

Proyecto de Investigación de cotizador automático por medio de ChatBots

D. Figueroa-Castañeda

Universidad Interamericana Maestría en automatización industrial,
manufactura digital, y robótica
Puebla, Mexico
email: {d.figueroa@lainter.edu.mx}

Abstract— En ésta investigación se abordará la integración de programas con capacidad de interactuar por medio de texto con usuarios humanos, conocidos como ChatBot's, para la automatización del proceso de cotización de productos y servicios a través de Internet, en específico, del servicio de Impresión 3D y manufactura aditiva. A través de la creación de un ChatBot para interactuar en Telegram y Facebook desarrollado en Node-RED, una plataforma de programación visual que permite integrar diferentes servicios WEB a través de API's y control de Hardware facilmente, permitiendo administrar también el flujo de trabajo de una granja de impresoras 3D.

Keywords: ChatBot, Node-RED, Cotizador automático, Impresión 3D.

I. INTRODUCCION

Actualmente es muy común encontrar procesos donde un programa puede facilmente solventar tareas repetitivas, desde sujetar una pieza y depositarla en un lugar en específico dentro de una linea de producción, hasta contestar el teléfono y agendar una cita como se ha visto en algunos desarrollos de empresas como Google. La situación actual de confinamiento hace necesario una mayor demanda de servicios a través de internet, exigiendo a muchas empresas a innovar en soluciones que les permita continuar prestando servicios, presindiendo de la fuerza laboral presencial y dando paso a formas de trabajo remoto y en el mejor de los casos más automatizado. Esta investigación se encuentra organizada de la siguiente manera. En la Sección II, se hablará del proceso de impresión 3D y la necesidad de integrar un ChatBot que realice cotizaciones, en la Sección III se abordará el uso de Node-RED para desarrollar el algoritmo de cotización de la impresión 3D, así como el ChatBot. En la Sección IV se introduce, la Raspberry Pi 4, como la plataforma donde correrá nuestro programa. Finalmente, las conclusiones son presentadas en la Sección V.

II. IMPRESIÓN 3D

La impresión 3D es un proceso de manufactura aditiva donde se debe considerar el material usado en el proceso, el tiempo necesario para la fabricación así como el volumen final y peso. Adicionalmente es necesario considerar la energía eléctrica necesaria, material de soportes y un factor de

complejidad, con esos parametros, se puede realizar una cotización más adecuada y justa con el cliente final.

$$P = T * F * V * E, \quad (1)$$

Donde: P = Precio

The system:

$$H(x, \lambda) = \lambda f(x) + (1 - \lambda)(f(x) - f(x_0)) = 0, \quad (2)$$

where, λ is the homotopy parameter, x_0 is the starting point, $H(x, \lambda) : \mathbb{R}^{n+1} \rightarrow \mathbb{R}^n$, $x \in \mathbb{R}^n$.

III. NODE-RED

Existen diferentes paradigmas de programación, uno de los que más terreno ha ganado en estos días ha sido JavaScript por su fácil integración con ambientes web. Tomando como base ese lenguaje se desarrolló un proyecto denominado Node.JS, donde, se simplifica el modo de programación, generando entornos web, con la posibilidad de comunicarse a través de mensajes o acciones. Por otro lado, han ganado terreno, formas de organizar programas de forma visual, siendo Node-RED, un entorno que junta de manera visual, gran cantidad de librerías,

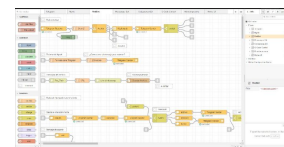


Figure 2: Nodos y Flujos en Node-RED.

IV. NODE-RED

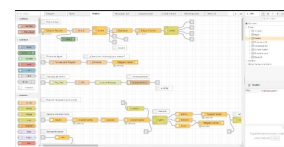


Figure 3: Nodos y Flujos en Node-RED.

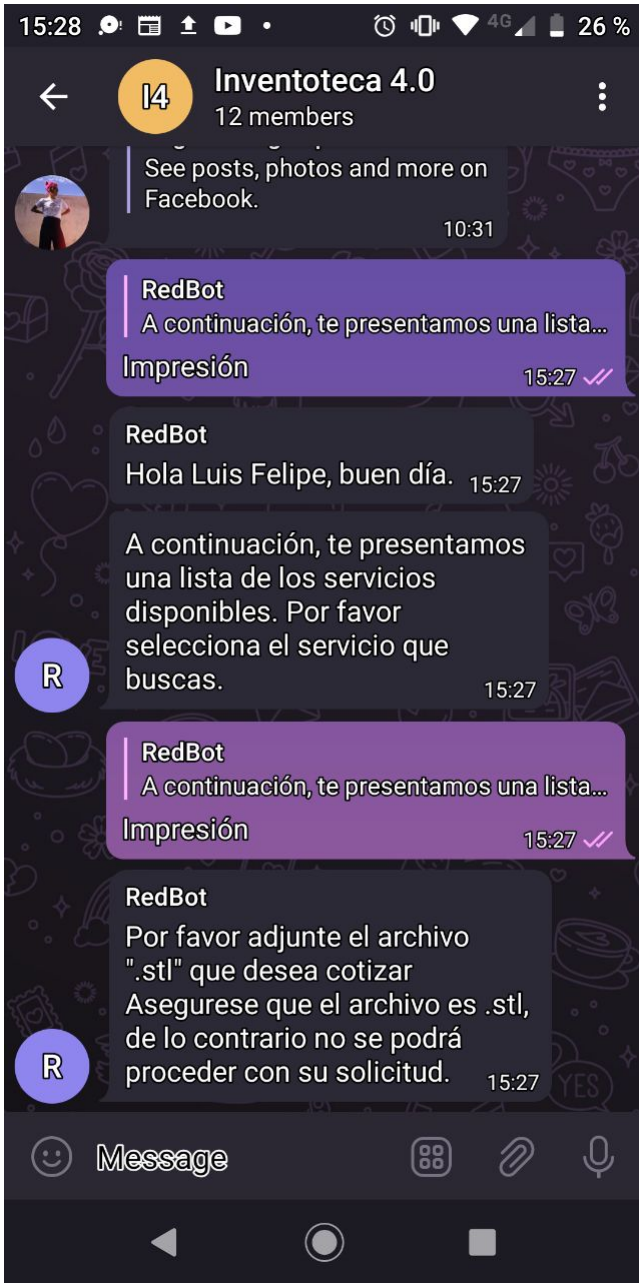


Figure 1: ChatBot contestando cotización en Telegram

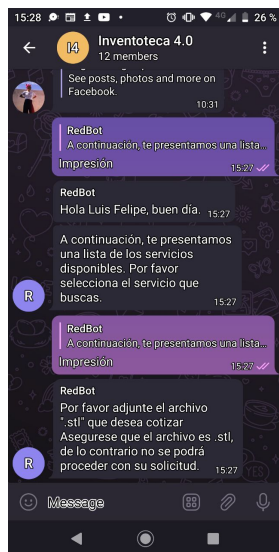


Figure 4: Seguimiento.

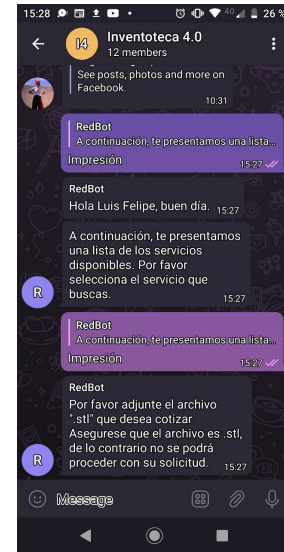


Figure 5: Seguimiento.

Predictor-Corrector Scheme

A proper [1] predictor-corrector Figure 5 scheme [2], [3]...

V. EXPERIMENTS

The efficiency of the [4] proposed...

A. Successful path for maps with 200 and 2000 obstacles

We consider two study cases...

N.Obstacles	Environment maps							
	200				2000			
Path	1	2	3	4	1	2	3	4
Steps	919	898	894	999	7165	6404	7406	6953
Time (ms)	504	483	504	564	41190	38840	48561	39305
Path length	2.10143	2.06822	2.01062	2.2497	2.59544	2.20463	2.57591	2.40284

Table I: Computation time and length in normalized units for two environment maps.

VI. CONCLUSIONS

In this work,...

REFERENCES

- [1] J. Bae, J. Song, S. Ra, D. Choi, and N. Hur, "A study on plc synchronization based on plc preamble correlation for docsis 3.1 downstream," in *2016 IEEE International Symposium on Broadband Multimedia Systems and Broadcasting (BMSB)*, pp. 1–3, June 2016.
- [2] H. Vazquez-Leal, A. Marin-Hernandez, Y. Khan, A. Yildirim, U. Filobello-Nino, R. Castaneda-Sheissa, and V. Jimenez-Fernandez, "Exploring collision-free path planning by using homotopy continuation methods," *Applied Mathematics and Computation*, vol. 219, pp. 7514–7532, 2013.
- [3] G. Diaz-Arango, A. Sarmiento-Reyes, L. Hernandez-Martinez, H. Vazquez-Leal, D. Lopez-Hernandez, and A. Marin-Hernandez, "Path optimization for terrestrial robots using homotopy path planning method," in *Circuits and Systems (ISCAS), 2015 IEEE International Symposium on*, pp. 2824–2827, May 2015.
- [4] C. Park, Joon-Myung Kang, Mi-Jung Choi, James Won-Ki Hong, Yong-hun Lim, Seongho Ju, and Moon-suk Choi, "Definition of common plc mib and design of mib mapper for multi-vendor plc network management," in *2008 IEEE International Symposium on Power Line Communications and Its Applications*, pp. 152–157, April 2008.