

Entrega Fase 3 – Feed Tech Solution.

Ramírez Vargas, Lina María^{#1} González Rozo, David Esteban^{#2} Torres Mesa, Francy Yuliana^{#3}

Ingeniería mecatrónica, Pontificia Universidad Javeriana Bogotá, Colombia

¹lina.ramirezv@javeriana.edu.co ²desteban.gonzalezr@javeriana.edu.co ³torresmfrancy@javeriana.edu.co

Se realizaron ajustes iniciales en el código para permitir la transmisión de datos a ThingsBoard. El primer cambio se centró en la conexión, que se dividió en dos partes: el host y el token del dispositivo. Inicialmente, el dominio era 10.195.28.12; sin embargo, se observó que este dominio solo era funcional con el internet de la universidad, lo que impedía la conexión con la Raspberry. Por lo tanto, se creó una nueva cuenta en ThingsBoard, a partir de la cual se desarrolló toda la interfaz de usuario.

```
# Configuración de ThingsBoard
THINGSBOARD_HOST = 'demo.thingsboard.io'
ACCESS_TOKEN = 'yIJfWlkEsf9AKKoWqt72'

# Configuración de pines GPIO para LEDs RGB
LED_RED = 17
LED_GREEN = 27
LED_BLUE = 22
```

Además, se incorporó un LED RGB para indicar cuando el sensor RFID RC522 identificaba un tag. Cuando la ternera estaba registrada en la base de datos, el LED mostraba luz verde; en caso contrario, se encendía en rojo. Por lo que no se está utilizando el canal azul del Led.

```
# Función para enviar datos a ThingsBoard

def enviar_datos_thingsboard(data):
    client.publish('v1/devices/me/telemetry', json.dumps(data), 1)
    print(f'Datos enviados a ThingsBoard: {data}')

# Función para encender el LED verde

def encender_led_verde():
    GPIO.output(LED_GREEN, GPIO.HIGH)
    GPIO.output(LED_RED, GPIO.LOW)
    GPIO.output(LED_BLUE, GPIO.LOW)

# Función para encender el LED rojo

def encender_led_rojo():
    GPIO.output(LED_GREEN, GPIO.LOW)
    GPIO.output(LED_GREEN, GPIO.LOW)
    GPIO.output(LED_RED, GPIO.HIGH)
    GPIO.output(LED_BLUE, GPIO.LOW)
```

El actuador utilizado fue un servomotor, encargado de abrir o detener el flujo de alimento para las terneras. Su funcionamiento se divide en dos fases: primero, cuando un tag se acerca al sensor de identificación, el servomotor se activa y gira su palanca 180°, permitiendo el flujo de leche hacia la taza de las terneras a través de una manguera. Dado que la cantidad de alimento está estipulada



según la edad de las terneras, una vez que se alcanza el volumen esperado, el servomotor se activa nuevamente, regresando a su posición inicial para detener el flujo.

```
# Verificar si el volumen ha alcanzado o superado el parámetro
if volumen >= parametro_volumen:
    print("Volumen objetivo alcanzado:", parametro_volumen, "L")
    contador_activo = False # Pausar el contador

# Enviar datos a ThingsBoard
    enviar_datos_thingsboard({'id_ternera': id_ternera, 'volumen': round(volumen, 3)})
    encender_led_verde()

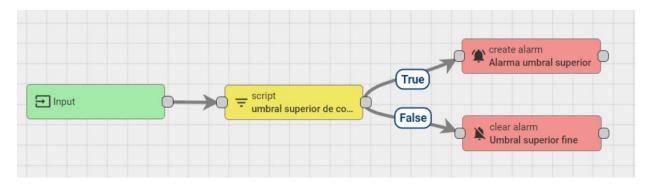
# Mover el servo 90 grados
    servo.ChangeDutyCycle(7.5) # Cambia este valor según la posición neutral de tu servo
    time.sleep(0.5) # Da tiempo para que el servo se mueva
    servo.ChangeDutyCycle(12.5) # Gira a 90 grados (cambiar según tu servo)
    time.sleep(5) # Mantener la posición durante 5 segundos

# Detener el servo
    servo.stop()
```

Para implementar las alertas en el dashboard, se crearon diagramas de flujo en ThingsBoard. En este caso, se configuró una alerta para el sensor de identificación. Esta alerta se activa cuando una ternera se registra más de dos veces al día.

El proceso comenzó con el diseño de un diagrama de flujo que define los criterios y las condiciones necesarias para generar la alerta. Si el sistema detecta que una ternera ha sido registrada más de dos veces en un día, se envía una notificación al panel de control.

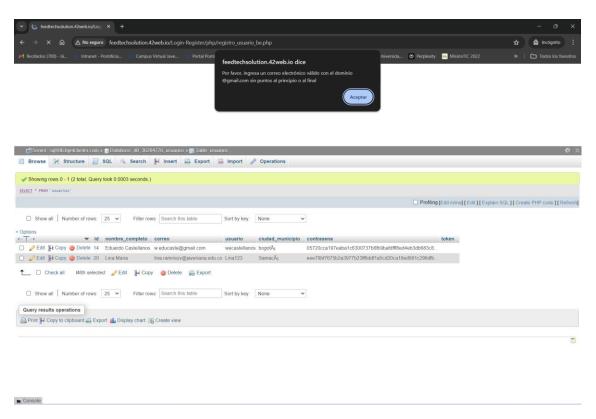
Esta alerta es indispensable para asegurar que las terneras no reciban más alimento del que está establecido, manteniendo un control sobre su alimentación.



Otro cambio que se realizó, siguiendo la recomendación del profesor, fue la modificación del sistema de registro por correo electrónico. Ahora es posible registrarse utilizando cualquier dominio, como 'gmail.com', 'javeriana.edu.co', entre otros, lo cual era necesario, ya que anteriormente, el sistema de registro estaba restringido a 'gmail.com', lo cual limitaba la accesibilidad para algunos usuarios.

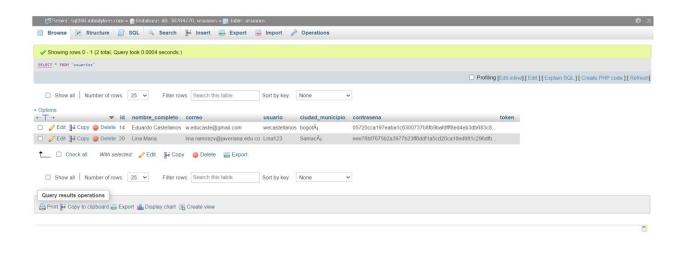
PONTIFICIA UNIVERSIDAD JAVERIANA FACULTAD DE INGENIERIA - DEPARTAMENTO DE ELECTRONICA INTERNET DE LAS COSAS





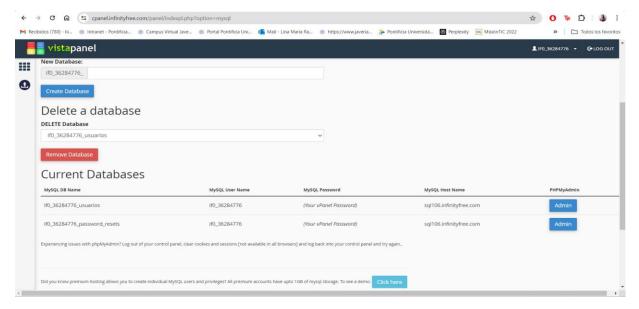
Además, se intentó implementar la función de 'Olvidó su contraseña'. Sin embargo, a pesar de numerosos intentos, no fue posible debido a las limitaciones del hosting gratuito, que restringe ciertas opciones, incluida la recuperación de contraseñas.

Se intentó resolver este problema utilizando el protocolo de comunicación SMTP para enviar correos electrónicos de recuperación de contraseña. Sin embargo, las restricciones del hosting gratuito impidieron completar esta configuración. Por lo tanto, esta funcionalidad no pudo ser implementada en la plataforma actual.



PONTIFICIA UNIVERSIDAD JAVERIANA FACULTAD DE INGENIERIA - DEPARTAMENTO DE ELECTRONICA INTERNET DE LAS COSAS





Para la implementación del dashboard, se conectó el código unificado de los sensores utilizando el dominio y el token del dispositivo, como se mencionó anteriormente. Las primeras pruebas se realizaron con el sensor de identificación, utilizando la información almacenada en la base de datos local de cada tag, que incluía la edad y el ID único de cada ternera.

Posteriormente, se realizó una prueba enviando los datos del sensor de flujo. En este caso, se configuró una alerta para detectar si se recibe más leche de la esperada según la tabla de alimentación disponible en la página web del proyecto. Esta alerta indica un posible fallo en el actuador encargado de detener el flujo de la leche.

Además, se creó un gráfico que muestra el peso inicial de cada ternera y su evolución a lo largo del tiempo. Este gráfico permite monitorear el crecimiento de las terneras y ajustar su alimentación en consecuencia, asegurando un desarrollo saludable y adecuado para cada una.

