy 2.0.** Desarrolladas por PJR, las placas Teensy se crearon prometiendo un factor de forma más pequeño sin sacrificar rendimiento. Uno de los Teensy más populares es el 3.6.; este dispone de un procesador ARM de 32 bits, 52 entradas/salidas en total, ADC, lector de tarjetas SD, etc. Además, PJRC proporciona una herramienta, *Teensyduino*, para una compatibilidad casi completa con los programas Arduino.

Especificaciones: 180-MHz Cortex M4F, 256kB RAM, almacenamiento flash 1MB, 4K EEPROM.

Características: herramienta *Teensyduino* para Arduino IDE, lector SD, factor de forma.

Precio: aprox. 30 \$ en PJRC.

- **SparkFun Thing Plus.** Esta placa se basa en el ESP32. Es, sin duda, una gran opción para una placa IoT. Viene con Wi-Fi, Bluetooth y Bluetooth Low Energy integrados. También permiten conexión con baterías tipo Li-Po de una celda con el objetivo de mantener una naturaleza inalámbrica. Es compatible con Arduino IDE.

Especificaciones: 240MHz, 520kB SRAM, 16MB de almacenamiento flash.

Características: Wi-Fi, Bluetooth, BLE, cargador de batería Li-Po, sensor de efecto Hall, sensor táctil capacitivo, sensor de temperatura.

Precio: aprox. 21\$ en SparkFun.

- **Adafruit Feather Huzzah.** El Huzzah proviene de la línea Feather de Adafruit. Está destinado a ser una placa pequeña. Incluye Wi-Fi, un cargador Li-Po y compatibilidad con Arduino.

Puede parecer que esta placa se trata de una versión inferior de Thing Plus, ya que el ESP32 es esencialmente el sucesor del ESP8266. Sin embargo, esta placa se ha ganado una gran comunidad de usuarios por la alta disponibilidad de tutoriales en internet.

Especificaciones: 80MHz, 50kB RAM, 4MB de almacenamiento flash.

Características: Wi-Fi, cargador Li-Po 1S, compatible con Arduino, 9 GPIO.

Precio: aprox. 17\$ en Adafruit.

- **Raspberry Pi Pico.** Este microcontrolador lleva en el mercado desde el 25 de enero de 2021, apenas unos meses; este hecho, sin embargo, no impide que miles de personas ya lo hayan

probado, y es que actualmente existe en internet muchos proyectos y documentación acerca de esta nueva Raspberry Pi, la cual se aleja de su antecesora mini ordenador para acercarse más al mundo de los microcontroladores similares a Arduino. Está construido sobre el propio silicio interno de Raspberry Pi, el RP2040. El RP2040 también forma parte de un ecosistema más amplio. Adafruit, Pimoroni, SparkFun e incluso el equipo de Arduino han desarrollado placas adaptadas a necesidades más específicas. Uno de los dispositivos de Pimoroni, el Pi-coSystem, es una “experiencia de creación de juegos portátil” de 58.50 £ (alrededor de 80 \$) que te permite programar una consola incluso más pequeña que la Game Boy Micro [37][38].

Para los usuarios avanzados, la organización Raspberry Pi proporciona un C SDK completo, una cadena de herramientas basada en GCC e integración con Visual Studio Code.

Especificaciones: ARM Cortex-M0+ de doble núcleo, 264 KB de RAM y 16 MB de memoria flash (2 MB integrados).

Características: 30 pines GPIO, controlador USB 1.1 (más el modo de almacenamiento USB), compatibilidad con Arduino IDE.

Precio: 4 \$.

- **Opción DIY** (*Do It Yourself*, hacer tú mismo tu propio arduino o microcontrolador). Existen tutoriales varios en internet que nos enseñan a crear nuestro propio microcontrolador haciendo uso de componentes como ICs (*Integrated Circuits*), diodos, resistencias, condensadores, etc. Es una buena opción para aprender cómo funciona un microcontrolador a nivel electrónico, o si queremos personalizar a nuestro gusto para reducir el consumo del sistema global que constituye el microcontrolador, por ejemplo.

3.2.2.2 Comunicación radio

En tanto a posibles opciones para llevar a cabo una comunicación radio efectiva, existen muchas, pero la investigación se centrará en aquellas que nos puedan servir para aplicaciones IoT, las cuales se caracterizan por buscar ser autónomas (es decir, priorizar bajo consumo y ahorro de energía), de largo alcance, con transferencia de datos baja/media, seguridad y chequeo de errores, y conectividad entre redes y la nube, entre otros. Se suele hablar de redes LPWAN, para conseguir conectividad IoT, y dentro de esta categoría tenemos varias opciones, entre las que se encuentra LoRa, la cual ya fue preseleccionada para este proyecto por su soporte *Open Source* y equipos asequibles para la creación de redes sencillas, aunque también complejas (Ademas de que conociamos las características del terreno, y demás), y se deseaba hacer un estudio sobre prestaciones de equipos que usarán esta tecnología.

Qué es una red LPWAN

Si uno investiga acerca de *Internet of Things*[39], llega a la conclusión de que existe una cantidad abrumadora de opciones para conectividad IoT: desde Wi-Fi hasta Bluetooth, NB-IoT hasta CAT-M1, y LoRa hasta RPMA. Cada aplicación IoT tiene sus propios requerimientos, lo que quiere decir que una opción de conectividad IoT que es perfecta para una aplicación puede ser una opción menos adecuada para otra. Por ejemplo, si la aplicación tiene muchos sensores remotos, la vida útil de la batería es una consideración importante, pero si la aplicación necesita enviar muchos datos lo es el ancho de banda, o si involucra datos que son vitales, lo es la latencia. En resumen, es crucial elegir la mejor opción de conectividad IoT que mejor se adapte a las necesidades.

Lo primero que debemos tener claro es que LPWAN (*Low Powered Wide Area Network*) no es un estándar. Es un término amplio que abarca varias implementaciones y protocolos, tanto propietarios como de código abierto, que comparten características comunes, como sugiere el nombre:

Low power: operan bajo baterías pequeñas y económicas durante años.

Wide area: tienen un alcance de operación típico de más de 2 km en configuraciones urbanas.

Una limitación física (es decir, el precio que hay que pagar) para alcanzar bajo consumo y largo alcance es la cantidad total de datos (pocos datos y mensajes cortos) y las reducidas tasas binarias. La mayoría de tecnologías LPWAN pueden enviar solo menos de 1000 bytes de datos por día o menos de 5000 bits por segundo.

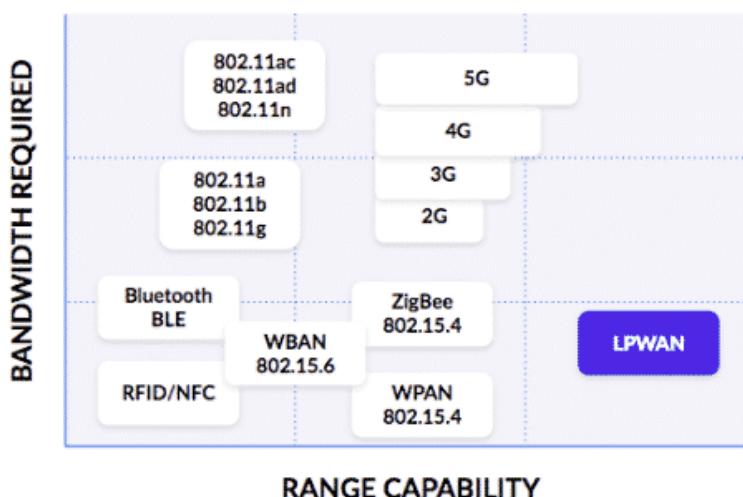


Figura 14: Comparativa entre LPWAN, en términos de alcance y ancho de banda, con respecto a otras comunicaciones inalámbricas [39].

3.2.2.3 Comedero

Tanto en este apartado, como en el siguiente sobre búsqueda de soluciones para el bebedero, se mostrarán opciones de sensores y actuadores para llevar a cabo sus funcionalidades asociadas.

Para llevar a cabo la función de comedero, el sistema de alimentación creado debe ser capaz, en resumen, de mover el pienso de la reserva al comedero. Para ello, debemos tener en cuenta:

- La capacidad de la reserva de pienso, y del comedero.
- Si la reserva quedará fija o móvil, y su soporte en todo caso.
- Cómo se gestionará el movimiento del pienso entre la reserva y el comedero; principalmente, las opciones más directas son movimiento basado en la gravedad, o movimiento gestionado por un motor. También será necesario estudiar el camino que realizará el pienso, para establecer conductos por donde pueda fluir hasta el comedero sin gran dificultad (lo que entendemos por *conexionado entre reserva y comedero*).
- Soporte de los conductos que conectan la reserva y comedero.
- Conexionado eléctrico con el microcontrolador para recibir las señales de movimiento, en el caso de usar servo, o sensorización de niveles de pienso en reserva y/o en comedero.

Teniendo presente los puntos recién expuestos, se explicará brevemente en qué consisten aquellos sensores/actuadores que con mayor probabilidad podrán ser empleados.

Servomotor

Un servomotor es un tipo de motor eléctrico al que se le puede configurar tanto la velocidad como la posición [40].

Las características principales que definen a un servomotor son:

- **El par o torque:** fuerza que es capaz de hacer en su eje. Se suele expresar en Kg/cm. A mayor par, mayor corriente de consumo del servo.
- **Velocidad:** velocidad angular o de rotación.

Cabe anotar que, normalmente, la tensión de alimentación de los servomotores tipo DC está entre 4 y 8V (son los servomotores más empleados).

Partes de un Servomotor

Un servomotor se compone de (ver Figura 15):

- **Motor eléctrico:** genera el movimiento a través del eje.
- **Sistema de regulación:** posee unos engranajes, los cuales actúan sobre el motor regulando su velocidad y el par (aumentando la velocidad y el par o disminuyéndola).
- **Sistema de control o sensor:** encargado de gestionar el movimiento del motor, mediante el envío de pulsos eléctricos. Propio del servomotor e interno.
- **Potenciómetro:** conectado al eje central del motor. Nos permite saber el ángulo en el que se encuentra el eje del motor.

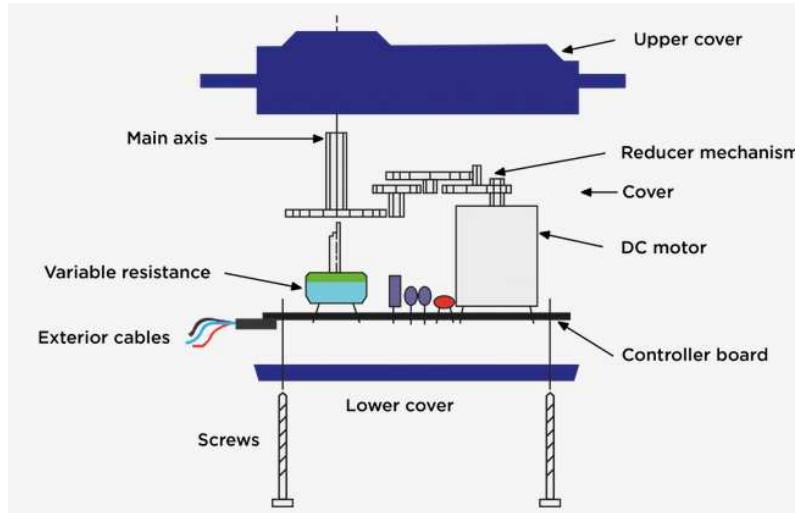


Figura 15: Partes principales de las que está conformado un servomotor [6].

Suelen presentarse todas sus partes dentro de una caja, constituyendo globalmente el servo, como se muestra en la Figura 16.

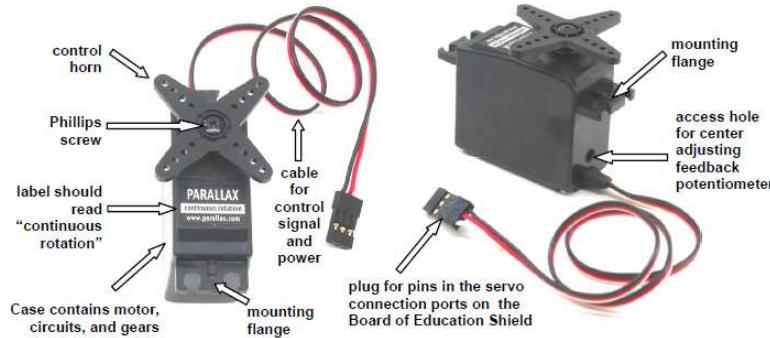


Figura 16: Partes exteriores de las que está conformado un servomotor, ejemplo del fabricante Parallax [7].

Cómo funciona un servomotor

Para controlar la posición de un servomotor tenemos que aplicarle un pulso eléctrico (una señal PWM). Los pulsos siempre tendrán el mismo periodo, pero variará la duración del valor de tensión en alto del pulso, y será esa duración la que determine la posición del servo (ver Figura 17); por ejemplo, si el periodo de la señal es de 2ms, podríamos hacer que, para pulsos de duración en alta de 1ms, el eje del motor esté en la posición más a la izquierda, para pulsos de duración 1.5ms esté en la posición intermedia, y para 2ms, esté en la posición final del servomotor (estos son rangos muy comunes). Si se mantiene el pulso más de 2ms el motor no giraría más, ya que el potenciómetro del eje detectaría que está en la posición final, y sonaría un zumbido para indicarnos que está al final del recorrido.

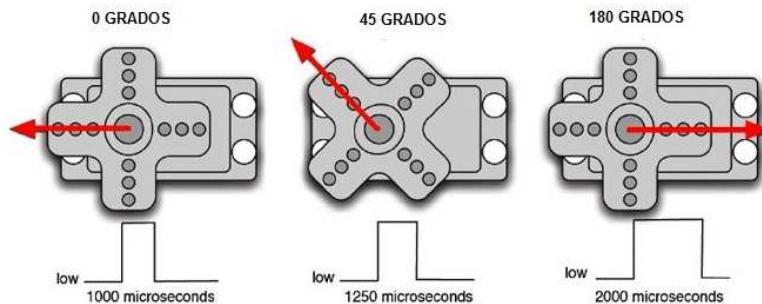


Figura 17: Relación entre la duración en alta de una señal PWM y la posición de un servomotor [40].

Si quisiéramos girar el servo otros valores que no fueran los ya mencionados, también podríamos (dejaríamos el servo en posiciones intermedias); el cálculo de la posición para pulsos intermedios es muy sencilla, solo hay que aplicar una regla de tres y especificarlo en el código del microcontrolador que sea el encargado de mandar la señal PWM. Anotar también que existe servomotores que pueden girar más de 180°.

Conexión de un Servomotor

Un servomotor tiene tres cables, fácilmente diferenciables por el color:

- Un cable rojo para la alimentación.
- Un cable negro para conexión a tierra (GND).
- Un cable blanco para el bus de control por la que se le envía la señal para comunicar el ángulo en el que se debe posicionar (según el pulso que se envíe). Este cable irá al microcontrolador.

No todos los servomotores tienen esos mismos colores de cables (dependerá del fabricante), por lo que se debe ser precavido y buscar en la hoja de especificaciones del fabricante antes de realizar

ninguna conexión. Algunas variaciones comunes en los colores de los cables de un servomotor se muestran en la Figura 18.

Servo	Positive (+)	Signal (S)	Negative (-)
Futaba - J	Red	White	Black
JR	Red	Orange	Brown
Hitec	Red	Yellow	Black
	Red	Orange	Black
Airtronics	Red	White	Black
	Red	Black	Black
Airtronics - Z	Red	Blue	Black
Fleet	Red	White	Black
KO	Red	White	Black

Figura 18: Combinaciones de color posibles para los cables de un servomotor, dependiendo del fabricante [8].

Precauciones a tener en cuenta

Los servomotores son periféricos que demandan más corriente que otros, como pueden ser sensores de temperatura u otros sensores, incluso actuadores (una pequeña bomba de agua o un relé). Es por ello, principalmente, por lo que debemos tener especial precaución a la hora de hacer uso de él. Además, son dispositivos activos, que como hemos visto cuentan con una bobina (el motor DC es básicamente una bobina) capaz de introducir energía al circuito, algo que si no tenemos controlado puede ser peligroso.

Si la idea que tenemos es usarlo como periférico de un microcontrolador, como Arduino, se recomienda no alimentar el servomotor nunca con el pin 5V del microcontrolador. Por norma general, no es ideal alimentar ningún periférico a través de este pin, pero es especialmente poco recomendable hacerlo con un servomotor, ya que consume bastante corriente y haríamos atravesar desde la fuente de alimentación hasta el pin 5V del arduino una corriente superior a la que es aceptable por el arduino (esa corriente atraviesa los circuitos del arduino y los daña).

Otra precaución a tener en cuenta es cuando se produce la subida del programa desde el ordenador al microcontrolador, subida que se puede realizar mediante la conexión USB entre ambos. En el momento en el que subamos el programa, se empezará a ejecutar y si tenemos conectado el servo en ese momento, dañará el serial del arduino, imposibilitando que lo podamos volver a usar y corremos el riesgo de dañar y dejar inservible también el puerto USB del ordenador al que esté conectado. Esto ocurre porque, como ya hemos mencionado, el servo consume más del amperio que suministra el USB (dependerá del servo, pero es recomendable comprobarlo y tener precaución adicional), y exigirá más corriente de la que admite el serial, por lo que se dañará. Para evitar esto, se recomienda subir el programa en el microcontrolador sin tener ningún periférico conectado, y posterior, alimentar de manera externa a dichos periféricos (sólo conectar al microcontrolador las líneas necesarias para el control o sensorización).

Existen precauciones adicionales, como no alimentar al servo fuera de sus márgenes recomendables, o lo que es similar, tener cuidado con lo que se conoce como *stall current* y *free current*. No se entrará mucho en detalle, pero se dará una idea de lo que significan para dejar claro que los servomotores son periféricos más complejos que otros y que hay que ser consciente a la hora de usarlo.

- *Free current*. Corriente que se genera cuando el motor está girando libremente a su máxima velocidad, sin otra carga que la propia fricción y fuerzas contraelectromotrices (*back-EMF*). Podría entenderse como el mínimo de corriente; esto se produce cuando una fuente externa o un evento causan que el motor se mueva más rápido que el movimiento producido por la tensión/corriente que se le suministra. Esto puede convertir momentáneamente al motor en un generador (*regenerative braking*), algo poco recomendable ya que estamos introduciendo energía extra al circuito.
- *Stall current*. Máxima corriente que se genera cuando el motor está aplicando su máximo torque. Este máximo puede excederse cuando el motor adquiere momento, es decir, continúa convirtiendo esa energía en fuerza electromotriz (tensión) aunque no se le esté suministrando alimentación. Por ejemplo, cuando está cambiando de dirección de giro de forma abrupta, la tensión de la bobina del motor es momentáneamente el doble de la tensión de alimentación previa, ya que la fuerza contraelectromotriz del motor está en serie con la alimentación (esto resulta en un exceso de corriente, superando el valor de *stall current*) [41].

3.2.2.4 Bebedero

De manera análoga a 3.2.2.3, para cubrir esta funcionalidad necesitaremos conseguir la manera de mover agua desde la reserva hasta el bebedero. Para ello, de igual manera, hay que tener en cuenta:

- La capacidad de la reserva de agua, y del bebedero.
- Si la reserva quedará fija o móvil, y su soporte en todo caso.
- Cómo se gestionará el movimiento del agua entre la reserva y el bebedero.
- El soporte de los conductos que conectan la reserva y el bebedero.
- El conexionado eléctrico con el microcontrolador para que éste envíe señales de control o pueda recibir datos resultado de la sensorización.

Como opciones más directas para solucionar estas necesidades, están:

- Sensor ultrasónico, situado en la parte superior de la reserva, para realizar la medición del nivel de agua de la reserva, y la combinación de relé y bomba de agua para gestionar el movimiento del agua desde la reserva hasta el bebedero.
- Sensores de nivel de agua (flotación) para realizar la medición del nivel de agua de la reserva, y la combinación de relé y bomba de agua para gestionar el movimiento del agua desde la reserva hasta el bebedero.

A continuación, se introducirán estos elementos de manera individual para comprender su funcionamiento y su manera de actuar dentro de esta funcionalidad en concreto.

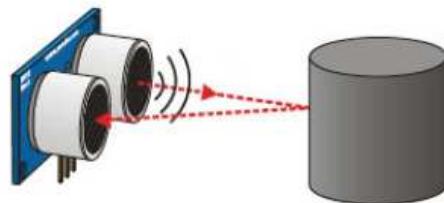
Sensor ultrasónico

Existen varios modelos de sensor ultrasónico compatibles con arduino, pero el que vamos a destacar se caracteriza por ser muy fácil de usar y tener un bajo costo. Se trata del HC-SR04, sensor de distancia de baja precisión basado en ultrasonidos. Se reconoce con facilidad ya que tiene un aspecto muy característico (mirar Figura 19); se identifica fácilmente porque tiene dos “ojos” que realmente son los dispositivos de ultrasonidos que integra este módulo. Uno de estos “ojos” es el emisor de ultrasonidos y el otro un receptor. Está diseñado para trabajar a una frecuencia de 40kHz, frecuencia inaudible para los seres humanos.



Figura 19: Captura de un sensor ultrasónico HC-SR04 [42].

Su funcionamiento se basa en el envío de un pulso, el cual rebota en los objetos cercanos y es reflejado hacia el sensor, que dispone de un receptor adecuado para esa frecuencia. El sonido se propaga a una velocidad constante en el aire, con lo cual si calculamos el tiempo que demora en emitirse el pulso y la recepción del mismo, causada por el rebote sobre un objeto, podremos calcular la distancia (ver Figura 20).



$$\text{Tiempo} = 2 * (\text{Distancia} / \text{Velocidad})$$

$$\text{Distancia} = \text{Tiempo} \cdot \text{Velocidad} / 2$$

Figura 20: Esquema de funcionamiento de un sensor ultrasónico HC-SR04 [43].

Por último, señalar que este es un sensor activo, ya que debemos alimentarlo para usarlo. También incluye varios circuitos integrados, encargados de generar el pulso de sonido y luego recibirla. Dichos elementos nos facilitan la programación; es por ello que veremos que solo incluye cuatro pines, VCC, *Trigger*, *Echo* y GND (mirar Figura 19):

- VCC y GND será la alimentación que obtendremos directamente del arduino.
- *Trigger* será el pin al cual le enviaremos una señal para que dispare el pulso ultrasónico.
- Por el pin *Echo* obtendremos otro pulso indicando que la señal ha sido recibida.

Bomba de agua

Se trata de un motor a efectos prácticos, que funciona con corriente continua. Como será un elemento que, con total seguridad, será elegido para estar en el prototipo final, aparecerá en el apartado 3.3.2 con mayor detalle.

Sensores de nivel de agua

Los sensores de nivel de flotación de agua se comportan como switches, y su respuesta (valor que da como salida) son valores lógicos (0 o 1). Como sensor, se usa como periférico a través del cual se pretende obtener ciertos valores para que el microcontrolador pueda actuar en consecuencia (en base a esos valores).



Figura 21: Captura de sensores de flotación [9].

Su funcionamiento es sencillo: si el nivel del agua queda por encima del sensor, el valor lógico asociado que enviará al microcontrolador será de 1. Si por el contrario queda por debajo, mandará un 0. Un sensor de flotación tiene dos cables de alimentación, simétricos, uno para VCC y otro para GND; entre dichos terminales y el microcontrolador se requiere de resistencias de 10k en configuración *pull-down* (mirar Figura 22), ya que al tratarse de switches, al comutar si no existe esa resistencia da un valor lógico o desconocido o falso 1, consecuencia del ruido del pin que se introduce al estar flotante. El valor de la resistencia *pull-down* dependerá de la situación (leer Glosario para más información).

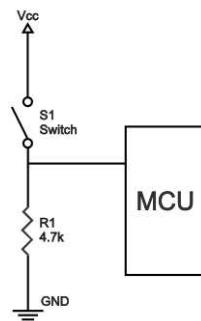


Figura 22: Esquema de un switch conectado a un microcontrolador con una resistencia *pull-down* [44].

Relé

Un relé es un dispositivo electrónico que se comporta como un interruptor electromecánico; este se conmuta mediante una señal eléctrica, y al ser digital, sólo puede tomar el valor abierto y el cerrado (1 o 0, True o False). Sería algo parecido a un pulsador, pero sustituyendo el gesto mecánico de un dedo pulsando por una señal eléctrica. De esta forma, mediante una señal eléctrica de poca intensidad podemos controlar un circuito de mucha mayor potencia, aislando la parte de control.

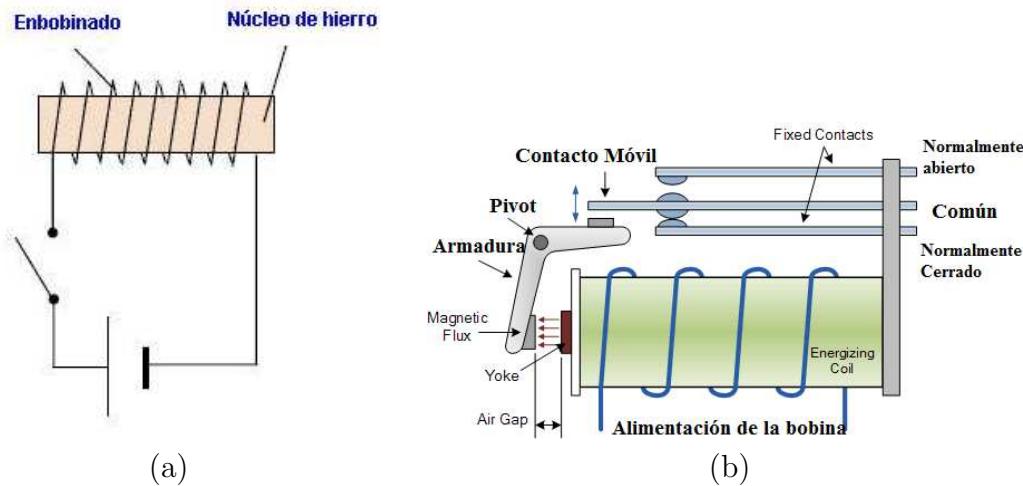


Figura 23: Imágenes que muestran las partes fundamentales de las que consta un relé [45].

El circuito de la Figura 23(a) muestra la base de un relé; consiste en un núcleo de hierro (ferromagnético) y un cable conductor eléctrico alrededor del núcleo, conectado a una batería. Cerrando el interruptor, se induce en el hierro un campo magnético sostenido, siguiendo las reglas de las leyes de Maxwell (convirtiéndose en un electroimán). Si el núcleo de hierro no está sujeto a las espiras devanadas, se desplazará lateralmente; si el núcleo está sujeto, el conjunto se comporta como un imán que podemos “encender y apagar”.

Fijándonos en la Figura 23(b), podemos observar que, cuando aplicamos tensión a la bobina, el electroimán atrae la armadura haciéndola bascular alrededor del pivote, desplazando el contacto móvil hacia arriba y conectando el pin *normalmente abierto* con el *común*, cerrando el circuito. A este contacto se le llama *normalmente abierto* (NA), porque el circuito entre el común y el pin NA está normalmente abierto (o sin conexión) hasta que el relé conmuta. Por el mismo motivo, hablamos del *normalmente cerrado* (NC), ya que el contacto está cerrado cuando el relé no está excitado. Cuando no suministramos alimentación a la bobina, el efecto imán desaparece y un resorte devuelve la armadura a la posición de reposo. A este tipo de relé, se le llama de armadura.

Seguramente la funcionalidad de un relé recuerde un poco a los transistores, sin embargo, estos tienen finalidades diferentes[46][47]:

- Los relés soportan más corriente que los transistores, y además, están aislados de la carga (importante si tenemos cargas de mucha potencia).
- Un transistor conmuta mucho más rápido que un relé. Utilizaremos un transistor para cargas pequeñas y cuando la velocidad de conmutación sea importante.
- Sin embargo, hay que tener en cuenta que el relé cuenta con mayor desgaste, ya que cada vez que conmuta implica el movimiento de partes móviles mecánicas.

Aunque hay muchos tipos de relés, por regla general nuestro Arduino no suministra la suficiente corriente para activar un relé. Es por esta razón por la que utilizaremos un transistor para amplificar la señal de la base y así poder conmutar el relé. El ejemplo que veremos a continuación incluye un circuito de transistor/relé completo que nos podrá valer para cualquier proyecto que lo requiera.

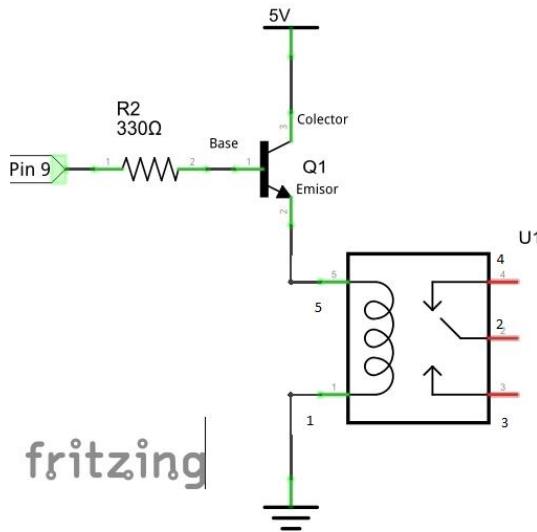


Figura 24: Ejemplo de circuito que emplea relé y un transistor entre relé y pin 9 de un arduino [47]

- Cuando hay un valor HIGH en el pin de control, el transistor pasa a saturación y la corriente entre emisor y colector excita la bobina del relé, haciendo que el contacto cambie de posición (y haciendo además un clic muy característico).
- Si hay un valor LOW en el pin de control el transistor entra en corte e impide el flujo de corriente por lo que la bobina cae y el contacto de salida vuelve a su posición de reposo.

Resumen de las opciones para bebedero

A continuación, se mostrará un resumen de las opciones planteadas al principio de este apartado, tras la visualización del funcionamiento individual de cada componente:

- **Opción A:** *sensor ultrasónico con relé y bomba de agua.* El sensor ultrasónico se situaría en la tapa de la reserva, apuntando al agua. Se programaría de tal manera que, habiendo calibrado el sensor y calculado la distancia máxima a la que se encontraría un nivel crítico de agua (nivel que indicaría que hay que llenar la reserva), si se llega a ese nivel, no se permitiría más recargas de bebedero, y nos avisaría de que hay que llenar la reserva de agua. Mientras tanto, a petición del usuario, el bebedero se rellena gracias a la acción de la bomba, acción permitida por el relé a través de la señal de control del microcontrolador, el cual sabe cuándo debe enviarla (se especifica en programación).
- **Opción B:** *sensor de nivel de flotación con relé y bomba de agua.* Se situarían dos o más sensores de nivel de flotación en uno de los lados de la reserva (en su eje longitudinal), de manera que se podría conocer el estado de la reserva de agua; cuantos más sensores, más preciso será el estado de la reserva. Por ejemplo, con 2 sensores de flotación podríamos tener 4 estados, lleno, por debajo del 70 %, por debajo de 50 % y menos de 25 % (estado crítico en el que habría que llenar la reserva). El movimiento del agua de la reserva al bebedero sería el mismo que en la Opción A; mientras no estemos en el estado crítico, y según haya configurado el usuario (bajo petición y/o cada cierto tiempo), el microcontrolador mandará una señal de control al relé que activará la bomba o la desactivará, de manera que se va llenando el bebedero.

3.2.3 Prototipo exterior

Se trata de una funcionalidad que depende muy estrechamente de las funcionalidades presentadas anteriormente, por lo que para materializar una solución apta habrá que solventar las funcionalidades que le preceden. Se hablará más en detalle en el apartado 3.3.3, una vez se haya expuesto la elección de soluciones para las funcionalidades de alimentación autónoma y automatización y monitorización.

3.3 Elección de soluciones para cada funcionalidad

3.3.1 Alimentación autónoma del dispositivo

Para conseguir el objetivo de una alimentación autónoma para el dispositivo de alimentación final que queremos crear, se ha decidido usar la siguiente combinación de componentes, explicados de manera teórica y más ampliamente en el apartado 3.2.1.

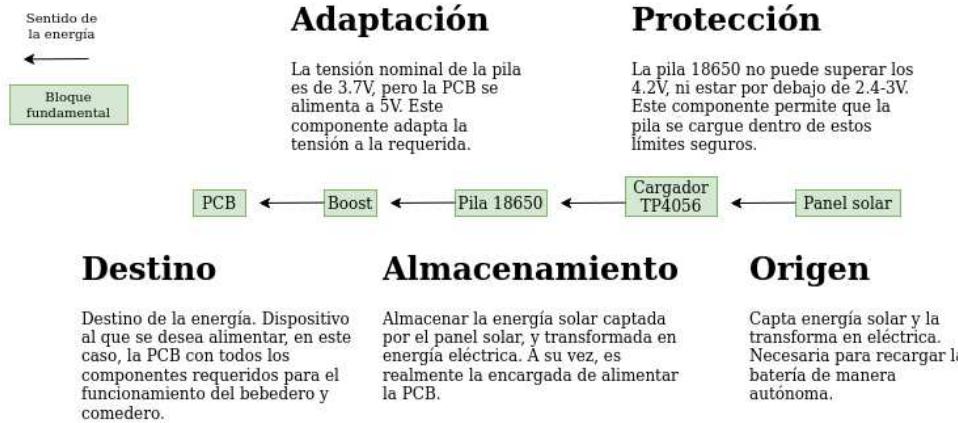


Figura 25: Esquema general de la alimentación elegida para este proyecto.

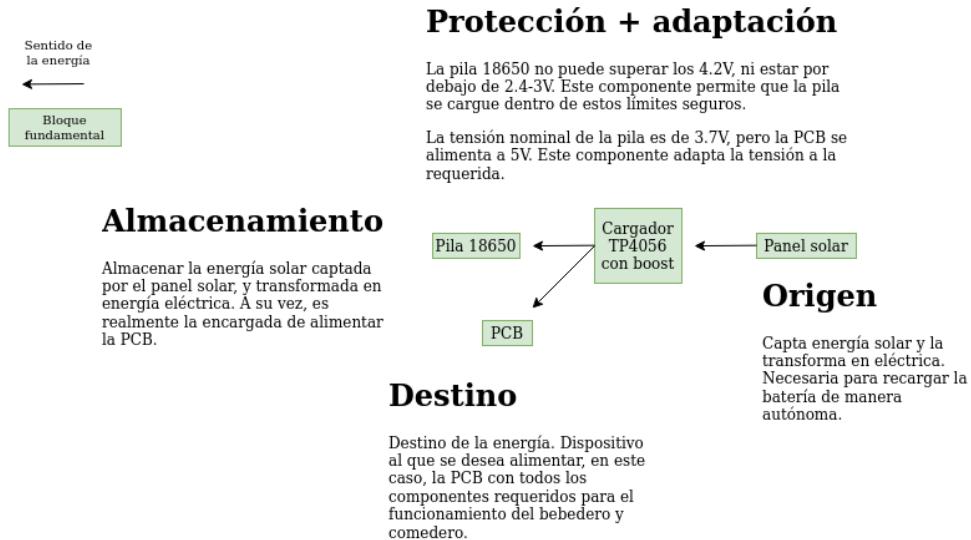


Figura 26: Esquema general de la alimentación elegida para este proyecto (TP4056 con boost incluido).

Así pues, se adquirieron los siguientes componentes:

- **Batería recargable Li-ion 18650 sin protección.** Con tensión nominal de 3.7V, para un proyecto en el que las tareas de máximo consumo (rellenar comedero y envío de datos por LoRa) se van a ejecutar, como máximo, dos veces al día (en coste temporal, serán 5 minutos en total), en principio, pueden ser suficientes.
- **Kit protección 18650,** para pilas sin protección. Las pilas que vienen sin protección llevan, como mínimo, una ausencia de protección contra cortocircuitos, es decir, si eléctricamente se conectan sus polos podemos dejar inservible la pila.
- **TP4056 con boost a 5V.** Al tener una tensión nominal de 3.7V, y requerir nuestro proyecto de una alimentación de 5V, necesitaremos algún elemento que eleve esta tensión, que, en nuestro caso, será un boost. No vendrá aislado, ya que lo usaremos en conjunto dentro de una PCB que corresponde a un módulo de carga de baterías li-ion llamado TP4056.
- **Panel solar 6V.** Se ha escogido un panel solar que, en teoría, nos da una tensión mínimamente funcional, de tamaño reducido para un primer prototipo y aproximación a la energía solar. Nos permitirá añadir la opción de recargar la batería de manera autónoma.

El elemento *PCB* de la Figura 26 será explicado más adelante, en la Sección 4. A continuación, se muestran los pasos seguidos para montar el sistema de alimentación autónoma para nuestro dispositivo de alimentación para animales.

3.3.1.1 Preparación de la alimentación autónoma del dispositivo

Lo primero fue dejar asegurada la pila. Como se indica, la batería 18650 no tiene protección. Esto significa que cualquier manipulación incorrecta de la misma puede derivar en la rotura de la pila, o incluso en que ésta se inflame y se produzca una deflagración. Es por ello que se hizo uso de un kit para protección de baterías 18650, como el que se muestra en la Figura 27.



Figura 27: Detalle del kit de protección para una batería 18650, a falta de tubo termoretráctil y contactos para los polos [10].

La protección que se ha añadido con este kit viene determinado por ciertos componentes electrónicos (como el que muestra la Figura 27), pero, además, por el recubrimiento metálico y plástico que se ha añadido a su alrededor. La construcción de la protección alrededor de la batería 18650, a través del kit adquirido, un termoretráctil y dos contactos metálicos para ambos polos, se resumen en la Figura 28.

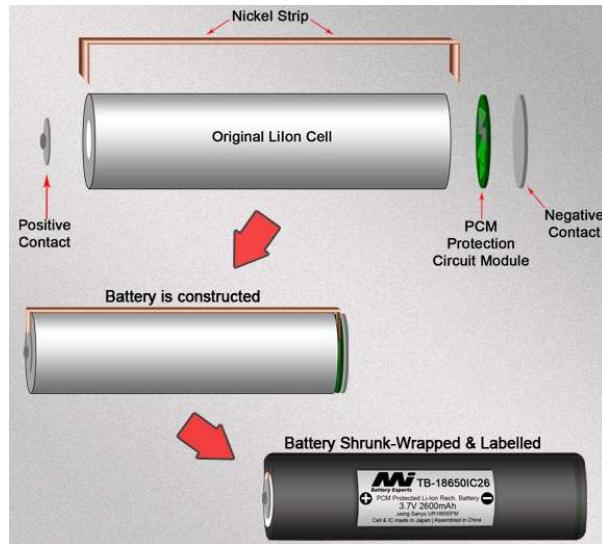


Figura 28: Esquema de la protección que se añade a las pilas Li-ion [11].

Sin entrar en mucho detalle, esta PCB (Figura 29) que incluye el kit (*PCM*, según la Figura 28) actúa como protección extra para la batería en tanto a cortocircuitos, sobrecarga, sobredescarga y exceso de corriente. La batería incluye interiormente cierta protección, pero siempre es recomendable que si la batería no cuenta con este kit, se le añada (o se adquiera con él ya incluido y no añadirlo nosotros). Se ha señalado en la imagen, con un rectángulo rosa, el conjunto de dos MOSFET (8205A) que actúan como switches en las situaciones anteriormente mencionadas (por ejemplo, si hay exceso de corriente, corta el flujo, como un interruptor); señalado con el rectángulo verde, el circuito integrado DW01A, que permite realizar la lógica necesaria para detectar estos casos y actuar en consecuencia.

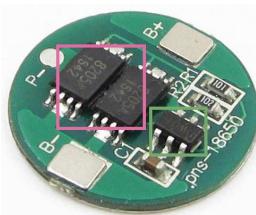


Figura 29: Detalle de la PCM de protección de la batería 18650 [10].

Finalmente, se muestra en la Figura 30 fotos de la pila que se ha usado en este proyecto, antes de ponerle protección y después.

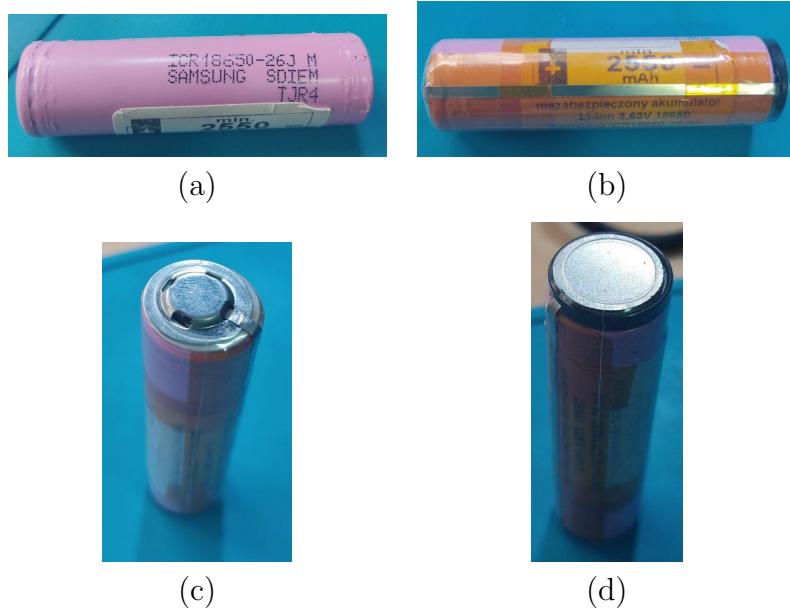


Figura 30: Fotos de la batería 18650 usada (sin protección, y con protección añadida).

Como se indicó en el apartado 3.2.1, dentro de *opciones para baterías recargables*, se necesita de un circuito que ayude a la pila, de tipo Li-ion, a una correcta carga y descarga, precisamente porque conlleva las mismas consecuencias de una mala manipulación, expuestas anteriormente.

TP4056

Es un circuito integrado que se emplea para gestionar la carga de la batería Li-ion. Realmente, es una PCB donde encontramos el IC TP5046, junto con más componentes, pero de aquí en adelante hablaremos de TP4056 como la PCB global. Su funcionamiento, a grandes rasgos, consiste en transformar la fuente de energía eléctrica que tiene a su entrada para cargar la batería que tiene conectada a su salida; debido a que las baterías requieren que la energía sea cualitativa y cuantitativamente de una manera concreta, este paso es necesario. Además, también controla la temperatura. Las fuentes de energía eléctrica pueden ser diversas, desde un adaptador conectado a la red eléctrica, una fuente de alimentación, un panel solar, un generador, etc. No en todos los casos se necesitan los mismos componentes, depende de cada caso.

Un ejemplo de TP4056 sencillo y fácil de encontrar sería el siguiente:

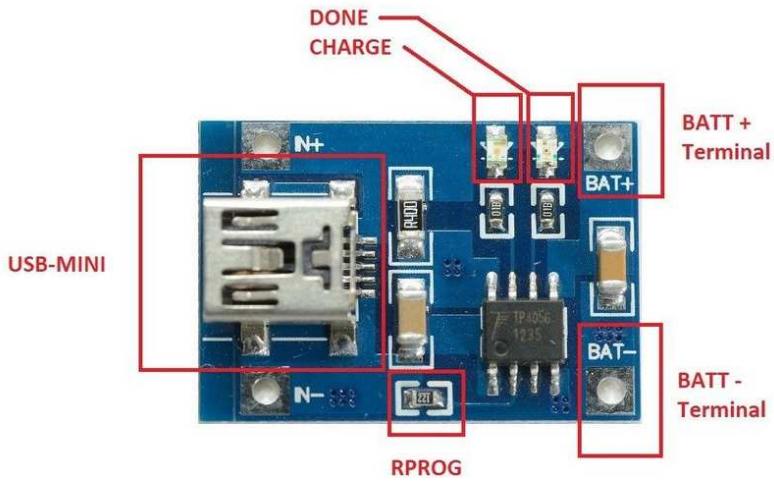


Figura 31: Ejemplo de un TP4056 simple [48].

Del esquema anterior del módulo TP4056, podemos destacar:

- **Puerto mini-USB:** para alimentar tanto la batería como el TP4056 a través de este tipo de cables. Lo usaremos si deseamos cargar la batería de manera externa al proyecto.
- **Bornas IN-, IN+:** están a los lados del puerto. Sirven también para cargar la batería (y el TP4056). A estas bornas podemos conectar una placa solar, u otra fuente que se necesite. En nuestro caso, será el panel solar de 6V.
- **LEDs de carga y completado:** avisarán cuando la batería esté cargándose o cuando haya terminado dicho proceso.

- **BAT+** y **BAT-**: son bornas de salida que irán conectados a la batería que se necesita cargar.

Sin embargo, se requieren más elementos para alimentar al dispositivo, como por ejemplo un conversor de tensión tras la batería (entre batería y dispositivo). En nuestro caso, lo requerimos, ya que la batería usada otorga 3.7V nominales (no existen baterías de 5V) y nosotros necesitamos 5V para alimentar el sistema de alimentación. Necesitamos un elemento que nos aumente la tensión a su salida, para alimentar de manera correcta el sistema creado; usaremos, por tanto, un *boost converter*. Es un dispositivo que puede encontrarse aislado, aunque también podemos encontrarlo en una misma PCB con el TP4056, y será esta última opción la que usemos (Figura 32). Una opción diferente que podríamos haber escogido hubiera sido la de emplear varias baterías 18650 en serie, ya que suman sus tensiones, además del uso de un BMS (como se ha mencionado ya anteriormente en este documento, un *Battery Management System*, que permita a las baterías cargarse y descargarse de manera balanceada), y un *buck converter* en este caso, ya que tendríamos más de 5V (por lo que, con el buck, bajaríamos la tensión de salida). Esta opción se descartó por la simple razón de que el dispositivo no estará funcionando todo el día ni se estima elevado consumo; finalmente, se optó por la opción más sencilla de una única batería, la cual si se observa que es insuficiente, se debería estudiar la opción alternativa (inclusive baterías en paralelo también).

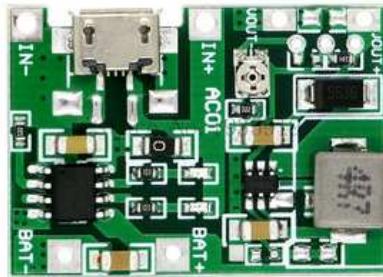
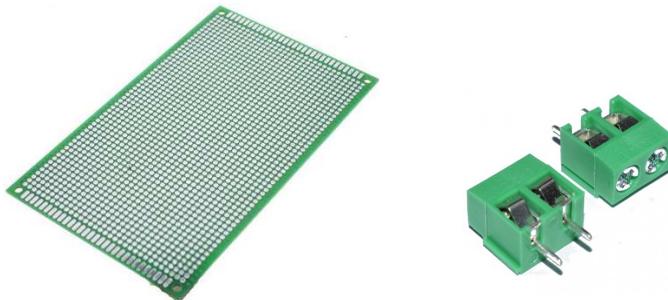


Figura 32: Ejemplo de un TP4056 con boost [12].

Vemos en la Figura 32 que esta PCB cuenta con los elementos principales anteriormente mencionados sobre la Figura 31 (bornas IN+ e IN-, bornas VOUT + y VOUT-, bornas BAT- y BAT+, micro USB y LEDs). Cuenta con 2 IC's principalmente: el TC4056A y el B6289A. El primer IC viene a ser uno con funcionamiento similar al TP4056, y el segundo es el encargado de la función de boost. Cabe señalar que contamos con un potenciómetro con el que podemos variar la corriente con la que se cargará la batería (página 6 del datasheet del TC4056).

Para compactar este prototipo (pila con TP4056), se han unido soldando las conexiones entre ellos en una placa experimental, como la que se muestra en la Figura 33(a). En concreto, se ha soldado el TP4056 de la Figura 32 con conectores de tipo screw terminal (Figura 33(b)); de esta manera, conectaremos el panel solar a través de sus cables a un screw terminal, el cual unirá mediante soldadura a las bornas IN+ e IN-, y lo mismo sucederá con la pila.



(a) Placa experimental [13] (b) Screw terminal [14]



(c) Holder para una batería 18650 [15]

Figura 33: Elementos que formarán nuestro prototipo provisional de alimentación del dispositivo [13][14][15].

A continuación, en la Figura 34, se muestra el prototipo final de los elementos presentados en la Figura 33. Gracias a la presencia de los *screw terminals* podemos conectar y desconectar el prototipo fácilmente de la fuente de energía de entrada y del dispositivo al que alimentemos, dejándolo de nuevo aislado (tal como aparece en la Figura 34) para probarlo o simplemente moverlo (podemos desconectar la entrada de energía, la cual entra por las bornas IN en este caso, y la salida de energía, la cual sale por las bornas VOUT).

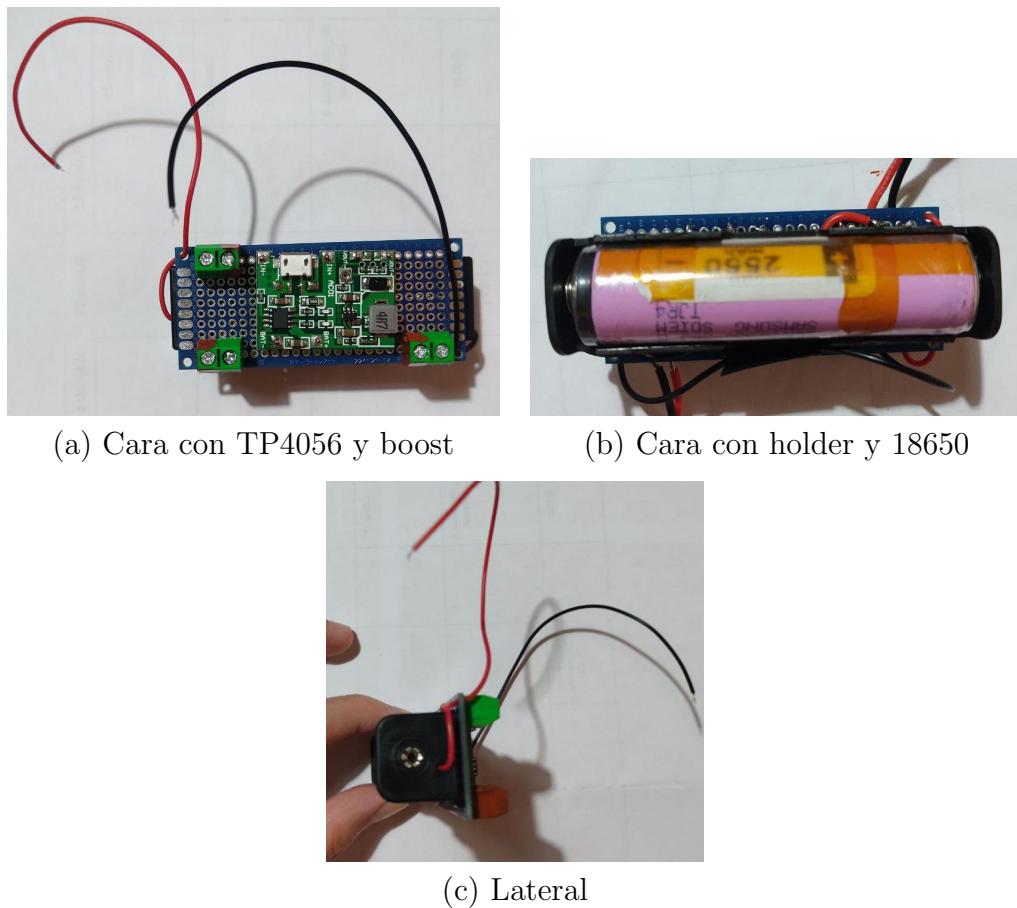


Figura 34: Vistas del prototipo de alimentación ya terminado.

En la Figura 35 se muestra la pieza impresa en 3D, que actuará como sujeción para el panel solar, adherida mediante silicona al propio panel; además, se han soldado los cables necesarios para conectar el panel solar con el TP4056.

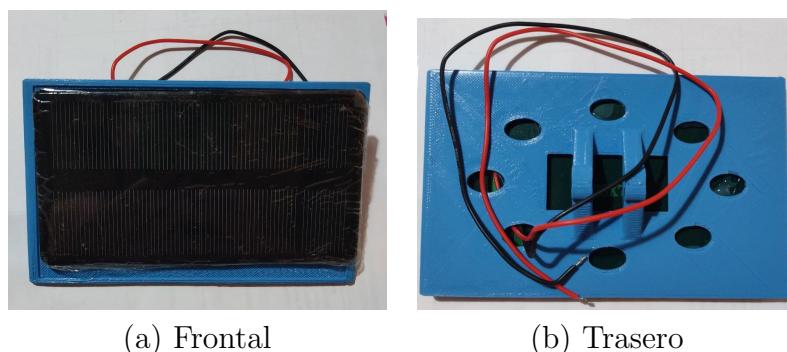


Figura 35: Vistas del panel solar usado.

Por último, en la Figura 36 se muestra el conjunto del sistema de alimentación mediante el cual se alimentará el dispositivo.

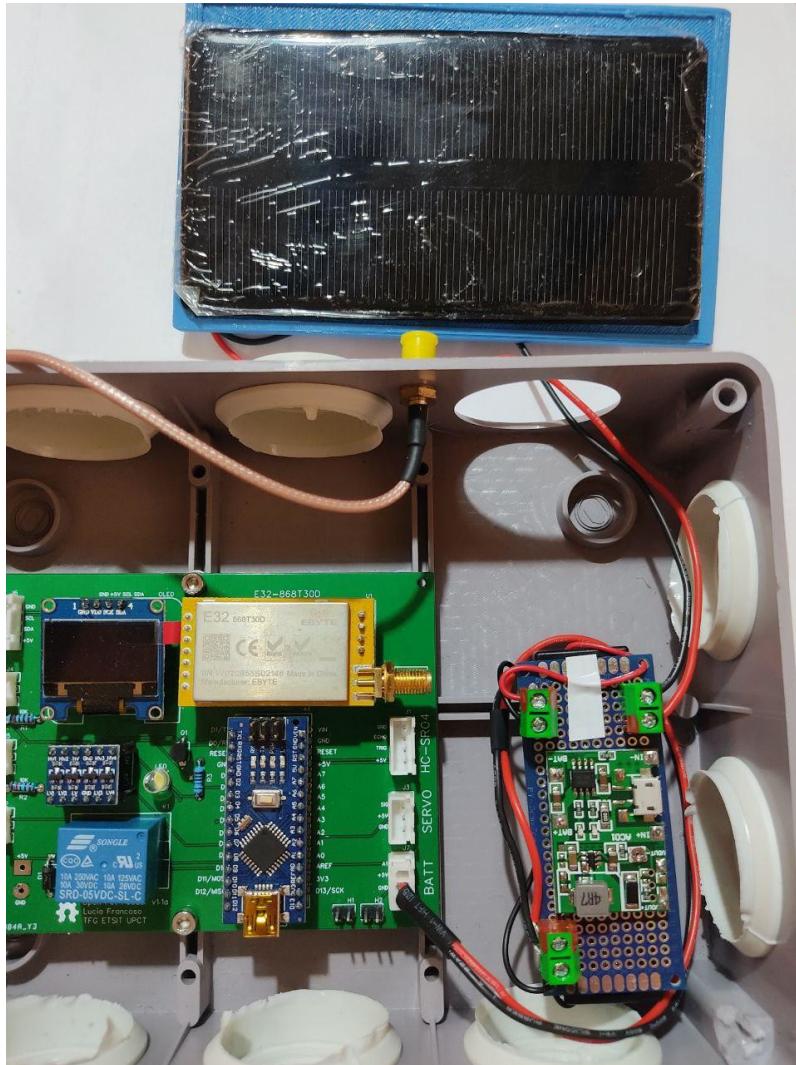


Figura 36: Conjunto global del sistema de alimentación autónoma creado

3.3.2 Automatización y monitorización

Para la automatización y monitorización del sistema de alimentación, se ha elegido, en tanto a los bloques de microcontrolador y comunicación radio, las tecnologías Arduino y LoRa, respectivamente. Si bien estas elecciones se habrían realizado a priori por ser opciones *Open Source* muy extendidas y conocidas por la comunidad, no ha supuesto que no se investiguen otras, las cuales se han mencionado en el apartado 3.2.2.

3.3.2.1 Entorno Arduino

Arduino es una plataforma de electrónica *open-source* basada en hardware y software fáciles de usar. Nació en el *Ivrea Interaction Design Institute* (Italia) como una herramienta fácil para la creación rápida de prototipos, dirigida a estudiantes sin experiencia en electrónica y programación.

Las placas Arduino son capaces, por una parte, de ejecutar una serie de instrucciones (determinadas por el usuario) a través de su microcontrolador, de manera que a partir de la lectura de sus entradas analógicas/digitales se puedan generar salidas (analógicas/digitales); por otra parte, son programables a través del software Arduino, lo que se conoce como Arduino IDE.

Características

La principal característica de Arduino es la simplicidad para trabajar con microcontroladores [49]. A raíz de esto, ofrece una serie de ventajas para sus usuarios, como son:

- **Es de bajo coste.** Las placas de Arduino son relativamente de bajo coste comparadas con las plataformas de otros microcontroladores. La versión más económica de un módulo Arduino puede ser ensamblada a mano, e incluso los módulos Arduino pre-ensamblados cuestan menos de 50\$.
- **Multiplataforma.** El software de Arduino, Arduino IDE, es capaz de ejecutarse en Macintosh OSX, Windows y Linux. La mayoría de sistemas de microcontroladores están limitados a Windows.
- **Entorno de programación simple y claro.** El software de Arduino (IDE) es fácil de usar para principiantes, sin dejar de ser lo suficientemente flexible para usuarios más avanzados.
- **Software Open Source y extensible.** El software Arduino está publicado como un conjunto de herramientas open source, disponible para ser ampliada por otros programadores a través de librerías basadas en el lenguaje C++.
- **Hardware Open Source y extensible.** Los planos de las placas Arduino están publicados bajo licencia *Creative Commons*, así pues, diseñadores de circuitos experimentados pueden hacer su propia versión del módulo, extendiéndola y mejorándola.

Hardware: placas Arduino

Existen diferentes placas Arduino, cuya elección dependerá del objetivo que persiga nuestro proyecto y de los requerimientos y limitaciones sobre dicho proyecto.

Algunas de las placas básicas de Arduino más usadas son Arduino Nano, Arduino Uno o Arduino Mega. Nos centraremos en el Arduino Nano, ya que es el que vamos a usar; aún así, ya se comentaron las especificaciones y características del Arduino Uno en el apartado 3.2.2, sección *Microcontroladores*, como ejemplo de placa Arduino de cara a comparar con otras opciones de microcontrolador, por lo que no se volverá a explicar en esta sección.

Especificaciones del Arduino Nano[50]

- Microcontrolador: ATmega328
- Arquitectura: AVR
- Tensión de funcionamiento: 5V
- Memoria flash: 32kB de los cuales 2kB son para el gestor de arranque (*bootloader*).
- SRAM: 2kB
- Velocidad del reloj: 16 MHz
- Pines de entrada analógicos: 8
- EEPROM: 1 kB
- Corriente CC por pin de entrada/salida: 40mA (pines I/O)
- Tensión de entrada: 7-12V
- Pines digitales de entrada/salida: 22 (de los cuales 6 son PWM)
- Salida PWM (*Pulse Width Modulation*): 6
- Consumo de energía: 19 mA
- Tamaño de la PCB: 18 x 45 mm
- Peso: 7g

Anotaciones: usamos una versión diferente a la de Arduino nano vendida por la organización Arduino. Las diferencias en hardware son ínfimas, y en software (en el Arduino IDE) simplemente debemos indicarlo en *Tools > Processor*. Dichas diferencias son el procesador, que es un ATmega328P y el regulador, el cual es CH340.

- El microcontrolador no es ATmega328 (usado en el nano de la organización Arduino), sino que es ATmega328P. La diferencia reside en que es una versión posterior diseñada para consumir menos potencia que el 328, esencialmente tienen la misma arquitectura y características en tanto a memoria flash, EEPROM y SRAM (la P viene de *picoPower*).
- Este arduino usa un regulador diferente, el CH340G, frente al FT232 que usa el arduino original. Además, el fusible/diodo Schottky que usan para proteger la comunicación serial frente a sobrecorrientes es diferente, siendo el MBR0520 para el caso de los arduinos originales, frente al B5819W que usa el arduino que vamos a usar.

Pinout del Arduino nano

La funcionalidad de cada uno de los pines analógicos y digitales se pueden ver en la Figura 37.

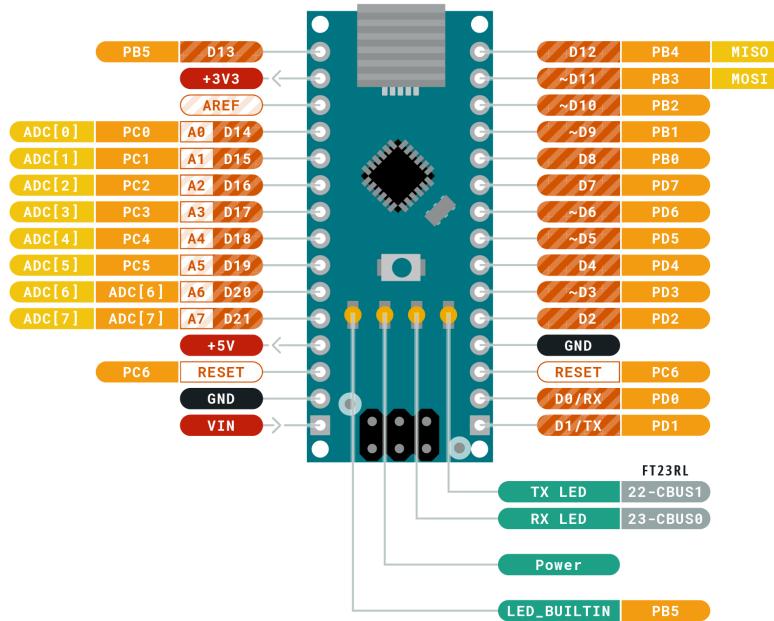


Figura 37: Pinout de un Arduino Nano.

Comparando con el Arduino Uno, tendremos la misma cantidad de pines digitales configurables como entrada o salida (D2 a D13), donde 6 de ellos tendrán capacidad PWM, igual que arduino uno. Respecto a los pines analógicos tenemos los pines A0 a A5 igual que el modelo uno, pero aparecen dos pines adicionales, A6 y A7, consiguiendo así un total de 8 entradas analógicas.

Los dos primeros pines de la esquina inferior derecha corresponden a D1 para TX y D0 para RX de la comunicación serie por UART(*Universal Asynchronous Receiver-Transmitter*); en Arduino uno estos mismos pines también aparecían pero en orden invertido. Son un reflejo de las líneas de comunicación provistas por el conversor USB-TTL, aunque por lo general usamos la librería *Software serial* para definir otros dos pines cualquiera para dicha función. En relación al apartado de comunicaciones, tenemos los pines asociados a la interfaz SPI (*Serial Peripheral Interface*), iguales que en el modelo Uno; el pin digital 10 ejecutando la función de *slave select*, el 11 como MOSI (*Master Output Slave Input*), el 12 como MISO (*Master Input Slave Output*) y el 13 como *serial clock*. Al igual que en el modelo Uno, la interfaz de dos cables, I2C (*Inter-Integrated Circuit*), estará presente en A4 para SDA (*System Data*) y en A5 para SCL (*System Clock*).

El resto de pines son: salida de alimentación de 3.3V, referencia de las entradas analógicas AREF, salida regulada de 5V (usada normalmente para alimentar sensores y dispositivos), y dos pines de GND en ambos lados de la placa; un pin de RESET para realizar dicha función de forma remota si no tenemos acceso al pulsador físico de la placa. Finalmente, Vin se usará para alimentar la placa con una fuente no regulada de entre 7 y 12V (en arduino Uno teníamos un conector para alimentación externa de tipo Jack, en arduino Nano, como la placa tiene un tamaño reducido, no resultaría práctico colocar un conector tan voluminoso, por eso tenemos un pin destinado para alimentación externa).

El pin de salida 5V refleja los mismos 5V del puerto del ordenador; si ahora deseamos trabajar de manera autónoma, sin conexión al ordenador, podremos alimentar la placa con una fuente externa con valores de tensión de entre 7 y 12 V. Dicha tensión se aplica de forma directa al regulador lineal de tensión, el cual convertirá la tensión de entrada no regulada a 5V regulados con un suministro máximo de corriente de hasta 500mA. Para la salida de 3.3V, es diferente en nano respecto de uno; en nano, los 3.3V son generados por el propio conversor USB-TTL (el circuito integrado lleva incorporado el regulador); el modelo Uno dispone de un regulador por separado y destinado exclusivamente para el riel de 3.3V. En Uno, dicho regulador puede suministrar hasta 150 mA de corriente máxima, mientras que en Nano, como no tenemos un regulador especializado, y forma parte de la funcionalidad del conversor, el suministro de corriente será menor, de 50 mA como máximo.

Cabe mencionar que si conocemos bien la fuente de alimentación, es decir, sabemos que es estable en 5V, podemos aplicar dicha tensión directamente al pin 5V. También podemos alimentar al Arduino a través del pin Vin (siempre y cuando se entregue a ese pin entre 7 y 12V); en este caso no es necesario un regulador externo para dejar estable esa tensión, ya que entrando por Vin pasa por el regulador de tensión del Arduino.

Componentes que forman el Arduino nano

Vista superior: conector mini USB, más pequeño que el que usa arduino uno. El arduino nano tiene el mismo microcontrolador que el arduino uno (ATmega328P con encapsulado de montaje superficial), por lo que los programas/instrucciones que se desarrollen para uno son válidos/equivalentes para el otro (ver Figura 38).

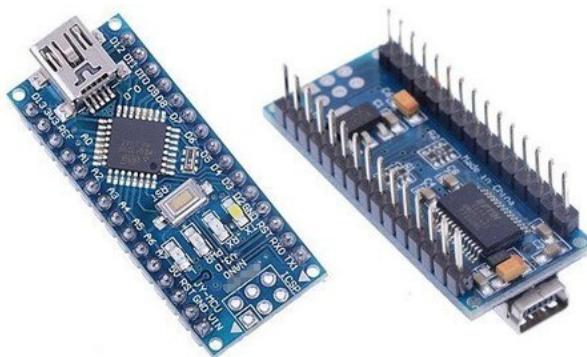


Figura 38: Imagen de la parte frontal y trasera de un Arduino Nano [16].

Vista inferior: tenemos una tirada de pines macho para conectar a protoboard o a cables directamente (ver Figura 38). Difiere del arduino Uno en este sentido, ya que el arduino Uno tenía pines hembra en la parte superior. La idea principal para estos pines macho es conectarla a protoboard en un circuito impreso con un zócalo o soldado de forma directa. Cerca del conector USB tenemos un circuito integrado, un conversor USB-TTL, que nos permite conectar la placa al ordenador, obtener de él alimentación y comunicación para cargar programas y monitoreo serie. Finalmente, un regulador de tensión de 5V, permite obtener dicha tensión en un pin de salida para alimentar dispositivos externos cuando es alimentada la placa de forma externa mediante un pin especial llamado Vin.

Justificación de elección para el proyecto

Se ha elegido esta opción por una serie de razones, que a continuación se expondrán:

- Bajo consumo
- Precio reducido
- Facilidad para la incorporación a una PCB
- Tamaño reducido
- Lenguaje de programación sencillo (Arduino) y amplia cobertura por la comunidad
- Open Source

Existen placas Arduino que incorporan conectividad IoT (no sólo LoRa, también WiFi, BLE, Bluetooth o Sigfox), como Arduino MKR FOX 1200, Arduino MKR WAN 1300, Arduino MKR WAN 1310, Arduino MKR NB 1500, Arduino Nano 33 BLE Sense, Arduino Uno WiFi REV2, Arduino MKR1000 WiFi, Arduino Nano 33 BLE, Arduino Nano 33 IoT, Arduino Nano 33 BLE, o Arduino MKR WiFi 1010. Al ser soluciones ya integradas y muy concretas, orientadas más a redes LPWAN con conectividad a internet, no se han considerado como solución para este proyecto, pero se mencionan ya que se han estudiado y pueden resultar útiles para futuras investigaciones o proyectos similares.

Software: Arduino IDE

Como hemos mencionado anteriormente, las placas Arduino se pueden programar a través del software Arduino IDE (existen más opciones, pero esta es una de las más conocidas), empleando un lenguaje similar al lenguaje de programación C. A continuación, se explicarán los dos bloques principales en los que se divide un *sketch* de Arduino.

Bloque setup()

Se realiza la configuración del dispositivo y la asignación de pines (entradas y salidas analógicas y digitales). Las comunicaciones que necesitemos inicializar lo harán aquí (como la serial), también la programación de mensajes de inicio (por ejemplo, mensaje que aparezca cuando damos alimentación al microcontrolador o lo reiniciemos)

Bloque loop()

En esta sección de código, se definen las tareas que realizará el microcontrolador; siempre que se encienda o reinicie, empezará a ejecutar desde el principio de este bloque. Sería algo así como el programa principal, donde se incluyen todas las sentencias necesarias para obtener la funcionalidad deseada. Al tratarse de un microcontrolador, realizará esta tarea en bucle, y así se marca en el código (estas tareas se enmarcan dentro del bloque *loop*).

Comandos ajenos a los bloques setup() y loop()

No todo el código que se incluye en un *sketch* de Arduino pertenece a uno de los dos bloques recién introducidos. Por ejemplo:

- Definición de variables globales, escribiendo de manera explícita el tipo (`char`, `int...`) y el nombre de la variable (el valor de dicha variable se dará más adelante). Mediante el comando `#define` damos valores a constantes antes de que se compile el programa.
- Incluir librerías, mediante el comando `#include`. Existe infinidad de librerías compatibles con Arduino, muchas de código abierto y de fácil acceso, que pueden servir para diversos proyectos.

- Creación de objetos, algunos propios de las librerías que hemos incluido, como un objeto serial o un servomotor; también puede ser una estructura de datos, dependerá de lo que necesitemos.

3.3.2.2 LoRa

Qué es

El término LoRa proviene de la unión de las palabras *Long* y *Range*[51], es decir, largo alcance, evidenciando, así, a través de su nombre una de sus principales características. Se trata de la capa física del protocolo *LoRaWAN*; es a través de esta capa que se permite el establecimiento del enlace de comunicación de largo alcance, mientras que LoRaWAN define el protocolo de comunicación y la arquitectura del sistema para la red.

También se trata de una tecnología inalámbrica propiamente dicha que ofrece una transmisión de largo alcance, bajo consumo y segura para aplicaciones IoT y M2M. Se basa en la modulación de espectro ensanchado; para conseguir un bajo consumo, emplea la modulación FSK para transmitir los símbolos, y es precisamente ese bajo consumo el que permite que pueda ser usada para comunicaciones de largo alcance. Puede ser usada para conectar sensores, gateways, máquinas, dispositivos, animales, personas, etc. de manera inalámbrica a la nube.

Planes de frecuencia

La tecnología LoRa opera en diferentes frecuencias dependiendo de la región en la que nos encontramos, por ejemplo:

- En Norteamérica, opera en la banda de 915 MHz.
- En Europa, en la banda de 868 MHz.
- En Asia, en la banda de 865 a 867 MHz y en la banda 920 a 923 MHz, aunque es común también la banda 433 MHz.

Dado que los planes de frecuencia para LoRa varían según la región, inclusive país, es recomendable asegurarse de las regulaciones vigentes en cada país para el uso del espacio radioeléctrico. A modo resumen y como orientación inicial a este asunto, se puede consultar esta [lista de planes de frecuencia para cada país](#)[52], elaborada por *The Things Network*.

Origen

La tecnología LoRa fue creada por una compañía francesa llamada *Cycleo*, la cual posteriormente fue adquirida por Semtech en 2012. Semtech fue el miembro fundador de *LoRa Alliance*, que

actualmente es el organismo rector de LoRa Technology. LoRa Alliance es una de las alianzas tecnológicas de más rápido crecimiento. Esta asociación sin ánimo de lucro está formada por más de 500 empresas miembro, comprometidas a permitir la implementación a gran escala de redes IoT de amplia cobertura y baja potencia (LPWAN) a través del desarrollo y la promoción del estándar abierto LoRaWAN.

Especificaciones en términos generales de la tecnología LoRa

- Órgano rector: LoRa Alliance
- Estándar: 801.15.4g
- Frecuencia: banda ISM, 868/916 MHz
- Alcance: hasta 5 km (urbano) y hasta 15 km (rural)
- Datarate: 27 kbps
- Modulación: espectro ensanchado basado en la tecnología de modulación FM
- Seguridad: CRC de 32 bits

Regulación LoRa en Europa

LoRa en España opera en banda no licenciada del radioespectro. La modulación LoRa, como todas las demás emisiones de radiofrecuencia, está sujeta a una regulación que le marca sus límites de uso.

Como cualquier radiofrecuencia utilizada para la transmisión de datos, el estándar normativo genérico a nivel europeo está definido por el European Telecommunications Standards Institut (ETSI). Actualmente, la regulación actual viene marcada por la [ETSI EN 300 220-1](#)[55]. Ahora bien, la ETSI EN 300 220-1 marca cómo se deben usar las ondas de radio de un rango de 25 MHz hasta 1000 MHz, es decir, gran parte de este estándar no aplica a LoRa, ya que su uso mayoritario en el ámbito europeo está acotado a la banda libre de 868 MHz. Es por ello que LoRa Alliance ha desarrollado un documento llamado [LoRaWAN Regional Parameters](#)[54] donde se explica la normativa específica para LoRa y LoRaWAN. En este documento se diferencia cuál es la regulación concreta que aplica a la modulación LoRa y cuál a LoRaWAN (conjunto modulación y capa de aplicación).

Lora Alliance resumió toda la normativa a nivel mundial, por lo que para conocer lo que afecta a nivel español, tendremos que seguir la regulación europea y, por tanto, fijarnos en aquellos puntos titulados EU863-870MHz. Si bien es cierto que los fabricantes de dispositivos tienen que estar muy atentos a esta regulación, a nivel de usuario de una red LoRaWAN propia, lo que tenemos que ser conscientes son las siguientes limitaciones:

- Bandas de frecuencia: 868-869 MHz

- 10 canales, 8 con data rates de entre 250bps y 5.5 kbps, 1 de 11kbps y 1 FSK de 50 kbps
- Potencia de salida máxima: +14 dBm
- Duty Cycle de entre 0,1 % y 1 % dependiendo del canal
- En redes privadas no hay limitación de tiempo de permanencia en el canal

Es importante conocer estos límites porque si la red es privada y autogestionada, es responsabilidad del usuario cumplir con la regulación. De todos modos, siempre va a ser complicado que dispositivos certificados para transmitir LoRaWAN permitan configuraciones no reglamentarias [53].

Transceptores LoRa elegidos: E32-868T30D

Aunque existen más opciones, se han escogido los módulos LoRa E32-868T30D. En la Figura 39 se adjunta una imagen del dispositivo en cuestión.

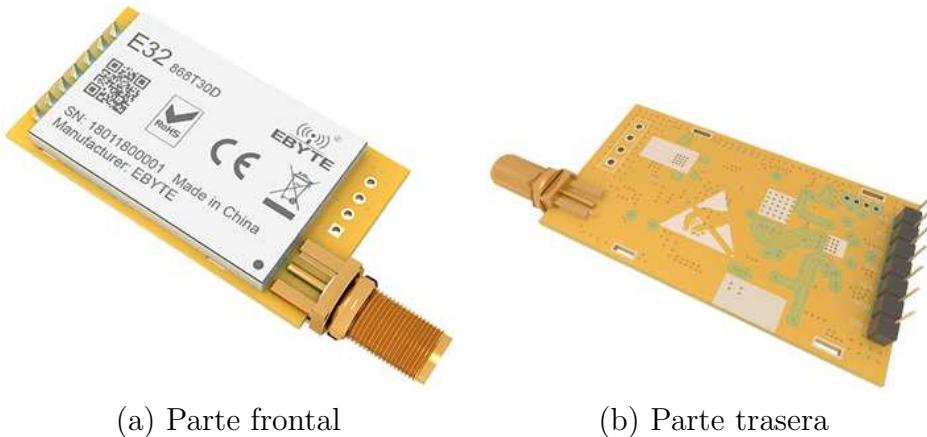


Figura 39: Capturas del transceptor LoRa E32-868T30D [17].

Destacaremos algunos parámetros en los que se ha basado su elección:

- Comunicación y configuración vía UART
- Disponibilidad de librerías para Arduino
- Conector de antena tipo SMA
- Potencia de transmisión entre 21dBm y 30 dBm
- Alcance hasta 8kms

- Fácil incorporación en PCB personalizada

Se usarán antenas de 5 dBi con diagrama de radiación tipo dipolo.



Figura 40: Captura de las antenas usadas [18].

Simulación en Radio Mobile

Una vez elegidos los componentes (transceptores y antenas) y antes de realizar las pruebas de campo, es procedente simular el enlace radio con los parámetros de los componentes escogidos. Para ello, se empleó el programa de simulación *Radio Mobile* [56]. No simularemos únicamente los transceptores E32-868T30D, sino que, además, se simulará para el transceptor E22-900T22D, un transceptor que se comentó en el apartado de *Búsqueda de soluciones*, y que además de tener una tecnología muy similar al E32, nos puede proporcionar el RSSI, un parámetro que nos ayuda a valorar la intensidad de la señal en recepción sin necesidad de otras herramientas (las cuales habría que comprar o tomar prestadas, calibrar, etcétera). El estudio en profundidad de este transceptor no entra dentro del alcance programado para este proyecto, sin embargo, se realizan las simulaciones correspondientes para allanar terreno de cara a futuras investigaciones.

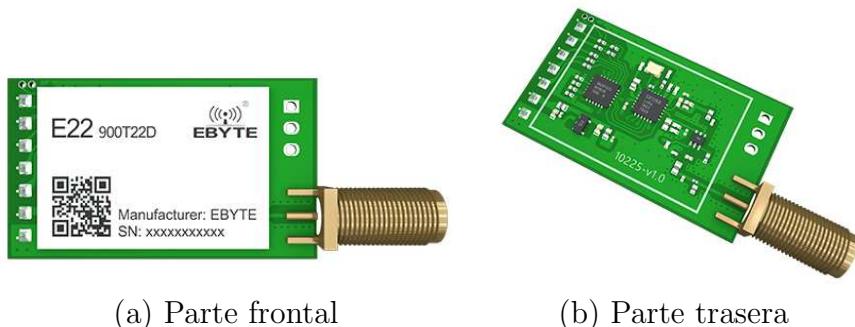


Figura 41: Capturas del transceptor LoRa E22-900T22D [19].

Radio Mobile es gratuito y fácil de usar e instalar, por lo que para realizar simulaciones de enlaces no muy complejos es altamente recomendable. En este proyecto, sólo contaremos, en un principio, con dos dispositivos equivalentes en tanto a características radio; uno se ubicará en una casa de campo y otro en el refugio, ambos separados una distancia de 3.5 kms, aproximadamente, en un entorno con pocas fluctuaciones del terreno, rural y pocos obstáculos entre ambos (existe visión directa, *LoS, Line-of-Sight*, entre los extremos). El proceso de configuración seguido para realizar la simulación del escenario planteado es el que sigue:

- En Google Earth, se tomaron las coordenadas de la casa de campo donde se va a encontrar el gateway, y las coordenadas del refugio.
- Ya en Radio Mobile, dentro de *Propiedades del mapa*, introducimos las coordenadas (latitud/ longitud) del campo. Clicamos en *extraer*.
- En *Editar*, seleccionamos *Combinar imágenes* con OpenStreetMaps, y dentro, clicamos en *Multiplicar y mantener imagen*, para poder visualizar el mapa con la capa del terreno sobre él.
- Volvemos a *Propiedades del mapa* y usamos el cursor sobre el mapa para encontrar el punto medio (aproximadamente) para centrar el mapa (para usar coordenadas del cursor, clicamos sobre *Usar posición del cursor*, y vamos centrando y ajustando el alto a valores inferiores para que no nos muestre mucho más mapa del que necesitamos).
- Guardamos el mapa clicando en *Grabar mapa como...* (Dentro de directorio Radio_Mobile \Mapas, previamente creado) Archivo map (topografía).
- Guardamos la imagen clicando en *Grabar imagen como...* (Dentro de directorio Radio_Mobile \Imágenes, previamente creado) Archivo imagen, conjunto de mapa e imagen de OpenStreetMap (pero no tiene información topográfica).
- Una vez generados los archivos topográficos e imagen, el siguiente paso es crear la red, clicando en *Nuevas redes* (creación de redes). Primeramente, dejamos los valores por defecto, clicamos en *Usar mapa* y en *ok*.
- Abrimos el mapa ya creado y la imagen ya creada.
- Ahora debemos clicar en *Propiedades de redes: Parámetros*, e introducir los parámetros de nuestra red.

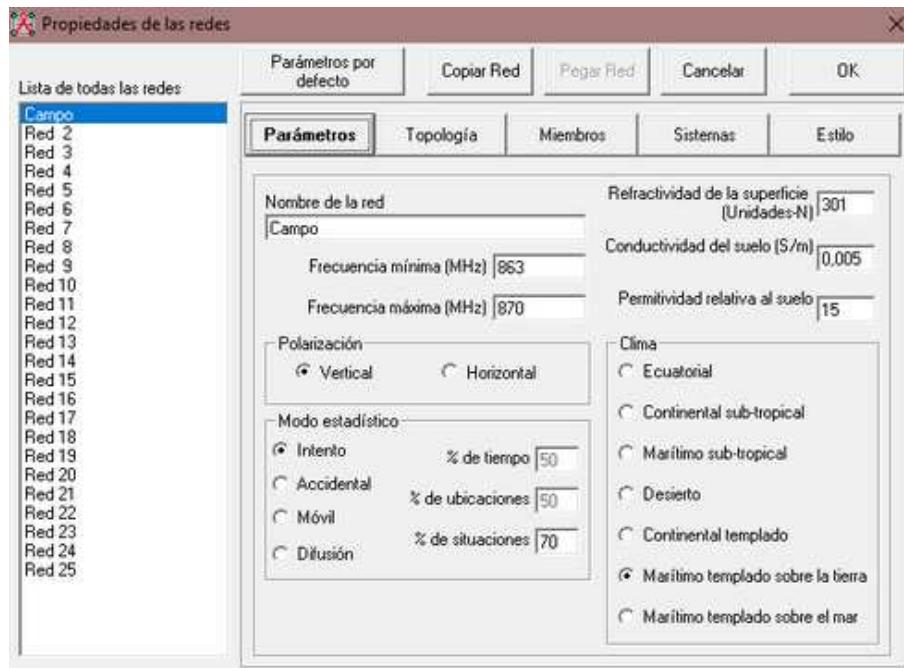


Figura 42: Configuración de los parámetros de la red a simular en Radio Mobile, dentro de *Propiedades de las redes*.

- Se configura la topología de la red según corresponda.

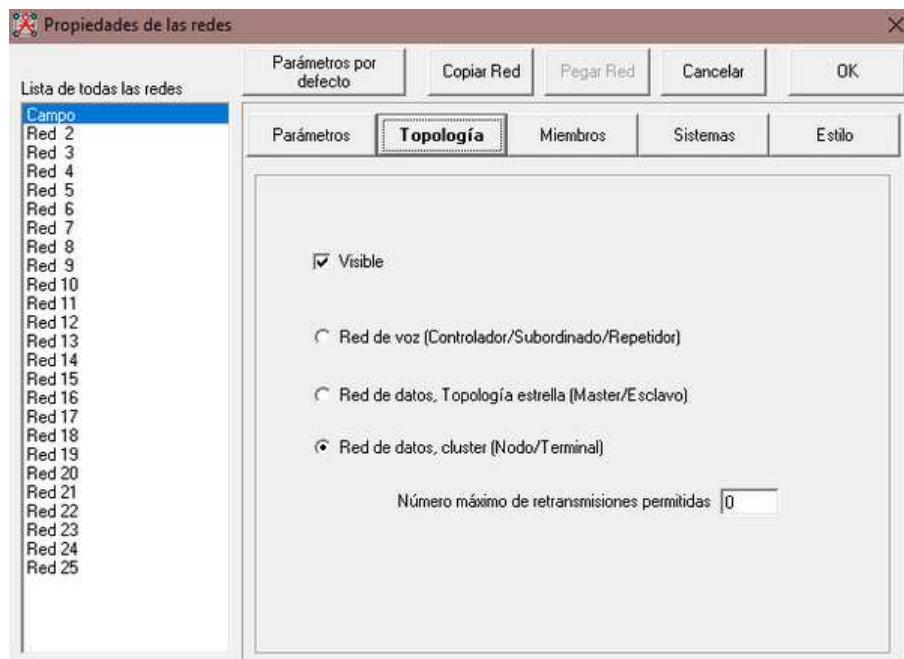


Figura 43: Configuración de la topología de la red a simular en Radio Mobile, dentro de *Propiedades de las redes*.

- El siguiente paso es la creación de los sistemas que conforman esa red, que serán dos, uno el localizado en la casa de campo y otro en el refugio. Habrá más de un sistema campo o refugio, ya que variarán en función de la potencia de transmisión, altura de las antenas o diagrama de radiación, principalmente, parámetros que cambiamos dependiendo de la simulación. Podemos cambiar, también la ganancia de las antenas o las pérdidas, pero como son parámetros que, en nuestro caso, no van a cambiar, no serán variables a considerar. Cuando creamos un sistema, debemos clicar en *Agregar a Radiosys.dat*.

Para el caso de la potencia de transmisión 14dBm (se consigue con E22):

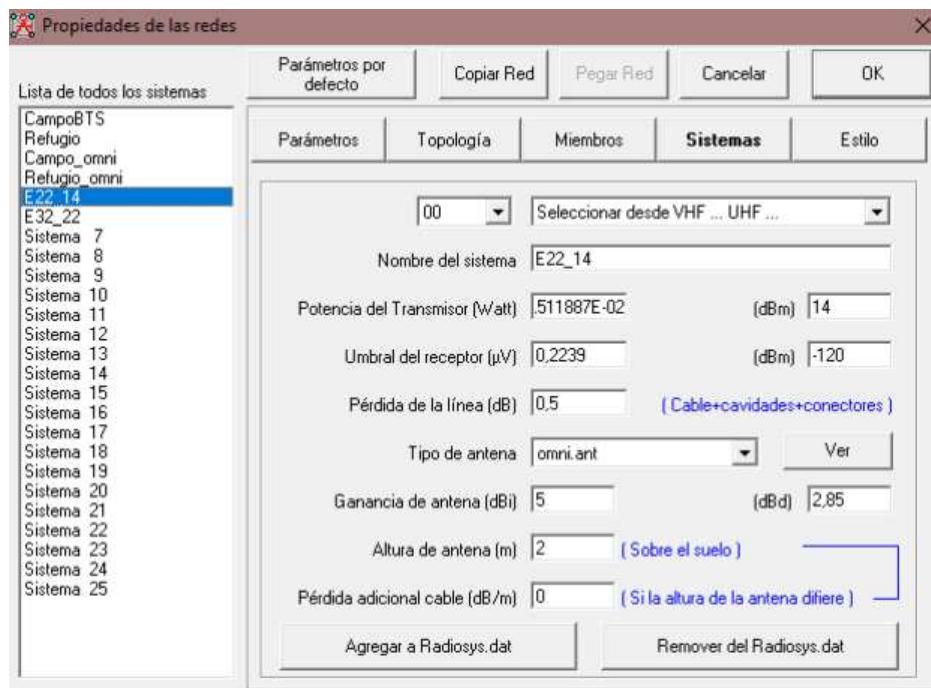


Figura 44: Configuración de los sistemas de la red a simular en Radio Mobile, dentro de *Propiedades de las redes*. Ejemplo para transceptor LoRa E22, transmitiendo a 14 dBm.

- Añadimos los sistemas como unidades clicando en *Propiedades de las unidades* (para añadir marcadores de posición de los sistemas creados). Como sabemos las coordenadas, clicamos en *Ingresar LAT LON o QRA*, y las añadimos ahí.
- Una vez creados los sistemas y asociados a una unidad, hay que asociarles un rol dentro de la red, en *Miembros*, dentro de *Propiedades de las redes*. *Miembros* y *Sistemas* depende de la simulación. Se ha creado una sola red, pero varios sistemas dependiendo de la potencia de transmisión. Como hay que asociar los sistemas a los miembros, miembro se convierte en un valor dinámico según el sistema que haya que simular; creando dos miembros y asignando ese rol al sistema que se deba simular en ese momento, es suficiente. Además, siendo ambos extremos de la comunicación equivalentes, sería suficiente con crear un sistema y asignándole

los dos miembros creados posteriormente, en nuestro caso. Dentro de *Miembros*, cambiando Sistema (E32_22 o Campo_omni/Refugio_omni, que sería el caso del E32 a 30 dBm, por ejemplo) se pueden configurar los equipos para las potencias de transmisión probadas.

Siguiendo con el mismo ejemplo que el presentado en *Sistemas* (E22 a 14 dBm):

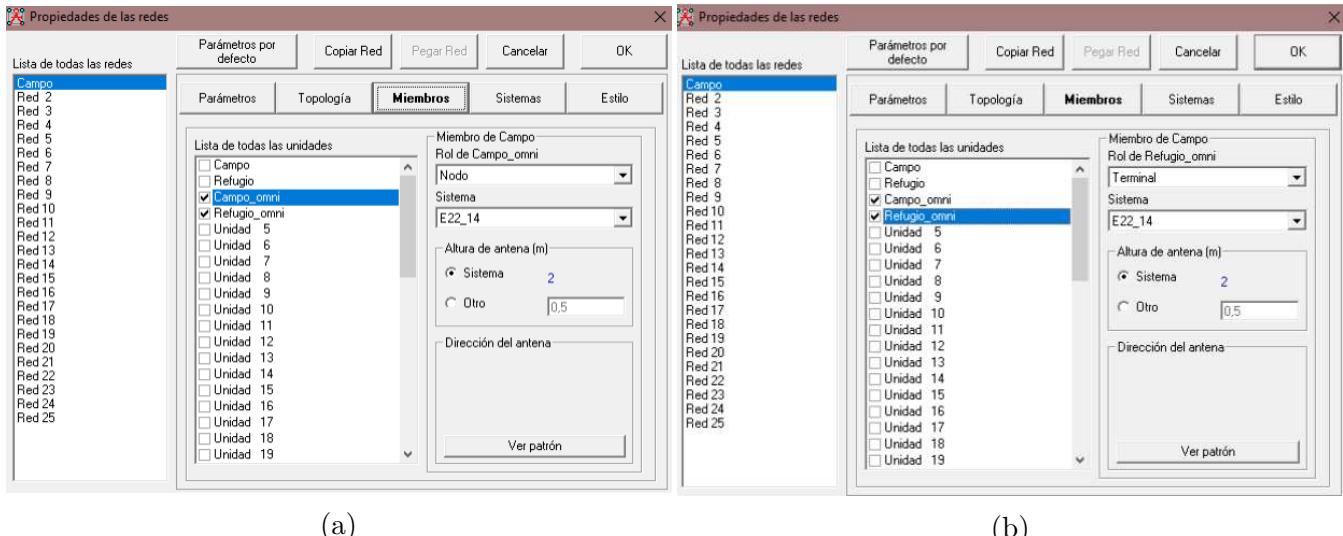


Figura 45: Configuración de los miembros de la red a simular en Radio Mobile, dentro de *Propiedades de las redes*. Ejemplo para transceptor LoRa E22, transmitiendo a 14 dBm.

- Si todo ha sido configurado correctamente, clicando en *Ver - Mostrar redes - Todo*, nos enseñará en el mapa el enlace radio, con las unidades asociadas a sistemas.

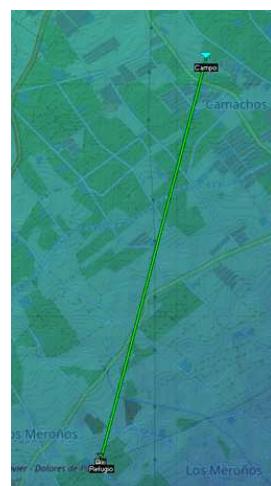


Figura 46: Enlace radio creado en Radio Mobile para simular la red creada entre la casa de campo y el refugio.

- Por último, clicamos en *Herramientas - Enlace radio*, para realizar el estudio del enlace, y ver si se crea de manera satisfactoria.

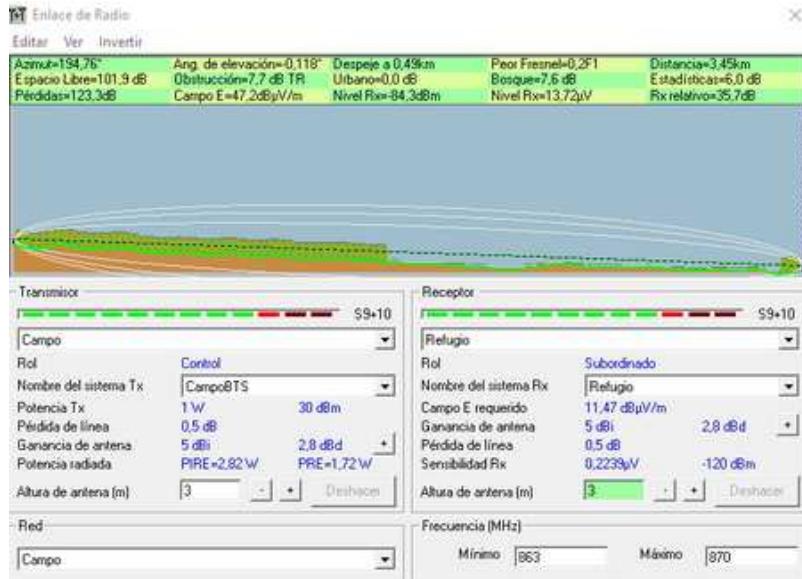


Figura 47: Resultado de la simulación del enlace radio creado en Radio Mobile.

Explicado el procedimiento a seguir para simular un determinado radioenlace, se muestran las simulaciones realizadas para comprobar si se establece dicho radioenlace de manera satisfactoria. Para ello, se han realizado simulaciones variando la potencia de transmisión a los valores máximo y mínimo posibles (según el transceptor), ya que son los valores críticos. La altura de las antenas no será modificada si a la altura de 2 m los resultados son satisfactorios, ya que es la altura mínima a la que se encontrarán las antenas.

Simulación con E32-868T30D

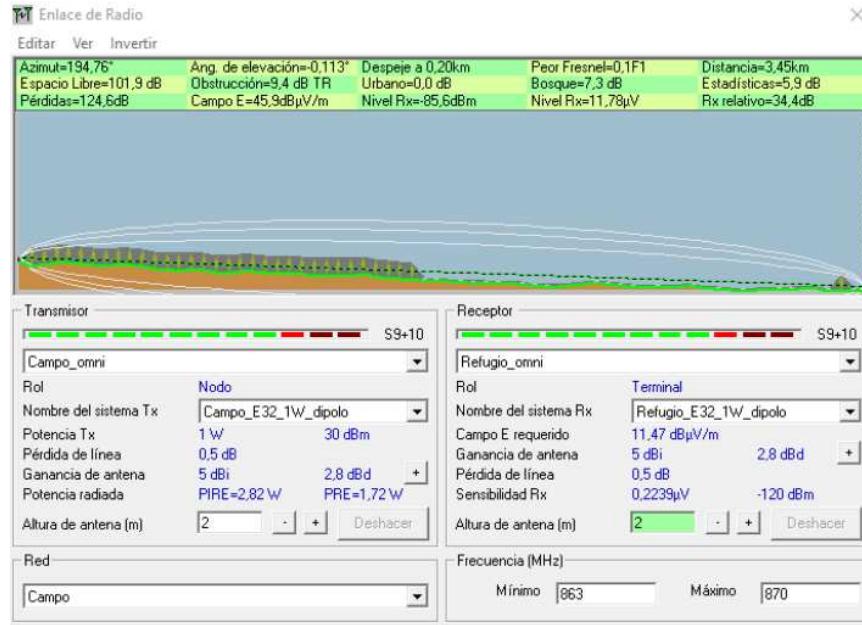


Figura 48: Resultado de la simulación del enlace radio creado en Radio Mobile, para transceptor E32 transmitiendo a 30dBm (1W). Enlace descendente: campo - refugio.

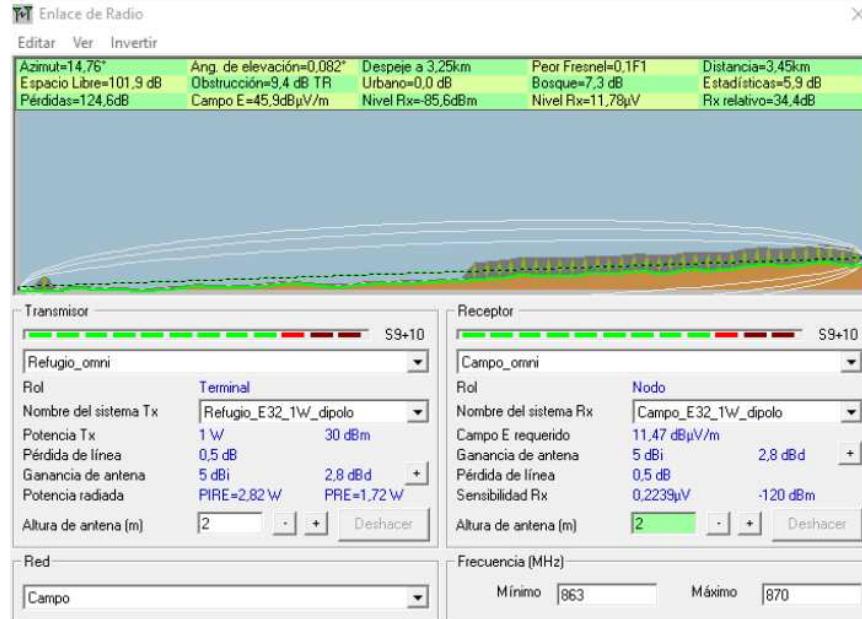


Figura 49: Resultado de la simulación del enlace radio creado en Radio Mobile, para transceptor E32 transmitiendo a 30dBm (1W). Enlace ascendente: refugio - campo.

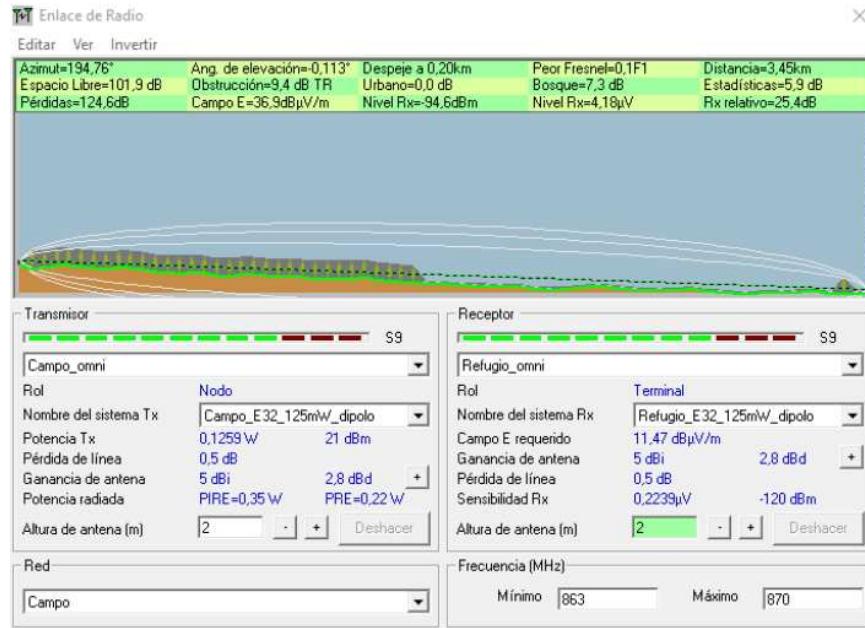


Figura 50: Resultado de la simulación del enlace radio creado en Radio Mobile, para transceptor E32 transmitiendo a 21dBm (125 mW). Enlace descendente: campo - refugio.

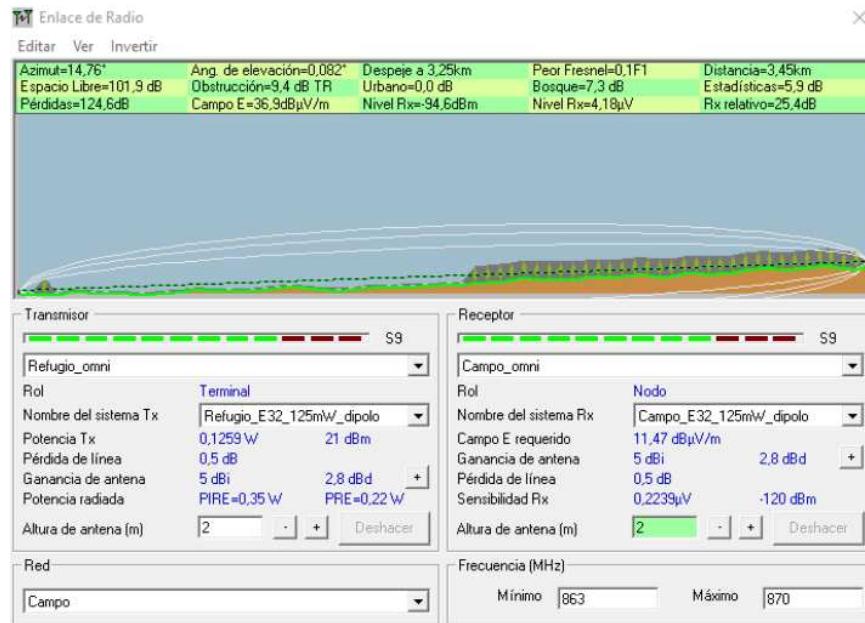


Figura 51: Resultado de la simulación del enlace radio creado en Radio Mobile, para transceptor E32 transmitiendo a 21dBm (125 mW). Enlace ascendente: refugio - campo.

Simulación con E22-900T22D

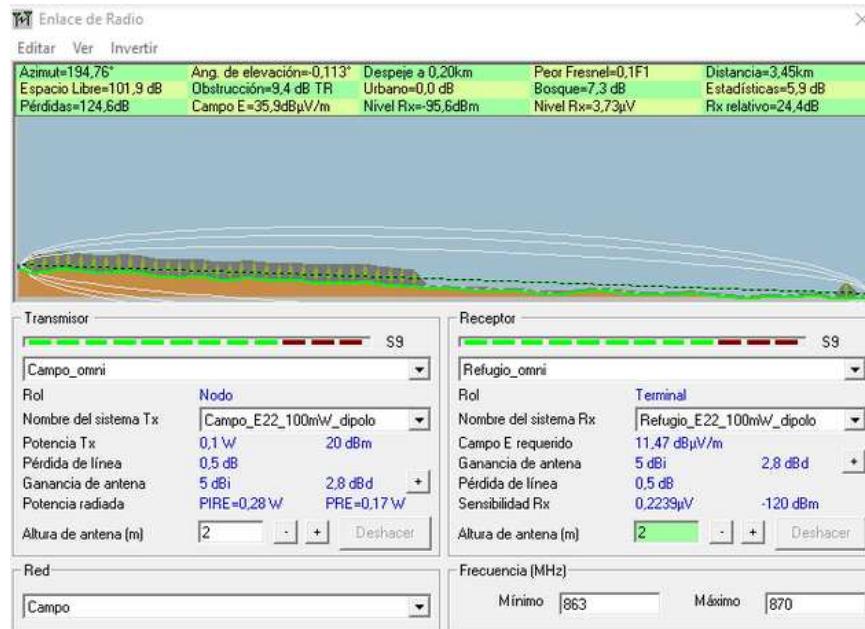


Figura 52: Resultado de la simulación del enlace radio creado en Radio Mobile, para transceptor E22 transmitiendo a 20dBm (100 mW). Enlace descendente.

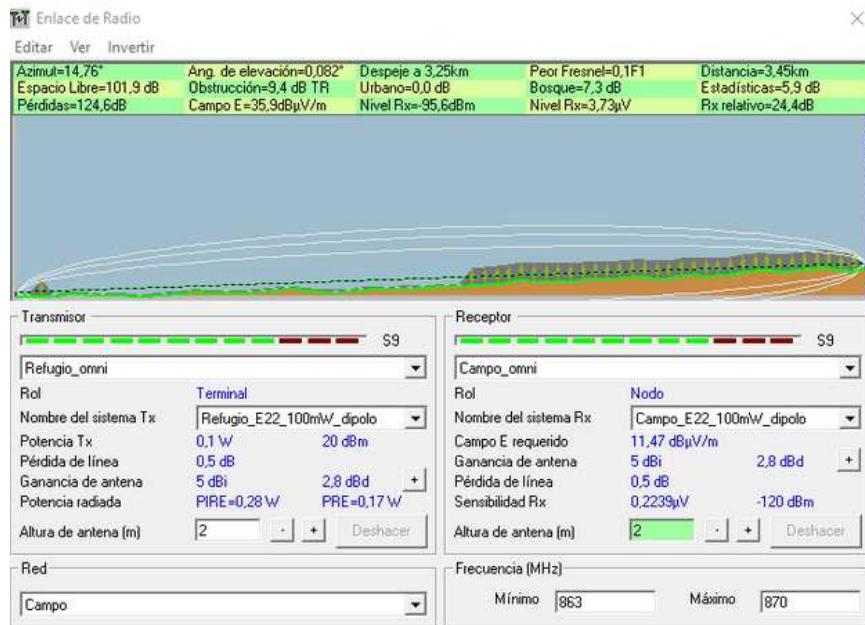


Figura 53: Resultado de la simulación del enlace radio creado en Radio Mobile, para transceptor E22 transmitiendo a 20dBm (100 mW). Enlace ascendente.

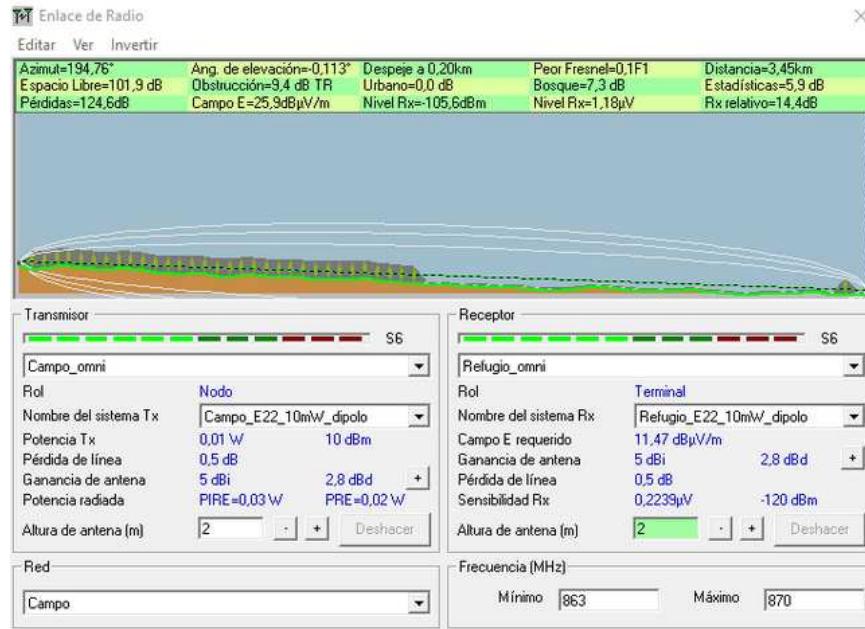


Figura 54: Resultado de la simulación del enlace radio creado en Radio Mobile, para transceptor E22 transmitiendo a 10dBm (10 mW). Enlace descendente.

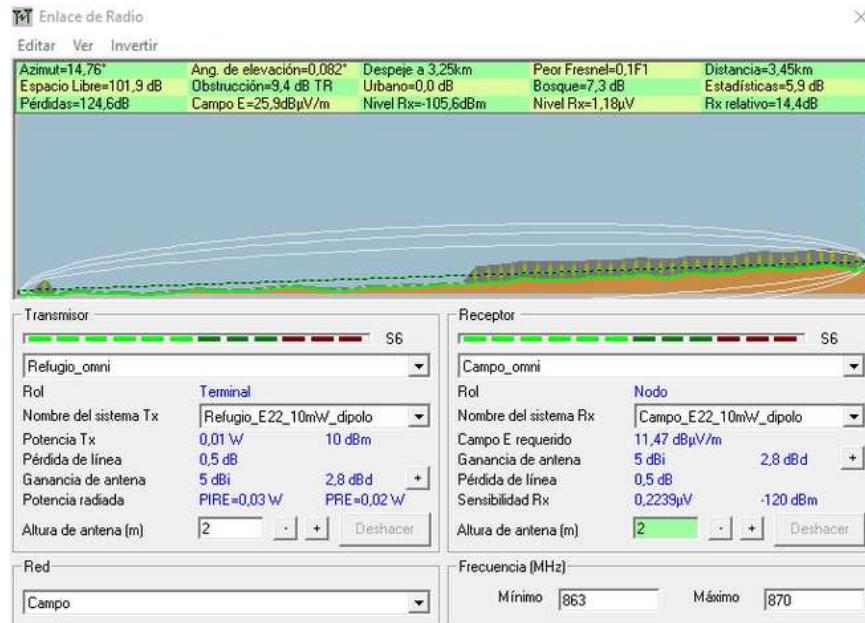


Figura 55: Resultado de la simulación del enlace radio creado en Radio Mobile, para transceptor E22 transmitiendo a 10dBm (10 mW). Enlace ascendente.

A continuación, se mostrarán las simulaciones realizadas teniendo en cuenta las pérdidas adicionales por el alargador SMA de 1.8 m; se ha elegido usar un alargador para las antenas ya que daría mayor facilidad a la hora de instalar las mismas en un mástil (para darles altura y mejorar la comunicación). Según el datasheet sobre RG316, el tipo de cable que se ha usado como alargador, dicho cable introduce unas pérdidas a 900 MHz de 26.3 dB/100ft. Si el cable que se ha usado es de longitud 3FT (hay otro interno en la caja pero al ser de 15 cms se ha despreciado), se introducen unas pérdidas de 0.7dB, por lo que redondeando al caso peor, introduce 1dB de pérdidas. Se ha introducido este dB de pérdidas en *Propiedades de las redes - Sistemas - Pérdida de la línea*. Se desprecian las pérdidas en los conectores SMA.

Simulación con E32-868T30D

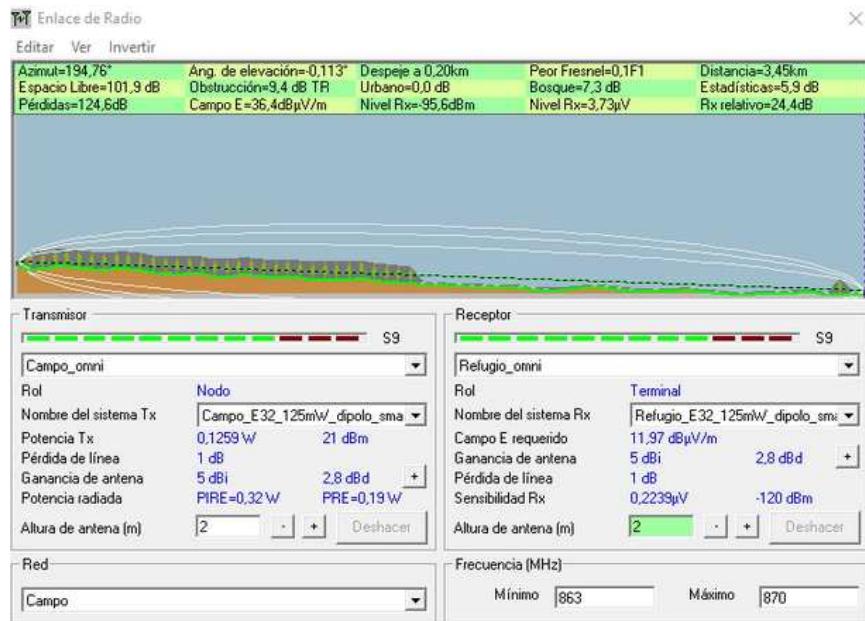


Figura 56: Resultado de la simulación del enlace radio creado en Radio Mobile, para transceptor E32 transmitiendo a 21dBm (enlace descendente), con pérdidas de 1 dB debido al alargador SMA.

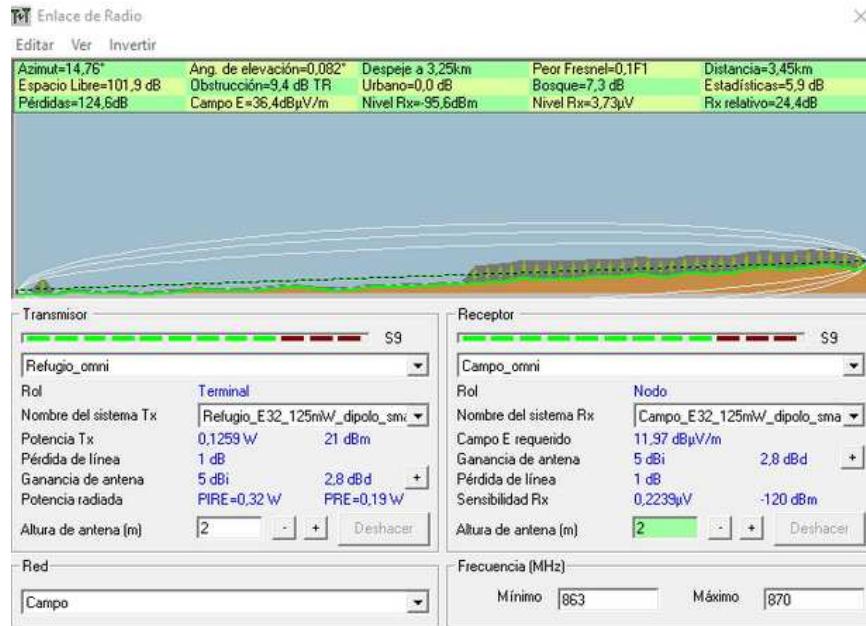


Figura 57: Resultado de la simulación del enlace radio creado en Radio Mobile, para transceptor E32 transmitiendo a 21dBm (enlace ascendente), con pérdidas de 1 dB debido al alargador SMA.

Simulación con E22-900T22D

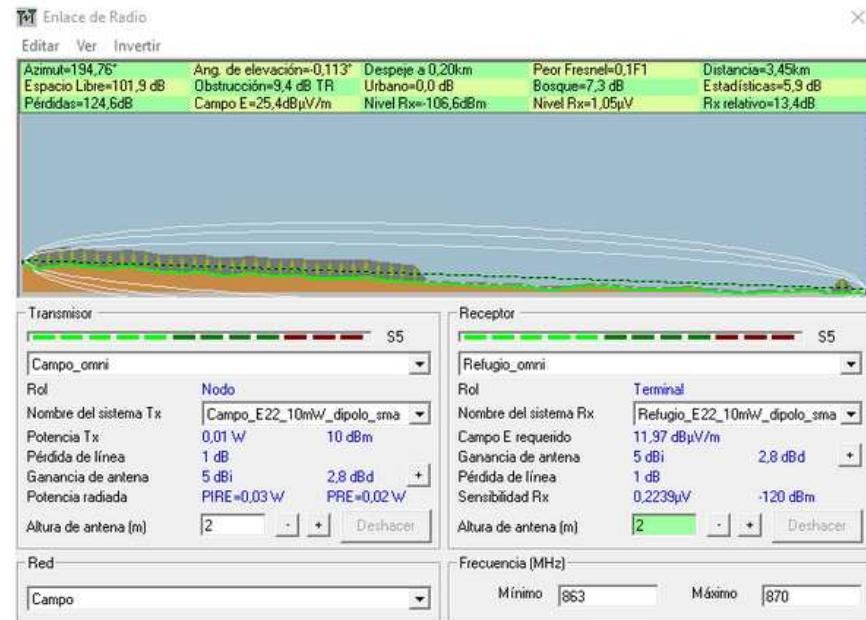


Figura 58: Resultado de la simulación del enlace radio creado en Radio Mobile, para transceptor E22 transmitiendo a 10dBm (enlace descendente), con pérdidas de 1 dB debido al alargador SMA.

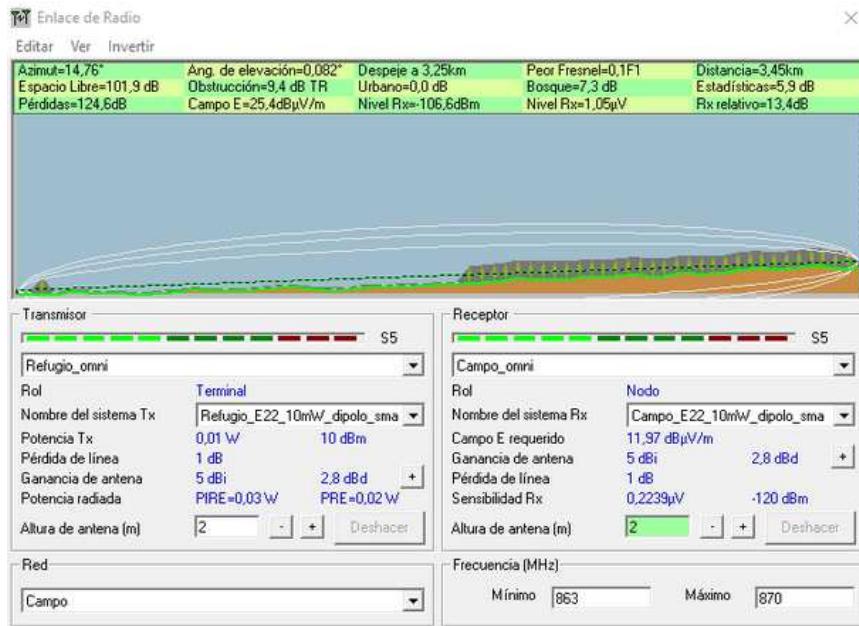


Figura 59: Resultado de la simulación del enlace radio creado en Radio Mobile, para transceptor E22 transmitiendo a 10dBm (enlace ascendente), con pérdidas de 1 dB debido al alargador SMA.

Resumiendo, para una altura de las antenas de 2m, tanto en el caso del transceptor LoRa E32-868T30D como en el caso del transceptor E22-900T22D, conseguimos establecer un enlace LoRa satisfactorio. En todos los casos se observa que el nivel de la señal en el receptor está en verde, y por tanto, se recibe la potencia necesaria. Es más, en todo punto de la línea entre transmisor y receptor hay cobertura, ya que ésta aparece dibujada en color verde.

3.3.2.3 Comedero

Se ha elegido como gestor del movimiento del pienso el uso de un motor, en concreto, de un servomotor de 5V, capaz de girar 360º y capaz de mover cargas de hasta 10 kg.

Este servo, con la ayuda de unas hélices imprimidas en 3D, moverá el pienso en dirección longitudinal a una pieza T de PVC donde irán insertados. En la Figura 60 se muestra un kit bastante común de un servomotor MG996R, con varias hélices para transferir el movimiento rotatorio del servo; sin embargo, para el planteamiento que se pretende llevar a cabo se requieren unas hélices especiales. Se buscaron unas hélices (ver Figura 61) que ayudasen al pienso en su recorrido longitudinal a través de la pieza T de PVC. Este planteamiento está inspirado en la creación de [kitlaan](#)[10], subido a la plataforma [Thingiverse](#)[9], bajo el nombre [Auger-based Cat Feeder](#)[11].



Figura 60: Imagen del servomotor elegido para conformar el prototipo inicial de nuestro sistema de alimentación para animales [20]



(a) Partes impresas en 3D (desmontado)



(b) Partes impresas en 3D (montado)

Figura 61: Capturas de la solución del movimiento de pienso del usuario *kitlaan* en *Thingiverse* [11].

Además, se hará uso de una serie de piezas de PVC para crear la conexión comedero-reserva, desde la salida de pienso en el fondo de la reserva hasta la salida del pienso hacia el comedero. Como mínimo, será necesaria una pieza de PVC tipo T (ver Figura 62).



Figura 62: Pieza PVC tipo T 87°[21]

Otras piezas PVC que podrán ser empleadas son codos de 45°, prolongaciones de tubo PVC o conectores de unión, como los que se muestran en la Figura 63.



(a) Pieza PVC tipo codo 45°[22] (b) Tubo PVC para prolongaciones [23]



(c) Pasamuros de PVC [24]

Figura 63: Ejemplos de piezas PVC que pueden ser empleadas en el prototipo final.

Por último, las conexiones con el microcontrolador se realizarán a través de los cables que accionan el servo: uno para señal, otro para alimentación, y otro para tierra, tal como se muestra en la Figura 64. El esquema del conexionado entre servo, Arduino y alimentación en protoboard se muestra en la Figura 65.

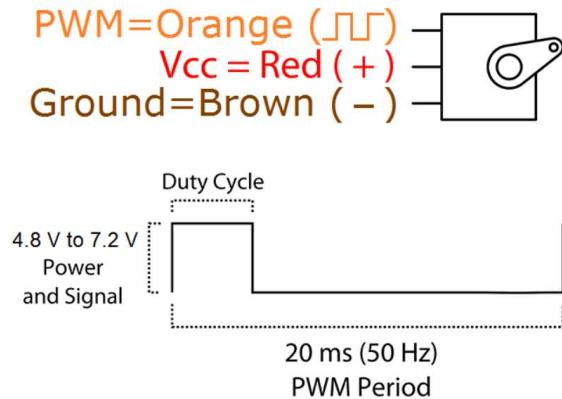


Figura 64: Esquema simplificado de los cables que usa un servomotor MG996R y de su *duty cycle* [25]

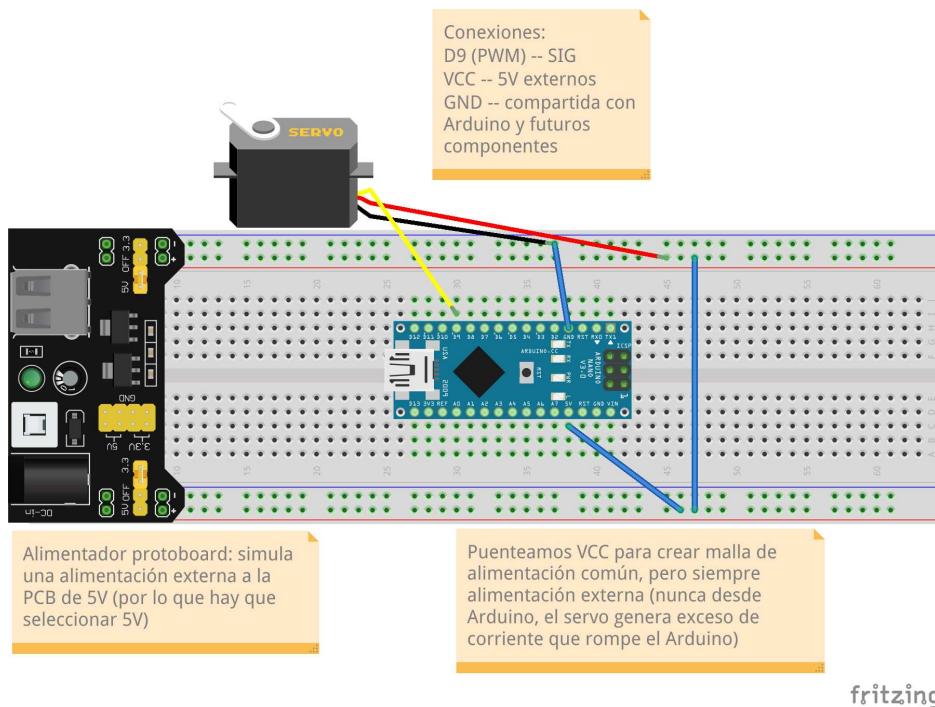


Figura 65: Esquema de las conexiones servo-Arduino realizado en *Fritzing*.

3.3.2.4 Bebedero

Para cubrir esta funcionalidad, se ha elegido la combinación de opciones formada por sensores de nivel de flotación, relé y bomba. El funcionamiento de esta combinación se resume de la siguiente manera:

- Se colocarán dos sensores de nivel en posiciones concretas de la reserva de agua para detectar, conforme se va haciendo uso de la reserva, qué cantidad de agua queda en ella.
- El movimiento del agua desde la reserva al bebedero tendrá lugar gracias a una bomba de agua y un tubo de silicona transparente, por donde circulará el agua propulsada por la bomba.
- Por último, se hará uso de un relé entre arduino y bomba de agua, con el fin de accionar la bomba cuando el usuario lo desee.

En la Figura 66 mostramos la configuración en protoboard de todos estos componentes.

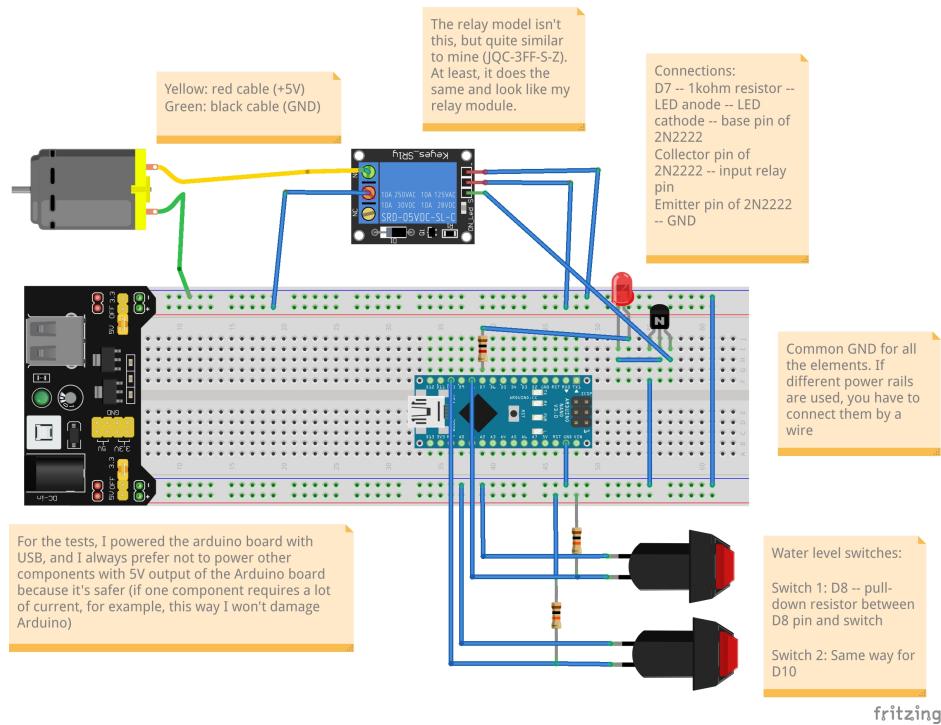


Figura 66: Esquema de las conexiones de sensores y actuadores usados para el bebedero con Arduino realizado en *Fritzing*.

A continuación, se tratarán los principales componentes de forma individual, recordando su funcionamiento.

Sensores de nivel

Ya explicados con más detalle en el apartado 3.2.2.4. Se situarán en uno de los laterales de la reserva de agua, separados entre sí una distancia suficiente como para monitorizar de manera correcta los diferentes estados en los que puede encontrarse la reserva. Irán conectados al microcontrolador a través de los pines digitales D8 y D10, tal como aparece en la Figura 66. Como se comentó en el apartado 3.2.2.4, necesitaremos hacer uso de una resistencia *pull-down* para evitar estados lógicos no deseados a la entrada de los pines D8 y D10; en este caso, las resistencias empleadas tienen un valor de 10k, y realizarán un puente entre alimentación y el cable del sensor de nivel que vaya al pin digital del arduino.

En tanto a apariencia, se usará el sensor de nivel que ya se mostró en la Figura 21, dentro del apartado 3.2.2.4.

Bomba de agua

La bomba se comporta como un motor DC, y tiene dos cables únicamente (+5V, GND), por lo que, para poder controlar su funcionamiento, necesitaremos usar un actuador que haga de intermediario entre el microcontrolador y la bomba. Elegimos un relé, el cual está conectado al pin D7 del arduino, según podemos ver en la Figura 66 (explicamos el relé más adelante).



Figura 67: Captura de la bomba de agua usada en el prototipo [26]

Esta bomba, mientras tenga alimentación, estará propulsando agua, la cual entra, en este caso, por un lateral de la bomba, y sale por el orificio superior (mirar Figura 67). A este orificio hay que conectarle un tubo de silicona y guiarlo hasta donde queramos que termine llegando el agua.

Relé

El relé (ver Figura 68) actúa como un conmutador, que responde a la señal de control de su entrada, actuando en consecuencia según su valor. Al contrario de lo que ocurría en el caso de un sensor, al ser un actuador, la señal de control vendrá del microcontrolador y determinará la actuación del relé. Más adelante veremos cómo, en el apartado 4.2.1; resumiendo, el microcontrolador le dice al relé, mediante esa señal de control, cuándo cambiar de la posición NA a NC (o NC a NA), para

que, así, la corriente fluya o no hacia la bomba y ésta se active, o se desactive.



Figura 68: Captura del relé usado en el prototipo [27]

Volviendo a la Figura 66, entre el pin D7 y el relé, vemos que existe una serie de componentes intermedios (un LED, una resistencia de un $1k\Omega$ y un transistor BJT). Se usan debido a que el relé necesita ver a su entrada una corriente superior a la que sale del microcontrolador, y el transistor BJT amplifica dicha corriente para su correcto funcionamiento. La resistencia sirve para estabilizar la corriente a la entrada del LED, el cual usamos para ver visualmente cuándo cambia de estado el relé (aunque cuando lo hace, emite un sonido característico).

Como anotación, decir que la configuración elegida para el BJT está basada en el circuito que aparece en la Figura 24; se modificó a un BJT en configuración emisor común (en la Figura 24 se emplea una configuración emisor común, pero situando el relé en la patilla emisor y no colector, y allí no se produce una amplificación), ya que permite tener una ganancia en corriente, lo cual nos interesa; es la configuración más usada para amplificar señales y no sólo eso, sino que es la que produce mayor ganancia de corriente y ganancia en potencia de las tres configuraciones BJT (emisor común, colector común, base común). Hay que tener en cuenta que esta configuración es inversora (desplazamiento de 180°) y presenta una ganancia de tensión menor [57], de cara a usarla para otras funcionalidades.

3.3.3 Prototipo exterior

En este apartado se esbozarán las opciones que se han planteado para el prototipo exterior. Recordemos lo que ya se comentó sobre esta funcionalidad en la subsección 3.1; en este punto, se pretende unificar las demás funcionalidades, teniendo presente que se desea algo ligero, intuitivo y de bajo coste.

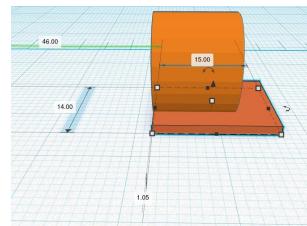
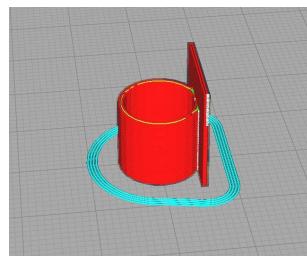
A qué intentaremos encontrar solución en este punto

- Conexionado entre reserva de pienso y comedero
- Conexionado entre reserva de agua y bebedero
- Elección de reservas
- Elección de comederos
- Protección de la electrónica
- Localización de las antenas

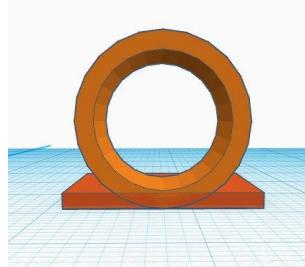
En el apartado 3.3.2.3 ya se explica lo que pueda ser necesario para el conexionado reserva-comedero (piezas de PVC principalmente). Para la funcionalidad de bebedero, en concreto para conectar la reserva de agua con el bebedero, se hará uso de un tubo de silicona transparente (Figura 69, 10mm de diámetro, grosor de 1mm y longitud 1m) y de una pieza impresa en 3D para sujetar el tubo de silicona al bebedero (Figura 70).



Figura 69: Captura de un fragmento de tubo de silicona (ejemplo) [28]



(a) Pieza impresa en 3D (desde arriba) (b) Pieza impresa en 3D (lateral)



(c) Pieza impresa en 3D (frontal)

Figura 70: Capturas del diseño e impresión en 3D de la pieza creada para la sujeción del tubo de silicona al bebedero.

En tanto a las reservas que serán empleadas, se trata de dos bidones de plástico (uno para pienso y otro para agua), de capacidad 5L, suficiente para una prueba de concepto (Figura 71).



Figura 71: Foto del bidón usado en el prototipo.

Los recipientes usados como comedero y bebedero son unos cuencos de acero inoxidable (Figura 72), pensado para mascotas pequeñas, con capacidad aproximada de 200mL. Igual que con el bidón, para una prueba de concepto será suficiente. Trae consigo unos ganchos, también de acero inoxidable, de uso opcional, para colgar los cuencos en una jaula (o similar).



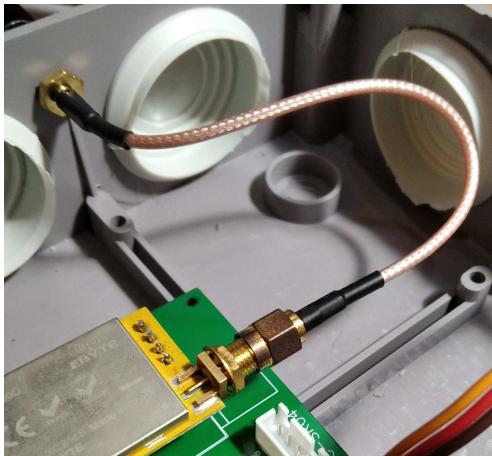
Figura 72: Capturas del cuenco y ganchos de sujeción usados para comedero y bebedero [59].

Para proteger la electrónica, se emplearán cajas estancas (Figura 73), ya que están preparadas para proteger conexiones eléctricas (cables u otros), incluso en el exterior. Además, se abren desatornillando unos tornillos en su parte frontal, y es posible hacer agujeros a medida para pasar cables desde su interior hasta el exterior en diferentes zonas de silicona plástica que tienen en todos sus laterales.

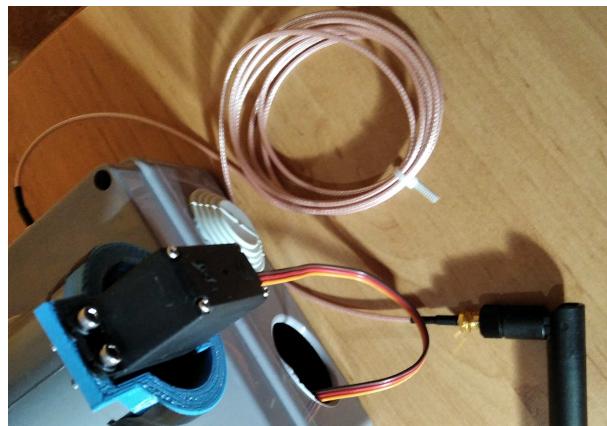


Figura 73: Capturas de una caja estanca (ejemplo) [29].

Por último, faltaría determinar la ubicación de las antenas. Para mejorar la emisión/recepción de los mensajes, debemos dar una altura mínima a las antenas. Para ello, se propone conectar un alargador SMA desde el transceptor LoRa (el cual está en el interior de la caja estanca) hasta una de las paredes de dicha caja (Figura 74(a)), la cual habrá que perforar con un taladro para sacar la salida de ese alargador al exterior. De esta manera, podremos conectar otro alargador (de la longitud que se desee) desde el exterior de la caja estanca hasta la altura que dé dicho alargador (Figura 74(b)), y conectar en tal punto la antena (permitiendo, así, mejorar la conexión entre ambos nodos).



(a) Detalle de alargador SMA interior



(b) Detalle de alargador SMA exterior

Figura 74: Fotos de alargadores SMA usados.

3.4 Resumen de capítulo

En este capítulo se ha hablado primero, de las funcionalidades que hay que cubrir con este proyecto para poder cumplir con los objetivos marcados. Una vez determinadas las funcionalidades, se realiza y se muestra un estudio acerca de posibles soluciones mediante las cuales podamos llevar a la práctica la funcionalidad en concreto que se esté analizando. Por último, se muestra la selección final de tecnologías (hardware y software) para cada funcionalidad. En resumen, se sacan conclusiones para la creación de un prototipo que pueda ser ejecutado y probado en el entorno objetivo.

4 Prototipo y pruebas

4.1 Ubicación

La idea fundamental de este proyecto era el diseño del sistema y su posterior verificación mediante la construcción del prototipo y su instalación en una de las jaulas del refugio de Patitas Unidas Los Alcázares. Por tanto, es momento de especificar el emplazamiento del prototipo, de forma que quede más claro el lugar concreto donde se ha instalado.

El refugio se encuentra en el término municipal de Torre Pacheco, entre las pedanías de Santa Rosalía y Los Meroños. Se trata de un entorno rural, rodeado de carreteras medianas y pequeñas, campos de cultivo, zonas ganaderas y algunas casas dispersas. Como se indicó en la introducción del presente documento, se trata de una finca sin electricidad y sin internet. El conocimiento del entorno donde vamos a probar el funcionamiento de nuestro proyecto es fundamental, ya que nos permite definir la totalidad del mismo, al tener que amoldarlo a las condiciones del entorno; además, se desea extrapolar a entornos similares.



Figura 75: Foto del refugio de Patitas Unidas Los Alcázares.



Figura 76: Foto de las jaulas existentes en refugio de Patitas Unidas.



Figura 77: Detalle del exterior de una de las jaulas existentes en refugio de Patitas Unidas.

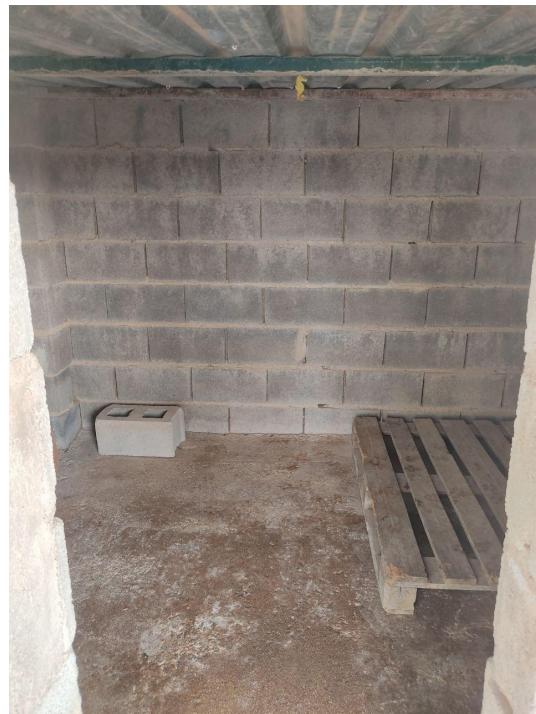


Figura 78: Detalle del interior de una de las jaulas existentes en refugio de Patitas Unidas.

Se adjuntan imágenes donde se contextualiza la manera actual de alimentar y abreviar a los animales alojados en el refugio.



(a) Foto del bebedero estándar



(b) Bidón estándar para llenar los bebederos

Figura 79: Sistema existente en el refugio de Patitas Unidas para abreviar a los animales.



(a) Foto del comedero estándar (b) Foto medida estándar para llenar el comedero

Figura 80: Sistema existente en el refugio de Patitas Unidas para alimentar a los animales.

Como podemos observar, tanto en la Figura 79 como en la Figura 80, el proceso de abreviar y alimentar a los animales requiere de la presencia física de voluntarios en el refugio para que se lleve a cabo. Para llenar los bebederos, se emplea una reserva común, desde la que se coge agua en cubos y desde esos cubos se llenan los bebederos de piedra (Figura 79(a)), situados dentro de las jaulas (se puede ver en la Figura 77). En tanto al proceso de llenar el comedero, se muestra en la Figura 80(b) la medida que se usa para llenarlo, en concreto, se suele usar dos medidas de este bote, que supondría un total aproximado de 150g de pienso. El pienso se almacena también en una reserva común dentro de un almacén, y se recarga el comedero a mano con las medidas recién expuestas.

4.2 Prototipo definitivo

4.2.1 Resumen del funcionamiento del prototipo definitivo

En este punto se mostrará el funcionamiento del prototipo final del sistema de alimentación para animales creado. Se usarán esquemas de elaboración propia, realizados en draw.io [58], con el objetivo de mostrar las conexiones principales entre los bloques fundamentales del sistema creado, de manera sencilla e intuitiva. Se acompañará de una explicación resumen sobre cómo se ha realizado la automatización y monitorización.

4.2.1.1 Comedero

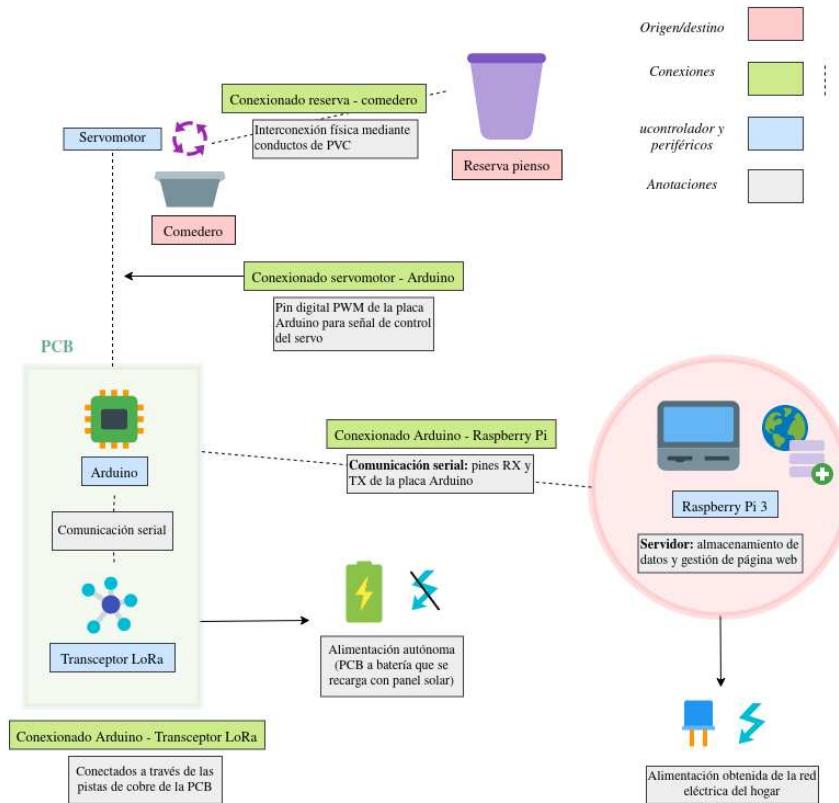


Figura 81: Esquema resumen de la funcionalidad de comedero en el prototipo definitivo.

Nótese en la Figura 81 que se omite la presencia de la segunda PCB que recibe los datos de monitorización del pienso.

A modo resumen, se emitirán unos comentarios previos a la presentación del prototipo, acerca del hardware y software empleados para el comedero. Se hará lo mismo para el bebedero. Así pues:

- **Comentarios sobre el hardware.**

- Es importante asegurarse de que la alimentación está conectada antes de usar el servo, y que no haya conexión serial activa.
- También debemos asegurarnos de que tanto las hélices como el servo están bien conectadas con la pieza en T de PVC.
- Vigilar cómo pasa el pienso a través de la pieza en T (si se atranca, si hay que ajustar el giro del servomotor para mayor facilidad de paso del pienso... Esto último se ajusta en software).

- **Comentarios sobre el software.**

- Es necesario calibrar en software el arduino que monitorizará el pienso; esto se consigue calculando el número de recargas que ponemos realizar dada la capacidad de la reserva y del comedero. En nuestro caso, tenemos una reserva de 5 kg y un comedero de 200g, por lo que, haciendo cálculos, tenemos para 25 ciclos de relleno. Por seguridad y por desnivel de la reserva (la pieza por donde cae el pienso está a un nivel superior del tope inferior de la reserva, por lo que esos dos centímetros de desnivel no permitirían al pienso restante caer por él), reduciremos esos ciclos al 20 %, por lo que realmente consideraremos que serán 20 ciclos de relleno. En el sketch de Arduino que se adjunta en el Anexo I se muestran las variables que permiten ajustar este cálculo y permiten la calibración si se cambiara la reserva o el comedero. Tendremos un contador que permitirá saber en qué ciclo de relleno estamos, si quedan recargas o necesitamos llenar la reserva. Esta información se transmitirá desde el transceptor LoRa del refugio hasta el transceptor LoRa en el otro extremo, y será gestionado por la Raspberry Pi al que está conectada la PCB de este extremo.
- Ajustar el tiempo de un ciclo de relleno para desactivar el movimiento del servomotor y que se rellene el comedero la cantidad deseada.

4.2.1.2 Bebedero

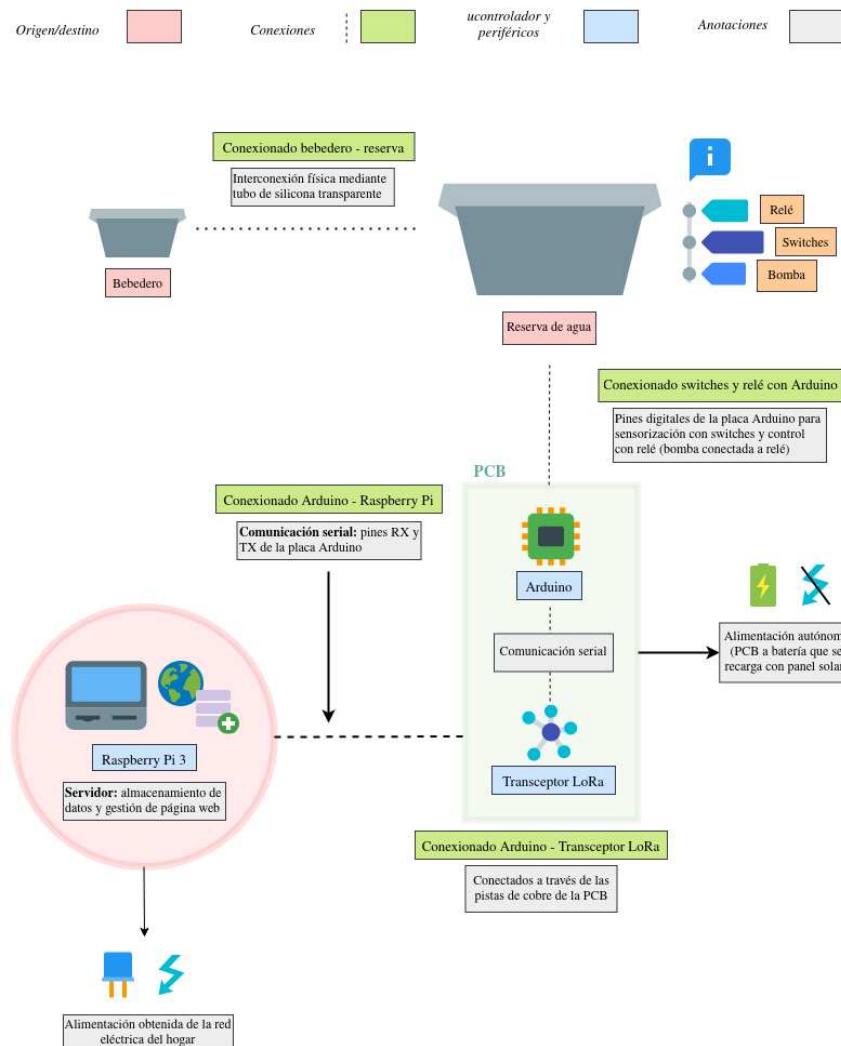


Figura 82: Esquema resumen de la funcionalidad de bebedero en el prototipo definitivo.

Nótese en la Figura 82 que se omite la presencia de la segunda PCB que recibe los niveles de medición de agua.

- Comentarios sobre el hardware.

- Es conveniente vigilar cómo sale el agua tanto de la reserva como al final del tubo de silicona (hacia el bebedero); fijar con bridas para que no se formen codos que imposibiliten una correcta llegada del agua, y asegurar el final del tubo de silicona al bebedero para que no caiga el agua fuera del mismo.
- Al igual que con el comedero, se recomienda asegurarse de que está todo bien conectado, especialmente la alimentación.

- Comentarios sobre el software.

- Se miden niveles de agua con los sensores, y controlamos la acción de la bomba con el relé, conectados al arduino, el cual envía datos mediante transceptor LoRa al transceptor LoRa que tenemos en el otro extremo, el cual no necesitará alimentación autónoma al estar en una casa, y es este el que irá conectado a la Raspberry (que tiene función de servidor y gestor de los datos en recepción).
- El bebedero se estará llenando durante un tiempo, el cual hay que ajustar según el tamaño del bebedero. Anotar que se llenará siempre y cuando los sensores de nivel detecten que la capacidad de la reserva está por encima del 25%; si alcanza este nivel, notifica al gateway y deja de llenar.

4.2.2 PCB

Como hemos visto en la sección 3, subsección 3.3, son muchos componentes los que forman el cómputo total del sistema de alimentación para animales. Para facilitar el prototipado y simplificar las conexiones de todos los elementos, se diseñó y se mandó a fabricar una PCB (*Printed Circuit Board*), como la que se muestra a continuación:

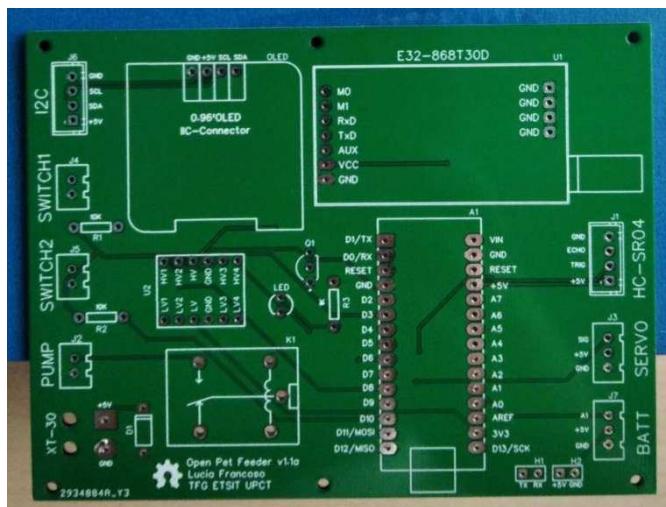


Figura 83: Foto de la PCB usada en el prototipo final.

El fabricante de la PCB es [JLCPCB](#)[60], y se usó su editor [EasyEDA](#)[61], donde se implementaron los esquemáticos del prototipo. Una vez hecho, el programa lo traduce a una PCB, y tras unos retoques en enrutado, se pide al fabricante. Cuando llega, se comprueba su funcionamiento y se sueldan los componentes. Anotar que se han añadido conexiones extra a la PCB que no existían en el prototipo provisional, con el fin de facilitar las pruebas y/o futuras funcionalidades.

Para mayor detalle del esquemático o de la PCB, consultar el repositorio de GitHub ([open pet feeder](#)[62]), donde se incluye un archivo .json que, importándolo a EasyEDA, permitirá su visualización.

4.2.3 Protocolo

Tan importante es simplificar el sistema en un único bloque hardware, como lo es unificarlo en software. Es por ello que se creó un sketch de Arduino llamado *refugio_protocolo.ino*, donde incorporamos la traducción de mensajes recibidos para el microcontrolador del refugio, de manera que éste sepa cómo actuar en consecuencia. También creamos un sketch para el microcontrolador del extremo al que llamamos gateway, el cual conecta con nuestro servidor, alojado en una Raspberry Pi 3; este sketch es el *gw_protocolo.ino*, el cual explicaremos más adelante (al igual que *refugio_protocolo*). En el Anexo I se adjunta el código Arduino creado para tal fin, de manera detallada; a continuación, se describirá a grandes rasgos en qué consiste el protocolo.

Antes de explicar el código creado, cabe decir que no habría sido posible el desarrollo de este protocolo sin el sustento proporcionado por la librería [EBYTE](#) [63], creada por el usuario KrisKasprzak, a través de la cual:

- Se crea una conexión serial por software entre arduino y transceptor LoRa.
- Se configuran los parámetros radio del transceptor. Esta librería soporta varios transceptores.
- Se crea una estructura de datos para formar un mensaje que pueda ser enviado por radio.
- Se envían los datos vía radio.
- Se reciben datos vía radio.

El uso de esta librería nos permite realizar todo lo anterior, y modificar según necesitemos, además de incorporarlo de manera intuitiva a código de elaboración propia, como se ha hecho en los sketches *gw_protocolo* y *refugio_protocolo*.

Anotación: de aquí en adelante, se hablará de estación del refugio (conjunto formado por microcontrolador, transceptor LoRa y sensores y actuadores para las funcionalidades de comedero y bebedero) y estación del gateway (microcontrolador y transceptor LoRa, con conexión serial a Raspberry Pi).

gw_protocolo

Corresponde al código empleado para programar el Arduino Nano de la estación del gateway, de manera que:

- Pueda comunicarse a través de la comunicación serial ordenador - arduino
- Puedan comunicarse arduino y transceptor LoRa mediante una comunicación serial (librería EBYTE).
- Se crea una estructura de datos para dar forma a los mensajes que se van a recibir y a enviar.
- Bloque `setup ()`: se inicializan las comunicaciones seriales entre pc - arduino y entre arduino - LoRa. Se configuran los parámetros del transceptor según nuestros requerimientos, haciendo uso de las funciones de la librería (funciones internas del transceptor). Para mejor entendimiento con el usuario, mostramos una lista de comandos aptos, es decir, comandos programados en el protocolo que al recibirse en el otro extremo generan una respuesta (ya que ésta está programada).
- Bloque `loop ()`:
 - *Si hay conexión serial entre pc y arduino*: este código sirve para enviar datos hacia el transceptor para que sean enviados vía radio. Así pues, el arduino leerá lo que le llegue por serial y lo almacenará en una variable, la cual se muestra por consola para debugging. Posteriormente, envío ese dato vía radio mediante una función llamada `sendMessage (String data)`, la cual toma como argumento el dato, y tras una serie de transformaciones, lo envía invocando funciones internas del transceptor LoRa.
 - *Si hay conexión serial entre arduino - LoRa*: esta fracción de código sirve para procesar los datos entrantes al transceptor. Se invocan funciones internas del transceptor LoRa, y se comprueba cada cierto tiempo (regulable en el propio código) si ha llegado un nuevo mensaje; si no, lo hace saber por consola.

refugio_protocolo

Corresponde al código empleado para programar el Arduino Nano de la estación del refugio, de manera que:

- Se crea una estructura de datos que define la forma de los mensajes que se van a recibir y enviar.
- Se crea la comunicación serial entre arduino y LoRa. Posteriormente, se inicializará dicha comunicación, al igual que la serial entre pc y arduino.
- Bloque `setup ()`: se inicializarán los sensores y actuadores y los parámetros del transceptor.

- Bloque `loop()`: *si hay conexión serial entre arduino - LoRa*, comprueba si hay mensajes entrantes. Si lo hay, lo decodifica mediante funciones internas del transceptor (librería EBYTE), lo muestra en la consola del serial del pc, y ejecuta la llamada a la función `executeCommand (String data)`. Esta función es la que permite realizar una equivalencia entre datos recibidos y respuesta a ejecutar, de manera que, en función de un determinado mensaje recibido, el microcontrolador sepa actuar en consecuencia. La lista de comandos programados, y por tanto, válidos, se mostrará a continuación. Cabe señalar que los mensajes respuesta a estos comandos tienen la siguiente estructura: `ack;field1;var1`.
 - `status`: si se recibe la orden `status`, se realizará una comprobación de los niveles de la reserva de agua (llamando a la función `checkWaterLevel()`) y la reserva de pienso. Si la reserva de agua está por encima del 25% y quedan más de 5 recargas de pienso, se enviará como mensaje respuesta a `status` un `msg;status;ok`. Si por el contrario, el nivel de la reserva de agua es igual o está por debajo del 25% o quedan 5 o menos recargas de pienso, entonces se enviará `msg;status;ko`.
 - `ping`: se usa para una comprobación rápida (es decir, sin valores de medición, al contrario que `status`) de que la estación del refugio está activa. Si se recibe, se envía como respuesta `ack;pong`.
 - `reset_comedero`. El contador de veces que se ha rellenado el comedero desde la reserva es `num_refill`. Este comando vuelve a poner a 0 este contador. Está pensado para ejecutarse una vez se ha vaciado la reserva y se ha vuelto a llenar (manualmente y al 100%). Si se recibe, se envía como respuesta `ack;reset_comedero`.
 - `rellenar_comedero`. El número total de recargas que podemos realizar se recoge en la variable `TOTAL_REFILL`; mientras que el contador `num_refill` esté por debajo del número máximo de recargas (`TOTAL_REFILL`), podremos llenar el comedero. Mostraremos por serial, si lo hay, los ciclos restantes de llenado. Aquí también se ajusta la duración del ciclo de llenado y los giros del servo. Antes de terminar, incrementamos el contador de recargas. Si se recibe, se envía como respuesta `ack;feeder_refill;ok;num_refill;<num_refill>`, si se puede llenar; si no, se enviará `ack;feeder_refill;ko;num_refill;<num_refill>`.
 - `rellenar_bebedero`. Haciendo uso de la función `check_levels`, leemos los niveles de agua de la reserva; mientras estén por encima del 25% de la reserva, se activará la bomba durante el tiempo marcado en `REFILL_TIME` para llenar el bebedero. Si se recibe, se envía como respuesta `ack;water_refill;ok` si se ha podido llenar, y `ack;water_refill;ko` si no (reserva por debajo de 25%).
 - `check_levels`. Se leen los valores de los dos sensores de nivel y se almacenan en variables locales de la función de tipo `boolean` (`sw1` y `sw2`, respectivamente). Si el valor de `sw1` es alto (el sensor de nivel superior), significa que el nivel de agua en la reserva es el máximo (100%). Si es bajo, pero el valor de `sw2` es alto, entonces la capacidad de la reserva está al 50%. Si ambos están en bajo, significa que hay que llenar la reserva porque está por debajo de su mínimo (25%). Tanto si se solicita en otra función como si se recibe este comando tal cual, se envía como respuesta el valor de la capacidad en ese momento tal que `ack;water;<water_level>`.

- update_oled. Comando implementado pero no su funcionalidad, por falta de espacio en memoria en Arduino Nano. Si se recibe, se envía como respuesta to do.
- También se hace uso de la función sendMessage, introducida anteriormente, para enviar en este caso los datos requeridos por los comandos recién expuestos. En resumen, sendMessage recoge las instrucciones necesarias para enviar un mensaje utilizando el transceptor LoRa, según el comando recibido.

4.2.4 Imágenes del prototipo final

Comedero



Figura 84: Imagen del interior de la caja, con PCB y componentes.

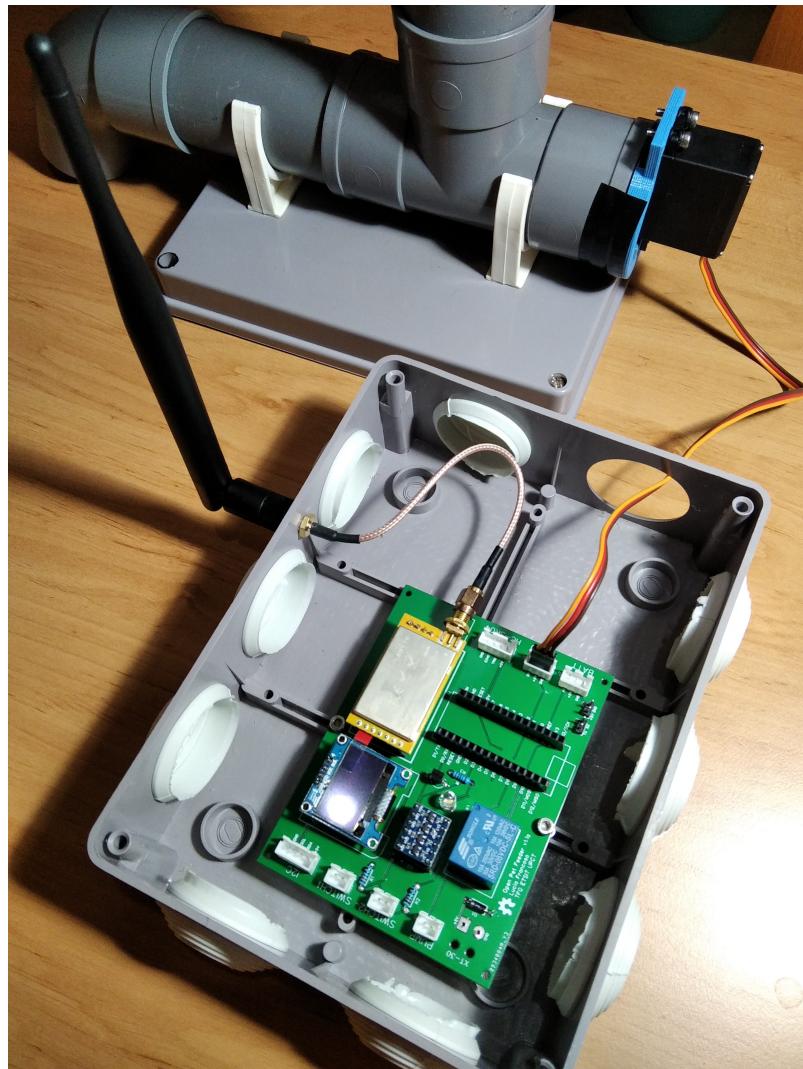


Figura 85: Imagen del interior de la caja con servomotor conectado.

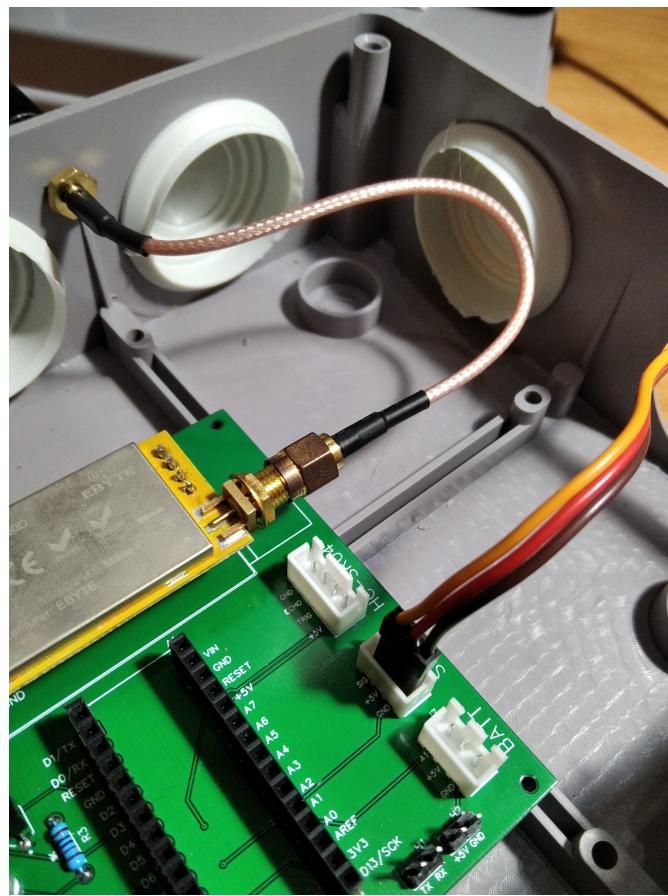


Figura 86: Imagen del interior de la caja con servomotor conectado (zoom).



Figura 87: Imagen del exterior de la caja (detalle de las abrazaderas).

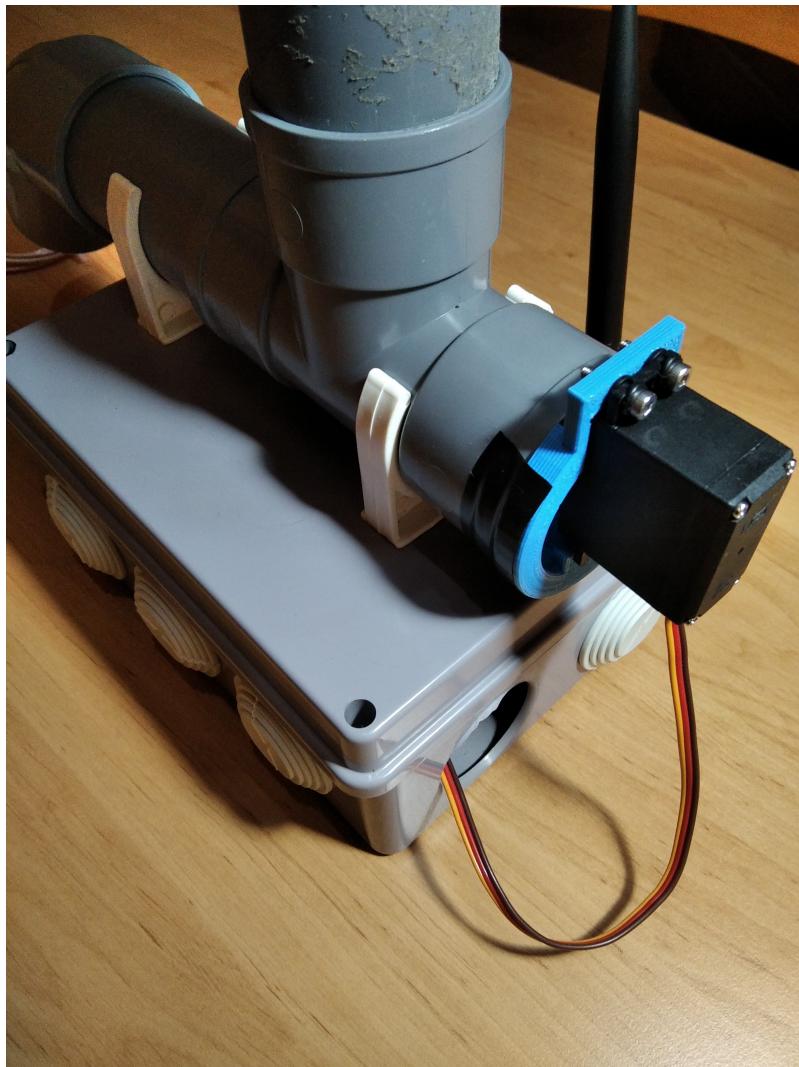


Figura 88: Imagen del exterior de la caja con servomotor conectado. Se muestra, además, parte de los conductos para mover el pienso, y ubicación del servomotor.



Figura 89: Imagen del exterior de la caja con servomotor conectado. Zoom de sujeción a pieza PVC.



Figura 90: Detalle de la hélice v3 dentro de la pieza PVC tipo T.



Figura 91: Aproximación de cómo quedaría la hélice v3 dentro del brazo PVC.



Figura 92: Imagen global del comedero.



(a) Pieza 1 PVC



(b) Pieza 2 PVC



(c) Pieza 3 PVC

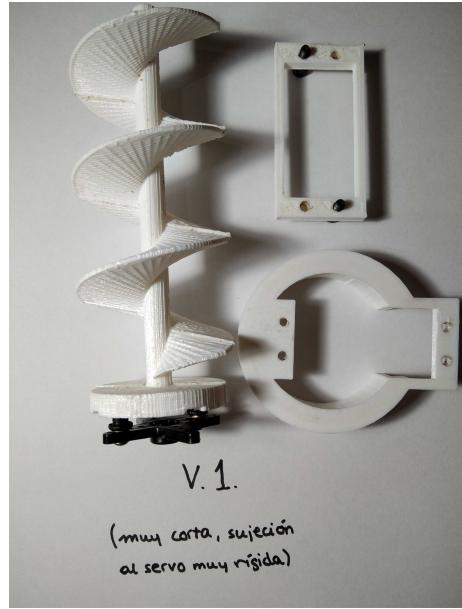


(d) Pieza 4 PVC

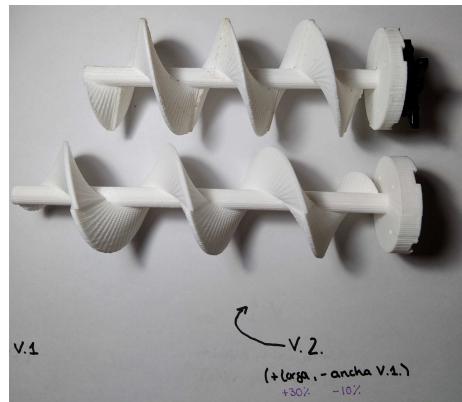


(e) Pieza 5 PVC

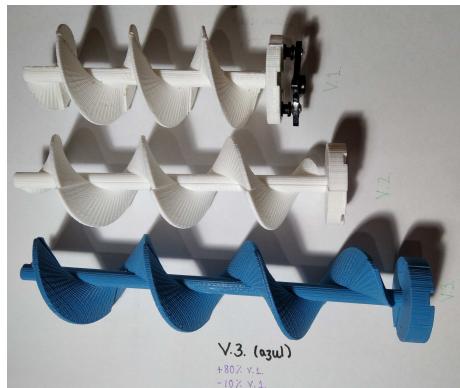
Figura 93: Zoom de las piezas que conforman el sistema de conexionado entre reserva y comedero.



(a) Versión 1 de las hélices



(b) Versión 2 de las hélices (comparada con v1)



(c) Versión 3 de las hélices (comparado con v1 y v2)

Figura 94: Detalle de las hélices impresas en 3D para, a través del movimiento del servomotor, hacer llegar el pienso al comedero.

Bebedero

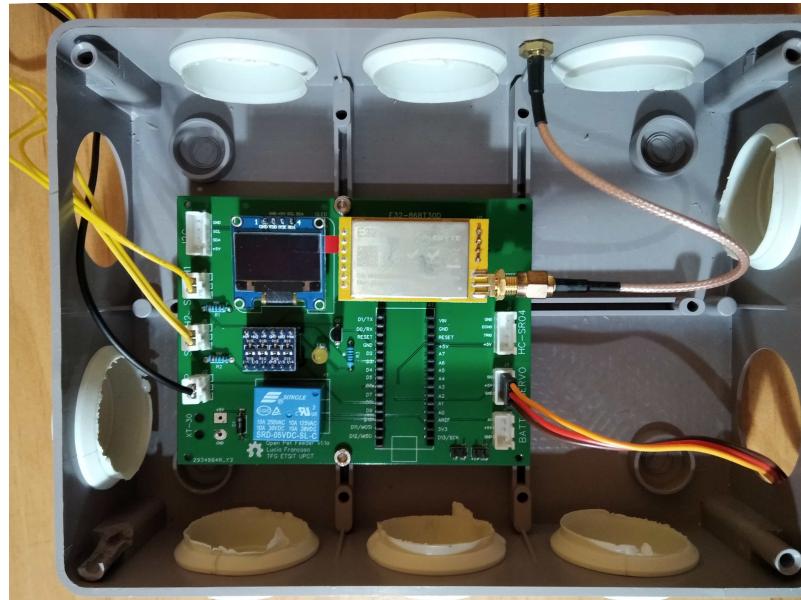


Figura 95: Interior de la caja con conexiones a servo, a bomba y a switches.



Figura 96: Interior de la caja con conexiones a servo, a bomba y a switches (zoom).



Figura 97: Imagen del interior de la reserva de agua (detalle de los switches).

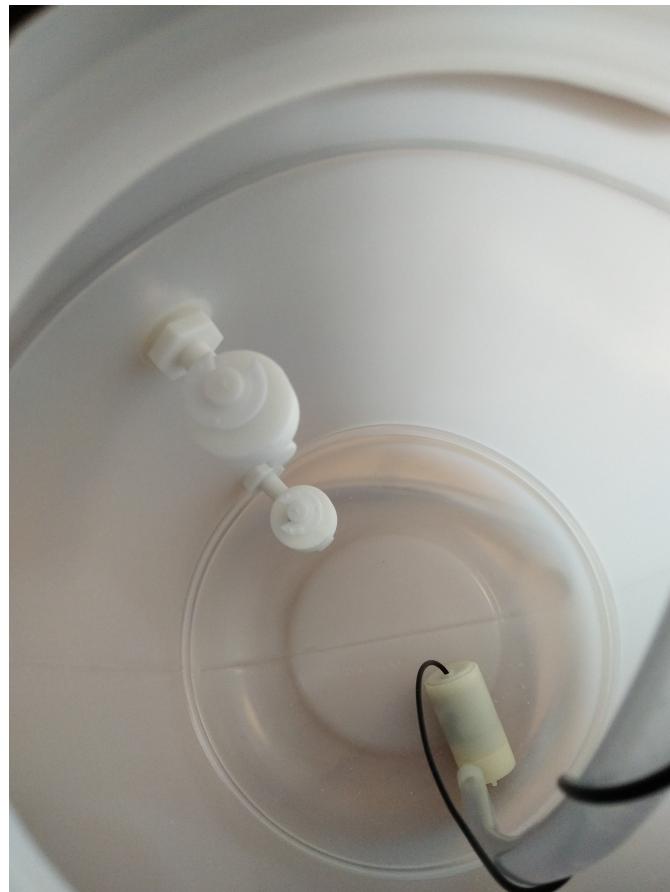


Figura 98: Imagen del interior de la reserva de agua (detalle de los switches y bomba).



Figura 99: Detalle de la bomba de agua usada en la reserva de agua.



Figura 100: Exterior de la reserva de agua (detalle de perforaciones para switches).



Figura 101: Exterior de la reserva de agua (detalle de perforaciones para conexiones de la bomba y ventilación).

Sistema de alimentación conjunto (prototipo)

Figura 102: Prototipo conjunto del sistema de alimentación creado, formado por bebedero y comedero.

4.2.5 Configuración del gateway y página web

El dispositivo usado como gateway es una Raspberry Pi 3, una opción *Open Source*, económica, sencilla y bien documentada. Al ser un dispositivo con recursos limitados (es una de las opciones más básicas para servidor), instalaremos *Raspbian* (actualmente, *Raspberry Pi OS* [64]), una distribución de linux ligera y adaptada a Raspberry Pi [64].

Este dispositivo será nuestro servidor, y estará conectado por serial con el Arduino Nano en el extremo de la comunicación que entendemos como estación del campo (extremo de control). Así pues, será donde se aloje la página web creada para el control remoto del bebedero y comedero.

Para crear la página web, se han empleado Python como lenguaje de programación, y los lenguajes de *maquetado* (lenguajes de *marcado*) HTML + CSS + JavaScript. Se ha hecho uso, además de dos frameworks, uno para la parte front-end de la aplicación web, y otro para la parte back-end:

- **Back-end.** Está programado con el lenguaje de programación Python, haciendo uso del framework web conocido como *Flask*[65], el cual permite un importante grado de personalización, idóneo para emprender proyectos web sencillos (aunque el framework ofrece la posibilidad de que escale al gusto de cada uno). A través de una librería especial de Flask, ofrecida por el usuario *RedFalsh*[66], con el nombre *flask-serial*[67], establecemos y simplificamos la comunicación serial entre la página web y el Arduino Nano del GW, para poder enviar órdenes desde la página web y que el Arduino Nano los reciba y pueda transmitir vía LoRa hacia la estación del refugio.
- **Front-end.** Haciendo uso de los lenguajes de marcado mencionados, se define el estilo de la web (su apariencia) y se emplea el framework *Bootstrap*; se trata de un framework que combina CSS y JavaScript para estilizar los elementos de una página HTML, proporcionando interactividad y dinamismo en la página web, donde se mostrarán los elementos de la misma sin necesidad de volver a cargar la página para ver cómo varían en apariencia o valor. Su característica más significativa es que permite la construcción de páginas web *responsive*, es decir, páginas web cuya presentación se adaptará al dispositivo donde se visualicen [68][69].

Además, en la versión final de la web hemos introducido el framework *socket.io*[70], tanto en el Front-end como en el Back-end (*flask-socketio*)[71]. Este framework nos ofrece comunicación en tiempo real entre Front-end y Back-end sin tener que recargar la página web.

La apariencia de la página web creada es tal como muestra la Figura 103:

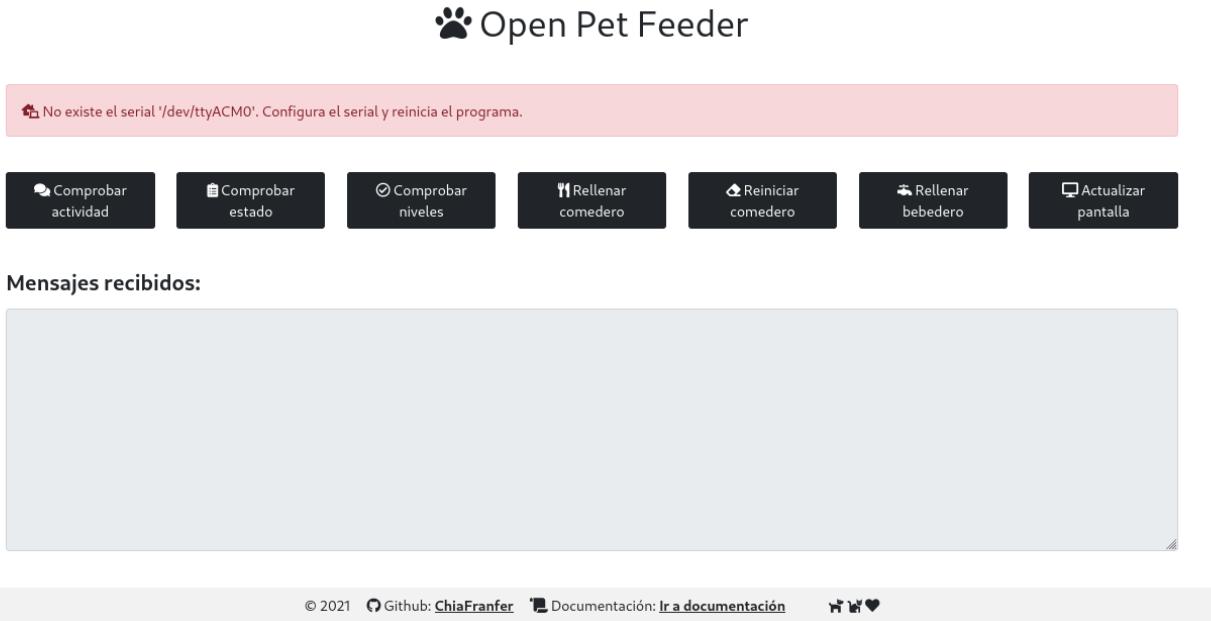


Figura 103: Captura de la página web creada (primera versión), en concreto, de la página principal, donde se muestran los botones, los links y el mensaje de aviso.

Los enlaces que aparecen en el pie de la página, tal como muestra la Figura 103, redirigen, respectivamente, a mi cuenta de GitHub (donde se podrá visualizar el repositorio creado para este proyecto y otros, con todo el código y documentación necesaria para recrear este proyecto), y la segunda página de esta web, donde hay un apartado con documentación relativa al uso de la misma (se trata de una guía de usuario a efectos prácticos).

El aviso que aparece en rojo existe para avisar al usuario de que no se detecta el dispositivo en el puerto especificado para realizar la comunicación serial. Si todo está conectado correctamente, aparecerá un aviso en verde (“Conectado a GW”), el cual nos informará sobre la disponibilidad de dicho puerto, comunicando que estamos conectados al gateway y que, por tanto, se puede realizar la comunicación serial (Figura 104).

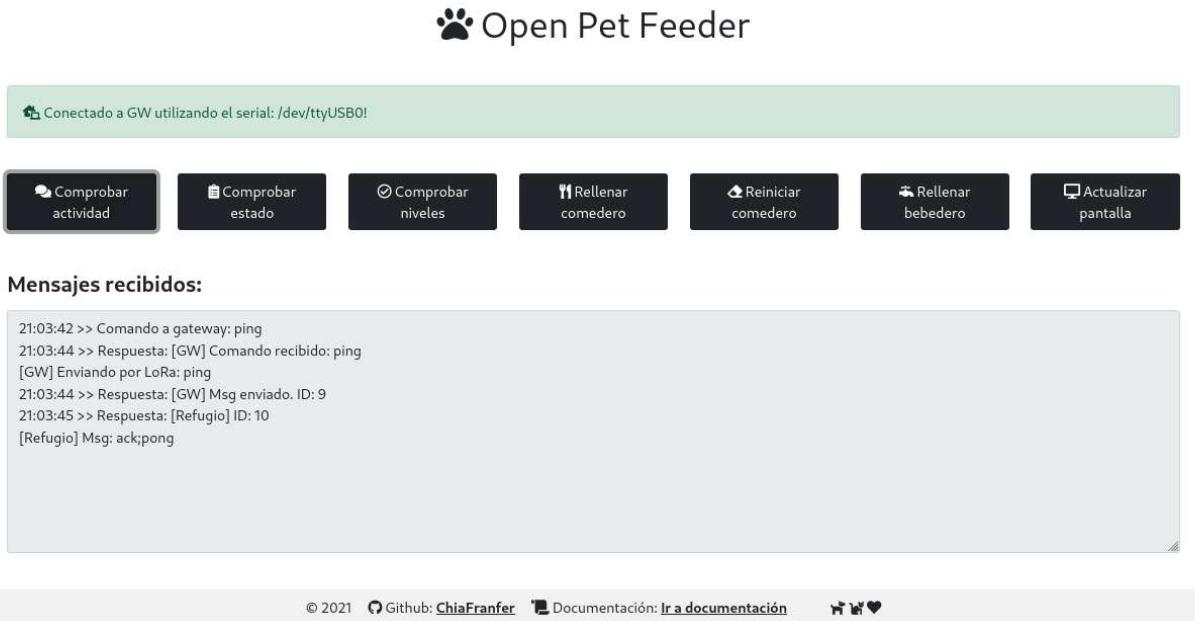


Figura 104: Captura de la página web creada (primera versión), en concreto, de la página principal, donde se muestra un ejemplo de envío de mensajes y recepción, visible en la consola de la web.

Llegados a este punto, concluimos que el prototipo definitivo es capaz de crear un enlace radio vía LoRa y que desde una web de creación propia podemos enviar comandos hacia el refugio y recibir respuesta de manera satisfactoria. Tras estos resultados, resta realizar pruebas de campo que validen la creación de un enlace radio LoRa en entornos realistas.

4.3 Pruebas

Para este proyecto, se han realizado numerosas pruebas, pero podríamos diferenciarlas en dos grandes grupos; las pruebas de campo, para comprobar la cobertura del enlace punto a punto, y las pruebas de interior, en las que se comprueba que todo lo que se ha programado y preparado funciona como se espera.

4.3.1 Pruebas de campo

Por el momento, se han realizado dos, una en un entorno conocido, llegando hasta los 3 kms de alcance del enlace radio, y otra en el entorno real, también conocido.

Prueba 1: entorno conocido, no definitivo

Esta prueba se realizó con el prototipo provisional, en protoboard (Figura 105), durante el mes de abril de 2021. Primero se realizó una prueba en interior para investigar cómo funcionaba este transceptor y verificar la comunicación entre ambos nodos (se explicará más en detalle en *Pruebas de interior*). Una vez completado ese paso, se investigó sobre la librería [Adafruit_SSD1306](#) [72], la cual permite trabajar con OLEDs monocromáticas SSD1306 de resolución 128x64 y 128x32. Se incorporó las funcionalidades necesarias de dicha librería para poder mostrar información en la OLED; para esta primera prueba la OLED nos fue muy útil, ya que pudimos comprobar si los datos que llegaban eran legibles y coherentes sin tener que hacer uso de una consola en el ordenador para leer por serial lo que se recibe por radio, opción que resulta más incómoda mientras se realizan pruebas de cobertura a pie con el prototipo en la mano.

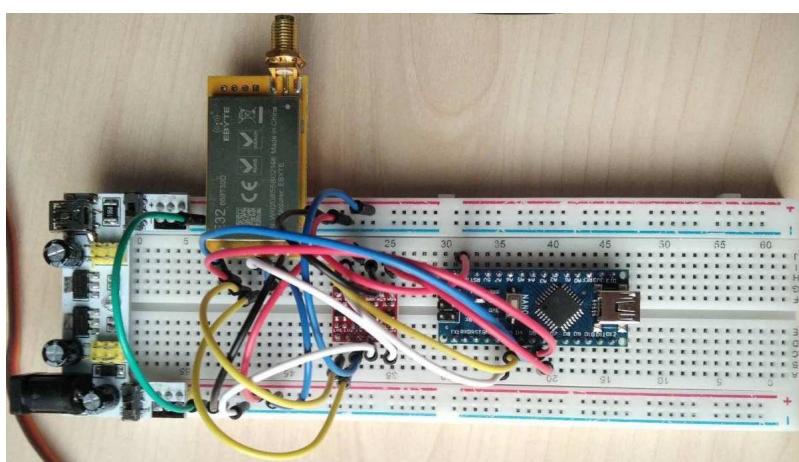


Figura 105: Montaje en protoboard para verificar el funcionamiento y alcance del transceptor LoRa E32-868T30D

Dado que en esta prueba sólo se quiere comprobar el alcance del enlace LoRa (y la calidad, si se envían datos y éstos son legibles), se creó un *sketch* de prueba sencillo y provisional; una vez se probara y se pudiera pasar a la prueba en el entorno definitivo, se usaría un *sketch* que tuviera en cuenta todo lo que se quiere hacer con este prototipo (lo que hemos explicado sobre el *Protocolo*). Se programó el envío cada 5 segundos de la medida de tensión de un pin analógico (concretamente, el A0) del transmisor. También se enviaba, junto con la medida de tensión (mirar OLED de la Figura 106, es el dato que aparece tras *Volts*:) el número de bits de los que consta el mensaje (en la OLED, valor tras *Bits*:) y el número del mensaje que se está enviando (*Count*:); este último empieza desde 0 y se va autoincrementando conforme se envía un mensaje (si se reinicia o apaga el microcontrolador del transmisor, la cuenta empieza desde 0 de nuevo). En el repositorio de GitHub se encuentra el código empleado para esta prueba (*ReceiveEBYTE_OLED.ino* para el receptor que iba a desplazarse, y *SendEBYTE.ino* para el extremo que iba a quedar fijo transmitiendo datos).

Se dejó el nodo transmisor transmitiendo mensajes con estos valores, mientras permanecía conectado a la corriente, en la segunda planta de un hogar (unos 5m, en el exterior). Por otro lado, el receptor iba conectado a una OLED donde mostraba los valores de *Volts*, *Bits* y *Count* del mensaje que recibía; la alimentación la recibía a través de una batería portátil (powerbank de 5V).

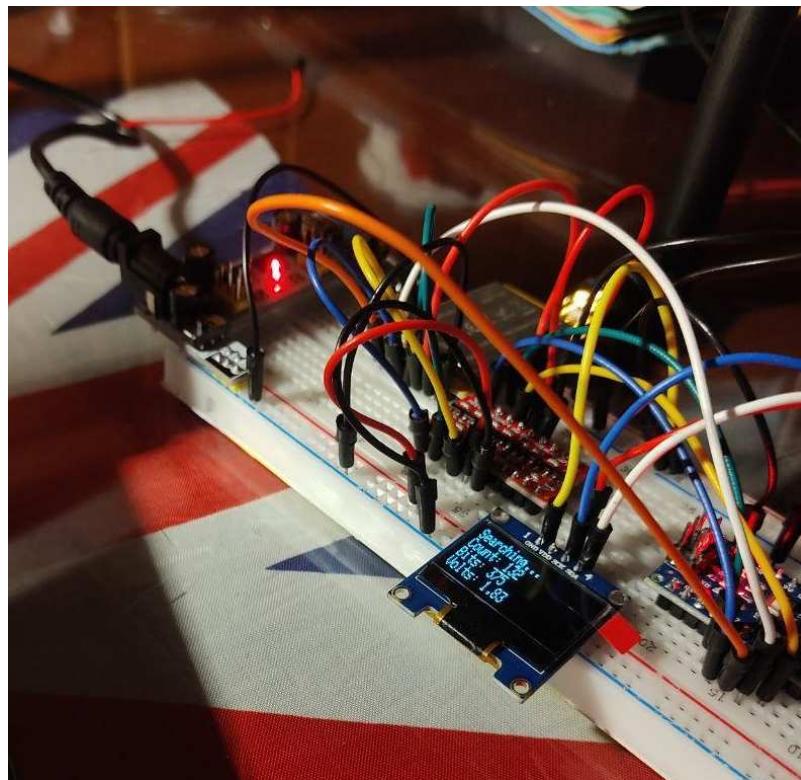


Figura 106: Montaje en protoboard para verificar el funcionamiento y alcance del transceptor LoRa E32-868T30D, con OLED.

En la Figura 107 se muestra el recorrido que se realizó con el receptor, un recorrido de longitud total 2.7 kms.

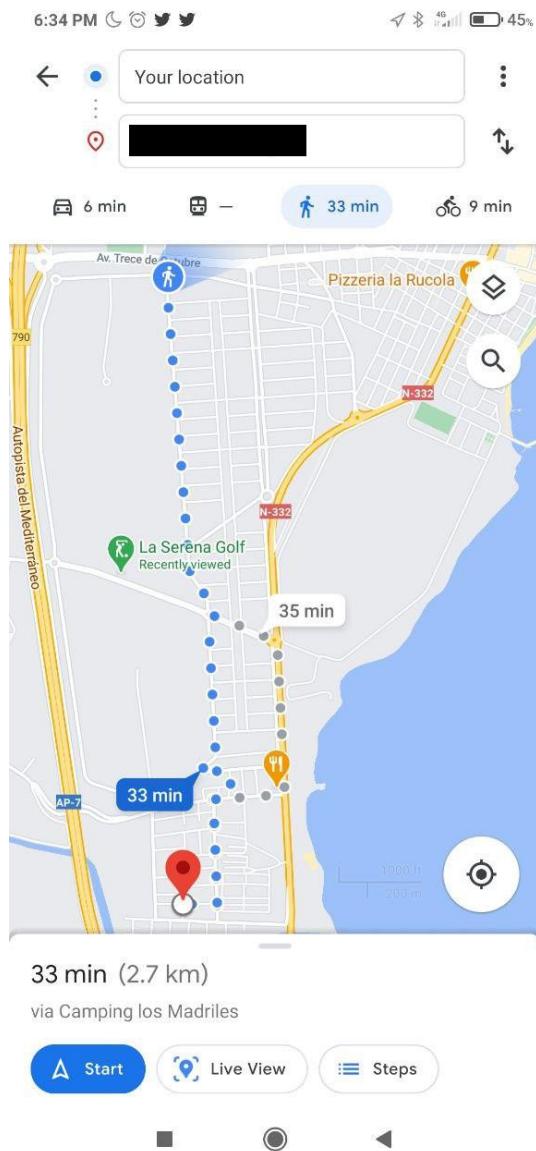


Figura 107: Recorrido realizado con el receptor para probar su alcance

En tanto a resultados, la señal llegó en todo momento. Se perdió en torno a un 15 % de los mensajes en zonas donde la vegetación es más densa y, sobre todo, a partir del kilómetro 2.5, si nos situábamos detrás de domicilios, cortando la línea de visión directa (bajo esta situación, no llegaba ningún mensaje, pero reestablecíamos la conexión al desbloquear la línea de visión). Si que es cierto que quizás a esa distancia y estando a poco más de un metro y medio sobre el suelo no se pueda hablar de *línea de visión directa*, pero mirando la Figura 107, donde se muestra que el recorrido fue, en esencia, una línea recta, he decidido denominarlo así.

Prueba 2: entorno conocido, definitivo

Estas pruebas se realizaron durante el mes de agosto de 2021, en las inmediaciones del refugio de Patitas Unidas. Previo a realizar estas pruebas, se tuvieron que dar por concluidos los detalles referidos al prototipo definitivo, por lo que se demoraron unos meses con respecto a las pruebas en el entorno no definitivo. En la Figura 108 podemos observar la composición del enlace LoRa (tanto dispositivos como conexión entre ellos) que se va a testear con esta prueba.

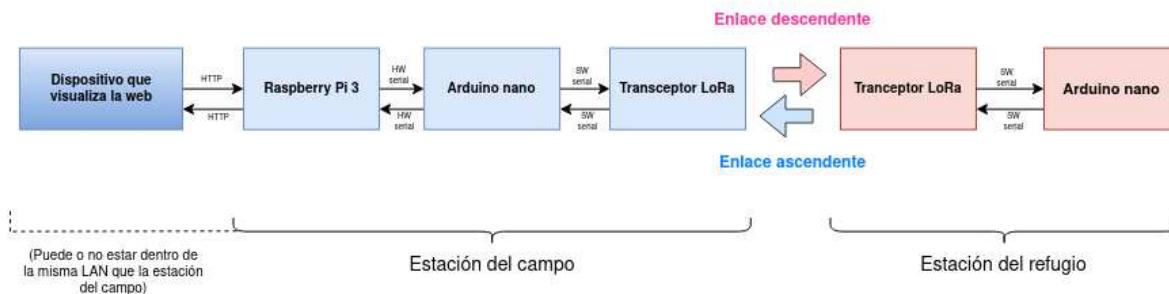


Figura 108: Esquema resumen del flujo de la información en ambos sentidos del enlace LoRa, señalando las vías de comunicación entre bloques fundamentales del enlace.

Para poder comenzar esta prueba, fue imprescindible dejar preparada la estación del campo. Para ello, en una ventana de la segunda planta de la casa se instaló la antena que transmitiría y recibiría los mensajes de esta estación. Para evitar interferencias, se usó un prolongador que separara la antena de la fachada de la casa y de tuberías de cobre que había cerca; esto fue posible gracias a un alargador SMA de longitud 3FT (aproximadamente 1.8m), ya que nos daba cierto margen para sacar la antena al exterior, desde la caja estanca de electrónica hasta el extremo del prolongador empleado (mirar Figura 109).

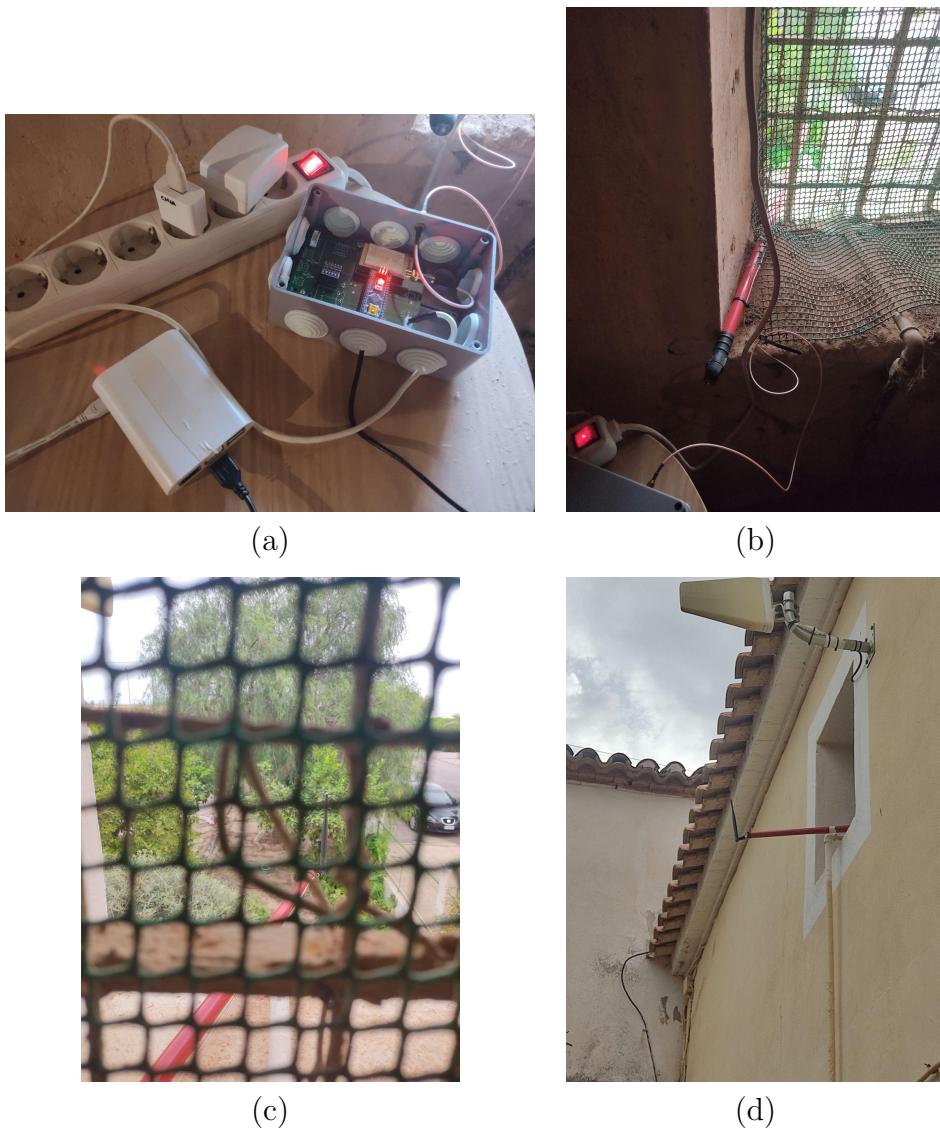


Figura 109: Situación de la estación del campo para la prueba de cobertura entre campo y refugio

Como el funcionamiento del conjunto electrónico contenido en la caja estanca ya estaba probado, y el de la Raspberry Pi (ya se explicó en el apartado 4.2.5 que se instaló una distribución especialmente ligera de Linux, la Raspbian y se dejó lista para usar), sólo quedaba para poder probar cobertura del enlace la subida de la página web a la Raspberry Pi, para que se ejecutara desde ahí (actuando como servidor) y se comunicara vía serial con el arduino de esta estación. Recordemos que esto lo hacemos porque el arduino nano no tiene la capacidad de comunicarse con la red LAN, por eso lo que reciba el transceptor LoRa, el arduino está programado para que lo envíe por serial a la Raspberry y esta lo muestra en la consola de la web.

Así pues, ya una vez estuvimos en las inmediaciones del refugio de Patitas Unidas, con la estación del refugio alimentada con una batería portátil, cargamos la página web en un teléfono móvil para mandarle órdenes a dicha estación (desde la estación del campo, ya que es desde donde se ejecuta la web); en la Figura 110 se muestran capturas donde podemos ver, en la consola, los mensajes enviados desde la estación del campo y los mensajes de respuesta, enviados desde la estación del refugio (enviando los mensajes con una potencia de 30dBm). Con estos resultados, podemos afirmar que se establece el enlace radio.

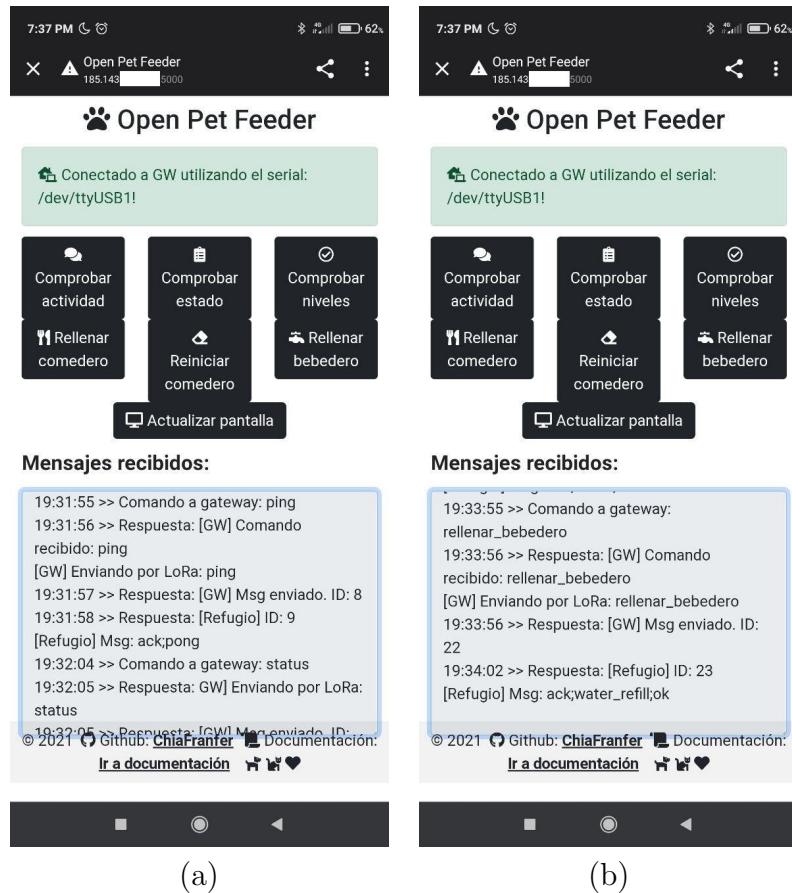


Figura 110: Muestras de la consola de la web *Open Pet Feeder* durante la prueba de alcance en el entorno definitivo (estación del refugio)

Por último, también en agosto de 2021, unos días después, se probó cobertura, pero esta vez transmitiendo con una potencia de 21dBm. Se pudo establecer el enlace, una vez más, con facilidad y los mensajes se recibían a los pocos segundos de haber enviado el comando desde la web. En la Figura 111 se muestran imágenes de cómo se realizó esta prueba y la anterior (fotografías tomadas el día de la prueba con 21dBm), y una imagen donde se ve que, efectivamente, llega la señal tanto en enlace descendente como ascendente (descendente porque los comandos han llegado a la estación del refugio desde la estación del campo, y ascendente porque la estación del refugio responde correctamente a esos comandos y lo sabemos porque todo queda reflejado en la consola de la web).

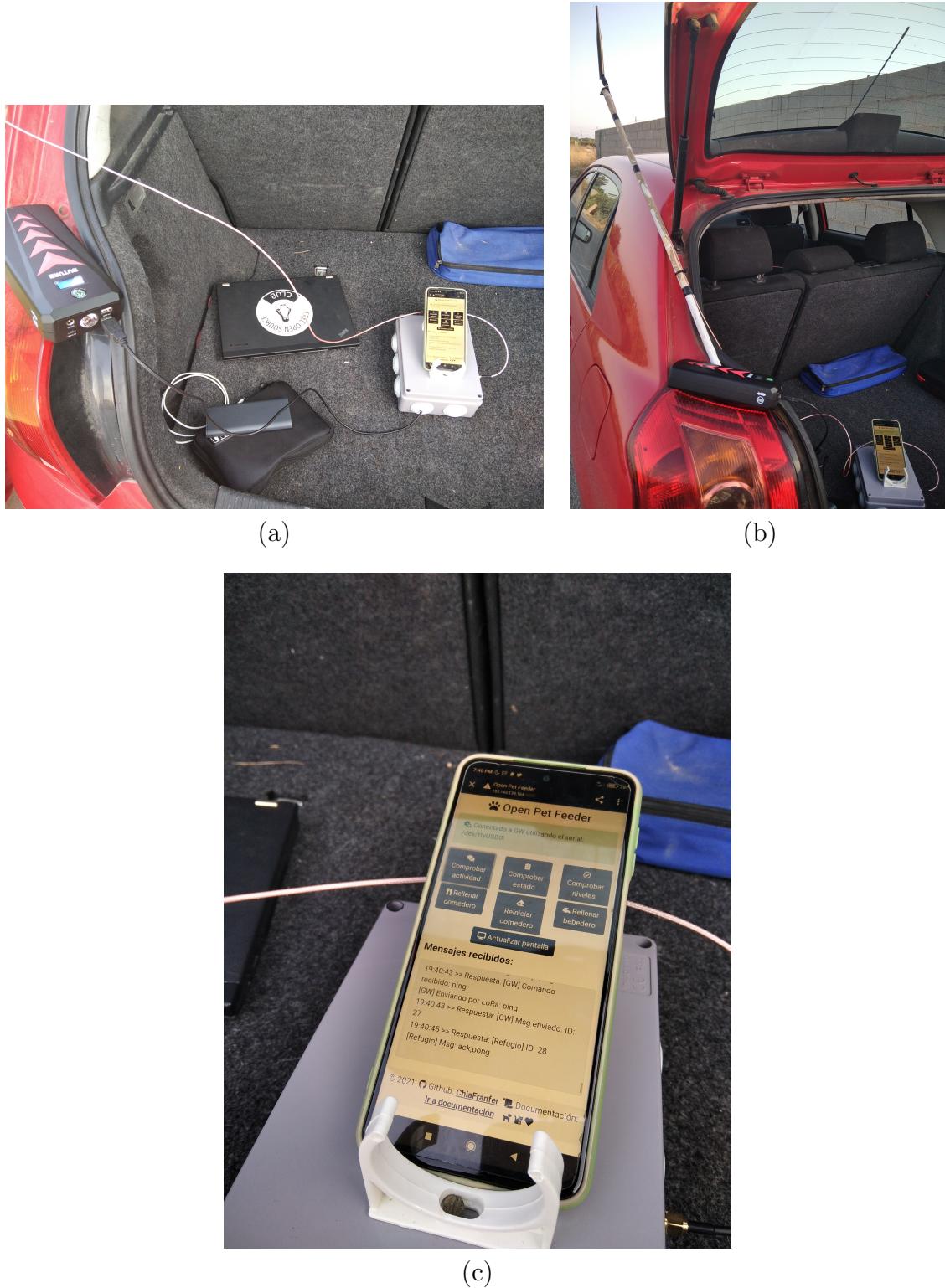


Figura 111: Fotos tomadas el día de la prueba de cobertura, con potencia de transmisión 21dBm.

Anotar que el montaje mostrado en la Figura 111 fue el mismo para ambas pruebas (tanto para probar el funcionamiento con potencia de transmisión 30dBm como 21dBm).

Por último, a modo resumen, se muestra en la Figura 112 el funcionamiento que se ha comprobado en estas pruebas de campo.

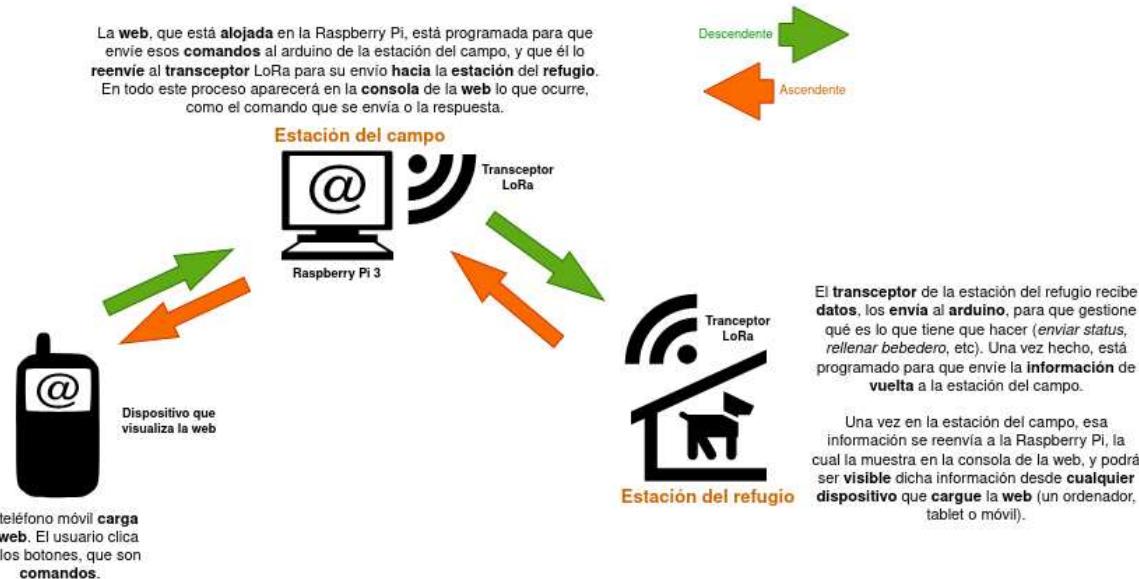


Figura 112: Imagen resumen del funcionamiento del sistema definitivo

4.3.2 Pruebas de interior

Estas pruebas han sido las más numerosas, y pueden desglosarse en:

- Testeo de los componentes de manera individual. Tras la recepción de los productos, hay que probarlos de manera individual. Incluye tanto la programación sencilla de programas para el testeo del hardware, como la creación de circuitos sencillos en protoboard para ejecutar esos programas y verificar el estado del componente que se está testeando.
- Testeo de los componentes en protoboard formando el prototipo provisional.
- Testeo de los componentes en la PCB, formando el prototipo final. Tenemos en cuenta, además, el formato elegido para el exterior del diseño (reservas, cableados y conexionado físico), probamos su estabilidad y comodidad, y descartamos opciones.

Destacar la prueba realizada para probar el transceptor LoRa, por ser la que mayor tiempo requirió, tanto en montaje como en comprensión e implementación de las librerías Arduino que debían ser usadas (muy poco material en internet). Para comprobar su funcionamiento, se usó el montaje mostrado en la Figura 105.

4.4 Comentarios sobre los resultados de las pruebas

Aunque se hablará más adelante en *Conclusiones y líneas futuras* con más detalle tanto de deducciones que extraen tras las pruebas, como las que se extraen de los demás apartados de este proyecto, en este punto podemos dejar por escrito ciertos comentarios relacionados con las pruebas que acabamos de comentar:

- Se ha conseguido crear un enlace radio LoRa a 868MHz satisfactorio, donde, tanto a la distancia entre nodos de 2.7kms como a 3.45kms, hemos conseguido mantener una comunicación eficaz y sin problemas.
- La cobertura empeora conforme aumenta la presencia de edificaciones, y la densidad de éstas, sobretodo si la altura de las antenas es bastante inferior a la altura de dichas edificaciones.
- El límite inferior de potencia a la que transmite este transceptor es de 21dBm, pero el límite legal para emitir en la banda de LoRa, en Europa, es de 14dBm. Como ya se ha comentado anteriormente, habría que probar con otro transceptor muy similar, el E22-900T22D, ya que éste puede transmitir a menor potencia y, además, dar valores de RSSI, algo que no hemos podido medir en este proyecto por limitaciones del transceptor en este sentido.
- Destacar la importancia de realizar simulaciones antes de la realización de pruebas de campo, ya que éstas requieren de tiempo, tanto de planificación previa de la jornada como de presenciarse in situ en el lugar de pruebas. Si una simulación nos dice que es posible que un enlace no se establezca, nos está indicando que quizás no merezca la pena probarlo bajo esas condiciones en el entorno real, y lo ideal sería probar otras combinaciones.
- Las órdenes (o comandos) pueden ser enviados usando la frecuencia 868MHz sin problema desde la página web creada, desde dispositivos diferentes, y fuera de la red LAN donde está situado el servidor que aloja esa web. Esta característica lo hace especialmente funcional, ya que no supone la presencialidad en ninguna de las dos estaciones para que funcione.
- El sistema de alimentación autónoma no se probó en el entorno definitivo, ya que en tanto a tiempo y dedicación se escapaba del alcance de este trabajo. Si bien es uno de los objetivos de este proyecto, se ha conseguido desarrollar un prototipo compatible con alimentación autónoma (sin necesidad de estar conectado a la red eléctrica ni emplear batería portátil), y un primer prototipo de alimentación autónoma, prototipo que supone un proyecto aparte por su complejidad. Sí se probó en interior, y se sacó en conclusión precisamente que era un tema que tenía que investigarse más en profundidad de manera aislada, ya que aunque funcione, hay que estudiar cómo se comporta a lo largo del tiempo y tener vigilado el sistema, ya que un imprevisto podría perjudicar seriamente la integridad del proyecto.

4.5 Presupuesto

En el Anexo II se presenta el presupuesto del prototipo construido, sin incluir tiempo de diseño del sistema, prototipado, construcción, instalación del prototipo y pruebas. Como puede verse, el presupuesto material, excluyendo el relacionado con lo requerido por herramientas tales como impresora 3D (filamento) o soldador (estaño, flux), asciende a 248.9€.

A continuación vamos a realizar un desglose de gastos por cada estación (prototipo final), donde apreciamos mejor el coste. En total, la suma de las dos estaciones vemos que queda en 97.84€, cantidad que difiere mucho de la anteriormente comentada. Esta diferencia radica en que en las siguientes tablas no incluimos el envío, que muchos componentes sólo podían ser adquiridos en set de varios y que algunos otros eran sólo necesarios para realizar las pruebas (y no serían incluidos en el prototipo final).

Estación del campo

Concepto	P.unitario [euros]	Cantidad	Total [euros]
<i>Caja estanca (pequeña)</i>	3.95	1	3.95
<i>E32-868T30D</i>	7.5	1	7.5
<i>Antena 868MHz 5dBi</i>	1.88	1	1.88
<i>Arduino Nano</i>	2.09	1	2.09
<i>Level shifter 3.3V a 5V 4CH</i>	0.14	1	0.14
<i>Conectores JST (kit)</i>	1.70	1	1.70
<i>Extensor SMA 15cm</i>	0.6	1	0.6
<i>Resistencias</i>	0.2	2	0.4
<i>Diodo</i>	0.05	1	0.05
<i>Alargador SMA 3FT</i>	1.97	1	1.97
<i>PCB prototipo final</i>	1.3	1	1.3
TOTAL:			21.58

Tabla 1: Presupuesto estación gateway

Estación del refugio

Concepto	P.unitario [euros]	Cantidad	Total [euros]
<i>Cuenco acero inoxidable</i>	4.29	2	8.41
<i>Caja estanca (grande)</i>	4.75	1	4.75
<i>Tubo silicona</i>	1	2m	1
<i>Pieza PVC en T</i>	1	1	1
<i>Botella reservas</i>	5.5	2	11
<i>Sensor nivel agua</i>	0.56	2	1.12
<i>Bomba agua</i>	0.74	1	0.74
<i>E32-868T30D</i>	7.5	1	7.5
<i>Antena 868MHz 5dBi</i>	1.88	1	1.88
<i>OLED 0.96</i>	1.45	1	1.45
<i>Arduino Nano</i>	2.09	1	2.09
<i>Servomotor MG996R</i>	2.35	1	2.35
<i>Panel solar 6V 210mA</i>	5.25	1	5.25
<i>Pila 18650 Samsung 2600mAh</i>	7.99	1	7.99
<i>Level shifter 3.3V a 5V 4CH</i>	0.14	1	0.14
<i>Conectores JST (kit)</i>	1.70	1	1.70
<i>Extensor SMA 15cm</i>	0.6	1	0.6
<i>Resistencias</i>	0.2	2	0.4
<i>Relé 5V</i>	3.08	1	3.08
<i>Transistor PN2222A</i>	0.2	1	0.2
<i>Diodo</i>	0.05	1	0.05
<i>TP4056 con regulador</i>	0.42	1	0.42
<i>Tubo PVC</i>	2.40/m	0.5m	1.2
<i>Codo 67 grados PVC</i>	0.87	1	0.87
<i>Kit protección 18650</i>	3.39	1	3.39
<i>Screw terminals</i>	0.1	3	0.3
<i>PCB soldadura</i>	0.5	1	0.5
<i>Alargador SMA 3FT</i>	1.97	1	1.97
<i>Conecotor PVC 50mm</i>	2.61	1	2.61
<i>Abrazadera PVC 50mm</i>	0.5	2	1
<i>PCB prototipo final</i>	1.3	1	1.3
TOTAL:			76.26

Tabla 2: Presupuesto estación refugio

4.6 Resumen del capítulo

En este capítulo, comenzamos presentando la ubicación real donde se plantea situar el sistema de alimentación creado y donde, por tanto, se van a realizar las pruebas. Una vez realizadas las pruebas y obtenidos los resultados, se realizan una serie de comentarios sobre dichos resultados. Resumiendo, una vez terminado este capítulo, concluimos que se ha obtenido un primer prototipo capaz de establecer un enlace LoRa punto a punto satisfactorio, probado en el entorno real, y funcional, ya que tanto el sistema de bebedero como el de comedero funcionan, así como nuestro gateway personalizado. Pese a los problemas que han surgido, se ha podido comprobar que el sistema funciona y el prototipo construido, aunque es mejorable, logra los objetivos planteados inicialmente.

5 Conclusiones y líneas futuras

Con el fin de ser más concretos, procedo a dividir las conclusiones en las diferentes funcionalidades que hemos tratado durante este trabajo.

Alimentación: estudiaría las baterías LiPo, incluso LiFePO4, que aunque son más caras, no limitan tanto en el tema de la protección. También investigaría el uso de varias baterías Li-ion en paralelo para aumentar la capacidad. Investigaría más profundamente en general el tema de la alimentación autónoma, ya que es un mundo muy extenso que debe tratarse de manera externa a la parte radio o a la parte de microcontrolador; podemos realizar proyectos donde abarquemos todo, pero sólo llegaríamos a prototipos iniciales, que en posteriores investigaciones se expandan. Diseñaría una PCB sólo para alimentación, ya que los requerimientos de alimentación para cada proyecto son diferentes, y para un proyecto de dimensión media-grande es mucho más práctico diseñar un sistema personalizado de alimentación de dispositivo. Diseñando una propia PCB de alimentación no sólo estaríamos compactando los sistemas, sino que, además, estaríamos ofreciendo una solución única para ese proyecto (y no adaptando el proyecto a soluciones ya existentes que quizás no se terminen de adaptar o, directamente, no sean válidas). Por lo tanto, es un tema complejo que hay que investigar aparte, como se ha mencionado.

Microcontrolador: el Arduino Nano para principiantes, con previas nociones de electrónica y con previsiones de realizar una PCB, siempre y cuando el proyecto no sea muy extenso, puede ser empleado. Sin embargo, yo he experimentado que en espacio de memoria se me quedaba corto, sobretodo al usar librerías como OLED, las cuales debía excluir si quería cargar en el arduino mi código restante; teniendo en cuenta que debía importar librerías obligatoriamente para usar por ejemplo la OLED, el servomotor o el transceptor LoRa, este es un punto muy negativo, ya que es un código que no puede ser reducido. Tuve que buscar formas de ahorrar memoria para compactar el uso de dicha memoria debido a estas limitaciones. Probaría con otras opciones mencionadas en la sección 3.2.2, donde hablamos de opciones de microcontroladores, como la Adafruit, NodeMCU o Teensy. Sería interesante estudiar la incorporación de microcontroladores tipo ESP-32, ya que nos ofrecen la posibilidad de conexión WiFi (podríamos simplificar el gateway, ya que el Nano no tiene dicha conexión), e, incluso, BLE (tanto WiFi como BLE serían útiles para futuras versiones más domésticas).

LoRa: el transceptor LoRa usado en este prototipo (E32-868T30D) no nos proporciona el valor de RSSI. Sin embargo, ya se ha presentado a lo largo del documento otra opción, entre otras que existen, que sí nos proporcionan este valor, como el E22-900T22D, más compacto, con una tecnología igualmente funcional y al mismo precio. Su potencia máxima de transmisión es menor, pero se pueden adquirir otros transceptores E22 que pueden transmitir a 30dBm (E22-900T30D). No obstante, es un valor de potencia que no está permitido en la regulación LoRa europea (ya la hemos presentado en este documento). Otro módulo que resulta interesante es el E220-900T22D, por ser ligero, consumir considerablemente menos que los transceptores anteriormente mencionados y tener las mismas prestaciones en tanto a alcance y potencia de transmisión (estas opciones recién comentadas carecen de librerías específicas para Arduino, o bien se encuentran en fase de

desarrollo).

Comentar que los transceptores que se han investigado para este TFG tienen diferentes modos, pero no se han empleado. Es otra investigación que queda abierta para posteriores proyectos.

Glosario

SRAM (*Static Random Access Memory*). Para placas Arduino basadas en arquitectura AVR, la SRAM es donde se almacenan datos temporales y datos en tiempo de ejecución (el sketch crea y manipula variables cuando se ejecuta). Es una memoria volátil, que se borra cada vez que el microcontrolador deja de tener alimentación [73][74][75].

EEPROM (*Electrically Erasable Programmable Read-Only Memory*). EEPROM en Arduino se usa generalmente para almacenar una pequeña cantidad de datos como estados de dispositivos de entrada o salida para que se puedan retener incluso si el Arduino deja de tener alimentación (ergo, es una memoria no volátil, que usamos para almacenar información a largo plazo) [73][74][75].

Flash memory. Es la memoria de programa, donde Arduino almacena el sketch. La memoria flash también se llama Flash ROM. En Arduino, la memoria flash almacena el código de la aplicación que se ejecutará. En segundo plano, esto compilará el sketch y producirá un archivo binario y almacenará el archivo binario en la memoria flash de Arduino. Al reiniciar, el Arduino leerá las instrucciones almacenadas en la memoria flash y realizará la operación necesaria. Una parte de esta memoria flash es realmente utilizada por el bootloader, que es responsable de almacenar el archivo binario en la memoria flash a través de la interfaz en serie.

En realidad, la memoria flash también es un tipo de EEPROM. La principal diferencia es que EEPROM se puede borrar a nivel de byte, mientras que la memoria flash se puede borrar a nivel de bloque [73][74][75].

Bootloader. Un bootloader es una sección de la memoria del programa que se ejecuta antes de que se ejecute el código principal, es decir, al encender o reiniciar el microcontrolador. Se puede utilizar para configurar el microcontrolador o proporcionar una capacidad limitada para actualizar el código del programa principal. No disponer de un bootloader implica realizar estas funciones a través de un programador externo.

En el caso del Uno, el bootloader de Arduino queda en espera a la vez que observa los pines UART. Si el bootloader no recibe una secuencia particular de bytes a través del puerto serie, entonces el procesador salta a la sección del programa “usuario” para cargar lo que ya esté en la memoria del programa. Este salto carga nuestro programa (o sketch) [76][77].

PWM (*Pulse Width Modulation*). La modulación de ancho de pulso está formada por una señal de onda cuadrada que no siempre tiene la misma relación entre el tiempo que está en alto y el tiempo que está en bajo. El tiempo que la señal se encuentra en el nivel alto (5V) lo denominamos T_{on} , mientras que el tiempo que está en nivel bajo lo denominamos T_{off} ; la suma de ambos es el periodo de la señal (T). La variación de ancho de pulso consiste en variar T_{on} y T_{off} ; al cambiar el valor de un PWM, en realidad se están modificando estos tiempos.

Una de las características más importantes de una señal PWM es su ciclo de trabajo o *Duty Cycle*, es decir, la relación entre el tiempo de encendido y el periodo o tiempo total del PWM. Cuanto mayor sea el duty cycle, más tiempo estará la señal de tensión en alto, sin variar el periodo. Por

consecuencia, como el periodo no varía y la suma de T_{on} y T_{off} , si el tiempo de encendido aumenta, el tiempo de apagado disminuye. Este es el motivo por el cual se llama modulación de ancho de pulso, porque literalmente se varía el ancho del pulso de nivel alto.

Lo cierto es que al variar el duty cycle de una señal PWM, lo que estamos haciendo es variar su tensión media; cuando una señal media de tensión atraviesa ciertos componentes electrónicos, puede hacer que su comportamiento cambie. Por ejemplo, los LED, los motores de corriente continua o ventiladores, incluso altavoces y zumbadores. Existen muchas alternativas a la hora de generar una señal PWM. Una de las más clásicas es usar un microcontrolador (en Arduino, la señal de PWM la generamos mediante el uso del método `analogWrite()`). Otra posibilidad es usar el 555 [78].

SPI (*Serial Peripheral Interface*). Estándar de comunicación serie utilizado principalmente para la transferencia de información entre circuitos integrados. Es una comunicación síncrona (es decir, controlada por un reloj). Está compuesto por cuatro cables (MOSI, MISO, SCL y SDA), que sirven para seleccionar el modo de comunicación, ya que ésta es una comunicación *maestro-esclavo* con bus compartido.

I2C (*Inter-Integrated Circuit*). Estándar de comunicación serie utilizado principalmente para la transferencia de información entre circuitos integrados. Al igual que SPI, también dispone de un bus compartido, y es de topología *maestro-esclavo*. Utiliza sólo dos cables para la comunicación, uno para el reloj y otro para la información. Es un protocolo muy utilizado para sensores digitales.

UART (*Universal Asynchronous Receiver Transmitter*). No es un protocolo de comunicación como SPI e I2C, sino un circuito físico en un microcontrolador o un IC independiente. El propósito principal de un UART es transmitir y recibir datos en serie. Una de las ventajas de UART es que solo usa dos cables para transmitir datos entre dispositivos.

Torque (en un motor), o par. En mecánica newtoniana, se denomina momento de una fuerza o torque a una magnitud vectorial, obtenida como producto vectorial del vector de posición del punto de aplicación de la fuerza por el vector fuerza, en ese orden. Para un motor, esto es, la fuerza que puede aplicar a través del movimiento rotacional de su eje para levantar o mover una carga; es importante el contexto mecánico previo que hemos establecido para entender la importancia de la dirección en la que apliquemos el movimiento del servo y la fuerza en sí [79].

Fuerza contraelectromotriz (*back EMF*). Fuerza electromagnética que aparece en un circuito inductivo en una dirección tal que se opone a cualquier cambio de corriente en el circuito. De hecho, la conversión de energía en un motor DC es causada por esta fuerza: la dirección de la corriente en la armadura conductiva que tienen los motores es contraria a la dirección del efecto contraelectromotriz, por lo que debemos realizar un trabajo eléctrico para contrarrestar ese efecto (usar la corriente en contra del *back EMF*), el cual se traduce en realizar un trabajo mecánico, el cual es la función principal de un motor DC. Además, el *back EMF* hace que los motores se autorregulen; por ejemplo, si no existe carga, se hace menos torque, se induce menor corriente y por tanto la fuerza contraelectromotriz aumenta (sería equivalente a la tensión suministrada, ya que su efecto

se mide en voltios), pero si aumentamos la carga, la velocidad disminuye, decrece el *back EMF*, aumenta la corriente y la magnitud del torque. Existen fórmulas que relacionan estas variables [80].

Resistencia *pull-down*. Las resistencias *pull-down*, y *pull-up*, son resistencias que se usan en circuitos lógicos para asegurar un nivel lógico bien definido en un pin bajo cualquier circunstancia. Como recordatorio, los circuitos lógicos digitales tienen tres estados lógicos: alto, bajo y flotante (alta impedancia). El estado de alta impedancia ocurre cuando un pin no llega a estar en valor alto o bajo, y se queda “flotando”. Una buena manera de ilustrar esta situación es un pin de entrada desconectado de un microcontrolador; no se encuentra en un estado lógico alto o bajo, y el MCU podría interpretar de manera impredecible el valor de entrada como alto o bajo. También ocurre si en un pin del MCU tenemos un switch; si no hay una resistencia *pull-down* o *pull-up*, el pin estará flotando cuando el switch se abra, y dando valores lógicos conocidos sólo cuanto éste se cierre. Son resistencias de valor fijo, que dependiendo de la aplicación del circuito digital que estemos diseñando tendrán un valor u otro (y de la impedancia de entrada del pin del MCU al que queramos conectarnos, por ejemplo). La diferencia entre una resistencia *pull-down* y una *pull-up* es que la primera se coloca entre tierra y el pin en cuestión, haciendo que, cuando el switch se abra, el pin tenga valor lógico bajo, mientras que la segunda se coloca entre VCC y el pin, haciendo que, cuando el switch se abra, el pin tenga valor lógico de alto [44].

Lenguaje de marcado. Es un modo de codificar (redactar) un documento donde, junto con el texto, se incorporan etiquetas (marcas o anotaciones) con información adicional relativa a la estructura del texto o su formato de presentación. Permiten hacer explícita la estructura de un documento, su contenido semántico o cualquier otra información lingüística o extralingüística que se quiera hacer patente [81]. Ejemplos de lenguaje de marcado son HTML o LaTeX, este último usado para la creación del presente documento.

Framework. Un framework, que se podría traducir aproximadamente como marco de trabajo, es el esquema o estructura que se establece y que se aprovecha para desarrollar y organizar un software determinado; podría resumirse como el entorno pensado para hacer más sencilla la programación de cualquier aplicación o herramienta actual. Sirve para poder escribir código o desarrollar una aplicación de manera más sencilla, ya que permite una mejor organización y control de todo el código elaborado, así como una posible reutilización en el futuro (entre algunas ventajas, la automatización de procesos para tareas repetitivas como consulta en base de datos o realizar llamadas a internet). Debido a esto, garantiza una mayor productividad que los métodos más convencionales y una minimización del coste al agilizar las horas de trabajo volcadas en el desarrollo. Por otra parte, su acción es algo que afecta también a los errores, minimizándolos considerablemente [82].

Front-end. El Front end es la parte de una web que conecta e interactúa con los usuarios que la visitan. Es la parte visible, la que muestra el diseño, los contenidos y la que permite a los visitantes navegar por las diferentes páginas. Es una de las dos mitades en las que se divide la estructura de cualquier página web; la otra mitad es el Back-end. Ambas se reúnen en cualquier sitio web que visite una persona y son las que, trabajando, hacen que funcione en todo momento tal y como lo hace. Esta parte es la que engloba y muestra todo el trabajo de diseño web y, por lo general, reúne

en su interior hasta 3 lenguajes de programación diferentes: HTML, CSS y JavaScript. Cada uno orientado a determinados fines en concreto, se suman para conseguir el resultado final que aparece por la pantalla de cada usuario que entra en una web, sea cual sea [83].

Back-end. El backend es la parte del desarrollo web que se encarga de que toda la lógica de una página web funcione. Se trata del conjunto de acciones que pasan en una web pero que no vemos como, por ejemplo, la comunicación con el servidor. Algunas de las funciones que se gestionan en la parte del back-end son: desarrollo de funciones que simplifiquen el proceso de desarrollo, acciones de lógica, conexión con bases de datos o uso de librerías del servidor web (por ejemplo para implementar temas de caché o para comprimir las imágenes de la web). Además, tiene que velar por la seguridad de los sitios web que gestiona y optimizar al máximo los recursos para que las páginas sean ligeras. Algunos lenguajes de programación back end son Python, PHP, Java o .Net [84].

Bibliografía

Enlaces y referencias

1. National Geographic: animales en peligro de extinción. Fecha última consulta: 15/07/21.
2. BBC: animales en peligro de extinción. Fecha última consulta: 15/07/21.
3. WWF: qué significa *animales en peligro de extinción*. Fecha última consulta: 15/07/21.
4. Fundación AQUAE: causas de la pérdida de biodiversidad. Fecha última consulta: 15/07/21.
5. Fundación Affinity: estudio *Él nunca lo haría (2020)*, sobre el abandono y adopción. Fecha última consulta: 15/07/21.
6. 20minutos: abandono animal tras el confinamiento de 2020. Fecha última consulta: 15/07/21.
7. La Razón: comentarios sobre el estudio de la Fundación Affinity acerca de tasa de abandono animal durante el año 2019. Fecha última consulta: 15/07/21.
8. RTVE: abandono animal tras el confinamiento. Fecha última consulta: 15/07/21.
9. Thingiverse. Consultado el 03/09/21.
10. Thingiverse: usuario *kitlaan*, creador de *Auger-based Cat Feeder*
11. Thingiverse: Auger-based Cat Feeder. Consultado el 16/08/21.
12. Create Arduino: xreef user. Consultado el 16/08/21.
13. Create Arduino: *LoRa E32 for Arduino, ESP32 or ESP8266: Specs and Base Use*. Consultado el 16/08/21.
14. GitHub: *LoRa_E32_Series_Library*. Consultado el 16/08/21.
15. YouTube: canal *GreatScott!*
16. YouTube: canal *Andreas Spiess*
17. YouTube: Automating a Greenhouse with LoRa! (Part 1)!
18. Objetivo 15 de Desarrollo Sostenible (ODS). Consultado el 16/08/21.
19. Facebook: Patitas Unidas Los Alcázares. Consultado el 16/08/21.
20. Web de Patitas Unidas Los Alcázares. Consultado el 16/08/21.
21. Adafruit Learning System: How to pick the right battery for your project. Consultado el 16/08/21.
22. TI: *characteristics of rechargeable batteries*. Consultado el 15/07/21.

23. Hackaday: battery basics. Choosing a battery for your project. Consultado el 16/08/21.
24. YouTube: How to choose a battery. A battery chemistry tutorial. Consultado el 16/08/21.
25. Blog: qué diferencias hay entre una Li-ion y una Li-Po. Consultado el 16/08/21.
26. Solar Reviews: How do solar panels work?. Consultado el 16/08/21.
27. TU Delft OCW: solar cell parameters and equivalent circuit. Consultado el 16/08/21.
28. SlidePlayer: Photovoltaic systems (Julian Melvyn Chambers). Consultado el 16/08/21.
29. Energía solar: regulador de carga. Consultado el 16/08/21.
30. CED greentech: how do MPPT charge controllers work?. Consultado el 16/08/21.
31. QVP Research Group: How does air temperature affect photovoltaic solar panel output?. Consultado el 16/08/21.
32. Alternative Energy Tutorials: photovoltaic types. Consultado el 16/08/21.
33. Renewable energy hub UK: what Types of Solar Cells Are There. Consultado el 16/08/21.
34. All3DP: 10 Best Arduino Alternatives. Consultado el 16/08/21.
35. Make of use: 6 Best Arduino Alternative Microcontrollers. Consultado el 16/08/21.
36. ITIGIC: The Best Alternatives for Arduino Microcontrollers. Consultado el 16/08/21.
37. Engadget: Raspberry Pi Pico is a \$4 Arduino alternative. Consultado el 16/08/21.
38. Raspberry Pi: Meet Raspberry Silicon: Raspberry Pi Pico now on sale at \$4. Consultado el 16/08/21.
39. IoT For All: LPWAN - The Benefits of LPWAN Technology vs. Other IoT Connectivity Options. Consultado el 16/08/21.
40. Area Tecnología: servomotores. Consultado el 03/09/21.
41. Robotics stackexchange: what is stall current and free current of motors?. Consultado el 03/09/21.
42. HardwareLibre: HC-SR04. Consultado el 19/08/21.
43. Diseño de un sistema de monitorización remota de un depósito de agua mediante LoRa (TFM). Rubén Adrián de la Cámara. Consultado el 19/08/21.
44. EEPower: Pull-up and Pull-down Resistors. Consultado el 19/08/21.
45. Prometec: relés (más info). Consultado el 16/08/21.
46. Prometec: relés. Consultado el 16/08/21.

47. Prometec: arduino y los relés. Consultado el 16/08/21.
48. HWLibre. TP4056: el módulo para cargar baterías. Consultado el 16/08/21.
49. Arduino: What is Arduino?
50. Arduino Store: Arduino Nano
51. LoRa Alliance: What is LoRaWAN Specification
52. TTN: frequencies by country
53. M2M Logitek: Parámetros regionales de LoRaWAN. Consultado el 03/09/21.
54. LoRa Alliance: regional parameters. Consultado el 03/09/21.
55. ETSI: EN 300 200-1 v3.1.1. Consultado el 03/09/21.
56. Radio Mobile. Consultado el 03/09/21.
57. Electronics tutorials: BJT explanation. Consultado el 19/08/21.
58. draw.io. Consultado el 03/09/21.
59. AliExpress: cuenco acero inoxidable (bebadero, comedero). Consultado el 16/08/21.
60. JLCPCB. Consultado el 03/09/21.
61. EasyEDA. Consultado el 03/09/21.
62. GitHub: *open pet feeder* (ChiaFranfer). Última modificación el 08/09/21.
63. GitHub: librería EBYTE, de Kris Kasprzak. Consultado el 16/08/21.
64. Raspberry Pi: software, *Raspberry Pi OS (Raspbian)*. Consultado el 16/08/21.
65. Flask: documentación. Consultado el 16/08/21.
66. GitHub: usuario RedFalsh
67. GitHub: flask-serial. Consultado el 16/08/21.
68. Bootstrap: documentación. Consultado el 16/08/21.
69. Bootstrap: información. Consultado el 16/08/21.
70. Socket.IO. Consultado el 03/09/21.
71. flask-socketio. Consultado el 03/09/21.
72. GitHub: Adafruit_SSD1306. Consultado el 27/08/21.
73. Arduino: memory foundations. Consultado el 19/08/21.

74. SeeedStudio: Managing Arduino Memory: Flash, SRAM, EEPROM!. Consultado el 19/08/21.
75. ElectronicsHub: Different Types of Memory on Arduino | SRAM, EEPROM, Flash. Consultado el 19/08/21.
76. BaldEngineer: Arduino Bootloader, What is it?. Consultado el 19/08/21.
77. Arduino: Bootloader Development. Consultado el 19/08/21.
78. Rincón Ingenieril: Qué es PWM y para qué sirve. Consultado el 03/09/21.
79. Wikipedia: Momento de fuerza. Consultado el 19/08/21.
80. Circuit Globe: Back EMF in DC Motor. Consultado el 19/08/21.
81. TicArte: Qué son los lenguajes de marcas. Consultado el 19/08/21.
82. NeoAttack: Framework. Consultado el 03/09/21.
83. NeoAttack: Front end. Consultado el 03/09/21.
84. Rafa Arjonilla: BackEnd. Consultado el 03/09/21.

Imágenes

1. ResearchGate: Functional graphene: synthesis, characterization and application in optoelectronics Consultado el 16/08/21.
2. ResearchGate: Mathematical modeling of Photovoltaic module and evaluate the effect of various parameters on its performance Consultado el 16/08/21.
3. ResearchGate: Use, Operation and Maintenance of Renewable Energy Systems. Control Methods Applied in Renewable Energy Systems Consultado el 16/08/21.
4. SciELO: Organic Photovoltaic Cells: History, principle and techniques Consultado el 16/08/21.
5. ResearchGate: Two-Stage Fault Diagnosis Method Based on the Extension Theory for PV Power Systems Consultado el 16/08/21.
6. Ebotics: PROJECT Nº 3: Control the servomotor. Consultado el 02/08/21.
7. Parallax: Connect Servo Motors and Batteries. Consultado el 02/08/21.
8. Zaragoza Maker Space: Curso Arduino y robótica: Servomotores – Control en bucle. Consultado el 02/08/21.
9. DHgate: sensor de nivel de agua Consultado el 16/08/21.
10. AliExpress: dual MOS 18650 protection Consultado el 16/08/21.
11. Master Instruments: protected lithium ion cells Consultado el 16/08/21.

12. AliRadar: TP4056 con boost Consultado el 16/08/21.
13. AliExpress: placa experimental 9x15cms Consultado el 16/08/21.
14. rareComponents: screw terminals Consultado el 16/08/21.
15. Solarbotics: holder para 18650 Consultado el 16/08/21.
16. AliExpress: Arduino Nano. Consultado el 03/09/21.
17. EBYTE: E32-868T30D. Consultado el 15/07/21.
18. AliExpress: antenas 868MHz 5dBi Consultado el 16/08/21.
19. EBYTE: E22-900T22D. Consultado el 22/07/21.
20. TodoMicro: sevomotor MG996R Consultado el 16/08/21.
21. Nikoi: pieza PVC T 87° Consultado el 16/08/21.
22. Poolaria: pieza PVC codo 45° Consultado el 16/08/21.
23. Amazon: tubo PVC Consultado el 16/08/21.
24. Mano a mano: pasamuros de PVC Consultado el 16/08/21.
25. Forum Pycom: sevomotor MG996R Consultado el 16/08/21.
26. Electrostore: bomba de agua Consultado el 16/08/21.
27. Geek factory: relé Consultado el 16/08/21.
28. Yellow pimento: tubo de silicona Consultado el 16/08/21.
29. Cablematic: caja estanca Consultado el 16/08/21.

Anexos

Se presentan dos anexos. El Anexo I, el código de programación creado para este proyecto. Por último, en el Anexo II se mostrará el presupuesto detallado del mismo, y la planificación inicial realizada.

Anexo I

Código Arduino usado para las pruebas

<https://github.com/ChiaFranfer/open-pet-feeder/tree/master/software/pruebas>

Código Arduino usado para prototipo definitivo

Protocolo, para terminal de estación del refugio: *refugio_protocolo.ino*

```
1 #include <SoftwareSerial.h>
2 #include "EBYTE.h"
3 #include <avr/io.h>
4 #include <Servo.h>
5
6 // v1.1a PCB
7 #define PUMP 7
8 #define LEVEL_SW1 8 // nivel superior
9 #define LEVEL_SW2 10 // nivel inferior
10 #define SERVO 9
11 #define PIN_RX 2
12 #define PIN_TX 3
13 #define PIN_M0 4
14 #define PIN_M1 5
15 #define PIN_AX 6
16
17 #define LORA_CHANNEL 5
18
19 #define REFILL_TIME 5000 // rellenarBebedero: 5000 ms == 5s para llenar bebedero
19 #define (default)
20
21 #define SPEED_SERVO 1500 // default: 1500. Lower value, it goes faster
22
23 #define NUM_CICLO 4 // rellenarComedero, mantener movimiento giratorio en un
23 ciclo de llenado
24
25 #define TOTAL_REFILL 20 // rellenarComedero, total de recargas de pienso desde
25 reserva hasta llegar al 80 % de vaciado (20 % no lo contamos por seguridad)
26
27 #define BAUDRATE 115200
28
29 int num_refill = 0; // contador de veces que se ha llenado el comedero
29 desde la reserva, si es igual a TOTAL_REFILL entonces dejamos de llenar
30 Servo servol;
31
32 SoftwareSerial ESerial(PIN_RX, PIN_TX); // "falso" serial para comunicarnos con el
32 E32 (creado en SW)
33 EBYTE Transceiver(&ESerial, PIN_M0, PIN_M1, PIN_AX);
34
35 struct ebyte_struct {
35     unsigned long count;
```

```
37     char msg[64];
38 };
39 ebyte_struct ebyte_msg;
40
41 unsigned long Last;
42
43 void setup() {
44   Serial.begin(BAUDRATE);
45   Serial.println("Serial initialized");
46   delay(300);
47
48   // start the transceiver serial port--i have yet to get a different
49   // baud rate to work--data sheet says to keep on 9600
50   ESerial.begin(9600);
51
52   // init ebyte
53   Serial.println("Init transceiver");
54   // this init will set the pinModes for you
55   Transceiver.init();
56
57   // all these calls are optional but shown to give examples of what you can do
58
59   //Serial.println(Transceiver.GetAirDataRate());
60   //Serial.println(Transceiver.GetChannel());
61
62   Transceiver.SetMode(MODE_NORMAL);
63   //Transceiver.SetMode(MODE_WAKEUP);
64
65   Transceiver.SetUARTBaudRate(UDR_9600);
66   Transceiver.SetAirDataRate(ADR_2400);
67   Transceiver.SetAddressH(1);
68   Transceiver.SetAddressL(0);
69
70   Transceiver.SetChannel(LORA_CHANNEL);
71   Transceiver.SetTransmitPower(OPT_TP21); //change transceiver tx-rx power
72   Transceiver.SetPullupMode(0);
73   Transceiver.SetFECMode(1);
74
75   // save the parameters to the unit,
76   //Transceiver.SaveParameters(PERMANENT);
77   Transceiver.SaveParameters(TEMPORARY);
78
79   // you can print all parameters and is good for debugging
80   // if your units will not communicate, print the parameters
81   // for both sender and receiver and make sure air rates, channel
82   // and address is the same
83   Transceiver.PrintParameters();
84
85   ebyte_msg.count = 0;
86
87   // inicializar sensores
88   Serial.println("");
89   pinMode(LEVEL_SW1, INPUT);
90   pinMode(LEVEL_SW2, INPUT);
```

```
91 pinMode(PUMP, OUTPUT);
92
93 servol.attach(SERVO);
94
95 Serial.println("Ready...");
96 delay(500);
97 }
98
99 void loop() {
100
101 // if the transceiver serial is available, proces incoming data
102 // you can also use Transceiver.available()
103
104 if (ESerial.available()) {
105
106 // i highly suggest you send data using structures and not
107 // a parsed data--i've always had a hard time getting reliable data using
108 // a parsing method
109
110 Transceiver.GetStruct(&ebyte_msg, sizeof(ebyte_msg));
111
112 // dump out what was just received
113 Serial.print("ID: "); Serial.println(ebyte_msg.count);
114 Serial.print("Msg: "); Serial.println(ebyte_msg.msg);
115 //Serial.println("***");
116 // if you got data, update the checker
117 Last = millis();
118
119 //ejecutar comandos segun llegue orden por radio
120
121 executeCommand(ebyte_msg.msg);
122
123 }
124 else {
125 // if the time checker is over some prescribed amount
126 // let the user know there is no incoming data
127 if ((millis() - Last) > 1000) {
128 //Serial.println("Searching: ");
129 Last = millis();
130 }
131 }
132 }
133 }
134
135 void executeCommand(String data) {
136 String static msg;
137
138 if (data.equals("status")) {
139
140 int waterLevel = checkWaterLevel();
142
143 int feederLevel = TOTAL_REFILL - num_refill;
```

```
145     String status;
146
147     if (waterLevel > 25 && feederLevel > 5) {
148         status = "ok";
149     } else if (waterLevel <= 25 || feederLevel <= 5) {
150         status = "ko";
151     } else {
152         status = "unknown";
153     }
154
155     msg = "ack;status;" + status;
156
157     sendMessage(msg);
158 }
159
160 if (data.equals("ping")) {
161     msg = "ack;pong";
162
163     sendMessage(msg);
164 }
165
166 if (data.equals("reset_comedero")) {
167     num_refill = 0;
168
169     msg = "ack;reset_comedero";
170
171     sendMessage(msg);
172 }
173
174 if (data.equals("rellenar_comedero")) {
175     String feeder = rellenarComedero();
176
177     msg = "ack;feeder_refill;" + feeder + ";num_refill;" + num_refill;
178
179     sendMessage(msg);
180 }
181
182
183 if (data.equals("rellenar_bebadero")) {
184     String refill = rellenarBebadero();
185
186     msg = "ack;water_refill;" + refill;
187
188     sendMessage(msg);
189 }
190
191 if (data.equals("check_levels")) {
192     int waterLevel = checkWaterLevel();
193
194     msg = "ack;water;" + String(waterLevel);
195
196     sendMessage(msg);
197 }
198
```

```
199 if (data.equals("update_oled")) {
200     Serial.println("to do");
201 }
202 }
203 //Datos recibidos por serial, por eso printeo desde Serial.
204 void sendMessage(String data) {
205     Serial.println("Sending data: " + data);
206
207     // Send to radio
208     data.toCharArray(ebyte_msg.msg, data.length() + 1);
209     ebyte_msg.count++;
210
211     Transceiver.SendStruct(&ebyte_msg, sizeof(ebyte_msg));
212     Serial.println("[Refugio] Enviado. ID: " + String(ebyte_msg.count));
213     //Serial.println("****");
214     delay(1000);
215 }
216
217 int checkWaterLevel() {
218     boolean sw1 = digitalRead(LEVEL_SW1);
219     boolean sw2 = digitalRead(LEVEL_SW2);
220
221     if (sw1) {
222         return 100; // 100 %
223     } else if (sw2) {
224         return 50; // 50 %
225     } else {
226         return 25; // < 25 %
227     }
228 }
229
230
231 String rellenarBebedero() {
232     int waterLevel = checkWaterLevel();
233
234     if (waterLevel > 25) {
235         //accionar rele para activar bomba
236         Serial.println("Rellenando bebedero...");
237
238         digitalWrite(PUMP, HIGH);
239         delay(REFILL_TIME);
240         digitalWrite(PUMP, LOW);
241
242         //delay(500);
243
244         Serial.println("Bebedero lleno");
245
246         return "ok";
247     } else {
248         return "ko";
249     }
250 }
251 }
```

```
253 String rellenarComedero() {
254
255     if (num_refill >= 0 && num_refill <= TOTAL_REFILL) {
256
257         Serial.println("Rellenando comedero...");
258         Serial.println("Contador de relleno: " + String(num_refill));
259         Serial.println("Ciclos restantes de relleno: " + String((TOTAL_REFILL-
260             num_refill)));
261
262         for (int i = 0; i <= NUM_CICLO; i++) {      //ajustar en defines NUM_CICLO si
263             queremos un ciclo de relleno mas largo o mas corto
264             //Serial.println(i);
265             servol.write(0);
266             delay(SPEED_SERVO);
267             servol.write(105);
268             delay(SPEED_SERVO);
269
270             // Posicion estatica
271             servol.write(90);
272             delay(SPEED_SERVO);    // ajustar en define
273
274             num_refill++;
275             Serial.println("Ciclo " + String(num_refill) + "/20 de relleno finalizado.");
276
277             return("ok");
278         } else{
279             return("ko");
280         }
281     }
282 }
```

Protocolo, para terminal de estación del campo: *gw_protocolo.ino*

```
1 #include <SoftwareSerial.h>
2 #include "EBYTE.h"
3 #include <avr/io.h>
4
5
6 #define PIN_RX 2
7 #define PIN_TX 3
8 #define PIN_M0 4
9 #define PIN_M1 5
10 #define PIN_AX 6
11
12 #define LORA_CHANNEL 5
13
14 struct ebyte_struct {
15     unsigned long count;
16     char msg[64];
17 };
18 ebyte_struct ebyte_msg;
19
20 unsigned long Last;
21
22 SoftwareSerial ESerial(PIN_RX, PIN_TX);
23 EBYTE Transceiver(&ESerial, PIN_M0, PIN_M1, PIN_AX);
24
25 void setup() {
26     Serial.begin(115200);
27
28     //different baudrate for nano-E32 serial comm (recommend value of 9600)
29     ESerial.begin(9600);
30     Serial.println("Starting GW");
31
32     // this init will set the pinModes for you
33     Transceiver.init();
34
35     // all these calls are optional
36
37     // Serial.println(Transceiver.GetAirDataRate());
38     // Serial.println(Transceiver.GetChannel());
39
40     Transceiver.SetMode(MODE_NORMAL);
41
42     Transceiver.SetUARTBaudRate(UDR_9600);
43     Transceiver.SetAirDataRate(ADR_2400);
44     Transceiver.SetAddressH(1);
45     Transceiver.SetAddressL(0);
46
47     Transceiver.SetChannel(LORA_CHANNEL);
48     Transceiver.SetTransmitPower(OPT_TP21); //change transceiver tx-rx power
49     Transceiver.SetPullupMode(0);
50     Transceiver.SetFECMode(1);
51
```

```

52 // save the parameters to the unit,
53 Transceiver.SaveParameters(TEMPORARY);
54
55 // you can print all parameters and is good for debugging
56 // if your units will not communicate, print the parameters
57 // for both sender and receiver and make sure air rates, channel
58 // and address is the same
59 Transceiver.PrintParameters();
60
61 ebyte_msg.count = 0;
62
63 //Reduced SRAM cause arduino nano -- optimize sram on string shown on Serial.
64 //println using "F" function
65 //Example of F(): https://techexplorations.com/guides/arduino/programming/f-macro/
66 //https://learn.adafruit.com/memories-of-an-arduino/optimizing-sram
67
68 Serial.println(F("Resumen de comandos aptos: status, ping, llenar_bebedero,"));
69 Serial.println(F("rellenar_comedero, reset_comedero, check_levels y update_oled"));
70
71 Serial.println(F("Formato de los mensajes de respuesta: ack;field1;var1"));
72
73 }
74
75 void loop() {
76
77 // arduino serial: write on serial interface and send msg via LoRa to refugio
78 // station
79
80 if (Serial.available() > 0) {
81     String static dat_rec;
82
83     dat_rec = Serial.readString();
84     dat_rec.trim(); //quita espacio en blanco
85
86     Serial.println("[GW] Comando recibido: " + dat_rec);
87
88     sendMessage(dat_rec); //dat_rec will be sent via radio/LoRa
89 }
90
91 // if the transceiver serial is available, proces incoming data
92 // you can also use Transceiver.available()
93
94 if (ESerial.available()) {
95
96     // i highly suggest you send data using structures and not
97     // a parsed data--i've always had a hard time getting reliable data using
98     // a parsing method
99
100    Transceiver.GetStruct(&ebyte_msg, sizeof(ebyte_msg));
101
102    // dump out what was just received

```

```

102     Serial.print("[Refugio] ID: ");
103     Serial.println(ebyte_msg.count);
104     //Serial.print("msg: ");
105     Serial.print("[Refugio] Msg: ");
106     Serial.println(ebyte_msg.msg);
107     //Serial.println("****");
108     // if you got data, update the checker
109     Last = millis();
110
111 }
112 else {
113     // if the time checker is over some prescribed amount
114     // let the user know there is no incoming data
115     if ((millis() - Last) > 1000) {
116         //Serial.println("Searching: ");
117         Last = millis();
118     }
119 }
120 }
121 }
122
123 //Data received by pc-nano serial comm -- will be transmitted by our gw LoRa
124 void sendMessage(String data) {
125     Serial.println("[GW] Enviando por LoRa: " + data);
126
127     // Send to radio
128     data.toCharArray(ebyte_msg.msg, data.length()+1);
129     ebyte_msg.count++;
130
131     Transceiver.SendStruct(&ebyte_msg, sizeof(ebyte_msg));
132     Serial.println("[GW] Msg enviado. ID: " + String(ebyte_msg.count));
133     //Serial.println("****");
134     delay(1000);
135 }
136

```

Aplicación web: app.py

```

1 import engineio
2 from flask import Flask, render_template
3 from flask_socketio import SocketIO
4 from flask_serial import Serial
5 from datetime import datetime
6
7 import json
8 import socketio
9 import os
10
11 app = Flask(__name__)
12
13 ## Configuration Serial GW
14 serial_port = '/dev/ttyUSB0'                      # Modificar aqui el serial del
15 Arduino, lo dice el IDE

```

```
15 app.config['SERIAL_PORT'] = serial_port
16 app.config['SERIAL_TIMEOUT'] = 0.1
17 app.config['SERIAL_BAUDRATE'] = 115200
18 app.config['SERIAL_BYTESIZE'] = 8
19 app.config['SERIAL_PARITY'] = 'N'
20 app.config['SERIAL_STOPBITS'] = 1
21
22 socketio = SocketIO(app, async_mode="gevent", ping_timeout=5, logger=False,
23     engineio_logger=False)
24 ser = Serial(app)
25 #
26 #    Endpoints
27 #
28
29 # Endpoint home page
30 @app.route("/")
31 def index():
32     # Comprobamos que el serial existe
33     if os.path.exists(serial_port):
34         serial_exists = True
35     else:
36         serial_exists = False
37
38     return render_template("index.html", serial_port=serial_port, serial_exists=
39                         serial_exists)
40
41 # Endpoint documentation page
42 @app.route("/doc")
43 def doc():
44     return render_template("doc.html")
45
46 #    SocketIO
47 #
48
49 # Handler SocketIO [messages of web]
50 @socketio.on('send')
51 def handle_send(json_str):
52     data = json.loads(json_str) ["message"]
53     print("Boton pulsado: {}".format(data))
54
55     # Enviamos por serial
56     try:
57         ser.on_send(data)
58     except Exception as ex:
59         print("Error on serial: {}".format(ex))
60
61     # Enviamos en el socket 'receive_message' [hacer en recepcion serial]
62     now = datetime.now()
63     msg = "{} >> Comando a gateway: {}".format(now.strftime("%H: %M: %S"), data)
64     socketio.emit("receive_message", data={"message":str(msg)})
65
66 #
```

```

67 #     Flask-Serial
68 #
69
70 # Handler incoming serial messages
71 @ser.on_message()
72 def handle_message(msg):
73     try:
74         print("receive message: {}".format(msg))
75         now = datetime.now()
76         msg = "{} >> Respuesta: {}".format(now.strftime("%H: %M: %S"), msg.decode("utf-8")
77                                         ).strip('\n'))
78         print("Send socket msg: {}".format(msg))
79         socketio.emit("receive_message", data={"message": str(msg)})
80     except Exception as ex:
81         print(ex)
82
83 # Log thread serial
84 @ser.on_log()
85 def handle_logging(level, info):
86     print(level, info)
87
88 if __name__ == '__main__':
89     socketio.run(app, debug=False, log_output=True)

```

Página principal de la web: index.html

```

1  <!doctype html>
2  <html lang="es">
3      <head>
4          <!-- Required meta tags -->
5          <meta charset="utf-8">
6          <meta name="viewport" content="width=device-width, initial-scale=1">
7          <link rel="icon" type="image/png" href="static/favicon.ico">
8
9          <!-- Bootstrap CSS -->
10         <link href="https://cdn.jsdelivr.net/npm/bootstrap@5.0.2/dist/css/bootstrap.min.css" rel="stylesheet" integrity="sha384-EVSTQN3+azprG1Anm3QDgpJLIm9Nao0Yz1ztcQtWfspd3yD65VohhpuuCOMLASjC" crossorigin="anonymous">
11         <link rel="stylesheet" href="https://cdnjs.cloudflare.com/ajax/libs/font-awesome/5.15.3/css/all.min.css" integrity="sha512-iBBXm8fW90+nuLcSKlbmrPcLa0OT92x01BIsZ+ywDWZCvqsWGCCV3gFoRBv0z+8dLJgyAHIhR35VZc2oM/gI1w==" crossorigin="anonymous" referrerPolicy="no-referrer" />
12         <script src="https://cdn.socket.io/3.1.3/socket.io.min.js" integrity="sha384-cPwlPLvBTa3sKAgddT6krw0cJat7egBga3DJepJyrLl4Q9/5WLra3rrnMcyTyOnh" crossorigin="anonymous"></script>
13         <script src="https://code.jquery.com/jquery-3.6.0.min.js" integrity="sha256-/xUj+3OJU5yExlq6GSYGSk7tPXikynS7ogEvDej/m4=" crossorigin="anonymous"></script>
14
15         <title>Open Pet Feeder</title>
16     </head>
17     <body>
18         <h1 style="text-align: center; margin-top: 2%; "><a href="/" style="text-decoration: none; color: inherit;"><i class="fas fa-paw"></i> Open Pet Feeder</a>

```

```
19
20
21 <div class="container" style="margin-top: 3%;>
22     { % if serial_exists == True %
23         <div class="alert alert-success" role="alert" style="margin-bottom: 3%;">
24             <i class="fas fa-laptop-house"></i> Conectado a GW utilizando el serial: {{serial_port}}!
25     </div>
26     { % else %
27         <div class="alert alert-danger" role="alert" style="margin-bottom: 3%;">
28             <i class="fas fa-laptop-house"></i> No existe el serial '{{serial_port}}'.
29     Configura el serial y reinicia el programa.
30     </div>
31     { % endif %
32
33     <div class="row" style="text-align: center;">
34         <div class="col">
35             <button type="button" class="btn btn-dark mt-1" id="send_ping" value="ping"><i class="fas fa-comments"></i> Comprobar actividad</button>
36         </div>
37         <div class="col">
38             <button type="button" class="btn btn-dark mt-1" id="send_status" value="status"><i class="fas fa-clipboard-list"></i> Comprobar estado</button>
39         </div>
40         <div class="col">
41             <button type="button" class="btn btn-dark mt-1" id="send_check_levels" value="check_levels"> <i class="far fa-check-circle"></i> Comprobar niveles</button>
42         </div>
43         <div class="col">
44             <button type="button" class="btn btn-dark mt-1" id="send_comedero" value="rellenar_comedero"><i class="fas fa-utensils"></i> Rellenar comedero</button>
45         </div>
46         <div class="col">
47             <button type="button" class="btn btn-dark mt-1" id="send_reset_comedero" value="reset_comedero"><i class="fas fa-eraser"></i> Reiniciar comedero</button>
48         </div>
49         <div class="col">
50             <button type="button" class="btn btn-dark mt-1" id="send_bebedero" value="rellenar_bebedero"><i class="fas fa-faucet"></i> Rellenar bebedero</button>
51         </div>
52
53         <div class="col">
54             <button type="button" class="btn btn-dark mt-1" id="send_oled" value="update_oled"><i class="fas fa-desktop"></i> Actualizar pantalla</button>
55         </div>
56     </div>
57
58 <div class="container" style="margin-top: 3%;>
59     <div class="console">
60         <label class="form-label" for="receive"> <h4> <b>Mensajes recibidos:</b> </h4> </label>
```

```

61      <textarea readonly class="form-control" name="receive" id="receive" rows="8
62      " style="width: 100%; height: auto;"></textarea>
63    </div>
64  </div>
65
66  <!-- Footer -->
67  <div class="footer fixed-bottom mt-4 py-4">
68    <div class="text-center p-2" style="background-color: rgba(0, 0, 0, 0.05);
69    margin-bottom: -1%;">
70      C 2021 <i class="fab fa-github" style="margin-left: 1%;"></i> Github:
71      <a class="text-reset fw-bold" href="https://github.com/ChiaFranfer">
72        ChiaFranfer</a>
73      <i class="fas fa-scroll" style="margin-left: 1%;"></i> Documentacion: <a
74      class="text-reset fw-bold" href="{{url_for('doc')}}"> Ir a documentacion</a>
75      <i class="fas fa-dog" style="margin-left: 3%;"></i> <i class="fas fa-cat"><
76      /i> <i class="fas fa-heart"></i>
77    </div>
78  </div>
79
80  <script src="https://cdn.jsdelivr.net/npm/bootstrap@5.0.2/dist/js/bootstrap.
81  bundle.min.js" integrity="sha384-MrcW6ZMFYlzcLA8Nl+
82  NtUVF0sA7MsXsP1UyJoMp4YLEuNSfAP+JcXn/tWtIaxVXM" crossorigin="anonymous"></script
83  >
84  <script type="text/javascript" charset="utf-8">
85    $(document).ready(function() {
86      var socket = io.connect('http://' + document.domain + ':' + location.port);
87
88      $('#send_status').on('click', function() {
89        var message = $(this)[0].value;
90        console.log('Enviando: ' + message);
91        var data = '{' + '"message": "' + message + '"';
92        socket.emit('send', data=data);
93      });
94
95      $('#send_ping').on('click', function() {
96        var message = $(this)[0].value;
97        console.log('Enviando: ' + message);
98        var data = '{' + '"message": "' + message + '"';
99        socket.emit('send', data=data);
100     });
101
102     $('#send_reset_comedero').on('click', function() {
103       var message = $(this)[0].value;
104       console.log('Enviando: ' + message);
105       var data = '{' + '"message": "' + message + '"';
106       socket.emit('send', data=data);
107     });

```

```
107
108     $('#send_bebedero').on('click', function() {
109         var message = $(this)[0].value;
110         console.log('Enviando: ' + message);
111         var data = '{' + '"message": "' + message + '"';
112         socket.emit('send', data=data);
113     });
114
115     $('#send_check_levels').on('click', function() {
116         var message = $(this)[0].value;
117         console.log('Enviando: ' + message);
118         var data = '{' + '"message": "' + message + '"';
119         socket.emit('send', data=data);
120     });
121
122     $('#send_oled').on('click', function() {
123         var message = $(this)[0].value;
124         console.log('Enviando: ' + message);
125         var data = '{' + '"message": "' + message + '"';
126         socket.emit('send', data=data);
127     });
128
129     socket.on('receive_message', function(data){
130         console.log(data);
131         var text = data['message'];
132         var $textarea = $('#receive');
133         $textarea.val($textarea.val() + text + '\n');
134         $textarea.scrollTop($textarea[0].scrollHeight);
135     })
136 });
137
138 </script>
139 </body>
140 </html>
141
```

Anexo II

Se adjuntan PDF de Planificación inicial y Presupuesto total en las siguiente páginas.