Integrantes:

Pachas Saavedra Jesus.

De La Cruz Magallanes Sandra.

INFORME ARDUINO

En este informe se detallará los procesos realizados en el trabajo correspondiente de Arduino, MongoDB, Y Node-Red

Proceso:

1. Como primera instancia se tuvo que instalar Node-Red en la Pc para su uso. Luego de instalación de procedió a ejecutarlo en la consola.

2. Luego se paso a diseñar el código, para poder realizar la prueba Correspondiente.

const int trigger = 2;
const int echo = 3;
bool deteccion = false;

Definición de Variables:

- Trigger: Pin digital 2, conectado al pin Trigger del sensor ultrasónico.
- **Echo:** Pin digital 3, conectado al pin Echo del sensor ultrasónico.
- Detección: Variable booleana usada para controlar cuándo se emite una alerta, evitando que se repita constantemente.

```
void setup() {
   Serial.begin(9600);
   pinMode(trigger, OUTPUT);
   pinMode(echo, INPUT);
   digitalWrite(trigger, LOW);
}
```

Void Setup:

- Inicializa la comunicación serial a 9600 baudios (para mostrar mensajes en el monitor serial).
- Define los pines: trigger como salida y echo como entrada.
- Asegura que el pin trigger comience en bajo (LOW).

Estas variables almacenan:

- t: el tiempo (en microsegundos) que tarda en volver el eco del ultrasonido.
- **d:** la distancia estimada en centímetros.

```
void loop() {
  long t;
  long d;
```

```
digitalWrite(trigger, HIGH);
delayMicroseconds(10);
digitalWrite(trigger, LOW);
```

- Se envía un pulso de 10 microsegundos desde el pin trigger, lo cual activa el sensor ultrasónico para que emita una onda sonora.
- pulseln mide cuánto tiempo tarda en llegar la señal reflejada.

Se divide entre 59 para convertir ese tiempo en centímetros (esta es una aproximación común, aunque algunos usan 58).

```
t = pulseIn(echo, HIGH);
d = t / 59;
```

```
if (d < 20 && !deteccion) {
    Serial.println("alerta");
    deteccion = true;
} else if (d > 20 && deteccion) {
    deteccion = false;
}
```

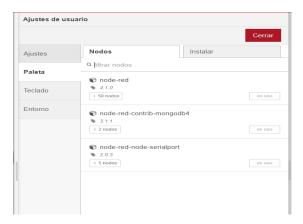
- Si la distancia es menor a 20 cm y aún no se ha detectado nada, se imprime "alerta" y se marca que ya se detectó algo (detección = true).
- Si la distancia vuelve a ser mayor a 20 cm, se reinicia la bandera para permitir futuras detecciones.

• Se espera 100 ms antes de repetir el ciclo.

```
delay(100);
}
```

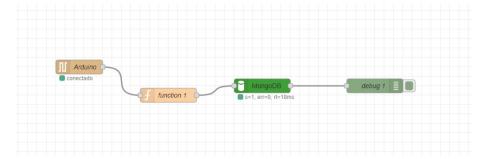
Una Vez probado el código y que haya ejecutado en el software Arduino se pasara hacer la prueba en Node-Red conectado con el MongoDB Y el Arduino.

Como primeras instancias se tuvo que configurar la herramienta Node-RED. Instalando los siguientes puntos.

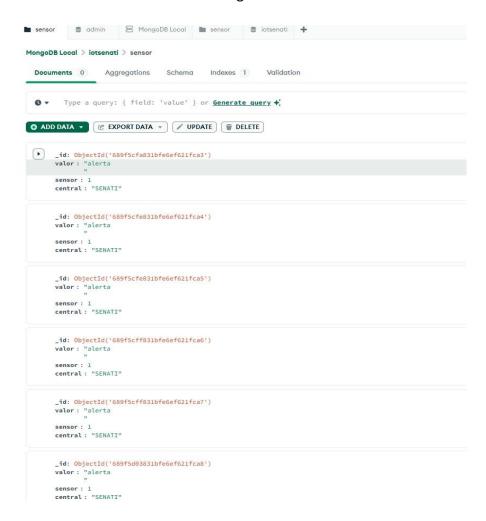


Cuando se tenga instalados en este caso las dependencias, se procederá a poner ir uniendo los procedimientos a utilizar

- Serial in: Lee datos de un puerto serie local.
- **Function:** Una función de JavaScript que se ejecuta en los mensajes que recibe el nodo.
- **Mongodb4:** Ejecute operaciones de recopilación de MongoDB con este nodo.
- Debug: Muestra las propiedades del mensaje seleccionado en la pestaña de la barra lateral de depuración y, opcionalmente, el registro de tiempo de ejecución.



Teniendo Los resultados en mongoDB



• Y también saliendo la información en Arduino IDE.

