

UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE PUEBLA

Ingeniería en Mecatrónica 6° "MA"

PROFESORA: Mariana Tepox Cruz

MATERIA: Automatización Industrial

EQUIPO 1: Marlyn Cirne Percino

Dennis Ariel Cozatl Cuautle
Cristian Daniel Hernández Cardoso
Maribel Méndez Ramírez
Rocelia Moyotl Suarez
Jose Armando Paleta Cordero
Carlos Daniel Rico Méndez
Eduardo Téllez Pajarito

Juan Carlos Tolama

ÍNDICE

Introducción	3
Objetivo	4
Estudio de análisis para la comunicación	5
Qué son las redes de comunicación industrial	5
Características de una red de comunicación industrial	5
Arquitectura de una red de comunicación industrial	6
Nivel de dispositivo	6
Nivel de control:	7
Nivel de información	7
Tipos de redes y sistemas de comunicación industrial	8
Comunicación serial	8
DeviceNet	9
ControlNet	9
Modbus	10
Profibus	11
Análisis de la comunicación del proyecto	12
Desarrollo de la comunicación del proyecto	13
Código de programación del Arduino	13
1 Detectar una petición HTTP (Hypertext Transfer Protocol)	13
2 Enviar parámetros a través de HTML	13
Código	13
Código en Arduino	16
Conclusión	19
Bibliografía	20

Introducción

En un acercamiento a esta disciplina, la cual es la materia de automatización industrial, se busca conocer las tecnologías necesarias para el desarrollo de soluciones IoT/Industria Conectada y valiéndonos para ello de herramientas, tecnologías, protocolos y software libre/open Source que hay a nuestra disposición, de forma que cualquier empresa por pequeña que sea pueda hacer un proyecto sencillo de IoT/Industria 4.0 con una inversión mínima, sea cual sea el sector al que pertenezca. En nuestro caso al ser estudiantes de ingeniería queremos usar la industria 4.0 a nuestro favor para poder realizar la comunicación a distancia de un dispositivo vía Arduino, como es bien sabido que un proceso se considera 4.0 en el momento que es autónomo, ya sea grande o chico. No solo las grandes empresas pueden dar el salto a IoT, las tecnologías libres permiten que sea factible la digitalización de las pymes con una inversión económica mínima y que surja la innovación desde las propias empresas con una formación adecuada a sus trabajadores.

Objetivo



El conocimiento sobre el funcionamiento de los diferentes tipos de comunicación a nivel industrial es indispensable cuando se busca alcanzar un monitoreo adecuado y efectivo. En muchas ocasiones necesitamos acceder a ordenadores o aparatos donde se requiere un control y monitoreo eficiente en los momentos en que la persona no se encuentra cerca del área de trabajo, para ello se busca establecer una conexión vía internet o en un servidor. En este trabajo buscamos establecer comunicación del Arduino hacia un operario vía internet, para ello se usará un módulo Ethernet: Arduino Uno o Mega + W5100 conectado hacia un puerto del módem elegido en el que se trabajara, esto conectado a una ip Pública. Gracias a esto tendremos un sistema de monitoreo/conexión a distancia eficiente.

Estudio de análisis para la comunicación

Qué son las redes de comunicación industrial

Las redes de comunicación industrial son la columna vertebral de cualquier arquitectura de sistemas de automatización, ya que ha proporcionado un poderoso medio de intercambio de datos, control habilidad de datos y flexibilidad para conectar varios dispositivos.

En primer lugar, se considera comunicación al intercambio de información entre dos o más partes. Para ello, la información se transfiere de un tercero a otro, que la recibe, la procesa y la almacena/descarta en función de su relevancia. Cuando se añade el componente industrial, se puede hablar de "comunicación industrial".

La comunicación de datos se refiere a la transformación de información o datos, principalmente en formato digital, de un transmisor a un receptor a través de un enlace (que puede ser de alambre de cobre, cable coaxial, fibra óptica o cualquier otro medio) que conecte estos dos. Las redes industriales tradicionales se utilizan para permitir la comunicación de datos entre ordenadores, ordenadores y sus periféricos y otros dispositivos.

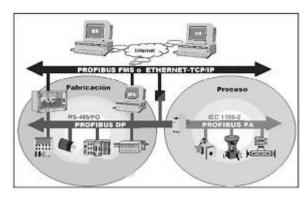


Características de una red de comunicación industrial

Por otro lado, la red de comunicación industrial es un tipo especial de red hecha para manejar el control en tiempo real y la integridad de los datos en entornos difíciles sobre grandes instalaciones.

Las comunicaciones industriales, por lo general, utilizan Ethernet, DeviceNet, Modbus, ControlNet, etc. Los tres mecanismos de control significativos utilizados en el campo de la automatización industrial incluyen Controladores Lógicos Programables (PLCs), Control de Supervisión y Adquisición de Datos (SCADA) y Sistema de Control Distribuido (DCS). En el caso de la transmisión inalámbrica, la comunicación se realiza a través de ondas de radio.

Un bus de campo es otra red de área de control local utilizada para sistemas de control distribuidos en tiempo real para sistemas industriales automatizados complejos. Es un enlace de comunicación digital bidireccional y multipunto entre controladores y dispositivos de campo inteligentes como sensores/actuadores/transductores inteligentes. Reemplaza al sistema de comunicación punto a punto convencional que consiste en tantos pares de cables como dispositivos de campo.



Arquitectura de una red de comunicación industrial

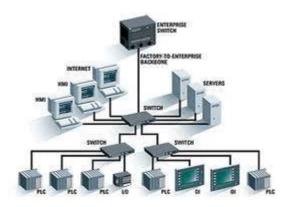
En una industria de fabricación o de procesos, la información o los datos fluyen del nivel de campo al nivel de empresa (de abajo hacia arriba) y viceversa. Por lo tanto, es obvio que no existe una única dirección de red de comunicación que satisfaga las necesidades de cada nivel.

Basándose en la funcionalidad, las redes de comunicación industrial se clasifican en tres niveles generales que se desarrollan a continuación.



Nivel de dispositivo

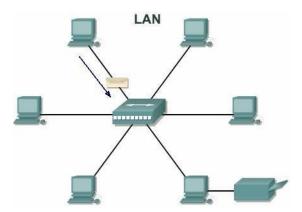
La tecnología de bus de campo es la red de comunicación más sofisticada utilizada a nivel de campo, ya que facilita el control distribuido entre varios dispositivos de campo inteligentes y controladores. Se trata de un sistema de comunicación bidireccional en el que muchas variables son atendidas por una sola transmisión. Los diferentes tipos de buses de campo incluyen HART, ControlNet, DeviceNet, CAN Bus, Profibus y Foundation Field Bus.



Nivel de control:

Este nivel consiste en controladores industriales tales como PLCs, unidades de control distribuidas y sistemas informáticos. Las tareas de este nivel incluyen la configuración de dispositivos de automatización, la carga de datos de programa y datos de variables de proceso, el ajuste de variables de set, la supervisión de control, la visualización de datos de variables en HMIs, el archivo histórico, etc.

Las redes de área local (LAN) se utilizan como redes de comunicación a este nivel para lograr las características deseadas. Ethernet con protocolo TCP/IP se utiliza principalmente como red de nivel de control para conectar unidades de control a ordenadores.



Nivel de información

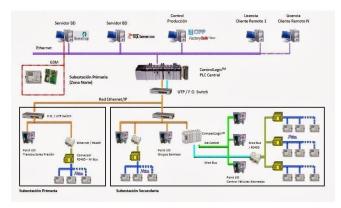
Es el nivel superior del sistema de automatización industrial el que recoge la información de su nivel inferior, es decir, el nivel de control. Se trata de grandes volúmenes de datos que no se utilizan constantemente y que no son críticos en cuanto al tiempo.

Existen redes a gran escala a este nivel. Por lo tanto, las WAN Ethernet se utilizan comúnmente como redes de nivel de información para la planificación de fábricas y el intercambio de información de gestión. A veces, estas redes pueden conectarse a otras redes industriales a través de pasarelas.



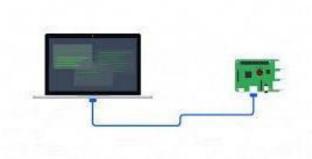
Tipos de redes y sistemas de comunicación industrial

Existen varios tipos de redes de comunicación industrial diseñadas para interconectar dispositivos de campo industrial y varios módulos de E/S. Éstos se describen sobre la base de determinados protocolos. Un protocolo es un conjunto de reglas utilizadas en la comunicación entre dos o más dispositivos.



Comunicación serial

La comunicación serie es el sistema de comunicación básico que se proporciona para cada controlador o PLC. Esta comunicación se implementa utilizando estándares de protocolo como RS232, RS422 y RS485. El acrónimo RS significa Estandard Recomendado, que especifica las características de comunicación en serie en términos de características eléctricas, mecánicas y funcionales.



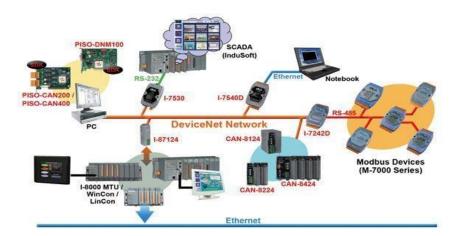
Las interfaces de comunicación serie están incorporadas en la CPU o en el módulo de proceso o pueden ser un módulo de comunicación separado. Estas interfaces RS se utilizan principalmente para transferir datos a una alta velocidad de transmisión de datos entre un PLC y el dispositivo remoto.

DeviceNet

Se trata de una red de nivel de dispositivo abierto basada en tecnología CAN. Está diseñada para interconectar dispositivos de nivel de campo (tales como sensores, interruptores, lectores de códigos de barras, pantallas de panel, etc.) con controladores de nivel superior (tales como un PLC) con una adopción única del protocolo CAN básico. Puede soportar hasta 64 nodos y 2048 dispositivos en total.

Reduce el coste de la red al integrar todos los dispositivos en un cable de cuatro hilos que transporta tanto datos como conductores de energía. La alimentación de la red permite que los dispositivos se alimenten directamente desde la red y, por lo tanto, reduce los puntos de conexión físicos.

Esta red es popularmente usada en las industrias automotrices y de semiconductores.

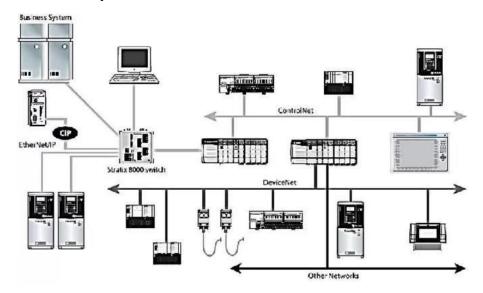


ControlNet

Se trata de una red de control abierta, que utiliza el protocolo industrial común (CIP) para combinar la funcionalidad de una red peer-to-peer (red de pares) y una red de E/S, proporcionando un rendimiento de alta velocidad.

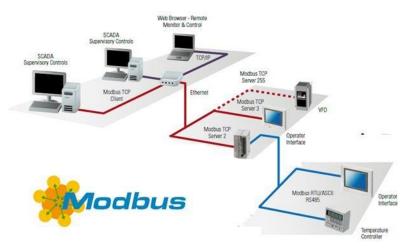
Esta red es la combinación de Data Highway Plus (DH+) y E/S remotas. Se utiliza para la transferencia de datos en tiempo real de datos críticos para el tiempo, así como de datos no críticos para el tiempo, entre E/S o procesadores de la misma red.

Puede comunicar hasta un máximo de 99 nodos con una velocidad de transferencia de datos de cinco millones de bits por segundo. Fue diseñado para ser utilizado tanto a nivel de dispositivo como de campo en sistemas de automatización industrial. Proporciona redundancia de medios y comunicación en todos los nodos de la red.



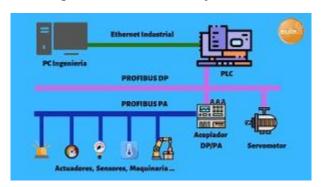
Modbus

Es un protocolo de sistema abierto que puede funcionar en una variedad de capas físicas. Es el protocolo más utilizado en aplicaciones de control industrial. Es una técnica de comunicación en serie que proporciona una relación maestro/esclavo para la comunicación entre dispositivos conectados en red. Puede ser implementado en cualquier medio de transmisión, pero más comúnmente utilizado con RS232 y RS485.



Profibus

Es una de las redes de campo abierto más conocidas y ampliamente implementadas. Estas redes se utilizan principalmente en los campos de la automatización de procesos y de la automatización de fábricas. Es más adecuado para tareas de comunicación complejas y aplicaciones en las que el tiempo es un factor crítico. Existen tres versiones diferentes de Profibus: Profibus-DP (Periferia Descentralizada), Profibus-PA (Automatización de Procesos) y Profibus-FMS (Especificación de Mensajes de Bus de Campo).



Profibus-DP es un estándar de comunicación de bus de campo abierto que utiliza la comunicación maestro/esclavo entre dispositivos de red. Utiliza tecnologías de transmisión RS485 o de fibra óptica como medio de capa física. Se utiliza principalmente para proporcionar comunicación entre controladores y E/S distribuidas a nivel de dispositivo.

Profibus-PA está especialmente diseñado para la automatización de procesos. Se recomienda utilizar las redes Profibus-PA en áreas intrínsecamente seguras. Estas redes permiten que los sensores, actuadores y controladores se conectan a un único bus común, que proporciona comunicación de datos y alimentación a través del bus. Estas redes utilizan la capa física Manchester Bus Powered (MBP) basada en la norma internacional IEC 61158-2.

Profibus-FMS es un formato de mensajería multimaster o peer-to-peer que permite a las unidades maestras comunicarse entre sí. Es una solución de propósito general que realiza tareas de comunicación en el nivel de control, especialmente en el subnivel de celda para facilitar la comunicación entre PCs maestros.

Análisis de la comunicación del proyecto

Para nuestro trabajo primero se requiere comunicación de Arduino al objeto que deseamos entablar, en este caso un Led o servomotores, para ellos usaremos algunos códigos y librerías de Arduino para el control y ejecución de estos mismos, también utilizaremos el lenguaje HTML.

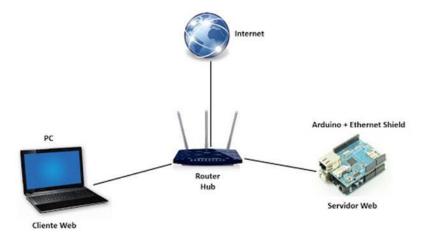
La comunicación de Arduino es muy importante porque gran parte de los protocolos utilizados actualmente son serie y además muchos dispositivos de comunicación inalámbrica usan la comunicación serie para hablar con Arduino como los módulos bluetooth y los módulos Xbee. También la comunicación serie es la que se usa generalmente para comunicar el Arduino con el Ordenador. Antes que nada hay que saber que es un servidor web. Un servidor web es una computadora que guarda y transmite datos vía Internet. La información que almacenan es en forma de página Web. Cuando un cliente (navegador Web) accede a un servidor Web, envía una petición HTTP que recibe el servidor Web. Luego este envía la información a través de protocolo HTTP al cliente en formato HTML.

El lenguaje HTML: HTML es el lenguaje que se emplea para el desarrollo de páginas de internet. Está compuesto por una serie de etiquetas que el navegador interpreta y da forma en la pantalla. HTML dispone de etiquetas para imágenes, hipervínculos que nos permiten dirigirnos a otras páginas, saltos de línea, listas, tablas, etc. En el fondo, crear una página web en HTML, no es muy diferente a crear cualquier otro documento con un editor de texto. Consiste en crear un fichero con extensión .html o .htm y editarlo. En este fichero, se creará el contenido en sí (el texto de los títulos, párrafos, crear formularios HTML, etc.), así como las etiquetas (o "tags") HTML (luego veremos que son) necesarias para definir la estructura del documento HTML. Esto se puede hacer de una manera más purista en modo texto trabajado directamente con el código HTML, o bien, de una manera más visual y amigable con un editor HTML especializado, muy parecido a cómo se trabaja también en un editor como Microsoft Word, por ejemplo.

En resumen, nuestro Arduino debe estar conectado a la red con una IP que se le asignará. Para detectar una petición HTTP con el código de Arduino, primero tendremos que crear un cliente Web. Luego cuando el cliente envíe una petición HTTP al Arduino, este la leerá carácter por carácter a través de una variable char. Sabiendo que una petición HTTP termina con una línea en blanco, pondremos una condición que detecte esta línea en blanco para que, posteriormente, enviar la respuesta HTML.

El código HTML de la web enviará lo que se escriba en el sketch. Cuando ponemos esta dirección IP en un buscador Web de un ordenador conectado a la misma red (o desde fuera a través de Internet si abrimos un puerto que nos direccione a la IP del Arduino), estamos enviando una petición HTTP. Cuando el Arduino lea esta petición, nos enviará el código HTML para que podamos visualizar la página Web en el navegador. El IP tenemos que asignarle al Arduino, tiene que estar dentro del mismo rango que la IP de la puerta de enlace (Gateway). Para aplicar lo anterior, se tiene que controlar un Led a través del Arduino conecto

a internet o hacia el servidor web o conexión ip establecida anteriormente. En el Arduino tendremos conectado el Led con una resistencia en una salida digital, y en la página Web tendremos dos botones: uno para encender el Led y el otro para apagarlo. Además, nos indicará si el Led está encendido o apagado.



Desarrollo de la comunicación del proyecto

Código de programación del Arduino

1.- Detectar una petición HTTP (Hypertext Transfer Protocol)

Para detectar la petición HTTP con el Arduino, primero se crea un cliente Web. Posterior cuando el cliente envié la petición HTTP al Arduino, este procederá a leer carácter por carácter r a través de una variable char. Si la petición HTTP termina con una línea en blanco, pondremos una condición que detecte esta condición para que, después enviar una o la repuesta HTML.

2.- Enviar parámetros a través de HTML

En la página Web se encontrara un botón. Al pulsarlo, envía un o unos parámetros diferentes para poder identificarlo en el código de Arduino. Para poder enviar los parámetros a través de HTML se utiliza el método URL encoded. Es decir que los datos provienen por la URL si se inician con el símbolo.

Posterior se tiene que hacer el detectar eta parte del texto. Para la petición del HTTP será almacenado en una variable de tipo char. Que se tiene que transformar estos caracteres a una cadena de caracteres (String).

Después se tiene que detectar la posición del parámetro que se envía a String utilizando la función indexOf () y la almacenado en una variable. Y finalizando, con la función substring (), se comprueba si los caracteres del parámetro emitidos coincide con los que ponemos en la condición.

Código

#include <SPI.h>
#include <Ethernet.h>

```
byte mac[] = { 0xDE, 0xAD, 0xBE, 0xEF, 0xFE, 0xED };
IPAddress ip(192,168,0,5);
EthernetServer server(80);
int led=6:
String estado="OFF";
void setup()
 Serial.begin(9600);
 Ethernet.begin(mac, ip);
 server.begin();
 Serial.print("server is at ");
 Serial.println(Ethernet.localIP());
 pinMode(led,OUTPUT);
void loop()
 EthernetClient client = server.available();
 if (client) {
  Serial.println("new client");
  boolean currentLineIsBlank = true;
  String cadena="";
  while (client.connected()) {
   if (client.available()) {
   char c = client.read();
   Serial.write(c);
   cadena.concat(c);
     int posicion=cadena.indexOf("LED=");
      if(cadena.substring(posicion)=="LED=ON")
       digitalWrite(led,HIGH);
       estado="ON";
      if(cadena.substring(posicion)=="LED=OFF")
       digitalWrite(led,LOW);
       estado="OFF";
```

```
if (c == \n' \&\& currentLineIsBlank) {
       client.println("HTTP/1.1 200 OK");
       client.println("Content-Type: text/html");
       client.println();
       client.println("<html>");
       client.println("<head>");
       client.println("</head>");
       client.println("<body>");
       client.println("<h1 align='center'>DIYMakers</h1><h3 align='center'>LED
controlado por Servidor Web con Arduino</h3>");
       client.println("<div style='text-align:center;'>");
       client.println("<button onClick=location.href='./?LED=ON\'
style='margin:auto;background-color: #84B1FF;color: snow;padding: 10px;border: 1px
solid #3F7CFF; width: 65px;'>");
       client.println("ON");
       client.println("</button>");
       client.println("<button onClick=location.href='./?LED=OFF\'
style='margin:auto;background-color: #84B1FF;color: snow;padding: 10px;border: 1px
solid #3F7CFF;width:65px;'>");
       client.println("OFF");
       client.println("</button>");
       client.println("<br /><br />");
       client.println("<b>LED = ");
       client.print(estado);
       client.println("</b><br/>>");
       client.println("</b></body>");
       client.println("</html>");
       break;
     if (c == '\n') {
      currentLineIsBlank = true;
     else if (c != \r') 
      currentLineIsBlank = false;
  delay(1);
  client.stop();
```

Código en Arduino

```
sketch_nov18a Arduino 1.8.13
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            – ø ×
Archivo Editar Programa Herramientas Ayuda
      sketch_nov18a
     1 #include <SPI.h>
2 #include <Ethernet.h>
      4 byte mac[] = { 0xDE, 0xAD, 0xBE, 0xEF, 0xFE, 0xED };
      6 IPAddress ip(192,168,0,5);
% int led=6;
10 String estado="OFF";
11
12 void setup()
13 {
14 Serial.begin(9600);
15 Ethernet.begin(nac, ip);
17 server.begin();
18 Serial.print("server is at serial.println(Ethernet.log)
20 pinMode(led,OUTFUT);
21 }
22 }
23 void loop()
25 {
26 EthernetClient client = serial.println("ser client | serial.println("serial.serial.println("serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.serial.seria
       9 int led=6;
                server.begin();
Serial.print("server is at ");
Serial.println(Ethernet.localIP());
                {
    EthernetClient client = server.available();
    if (client) {
        Serial.println("new client");
        boolean currentLineIsBlank = true;

 El Sketch usa 14544 bytes (45%) del espacio de almacenamiento de programa. El máximo es 32256 bytes.
Las variables Globales usan 1061 bytes (51%) de la memoria dinámica, dejando 967 bytes para las variables locales. El máximo es 2048 bytes.
sketch nov18a Arduino 1.8.13
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            - ø ×
Archivo Editar Programa Herramientas Ayuda
  EthernetClient client = server.available();
                int posicion=cadena.indexOf("LED=");
                                            if(cadena.substring(posicion)=="LED=ON")
                                         {
   digitalWrite(led,HIGH);
   estado="ON";
.
                                             if (cadena.substring(posicion) =="LED=0FF")
                                       digitalWrite(led,LOW);
estado="OFF";
}
                                     if (c == {}^{1}\n^{1} 44 currentLineIsBlank) (
 El Sketch usa 14544 bytes (45%) del espacio de almacenamiento de programa. El máximo es 32256 bytes.
Las variables Globales usan 1061 bytes (51%) de la memoria dinámica, dejando 987 bytes para las variables locales. El máximo es 2048 bytes.
```

```
sketch_nov18a Arduino 1.8.13
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           ø
Archivo Editar Programa Herramientas Ayuda
  Ø.
    sketch nov18a
                                   estado="OFF";
                          if (c == '\n' 66 currentLineIsBlank) (
  54
55
56
57
58
59
60
61
62
63
64
65
66
67
71
72
73
74
75
                                   client.println("HTTP/1.1 200 0K");
                                   client.println("Content-Type: text/html");
client.println();
                                  client.println("chtal>");
client.println("cheado");
client.println("cheado");
client.println("cheado");
client.println("chodoy");
client.println("chodoy");
client.println("chodoy");
client.println("chodoy");
                                 client.println("<div style='text-align:center;'>");
client.println("<div style='text-align:center;'>");
client.println("Chutton onClick=location.href='./?LED=ON\' style='margin:auto;background-color: #84BlFF;color: snow;padding: l0px;border: lpx solid #3F7CFF;width:65px;'>");
client.println("Chuttono");
                                   client.println("<div style='text-align:center:'>");
 El Sketch usa 14544 bytes (45%) del espacio de almacenamiento de programa. El máximo es 32256 bytes.
Las variables Globales usan 1061 bytes (51%) de la memoria dinámica, dejando 987 bytes para las variables locales. El máximo es 2048 bytes.
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              m ×
sketch nov18a Arduino 1.8.13
Archivo Editar Programa Herramientas Ayuda
sketch_nov18a
                                    client.println("<hl align='center'>DIYMakers</hl><hl><h3 align='center'>LED controlado por Servidor Web con Arduino</h3>");
                                  client.println("Giv style='text-align:center;'>");
client.println("Cdiv style='text-align:center;'>");
client.println("Cdivton onClick=location.href='./?LED=ON' style='margin:auto;background-color: $84B1F7;color: snow;padding: l0px;border: lpx solid $3F7CFF;width:65px;'>");
client.println("Cdivton onClick=location.href='./?LED=OFF\' style='margin:auto;background-color: $84B1F7;color: snow;padding: l0px;border: lpx solid $3F7CFF;width:65px;'>");
client.println("OFF");
client.println("OFF");
client.println("Cbt />Cbt />");
client.println("Cbt />Cbt />");
client.println("Cbt />Cbt />");
client.println("Cbt /> cbt />");
  65
66
67
68
69
70
71
72
73
74
75
76
77
78
80
81
82
83
84
85
86
87
88
                                  client.println("CbbED = ");
client.println(extbodo);
client.println("</b>chr />");
client.println("</b>c/body>");
client.println("</html>");
break;
                              currentLineIsBlank = true;
                         else if (c != '\r') {
  currentLineIsBlank = false;
                    ielav(l):
                 client.stop();
           }
El Sketch usa 14544 bytes (454) del espacio de almacenamiento de programa. El máximo es 32256 bytes.
Las variables Globales usan 1061 bytes (514) de la memoria dinámica, dejando 987 bytes para las variables locales. El máximo es 2048 bytes.
```

- 3.- Además de la página se procedió a realizar el código de Arduino de nuestro proyecto a controlar, en este caso el semáforo.
- 4.- Una vez realizada la página html, en este caso fue realizada en el mismo código de Arduino, se procede a conectar el Arduino Shield con el Router, así mismo el Arduino a la lap top.
- 5.- Se procedió al armado del circuito, este consta de una serie de leds para dar forma a la secuencia de Leds.
- 6.- Una vez se introduce el IP indicado en código Arduino mediante una página web, se verifica que todo funcione mediante el monitor de Arduino.
- 7.- Por último se procede abrir un puerto del router para que el IP de nuestra página sea pública y tenga acceso a todas las personas.

Conclusión

Es importante conocer los diferentes tipos de redes de comunicación industrial, al igual que los diferentes tipos de lenguaje de programación como es el HTML y el funcionamiento de cada una de ellas. Es importante conocer los ordenadores, para que se pueda hacer una buena conexión vía internet. Ya que ahora en la actualidad se utilizan mucho monitoreo en las industrias y no solamente en las empresas sino también en el hogar. Para esto es más fácil trabajar estando a una distancia lejana.



Bibliografía

- [aula21, «Qué son las redes de comunicación industrial,» Formación para la Industria. ,
- 1 [En línea]. Available: https://www.cursosaula21.com/que-son-las-redes-de-
-] comunicacion-

industrial/#:%7E:text=Las%20redes%20de%20comunicaci%C3%B3n%20industrial%20son%20la%20columna%20vertebral%20de,flexibilidad%20para%20conectar%20varios%20dispositivos. [Último acceso: 4 Agosto 2020].