

Índice

1 Introducción.....	3
1.1 Objetivo.....	3
1.2 Planteamiento del problema.....	3
1.3 Hipótesis.....	4
1.4 Motivación.....	4
1.5 Descripción del documento.....	5
2 Marco teórico.....	7
2.1 Medición de la corriente por medio del sensor.....	8
2.1.1 Física acerca del sensor.....	8
2.1.2 Protecciones y manejo del sensor.....	12
2.1.3 Explicación e implementación del sensor.....	15
2.2 Microcontroladores, Microcomputadoras y componentes electrónicos.....	16
2.2.1 Microcomputadoras (Raspberry Pi 3 B).....	16
2.2.2 Microcontroladores (Arduino nano).....	19
2.2.3 Manejo de señales digitales y análogicas (ADC).....	23
2.2.4 Regulador de voltaje.....	24
2.3 Arquitectura de los sistemas IoT.....	25
2.3.1 Dispositivos embebidos con internet de las cosas.....	28
2.3.2 Servicios Web (RESTful).....	32
2.3.3 Uso de base de datos.....	36
2.3.4 Sistema de visualización de datos.....	38
3 Desarrollo.....	39
3.1 Arquitectura del sistema.....	39
3.2 Dispositivo embebido.....	40
3.2.1 Sensores comerciales.....	42
3.2.2 Sensor SCT-013-03.....	45
3.2.3 Reguladores de voltaje.....	46
3.2.4 Circuito del sistema.....	49
3.2.5 Cálculos de la corriente eléctrica.....	52
3.2.6 Interconexión Arduino-Raspberry.....	54
3.2.7 Software del sistema.....	55
3.2.8 Comunicación dispositivo - API con Flask y Gevent.....	56
3.3 Sistema de adquisición de datos.....	58
3.3.1 Base de datos con MongoDB.....	58
3.3.2 Algoritmos de búsqueda.....	59
3.3.3 Protocolos de respuesta.....	60
3.4 Sistema de visualización.....	60
3.4.1 Sistema gráfico de los datos.....	61
3.4.2 Búsqueda y filtrado de datos.....	66
3.4.3 Validación de los datos desde la vista.....	70
4 Pruebas y resultados.....	72
4.1 Comparación con sistema comerciales.....	72
4.1.1 Comparación con un medidor de corriente de gancho comercial.....	72
4.1.2 Comparación con el medidor puesto por CFE.....	76
4.2 Pruebas con el sistema en ambiente real.....	79
4.2.1 Prueba en un hogar.....	80

4.2.2 Prueba en una estación de carga.....	80
4.3 Comportamiento del sistema durante un periodo.....	80
5 Conclusiones y trabajo futuro.....	82
5.1 Conclusiones.....	82
5.2 Trabajo futuro.....	82
6 Bibliografía.....	82

1 Introducción

La Comisión Federal de Electricidad (CFE, fundada en 1937) ha llevado acabo la labor de llevar electricidad por todo México. Pese a todos los obstáculos que esto conlleva, se busca beneficiar a las personas dentro de nuestro país con este servicio. Al paso de los años se han creado diferentes plantas que generan electricidad por medio recursos naturales como los ríos y corrientes de aire, así como la implementación de máquinas a base de combustibles para generar electricidad.

Actualmente México cuenta con diferentes plantas generadoras de energía eléctrica y cada una de ellas tiene un tipo de funcionamiento con el cual genera electricidad. Estos tipos de generadores de electricidad que se encuentran en el país son: plantas termoeléctricas que abarcan ciclo de vapor, turbogas y de combustión interna, plantas carboeléctricas, plantas geotermoeléctricas, plantas de ciclo combinado, plantas duales que operan con carbón o combustóleo, plantas nucleoeléctricas, hidroeléctricas, plantas eoloeléctricas y plantas que funcionan con celdas fotovoltaicas (Sector Eléctrico Nacional, 2016).

Según el informe anual dado por CFE (CFE, 2018), durante el 2018, el conjunto de plantas generadoras de parte de la empresa produjo una cantidad mayor de 258 mil 684 Gigawatts-hora, que significa un aumento del 0.49% comparado al del año 2017 como se observa en la Figura 1.1. También podemos observar que la mayor parte de producción de energía eléctrica la realizan las plantas generadoras cuyo funcionamiento es a partir de combustibles que alimentan a la maquinaria.

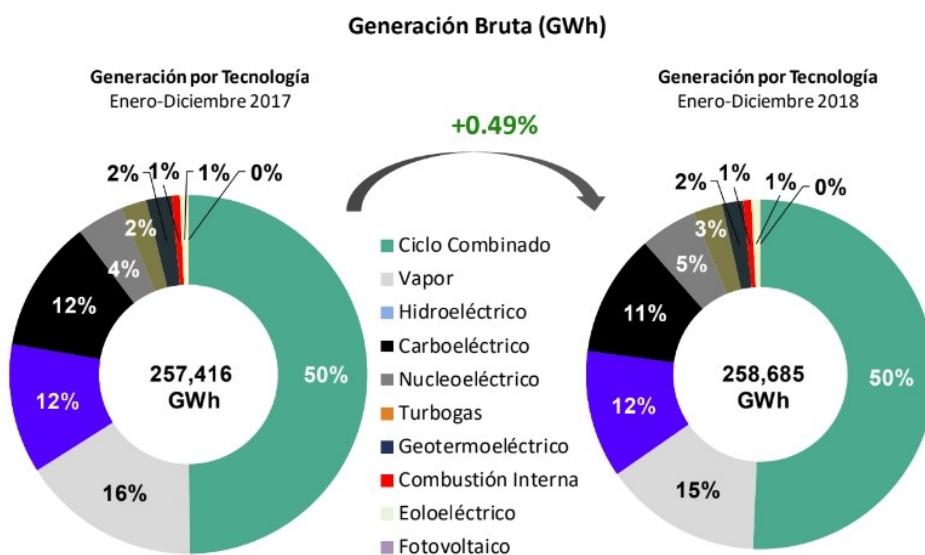


Figura 1.1 Crecimiento de generación bruta de electricidad 2017-2018.

Imagen recuperada de [https://infesen.senado.gob.mx/sgsp/gaceta/64/1/2019-05-15-1/assets/documentos/PoderEjecutivo_informe_anual_2018_cfe.pdf](https://infosen.senado.gob.mx/sgsp/gaceta/64/1/2019-05-15-1/assets/documentos/PoderEjecutivo_informe_anual_2018_cfe.pdf) pagina 8.

El uso de combustibles es una opción para producir electricidad. Esta técnica es utilizada con más frecuencia por las empresas que se encargan de la generación de electricidad. Como ejemplo, las plantas que utilizan el ciclo combinado son una opción sencilla de instalar, puesto que conseguir la infraestructura que requiere estas plantas es más accesible el costo a comparación de invertir en una planta cuyo funcionamiento se basa en el uso de energías renovables.

Las plantas en general que utilizan maquinas de combustión son las que producen gases nocivos para el medio ambiente como dióxido de carbono (CO_2), óxidos de nitrógeno (NO_x) y bióxido de azufre (SO_2). Algunas de las consecuencias de la generación de estos gases se muestran en la Tabla 1.1 donde los daños más considerables que se tienen son daños hacia los mares, directamente hacia su flora y fauna, la generación de la lluvia ácida y el deterioro de ecosistemas como los son los bosques.

Contaminante	Descripción	Efectos en el ambiente
CO_2	El dióxido de carbono es un gas que se encuentra naturalmente en la atmósfera, así como resultado de la quema de combustibles fósiles.	<ul style="list-style-type: none"> Contribuye al efecto invernadero Lluvia ácida Deterioro de flora y fauna acuática
NO_x	Los óxidos de nitrógeno se generan por el uso de vehículos y plantas termoeléctricas generadoras de energía eléctrica.	<ul style="list-style-type: none"> Daños en los pulmones Lluvia ácida Generación de contaminación fotoquímica Daño directo a los bosques
SO_2	El bióxido de azufre se produce a consecuencia del funcionamiento de plantas termoeléctricas generadoras de electricidad y refinerías.	<ul style="list-style-type: none"> Daños en los pulmones Lluvia ácida Deterioro de flora y fauna acuática Daño directo a los bosques

Tabla 1.1 Consecuencia de la quema de combustibles fósiles

Durante el 2018 en México, la quema de combustibles fósiles abarcó un 80.17% de la producción de energía eléctrica total del país y un 19.83% en la implementación de energías renovables y energías limpias como lo muestra la Figura 1.2, donde CFE da a conocer que el implementar centrales eléctricas que funcionan a base de los combustibles es una de sus opciones más viables de instalar en el país.

La empresa de CFE busca hacer el menor daño ambiental por parte de su quema de combustibles, reduciéndolo con la creación de proyectos cuya infraestructura es dirigida a la generación y transmisión de energía eléctrica por todo el país con una mejor calidad, con costos bajos y realizar el menor daño posible al medio

ambiente con la producción de CO₂, NO_x y SO₂ que son nocivos para la capa de ozono.

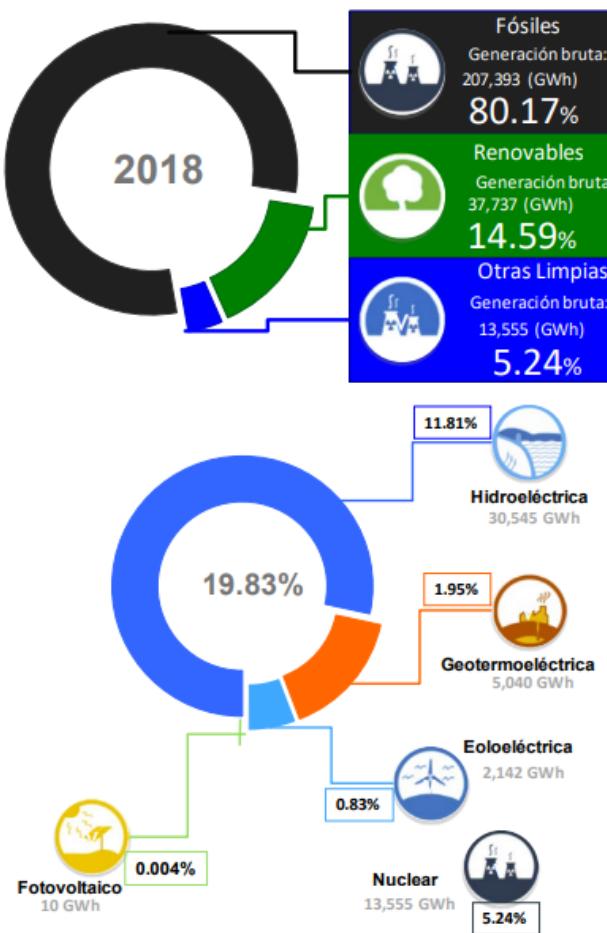


Figura 1.2 Porcentajes de generación bruta durante el 2018.

Imagen recuperada de
https://infosen.senado.gob.mx/sgsp/gaceta/64/1/2019-05-15-1/assets/documentos/PoderEjecutivo_informe_anual_2018_cfe.pdf pagina 11.

Parte de la contaminación que se genera se debe al uso excesivo de la energía eléctrica, la cual se provoca debido a que varios de los usuarios utilizan la electricidad desmedidamente por medio de sus electrodomésticos, haciendo que las centrales eléctricas trabajen de más para cubrir la demanda de energía eléctrica y no cause bajas de tensión al suministro.

Además de contribuir con la contaminación, el otro problema que se genera por

demandas de electricidad son los costos elevados que llegan a repercutir en los usuarios, ya que incrementan los costos conforme se aumenta el uso del suministro eléctrico en cada residencia y/o hogar; por lo cual CFE establece tarifas que se rigen dependiendo de la zona de México en la que habites: la primera tarifa subsidiada se aplica dentro de la temperatura media mensual mínima en verano, y la segunda cuando se rebasa el promedio de la media mensual.

En México la problemática del consumo eléctrico en hogares o en establecimientos radica en el uso excesivo de la energía eléctrica que provee la comisión federal de electricidad, ya que personas que utilizan este servicio realizan muchas quejas acerca de los precios elevados que aparecen en los recibos bimestrales que se les envía por parte de la compañía, asegurando que su consumo eléctrico está entre los rangos establecidos por la comisión federal de electricidad sin tener pruebas lo corroboren.

Actualmente el consumo eléctrico excesivo ha representado un problema dentro de la sociedad, siendo estos problemas económicos y ambientales, los cuales tienen un fuerte impacto dentro de nuestra sociedad mexicana.

Una solución que por parte de las compañías suministro de electricidad nos propone es como usuarios del servicio eléctrico que se nos brinda, es el poder contribuir implementando una cultura de ahorro de energía en nuestros hogares y/o negocios para reducir la demanda de las plantas generadoras que necesitan cubrir la cantidad de electricidad evitando bajas de tensión que dañan los aparatos eléctricos. Esto ayuda a que la contaminación sea menor y a reducir los costos elevados por el consumo eléctrico.

Algunos de los hábitos que se recomienda CFE utilizar para realizar ahorro de energía son:

- Utilizar la iluminación natural durante las mañanas y durante las noches utilizar iluminación eléctrica cuando sean necesarias.
- Desconectar aparatos eléctricos que no se estén utilizando.
- Implementar aparatos ahorreadores como focos led, o dispositivos con un temporizador para tenerlo suspendido en ciertos tiempos.
- Revisar la instalación eléctrica del hogar.
- Tener un mantenimiento preventivo y correctivo a los electrodomésticos.
- Utilizar correctamente los electrodomésticos como lo indican sus manuales.

El llevar un control consumo eléctrico del ahorro de energía ayuda a prevenir costos elevados en los recibos por parte de la empresa CFE. Sin embargo, no todos los usuarios saben como llevar su propio control, o desconocen la forma de leer su medidor de suministro eléctrico e inclusive no cuentan con el tiempo para estar al pendiente del consumo eléctrico durante el día.

Por lo cual se propone un sistema que se encargue de monitorear el consumo eléctrico para ayudar a los usuarios consulten lo que llevan consumido, obtener un aproximado del costo por consumo y que tomen sus debidas acciones preventivas respaldados de las mediciones que muestra el sistema.

1.1 Objetivo

Desarrollar un dispositivo con tecnología de Internet de las cosas, de fácil instalación, que permita a un usuario consultar y monitorear, en cualquier momento, el consumo eléctrico a través de una computadora o un dispositivo móvil por medio de una interfaz gráfica.

Para lograr este objetivo se realizaron las siguientes actividades:

- Desarrollar un dispositivo embebido para medir el consumo de energía eléctrica.
- Enviar los datos del consumo de corriente desde el dispositivo a un servidor por un medio inalámbrico.
- Desarrollar un que permita el registro, almacenamiento y consulta de los datos vía Internet.
- Desarrollar una interfaz gráfica que permita a un usuario visualizar y analizar los datos registrados en determinados intervalos de tiempo.
- Implementar algoritmos para el filtrado de los datos almacenados.
- Realizar pruebas de campo para validar el uso del sistema.

1.2 Planteamiento del problema

En México, con la instalación de módulos de medición de consumo eléctrico que realiza actualmente la Comisión Federal de Electricidad, no se tiene una forma la cual los usuarios que desconocen de conocimientos técnicos puedan consultar y verificar de manera sencilla y amigable el consumo eléctrico dentro de sus casas y negocios.

Lo cual conlleva a que los usuarios no puedan realizar un control ni una acción preventiva con respecto a su consumo en su hogar. Dado que existen subsidios dentro del costo de la energía eléctrica, tiene como consecuencia el pago excesivo de su uso sin un previo aviso; además que la generación eléctrica proveniente de centrales cuyo funcionamiento es por quema de combustibles crea un daño en el ambiente, el cual se incrementa más por el consumo excesivo de la energía eléctrica causando un deterioro ambiental.

1.3 Hipótesis

Se puede desarrollar un dispositivo embebido con el uso del Internet de las cosas para fácil uso, que le permita a los usuarios monitorear de manera remota con ayuda una interfaz gráfica, la cual se puede acceder desde sus computadoras y/o dispositivos móviles el consumo eléctrico dentro de sus residencias para que los usuarios tomen acciones preventivas en caso de consumo excesivo.

1.4 Motivación

El presente trabajo se desarrolló dentro del laboratorio de Biorobotica. Este laboratorio participa en el proyecto CONACYT llamado “Laboratorio de movilidad e infraestructura verde para la eficiencia energética en la ciudades” con el número de proyecto 245491, el cual consiste en la elaboración de bicicletas mecánicas y eléctricas inteligentes, las cuales se implementaron como una alternativa ecológica de transporte dentro de ciudad universitaria.

El fin de realizar este trabajo es presentar y elaborar una solución para llevar acabo mediciones de manera remota de las estaciones de carga de las bicicletas, puesto que se necesita monitorear cada estación, y observar su rendimiento sin importar en donde se localicen cada una, conforme a la información que es recabada por el sistema.

1.5 Descripción del documento

Este trabajo se encuentra organizado de la siguiente manera: dentro del capítulo 2 se presentan los aspectos básicos que constituyen al sistema completo, desde como se encuentra constituido el dispositivo para llevar acabo las lecturas y sean enviadas al sistema de consulta, y poder consultar dichos datos por medio de una página web. El capítulo 3 se desarrolla a detalle como es que esta constituido y el funcionamiento del dispositivo encargado de las lecturas del consumo eléctrico; de igual forma se detalla el como funciona el servicio web para realizar las acciones de consulta y visualización de los datos recibidos por el dispositivo. El capítulo 4 se explica las pruebas que se llevaron acabo para ver la calidad de la funcionalidad del sistema completo, comparándolo con otros sistemas comerciales ya existentes y como se comporta el sistema dentro de un ambiente de uso real. Finalmente, en el capítulo 5 se presentan las conclusiones que se llegaron y se plantea el trabajo futuro.

2 Marco teórico

En este capítulo se menciona la teoría que esta detrás del funcionamiento de las diferentes partes que componen al sistema, que es básicamente como funcionan cada elemento que contiene el dispositivo, en este caso el sensor que utiliza, el microcontrolador que maneja el sensor, y la microcomputadora que realiza la el envío de los datos; así como la forma que funciona la parte del software que abarca el servicio web, la base de datos, y el sistema con el cual se visualizan los datos por medio de una página web.

2.1 Medición de la corriente por medio del sensor

Un sensor es un dispositivo que, a partir de la energía del medio donde se mide, da una señal de salida transducible que es función de la variable medida (Pallás, 2004). Existen diferentes tipos de sensores, dependiendo de la magnitud física que miden, por ejemplo, sensores que varían del resultado dependiendo la cantidad de voltaje o corriente, sensores que cambian su valor dependiendo de una presión, sensores que miden la cantidad de fuerza ejercida, sensores que leen el comportamiento de un fenómeno físico o químico e interpretarlos en valores numéricos representativos, etc.

2.1.1 Física acerca del sensor

De los tipos diferentes de sensores antes mencionados, los sensores de tipo eléctrico son los que se utilizan para el sistema. Los sensores eléctricos trabajan por medio de señales eléctricas que varían según la medición del fenómeno físico. Las señales eléctricas que un sensor eléctrico obtiene son de tipo digital y de tipo analógico:

- La señal digital es aquella que solo tiene un número finito de valores posibles (Torrente, 2013). Estos valores se les conoce como variables discretas porque toma solo un valor que pertenecen al rango de voltaje que un microcontrolador puede leer.

- La señal analógica es aquella que tiene infinitos valores posibles dentro de un rango determinado (Torrente, 2013). Los valores analógicos también son conocidos como variables continuas, que son aquellas que toma cualquier valor dentro de un intervalo.

Los sensores eléctricos tienen un método para poder llevar acabo las lecturas a partir de la detección de estímulos desde el exterior. Para llevar acabo este proceso se requieren los siguientes pasos (Figura 2.1) :

- Medición: se mide el fenómeno físico para que sea detectado por el sensor como una respuesta una señal eléctrica. Esta respuesta debe ser proporcional al valor físico.
- Acondicionamiento: la salida eléctrica que genera el sensor es acondicionada por un sistema para obtener el voltaje de la señal obtenida.
- Conversión: el sensor tiene un circuito que transforma y/o amplifica la salida, y este a su vez pasa a otro circuito conversor de señal analógica a señal digital para que sea interpretada por el microcontrolador.

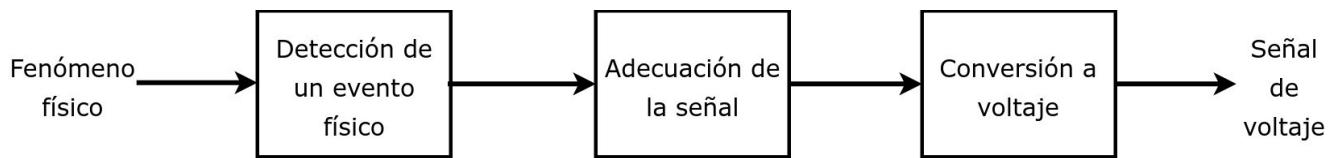


Figura 2.1 Funcionamiento de un sensor eléctrico

El uso de los sensores eléctricos se aplican comúnmente para el monitoreo de sistemas en el exterior, y de esa forma obtener información del medio. Por ejemplo sensar distancia, fuerza, corriente, luminosidad. Por lo cual, se implementa el uso de un descriptor. Un descriptor nos ayuda de parámetro para medir su entorno.

Existen dos tipos de descriptores: los estáticos que se enfocan al valor resultante que es invariante en el tiempo; y los dinámicos, que se basan en el resultado que cambia con respecto al tiempo.

Ejemplos de algunos descriptores estáticos son:

- Rango: valores mínimos y máximos que pueden tener la entrada y la salida del sensores.

- Exactitud: la diferencia mínima entre el valor teórico con respecto al valor medido.
- Repetitividad: forma de repetir una medida a partir de una precisión establecida.
- Reproductividad: capacidad de repetir una medición bajo condiciones distintas a la original.
- Resolución: mínimo valor medible del sensor.
- Error: la diferencia del valor real con el obtenido.
- Sensibilidad: relación entre la salida del sensor con su entrada.
- Estabilidad: la aproximación que tiene el sensor para mantener la misma lectura.

Ejemplos de algunos descriptores dinámicos son:

- Tiempo de retardo: tiempo en el que el sensor alcanza en llegar a la mitad de la medición final.
- Tiempo de subida: tiempo en el que el sensor alcanza a llegar a la medición final.
- Tiempo de pico: tiempo en el que el sensor alcanza a llegar al pico de sobre oscilación.
- Pico de sobre oscilación: valor del incremento de la salida de un sensor con el de su valor tope.
- Tiempo de establecimiento: tiempo en el que la salida del sensor alcanza su asentamiento de un 5% de su valor tope para mantenerse.

Un sensor de corriente (Figura 2.2) funciona usando un elemento de conversión magnética insertado en el interior del núcleo magnético o un bobinado creando un núcleo magnético, dependiendo de la corriente que fluya en el conductor bajo prueba. Así pues, cada método de detección esta caracterizado por sus propias ventajas y desventajas, siendo difícil satisfacer todos los requerimientos de medida con un solo método de detección (Ikeda and Masuda, 2016).



Figura 2.2 Ejemplo de un sensor de corriente.

*Imagen recuperada de
<http://www.directindustry.es/prod/honeywell-safety-and-productivity-solutions/product-12365-306124>.*

La forma en la que trabaja un sensor de corriente es la siguiente:

- Dentro del sensor se encuentran el transformador (Avelino, 2001), que es un embobinado de cable de cobre que generan un campo magnético al colocar un flujo de electricidad.
- El transformador de corriente genera una carga eléctrica en el devanado secundario, el cual es proporcional a la carga que se genera en el devanado primario (Figura 2.3).
- El número de espiras que tiene cada devanado tiene que ajustarse de tal manera que cuando se genere un campo magnético por el flujo de corriente en el primario, en el secundario se genere un flujo de corriente muy aproximado al valor primero.
- La fórmula con la que se relaciona el número de espiras con el voltaje y el flujo de corriente se muestra en la fórmula 2.1:

$$\frac{Is}{Ip} = \frac{Vp}{Vs} = \frac{Np}{Ns}$$

Fórmula 2.1 Relación de intensidad con el número de espiras.

Recuperado de Avelino Pérez, Pedro (2001). Transformadores de distribución: teoría, cálculo, construcción y pruebas.

Editorial Reverte

En donde:

- I_s es la intensidad del secundario
- I_p es la intensidad del primario
- V_p es la diferencia de potencial del primario
- V_s es la diferencia de potencial del secundario
- N_p es el número de espiras en el primario
- N_s es el número de espiras en el secundario

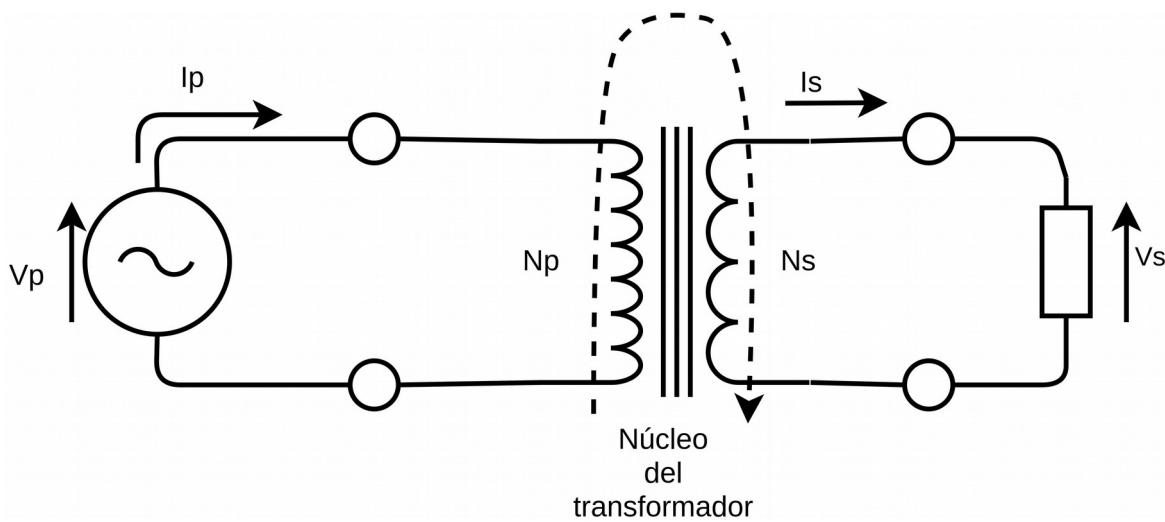


Figura 2.3 Diagrama funcional de un transformador

- El devanado primario se forma de un sola espira por el conductor que se mide. Para el secundario el número de espiras puede variar. Por ejemplo un sensor de corriente utiliza entre 1000 a 2000 espiras.
- La bobina que tiene colocada el sensor esta el imán que funciona como núcleo para detectar el flujo de corriente convirtiéndolo en campo magnético.
- Si no existe un flujo de corriente no puede generarse un cambio en el campo magnético y la bobina que mide ese cambio no genera una corriente proporcional.
- Los sensores llevan dentro una protección de una resistencia de carga (burden en inglés) como se muestra en la figura 2.4, pues en el transformador que tiene dentro, en la parte del secundario no se debe quedar abierto, ya que las corrientes que se generan podrían dañar todo el circuito.

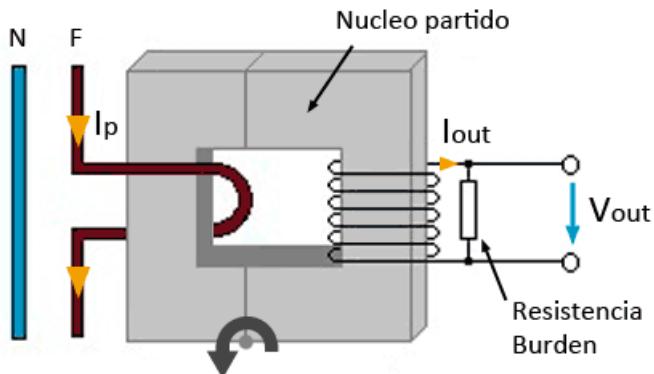


Figura 2.4 Conexión de la resistencia de carga.

*Recuperado de
<https://www.luisllamas.es/arduino-sensor-corriente-sct-013/>*

2.1.2 Protecciones y manejo del sensor

El sensor necesita estar acondicionado para al momento de utilizarlo en conjunto de un microcontrolador. Para ello se tiene que adaptar para su conexión de manera correcta y obtener una lectura. Esto por medio de su conversión de campo magnético a corriente por medio del proceso de inducción del transformador.

Este proceso se lleva a cabo en tres partes que son: La salida del sensor en intensidad, la adaptación de rango de tensión, y las tensiones negativas - positivas.

La salida en intensidad de corriente utiliza una resistencia de carga, que es básicamente una resistencia de 33 ohm que mantiene el valor máximo que acepta un transformador de corriente sin superar su tope o que tenga el valor mínimo.

Un microcontrolador no detecta tal cual tensiones negativas, por lo cual se utiliza un amplificador operacional. Este circuito integrado tiene la función de tomar desde el voltaje entrada y amplificar su salida para ser utilizada. Varias de sus funciones son: temporizador, circuito comparador, o un acondicionador para señales.

El LM358 como lo menciona su fabricante (STMicroelectronics, 2018) es

un circuito integrado de potencia baja, para propósitos específicos de circuitos con filtros, y sumadores analógicos (Figura 2.5).

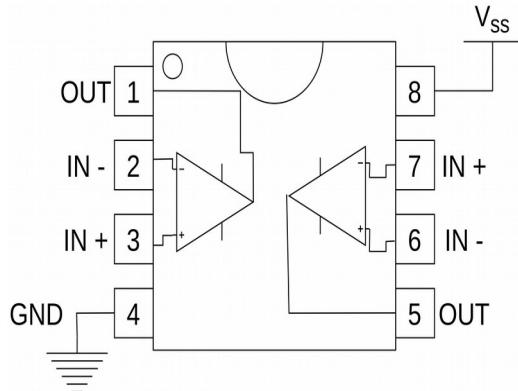


Figura 2.5 Integrado LM358

El rango que genera de su salida es 0V a 1V, que es un valor máximo del sensor pues 1V equivale a 30A, además lo accesible para el microcontrolador que se utilice. A esta variación de voltaje se le conoce como pico, que es el valor máximo del voltaje, tanto positivo como negativo (Jin, Wang, Xu and Zhou, 2009). Un microcontrolador obtiene las lecturas de 0 a 5 V como lo es un PIC o un arduino.

Cuando la medición es de voltaje en alterna se tiene que es un voltaje RMS (root mean square), el cual es el voltaje de alterna que produce el mismo efecto de disipación de valor que su equivalente de voltaje o corriente directa (Cartwright, 2007).

Por lo cual es necesario transformar el voltaje RMS a voltaje pico para que el microcontrolador lo pueda interpretar. Esto se lleva a cabo con el uso de la fórmula de conversión que se muestra en la fórmula 2.2 (Cartwright, 2007).

$$V_p = \sqrt{2} \cdot V_{rms} = R \cdot I_p = \sqrt{2} \cdot R \cdot I_p$$

Fórmula 2.2 Cálculo de Voltaje pico

Donde:

- V_p es el voltaje pico
- V_{rms} es el voltaje RMS
- R es la resistencia que se
- I_p es la corriente RMS

El voltaje pico es la representación de media onda del voltaje, por lo cual se necesita conocer el voltaje pico a pico, pues es la magnitud completa de la onda, entonces con base a la fórmula anterior se puede obtener la Fórmula 2.3 (Cartwright, 2007).

$$V_{pp} = 2V_p$$

Fórmula 2.3 Cálculo de voltaje pico a pico

En donde:

- V_p es el voltaje pico
- V_{pp} es el voltaje pico a pico

Una vez completa la onda completa de voltaje pico a pico se puede realizar un acondicionamiento para que el microcontrolador pueda hacer la lectura. Los valores que toma la onda de voltaje abarca la región positivo y la región negativa. Pero como el lector analógico del microcontrolador tiene un rango de valores en bits de 1024 bits (del 0 al 1023), se necesita hacer una rectificación a la señal.

Un método para desfasar la señal dentro de los rangos para muestreo del microcontrolador es agregando un offset de corriente directa. De manera física, con el mismo circuito integrado de la Figura 2.5 mencionado en la conectado en una configuración de offset se puede analizar la señal.

2.1.3 Explicación e implementación del sensor

Para obtener lecturas de un sensor de corriente no invasivo tenemos que tener en cuenta la forma en la que se coloca para obtener las mediciones de corriente como se muestra en la Figura 2.6. Algunos sensores tienen unas marcas en donde se indica la posición en la que el sensor debe ser colocado, esto indicando hacia que parte del flujo corre la electricidad, puesto que de eso depende como se genera el campo magnético y las lecturas obtenidas sean

acorde lo marcan las especificaciones del sensor.

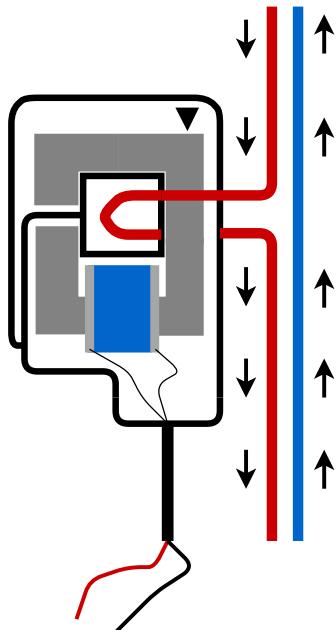


Figura 2.6 Manejo de un sensor de corriente no invasivo

Utilizando las dos terminales (roja y negra de la Figura 2.6) es de donde se obtienen las lecturas. La forma en las que muestra los valores es en variaciones de voltaje que se encuentran en un rango ya especificado por el fabricante. Algunos sensores se encuentran ya acondicionados con circuitos adicionales de manera interna para solo colocarse y empezar a obtener sus mediciones.

2.2 Microcontroladores, Microcomputadoras y componentes electrónicos

En la actualidad, existen dispositivos electrónicos que cuentan con funciones específicas que nos ayudan a llevar a cabo diferentes tareas, entre las más comunes el de controlar, interpretar o mostrar resultados que provienen de señales eléctricas que llegan a sus periféricos. Se tienen dispositivos como los microcontroladores o las microcomputadoras que realizan acciones por medio de software a partir de las señales que reciben, y se encuentran los dispositivos que por medio de componentes electrónicos toman la señal eléctrica y la acondicionan para que otros dispositivos puedan trabajar con ella.

2.2.1 Microcomputadoras (Raspberry Pi 3 B)

Una microcomputadora es una computadora que esta compuesta por un microprocesador y al menos una memoria semiconductora (Freiberger,1981). Los microcontroladores tienen circuitos de entrada/salida y de almacenamiento que le sirven para llevar acabo operaciones con otros componentes.

Algunas de las características propias de una microcomputadora son las siguientes:

- Velocidad de procesamiento
- Interfaz de un solo usuarios
- De uso personal
- Tamaño pequeño
- Fácil uso
- Bajo costo
- Peso mínimo

La Raspberry Pi (Figura 2.7) es una tarjeta que hace la función de una microcomputadora a un bajo costo, con el propósito de llevar a cabo proyectos que necesitan un procesamiento de computo para realizar algunas tareas en específico. La tarjeta cuenta en todas sus versiones un procesador Broadcom, una memoria RAM, una GPU, puertos USB, HDMI, Ethernet , 40 pines GPIO y un conector para cámara (Upton, 2018).

Utiliza una tarjeta SD y en ediciones posteriores una tarjeta MicroSD la cual tiene grabada el sistema operativo con el cual trabaja.

El modelo 3 B es uno de los modelos más completos de las tarjetas en sus versiones anteriores, ya que cuenta con un procesador ARMv8 de 64 bits Quadcore Broadcom BCM2837. Trabaja con una velocidad de procesamiento de 1,2GHz.

Cuenta también con el añadido de un modulo Wi-Fi BCM43438 BUILT-IN, además de un modulo Bluetooth low energy que evita el uso de antenas externas para la comunicación inalámbrica de la Pi. Son muy importantes para el dispositivo pues es como realiza su conexión en una red WLAN (wireless local area network) e interactuar con otro dispositivo conectando en la misma red.

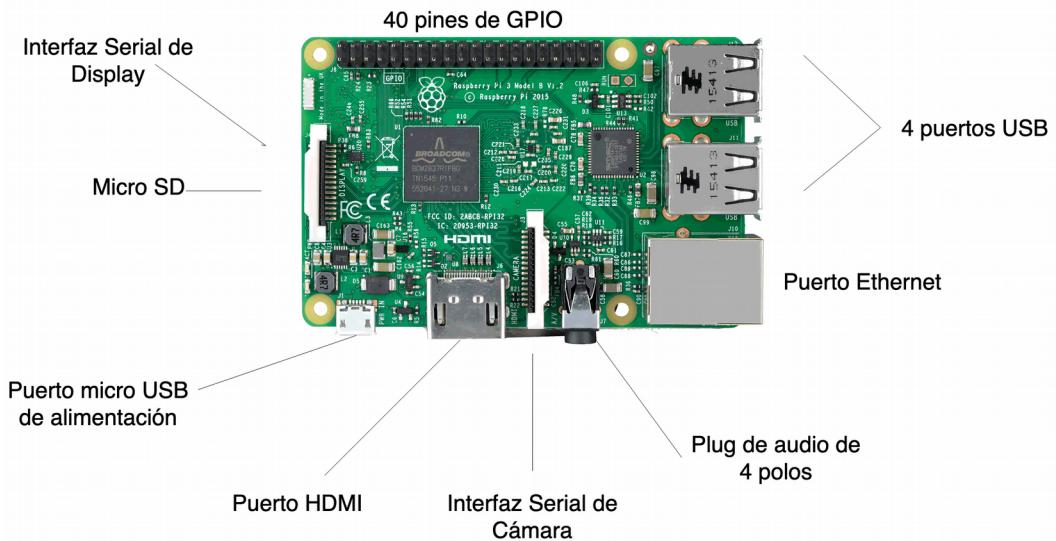


Figura 2.7 Diagrama de una Raspberry PI 3

Los pines con los que cuenta la Raspberry Pi 3 B contiene un número de 40 pines (J8), de los cuales los GPIO (Entrada / Salida de propósito general). Por medio de los pines que utiliza la placa son para poder enviar o controlar los bits desde software que consta desde el 0 al 27, siendo 0 y 1 los pines reservados. La organización que tienen todos los modelos 3B y sus variantes se puede ver en la figura 2.8.

Raspberry Pi GPIO BCM numbering



Figura 2.8 Pinout de la Raspberry Pi 3B.

Imagen recuperada de <https://es.pinout.xyz/resources/raspberry-pi-pinout.png>

Las nomenclaturas se asocian (figura 2.8) a los pines de salida tienen tareas específicas como manejar protocolos de comunicación, así como de control. De los cuales son:

- SDA es Serial Data Line
- SCL es Serial Clock Line
- TXD es transmisor asíncrono
- RXD es receptor asíncrono
- SCLK es serial clock
- MOSI es Salida de datos del Master y entrada de datos al Slave
- MISO es Salida de datos del Slave y entrada al Master
- PWM es Modulación de ancho de pulso
- I2C es el protocolo de comunicación esclavo - maestro

Para el uso de software dentro de la Raspberry Pi existe una variedad grande de sistemas operativos. Los sistemas operativos más comunes son los que están basados en el sistema operativo GNU/linux. Algunos programadores y desarrolladores comúnmente se inclinan a el uso de Linux. Esto es porque con el uso de linux ocupa menos recursos de memoria. Uno de los más usados o conocidos por el mundo es el sistema operativo basado en linux es Raspbian.

Raspbian (BYTEMARK HOSTING, 2018) es un sistema operativo gratuito basado en Debian optimizado para el hardware Raspberry Pi. Un sistema operativo es el conjunto de programas básicos y utilidades que hacen funcionar la Raspberry Pi. Sin embargo, Raspbian proporciona más que un sistema operativo puro: viene con más de 35,000 paquetes, software pre compilado incluido en un formato que ayuda para una fácil instalación en su Raspberry Pi.

La construcción inicial de más de 35,000 paquetes Raspbian, optimizados para un mejor rendimiento en Raspberry Pi, se completó en junio de 2012. Sin embargo, Raspbian aún se encuentra en desarrollo activo con énfasis en mejorar la estabilidad y el rendimiento de tantos paquetes de Debian como sea posible (figura 2.9).

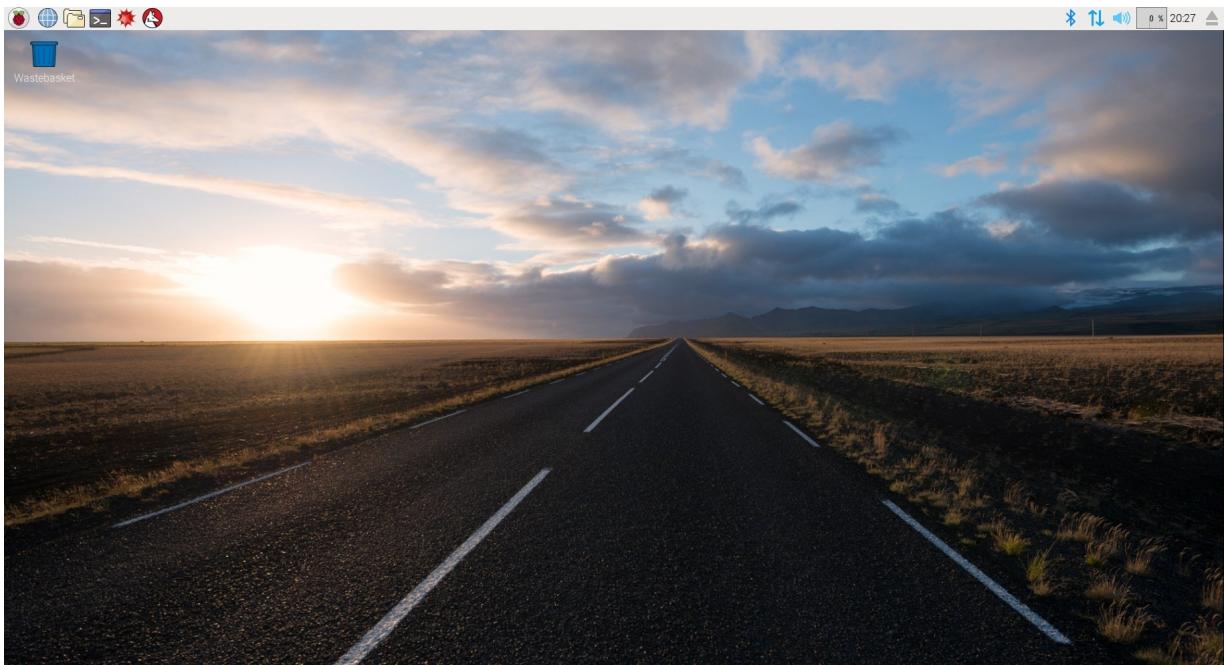


Figura 2.9 Captura de pantalla del sistema operativo Raspian.

2.2.2 Microcontroladores (Arduino nano)

Un microcontrolador (Torrente, 2013) es un circuito integrado o chip, es decir, es un dispositivo electrónico que integra en un solo encapsulado un gran número de componentes que tiene la característica de ser programable. El circuito integrado tiene la función de ejecutar de forma autónoma una serie de instrucciones previamente definidas por un programador.

Todos los microcontroladores (figura 2.10) cuentan con elementos básicos para su funcionamiento, los cuales son:

- Una unidad central de proceso que se encarga de llevar a cabo el control de las instrucciones, manejos de variables en localidades de memoria y de datos que son de entrada o de salida.
- Memoria EEPROM (Electrically Erasable Programmable Read-Only Memory) para alojar todos los datos y las instrucciones que va realizar como tarea el microcontrolador.

- Puertos de entrada/salida para la comunicación del microcontrolador que nos ayudan a tomar lecturas con sensores externos, a comunicar los datos almacenados con otros dispositivos, y mostrar o llevar acabo acciones con actuadores.
- Los microcontroladores cuentan con un circuito para regular el voltaje. Dichos circuitos son un regulador que trabaja a 5V y un puente de diodos interno que protege internamente al microcontrolador.

Para programar un microcontrolador existen software dedicado para hacer la interpretación. El software toma el lenguaje de alto nivel para interpretarlo a bajo nivel por medio de un compilador.

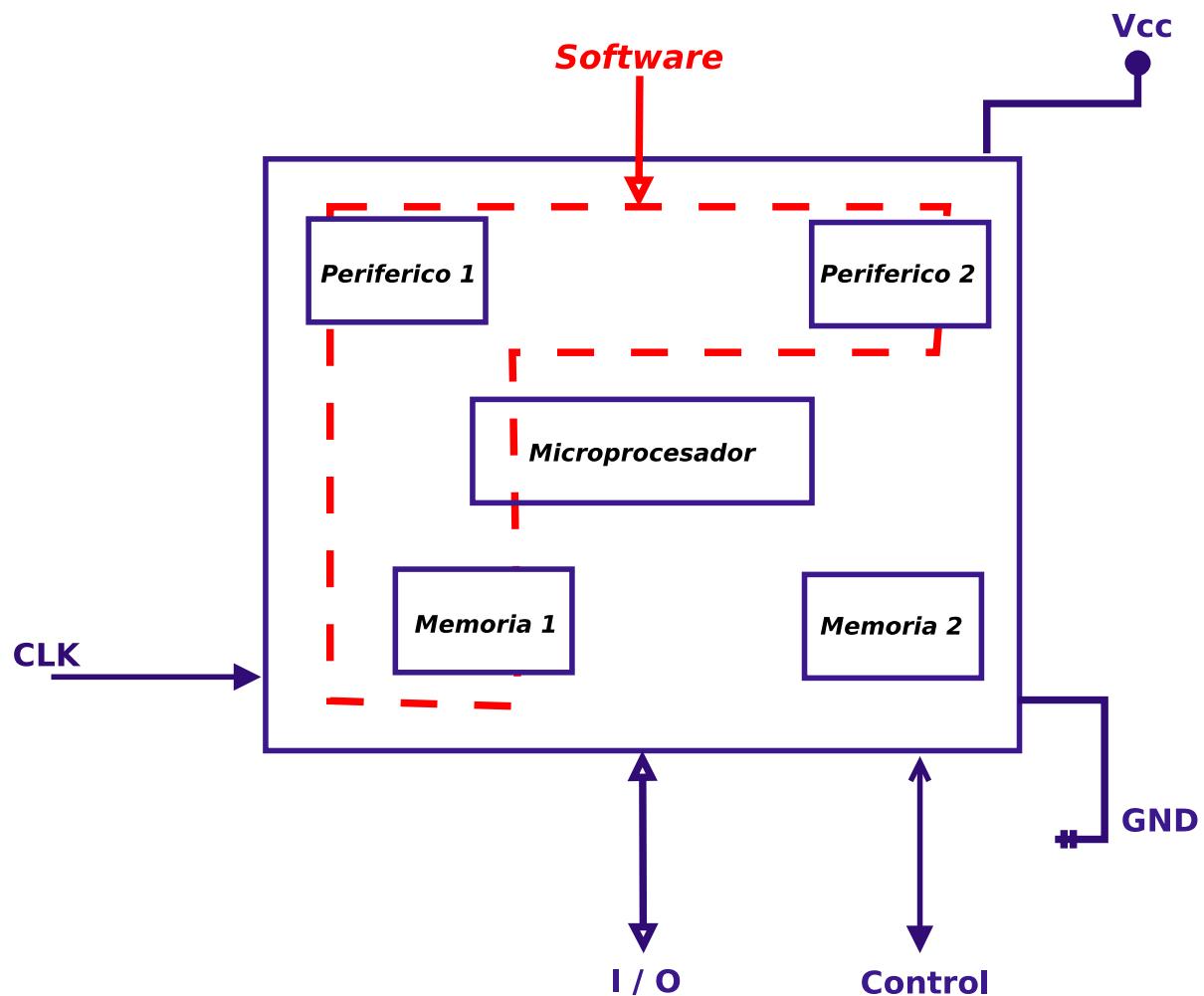


Figura 2.10 Diagrama básico de un microcontrolador

Arduino es una placa de desarrollo basado en el uso de hardware libre que contiene un microcontrolador ATMEL. Este microcontrolador tiene la facilidad de poder programar varias veces para llevar acabo el uso de todas sus funcionalidades. Todas las funciones las hace por medio de sus periféricos de entrada y salida.

Es de fácil uso cuando se programa porque el lenguaje de programación esta basado en processing. Processing es un software editor con un compilador que es de fácil uso, basado en sentencias como las que se encuentran en C para el programador.

Las placas de Arduino cuentan con varias versiones desarrolladoras puesto que el controlador de Atmel viene en diferentes modelos. Dependiendo del modelo cambian sus características físicas y capacidades de control. Uno de ellos es el arduino nano. El arduino nano (figura 2.11) cuenta con las características tales como:

- Un ATmega328P de 32KB.
- 14 puertos digitales de propósitos varios: comunicación serial TX – RX, 8 puertos digitales para manejo de PWM, 4 para manejo SPI.
- 6 puertos analógicos que también son para manejo de sensores
- El voltaje de alimentación del arduino nano va de un rango de 6 a 20 volts de entrada.
- El mismo arduino suministra una salida interna de 5 volts a 500 mA para alimentar algún otro sensor que necesite alimentación de 5V para su funcionamiento.
- Cuenta con varios componentes de montaje superficial, lo que le ayuda a reducir su tamaño a comparación del modelo original

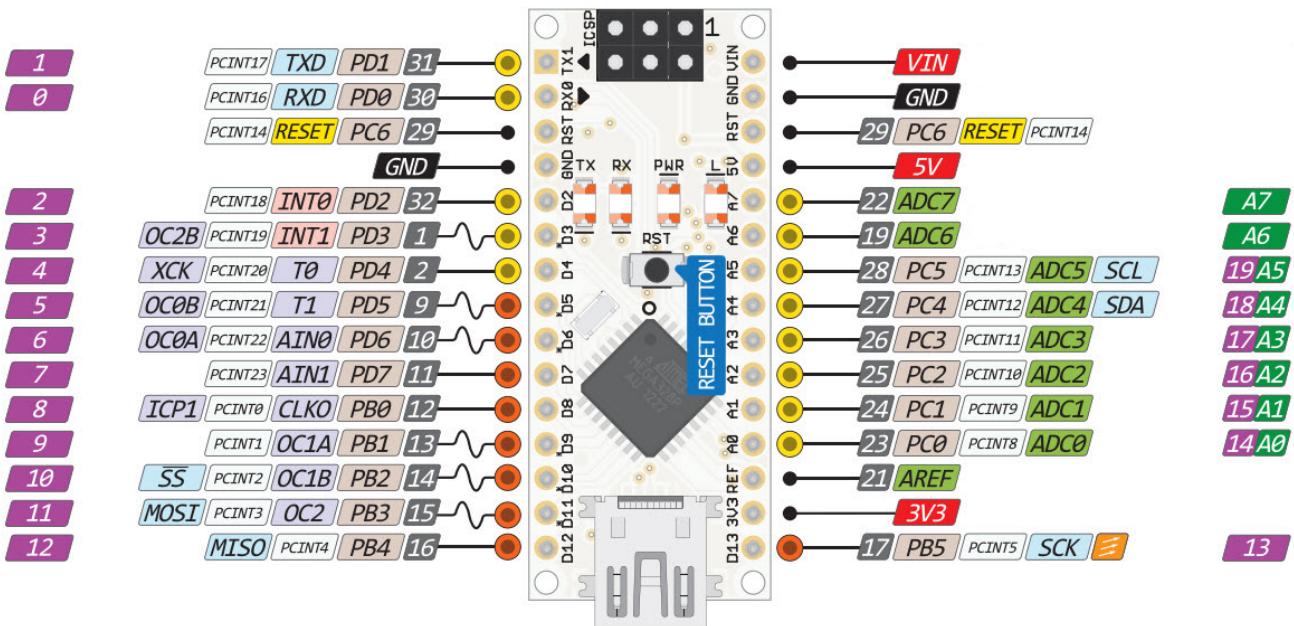


Figura 2.11 Arquitectura Básica de un arduino nano

2.2.3 Manejo de señales digitales y análogicas (ADC)

Los microcontroladores cuentan con periféricos dedicados para manejo de señales digitales y periféricos dedicados para manejo de señales analógicas.

El pinout del arduino nano maneja periféricos de entradas y salidas de señales digitales. Cuenta con 14 pines (figura 2.11) que son determinados como pines de propósito general (GPIO), pues depende de la configuración que se le de pueden manejarse como vías en las que se realiza lecturas o se dan salidas de voltaje, en otras palabras se puede leer voltajes de 0V o 5V o responder con los mismos voltajes de 0V o 5V.

El manejo de las entradas analógicas en el arduino nano cuenta con seis pines dedicados señales analógicas. Los pines pueden leer rangos de voltajes que varían de los 0V hasta los 5V por medio de un circuito convertidor analógico/digital.

El objetivo básico de un ADC es transformar una señal eléctrica análoga en un número digital equivalente (Huircán, 2017). La forma más sencilla de explicar la función que lleva la conversión un ADC se muestra en la figura 2.12.

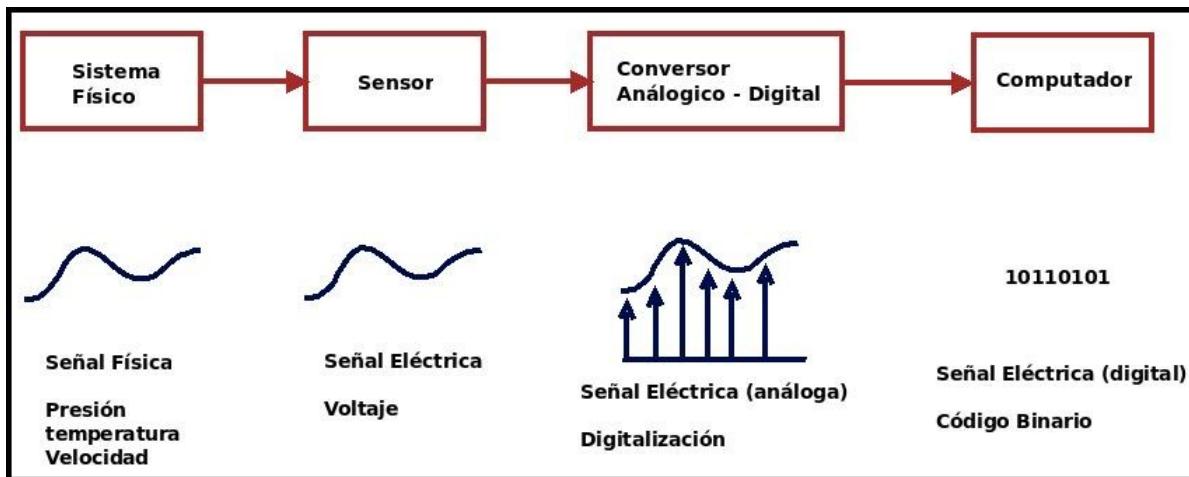


Figura 2.12 Diagrama de un proceso de conversión analógico/digital

Para llevar a cabo este proceso, se puede describir en 4 pasos:

- 1) A partir de una señal física, ya sea mediciones de temperatura, presión atmosférica, velocidad se obtiene la gráfica de unidad de medición contra intervalo de unidades de tiempo para ver los cambios conforme transcurre el tiempo.
- 2) Una vez tenida la señal, se toma todos los valores y se realiza una reconstrucción con valores discretos por medio de muestreo teniendo un valor de frecuencia de muestreo con ayuda del Teorema de Nyquist, en este caso el sensor transforma la señal física en pulsos eléctricos variantes desde 0 a 5 volts, que son interpretados por el circuito convertidor.
- 3) Cuando se tiene la señal discreta, le podemos asignar un código binario para cada valor que se obtuvo sea representado por números que una computadora puede interpretar, en este caso el circuito convertidor lee cada voltaje dentro de su rango y le asigna un código de 2^{10} dígitos binarios que van desde el 0 hasta el 1023 en binario.
- 4) El número binario se le asigna a la computadora para manejar la información que necesite, en este caso el número en binario se le da al microcontrolador para que el arduino interprete el valor y pueda utilizarlo como lo requiera el usuario.

2.2.4 Regulador de voltaje

Como todo dispositivo electrónico, requieren del uso de voltaje continuo para que su funcionamiento sea el correcto. Para mantener el voltaje continuo lo hacemos con ayuda de una batería o una fuente de alimentación con voltaje alterno. Se puede ajustar el manejo del voltaje necesario para un dispositivo con la ayuda de circuitos como lo son transformadores y circuitos rectificadores.

Una fuente regulada o regulador de voltaje (Huircán, 2012) tiene una doble misión: debe eliminar el rizado¹ que se genera y hacer una impedancia de salida que sea adecuada para que el voltaje este regulado a la salida. En otras palabras, la salida de la fuente de alimentación se regulan por medio de un dispositivo de control y de una salida de régimen continuo.

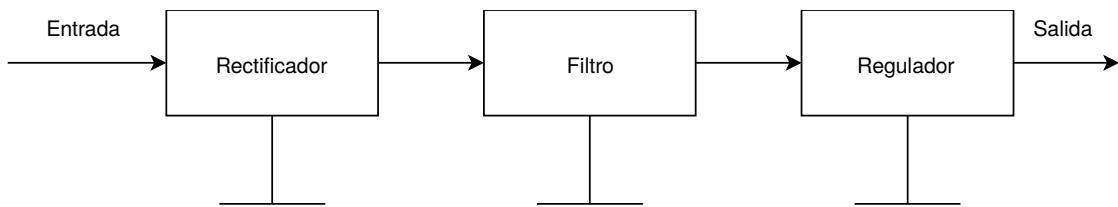


Figura 2.13 Diagrama de una fuente regulada

Los reguladores de voltaje tienen como requerimientos:

- Mantener el voltaje de salida constante independiente de las fluctuaciones de entrada y de temperatura.
- Mantener el voltaje de salida a las exigencias de corriente de carga.
- El voltaje de salida no debe contener componentes alternos (rizados = 0)
- La fuente debe poseer un sistema para limitar la corriente de salida (protección).

En un regulador ideal, la diferencia entre el voltaje de salida sin carga y el voltaje de salida en plena carga es de cero, quedando en la fórmula 2.4. Esto en la práctica, V_L es siempre menor. A esta variación entre los voltajes se le conoce como regulación de carga.

¹ Una oscilación de pequeña amplitud impuesta sobre un valor constante

$$V_{oc} - V_L = 0$$

Fórmula 2.4 Regulación de carga

Para obtener el porcentaje al que el regulador actúa se obtiene de la fórmula 2.5

$$\text{Porcentaje de regulación} = \frac{V_{oc} - V_L}{V_L} \cdot 100$$

Fórmula 2.5 Porcentaje de regulación

2.3 Arquitectura de los sistemas IoT

Los sistemas del internet de las cosas (IoT, por sus siglas en inglés Internet of things) nos han ayudado para facilitar trabajos en diferentes áreas de manera remota. Con las funciones y las herramientas con las que contienen nos pueden informar y controlar sistemas para un propósito en general. Y esto se debe a que se constituyen con varios componentes electrónicos para llevar a cabo la comunicación y el control por medio de una arquitectura que hace que sea un sistema viable.

Traukina, Thomas, Tyagi, Reddipalli (septiembre, 2018) proponen una arquitectura básica para un sistema IoT que consiste en tres partes:

1. Los dispositivos (en inglés devices): son todos los sensores y actuadores, el controlador que gestiona la entrada de datos y salida de tareas que requiere hacer el sistema, y la tecnología de comunicación para transmitir los datos hacia una puerta de enlace.
2. La puerta de enlace (en inglés gateway): es el encargado del tráfico de información de una red en otra por medio de enruteadores que implementan protocolos que hacen funcional la forma en que los datos viajan.
3. La nube (en inglés cloud): son todos los servidores que se encuentran distribuidos por todo el mundo que contienen bases de datos que reciben los datos que provienen de la puerta de enlace y ser almacenados para futuras consultas.

Para que un sistema IoT tenga viabilidad se consideran requerimientos que debe cubrir, los cuales son:

- Debe de tener una conectividad y comunicación con otros sistemas y/o dispositivos que manejen protocolos como HTTP.
- Debe de contar con una gestión y control de los dispositivos. Esto para llevar acabo ciertas acciones que el sistema necesite realizar que son el actualizar software del dispositivo y/o las credenciales de seguridad, habilitar capacidades del hardware de manera remota, reconfigurar los parámetros de tecnologías de comunicación inalámbrica como el GPRS o el Wi-Fi y la localización de dispositivos en caso de que se extravíen, poderlo desconectar de manera remota, y formatear toda la información personal contenida en ella.
- Debe de llevar acabo la recolección, el análisis y el resultado de los datos obtenidos.
- Debe de tener la habilidad de cambiar su configuración de manera sencilla para adaptarse a circunstancias variables. Esto se presenta cuando se presenta una gran cantidad de dispositivos de hardware y el software los administra.
- Debe de manejar una gran disponibilidad con el sistema.
- Debe de integrar todas partes que componen al sistema para su funcionamiento.
- Debe de contener protocolos de seguridad ante riesgos que sean inherentes en el sistema de internet, riesgos propios de los dispositivos IoT, y de riesgos que se presenten por daños.

Una forma de como visualizar como tal la estructura la arquitectura IoT es por medio de la Figura 2.14 donde podemos explicar los roles que deben realizar cada uno de los órganos que compone el sistema de la siguiente manera:

- Con ayuda de los sensores medimos el mundo exterior y los fenómenos físicos que lo rodean, para conocer sus lecturas y nosotros poder interpretar la información a nuestras necesidades.
- Una vez teniendo las lecturas con ayuda de dispositivos como controladores o microcomputadoras podemos enviarlas en formatos en específico y por medio de los medios de comunicación cableados e inalámbricos con su debido protocolo de envío de datos.
- La información llega a una interfaz de programación de aplicaciones que gestiona la información recibida. Las acciones que gestiona la interfaz es de redirigir los datos hacia servidores donde se encuentran las bases de datos, de

el uso de alguna página web que consulta los datos desde cualquier dispositivo con internet y establecer una conexión con los dispositivos para recibir datos y/o enviarles instrucciones.

- Una vez teniendo los datos podemos darles una interpretación para llevar acciones según el propósito del dispositivo, como el de controlar un ambiente con el uso de actuadores implementados en el dispositivo para que modifiquen su medio.
- Actualmente la implementación de los dispositivos en diferentes ámbitos de la vida cotidiana se está volviendo más común, encontrándolos en lugares como hogares, en oficinas, dentro de las industrias y el sector médico, e inclusive dentro de los vehículos.

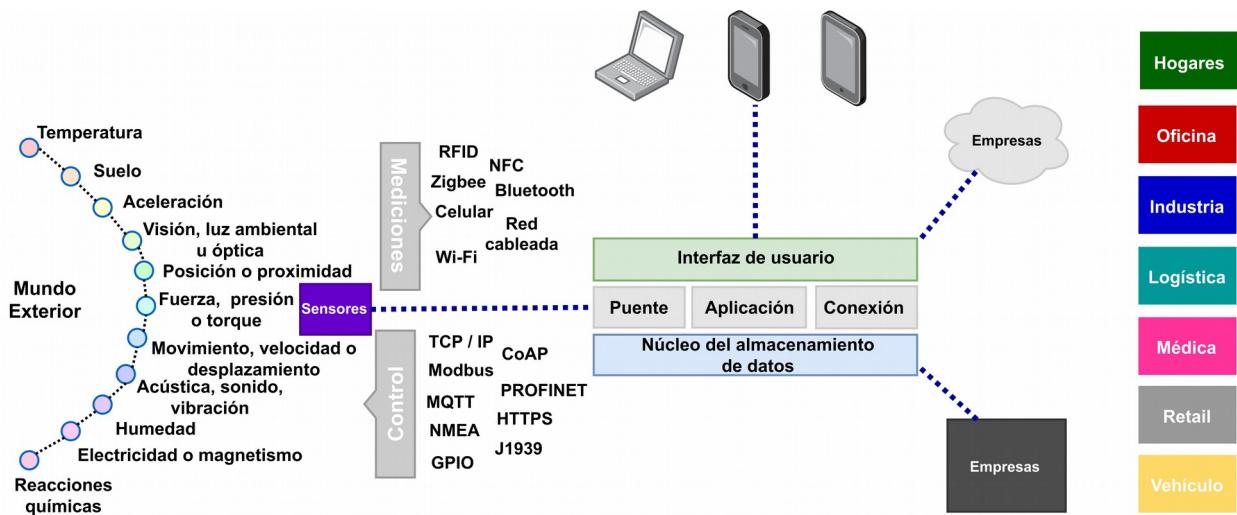


Figura 2.14 Arquitectura IoT

2.3.1 Dispositivos embebidos con internet de las cosas

Es común encontrar un dispositivo embebido para utilizar internet de las cosas para administrar su uso. Un sistema embebido (Departamento de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y de Control de UNED, 2019) se trata de un sistema de computación diseñado para realizar una o algunas funciones dedicadas frecuentemente en un sistema de computación en tiempo real.

Los sistemas embebidos son utilizados en nuestra vida día a día para monitorear o controlar alguna necesidad. El dispositivo embebido es el que

realiza tal acción por medio de sus sensores para medir el exterior y procesar los datos para llevar acabo la acción necesaria.

Esta constituido por un microprocesador y un software que se ejecuta sobre el mismo. Sin embargo el software necesita un lugar donde pueda guardarse para luego ejecutarse en el procesador tomando la forma una de memoria RAM o ROM.

El funcionamiento del dispositivo embebido (figura 30) necesita de una cantidad de memoria, la cual se encuentra dentro del mismo encapsulado del procesador. También cuenta con una serie de periféricos que realizan comunicación entrada/salida con el mundo exterior (Departamento de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y de Control de UNED, 2019).

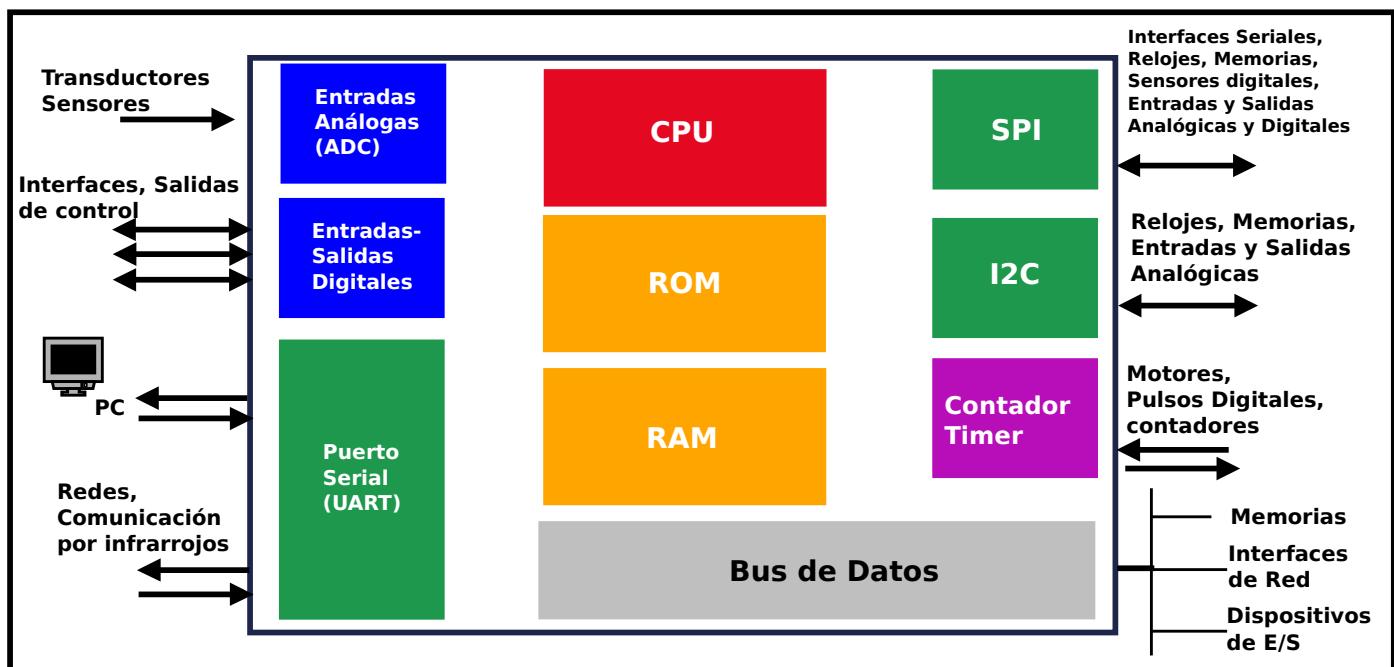


Figura 2.15 Diagrama físico de un dispositivo embebido

Los dispositivos embebidos son utilizados comúnmente para:

- Llevar acabo control total de un sistema. Los programadores pueden usar su propio código para modificar su interfaz, su funcionalidad y / o tareas que desempeñan cada uno de los pines de microprocesador.
- Hacer una conectividad y adaptabilidad, puesto que sus periféricos se pueden conectar a una computadora para extraer datos o de modificar su código, monitorear funcionamientos en específico desde cualquier lugar.

- Hacer una reducción de los costos de producción, porque al utilizar dispositivos embebidos se cambia el uso de PLC (contadores lógicos programables).
- Un corto tiempo de respuesta, puesto que funcionan en tiempo real, y ejecutan sus acciones en espacios de tiempo inmediatos.
- Dan una gran accesibilidad para trabajar con ellos tan solo utilizando en conjunto un microcontrolador, y un microprocesador, creando sistemas de control a costos bajos.

Las aplicaciones más actuales que se le dan a un dispositivo embebido es por el uso de internet de las cosas para llevar a cabo un control remoto desde cualquier parte del mundo.

El internet según la definición de Vermesan & Backquest (2017) es una infraestructura global para la sociedad de la información, que permite la ejecución de servicios avanzados mediante la interconexión física y/o virtual de cosas mediante tecnologías de información y comunicación interoperativas que existen actualmente, pero que evolucionan a lo largo del tiempo.

Internet de las cosas interactúa con muchos elementos que se relacionan entre ellos:

- Las personas que se conectan por medio de internet desde diferentes partes del mundo y con varios dispositivos sociales para propósitos como los educativos, negocios, comerciales y sociales.
- Los datos, la parte necesaria para consultar información, evaluarla, y tomar decisiones desde cualquier parte en el momento que sea.
- Las cosas son objetos físicos que se pueden conectar tanto a Internet como a la gente a través de sensores, proporcionando información para ayudar a las personas y máquinas a tomar decisiones relevantes y valiosas (Roseroa, Núñez, Realpea, Alveara, Beltrán, & Rosado, 2017).
- Los procesos dan significado a los datos y a las cosas que la persona consulto y se le sean entregados en tiempo y forma.

Internet de las cosas trabaja bajo las 5 capas de la figura 2.16:

1. La capa de los objetos contiene a los sensores y los actuadores, pues la información del ambiente que se desea consultar se envía ya digitalizada hacia la capa de abstracción de objetos a través de canales de comunicación seguros.

2. En la capa de abstracción transmite los datos recolectados desde la capa de objetos de un punto hacia otro. Usa tecnologías de comunicación como lo son RFID, 3G, GSM, UTMS, Wi-Fi, Bluetooth, infrarrojos y ZigBee.
3. Durante la capa de gestión de los servicios maneja las conexiones de un servicio con el solicitante basado en la dirección y nombre. Procesa los datos que recibe para dar los servicios requeridos por medio de protocolos de red. Aquí es donde los programadores que realizan aplicaciones de IoT para trabajar con los recursos de las API sin utilizar una base física.
4. En la capa de aplicación se proporcionan los servicios inteligentes que solicita el cliente para que se lleve a cabo la acción con los sensores y actuadores.
5. Al final en la capa de negocios abarcan todas las aplicaciones y servicios de gestión de IoT. Estos van de crear gráficos, modelos de negocios, informes ejecutivos hasta tablas de datos proporcionados por los análisis de datos, para que las personas puedan tomar decisiones con respecto a las estrategias de negocio o planes de trabajo.

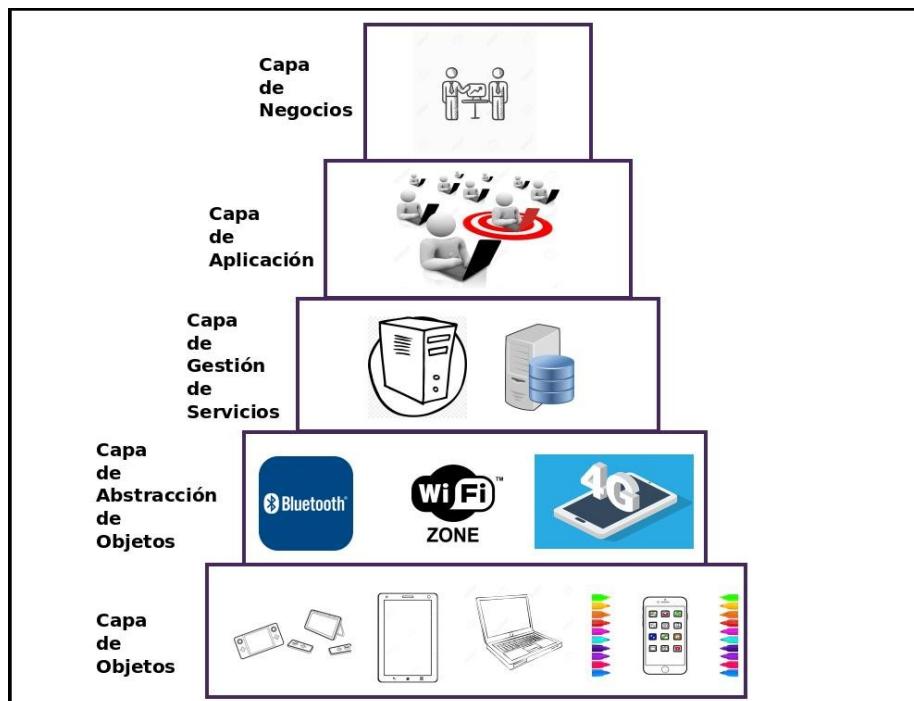


Figura 2.16 Diagrama de Capas de internet de las cosas

Mucho tiene que ver el uso de los sensores dentro del manejo del internet de las cosas, creando así un concepto llamado red de sensores inalámbricos, que es una red ad-hoc formado por una gran colección de dispositivos muy sencillos que combinan la detección, la computación y la capacidad de comunicación (Bokareva, Bulusu y Jha, 2017) ya de manera remota puedes consultar datos externos sin necesidad de estar cerca del dispositivo y en cualquier parte del mundo.

Para ello se ocupan los dispositivos embebidos para control de sensado en el ambiente. Se comunica el dispositivo embebido con un dispositivo ajeno por medio de las capas de IoT hasta el usuario que solicita.

2.3.2 Servicios Web (RESTful)

Un servicio web (en inglés web service), según la definición del Dept. Ciencia de la Computación e IA de la universidad de Alicante (2012-2013) una colección de procedimientos o métodos a los que podemos llamar desde cualquier lugar con Internet o con una intranet, siendo este un mecanismo de invocación totalmente independiente de la plataforma y del lenguaje de programación en el que se haya implementado internamente el servicio web.

Los servicios web trabajan por medio de los protocolos de envío con el uso de peticiones web que llegan en una comunicación cliente - servidor. Existen dos formas de realizar esta comunicación que son de las más utilizadas actualmente. Estos son los protocolos de tipo SOAP y la arquitectura basada en RESTful.

El funcionamiento del protocolo SOAP es que el sistema se comunica por medio de mensajes basados en XML estandarizado; y al ser estandarizado sus componentes se basan en uso el protocolo de SOAP, el WSDL que es el lenguaje descriptivo de un web service, y el UDDI que lleva acabo la función de un directorio para las interfaces de un servicio web:

- El protocolo SOAP (Simple Object Access Protocol) está desarrollado en XML para el intercambio de los mensajes entre aplicaciones por vía internet. Define la forma en que la información podrá acceder dentro del servicio web.
- El WSDL (Web Service Description Language) es un lenguaje hecho en XML el cual se encarga de hacer una descripción del servicio web y de la forma en la que se accede dentro.

- UDDI (Universal Description, Discovery and Integration) se trata de un estándar que describe, publica y encuentra los servicios web. Con ayuda del WSDL crea un directorio con la información del servicio web para que se puedan comunicar con otro servicio por medio de SOAP.

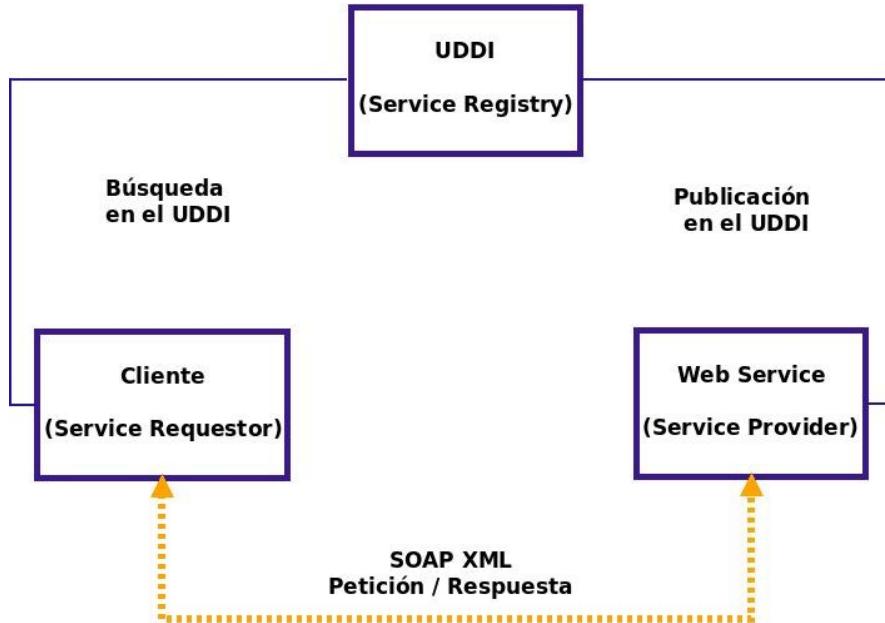


Figura 2.17 Diagrama de funcionamiento de un Web Service

La forma por la cual un Web Service funciona es de la siguiente manera (figura 2.17):

- Existe un servicio proveedor el cual se encarga de generar el WSDL que hace una descripción del Web Service y hacer su registro en dentro del directorio de UDDI.
- Otro servicio se encarga de ser la aplicación cliente, y se establece el contacto con el UDDI para poder localizar al servicio web con el cual se realizara el envío.
- Una vez que el cliente tenga la descripción dada por el WSDL, se envía una petición de request hacia un servicio en específico, el cual se encarga de tomar y redirigir todos los mensajes que le llegan en el formato SOAP.

- El servicio web analiza el mensaje tipo request del SOAP para poder procesar y atender la petición, dando como una respuesta un mensaje en tipo SOAP y enviarlo hacia el cliente.
- Una vez entregado el mensaje al cliente, analiza y procesa la petición. En dado caso que exista un error durante la interpretación, genera un error y lo comunica.

Todo servicio web esta basado en una misma arquitectura, la cual consiste en cuatro partes las cuales son:

1. Service Discovery: este servicio se encarga de canalizar a los Web Service dentro de un directorio para registrarlos, y dar funcionalidad de publicarlos y de buscarlos. Se apoya de UDDI para llevar a cabo el registro.
2. Service Description: este servicio realiza las características, las operaciones que puede soportar y como dar de alta un servicio web una vez ya localizado. Para poder realizarlo se apoya con el uso del WSDL.
3. Service Invocation: es un servicio que llama al servicio web para transmitir los mensajes entre el cliente y el servidor; esto con ayuda de SOAP que hace de manera específica el formato a los mensajes tipo request hacia el servidor y de los mensajes respuesta desde el servidor.
4. Transport: es un servicio por el cual lleva en ella los mensajes se transmiten entre cliente y el servidor. Utiliza el protocolo de HTTP (HyperText Transfer Protocol) puesto que es el más utilizado actualmente por navegadores y páginas web.

En contra parte de SOAP, existe una arquitectura cuya función es realizar el envío de datos implementando peticiones web en una comunicación cliente - servidor por medio del internet, el cual se denomina REST.

REST (Representational State Transfer), basado en la terminología de IBM support (2013) es un patrón de diseño para interactuar con los recursos almacenados en un servidor. Cada recurso tiene una identidad, un tipo de datos y da soporte a un conjunto de acciones. RESTful trabaja conjuntamente con el protocolo HTTP, por lo cual puede manejar los métodos de peticiones web GET, PUT, POST y DELETE para la transmisión de datos como lo haría un web

service.

Estos cuatro métodos definen las cuatro operaciones que un servicio REST puede realizar:

- Si se habla de un método POST es para crear el recurso. Los datos son definidos en su entrada para ser consultados por el servicio. Este método embebe el contenido del mensaje haciéndolo más seguro de ataques.
- Si se habla de un método GET es para llevar acabo una consulta por medio de los atributos expuestos dentro de la dirección URL. Cuando se realiza el POST, muestra el resultado con los datos de la búsqueda se notifica por el GET.
- Si se realiza un método PUT hace modificaciones, cambiando el contenido que se da de entrada.
- Si se realiza un método DELETE solo elimina el recurso.

Hay un quinto elemento que se puede utilizar llamado HEAD, que este hace la función de un GET, pero a diferencia de este, solo regresa la cabecera HTTP. Normalmente se realiza esta operación solo para comprobar si hay existencia de algún recurso.

Ahora la implementación de la arquitectura REST en los servicios se les conoce como RESTful, son servicios implementados en la web bajo la forma que la define REST. Los servicios RESTful son comúnmente encontrados en aplicaciones con interfaz de programa, o mejor conocidos como API.

Una API (por sus siglas en inglés Application Programming Interface) es una interfaz que implementa un código para que dos programas puedan comunicarse entre si de manera más fácil sin afectar la información dentro de una aplicación.

La unión de una API y una arquitectura REST resulta en una API RESTful, que es un código de comunicación basado en la metodología REST antes mencionada para utilizar las cuatro operaciones de peticiones web para la comunicación.

Una API RESTful hace un análisis de los datos que se piden desde un cliente en algún dispositivo por medio de internet y buscarlos desde el dispositivo servidor con la información; esto es de gran utilidad puesto que no es necesario tener la base de datos en el mismo lugar que el servicio RESTful, sino que hace la búsqueda por medio de las peticiones web.

RESTful tiene la versatilidad de enviar cualquier tipo de información, puesto que el tipo de dato es definido dentro del Header Content-Type, y administrar el envío de archivos en XML ya antes mencionado, JSON, o en binarios como imágenes o documentos.

JSON por sus siglas JavaScript Object Notation es un formato ligero de

intercambio de datos. Convierte la información que un ser humano lee y escribe en una estructura para que las máquinas sea simple interpretarlo y generarlo (JSON.org, 2018). Está constituido por 2 tipos de estructuras: por una colección de pares de nombre/valor.

En varios lenguajes esto es conocido como un objeto, registro, estructura, diccionario, tabla hash, lista de claves o un arreglo asociativo (JSON.org, 2018) y por una lista ordenada de valores. En la mayoría de los lenguajes, esto se implementa como arreglos, vectores, listas o secuencias.

Para exemplificar el funcionamiento de una arquitectura RESTful nos podemos guiar por medio de la figura 2.18: Desde la aplicación A se hace una petición HTTP de las cuatro posibles (POST, GET, PUT y DELETE), en este caso se realiza un POST para que la aplicación B pueda crear un recurso nuevo con el tipo información dentro del Header Content-type, el cual envía un código en formato JSON y el recurso creado contendrá la información del JSON almacenada en la aplicación B.

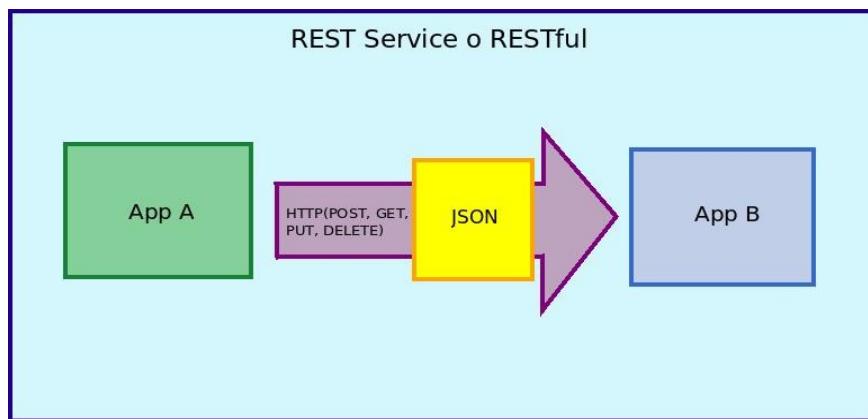


Figura 2.18 Diagrama de funcionamiento de un servicio RESTful

2.3.3 Uso de base de datos

Una base de datos es una colección de información de una manera almacenada y organizada de alguna manera con fin determinado (Méndez, Carlos Francisco, 2018). Un sistema de base de datos computacional se diseña para que pueda manejar grandes cantidades de información, hacer manipulación con los datos que tienen que ver con definición de estructuras para poder almacenar y manejar información, y dar una seguridad de que la información se encuentra integra ante fallas en el sistema o de intentos no autorizados a la base de datos (Figura 2.19).

Las bases de datos se utilizan en nuestra vida cotidiana y en diferentes

aspectos de la sociedad. Se utilizan para almacenar datos importantes que alguna organización o algún establecimiento en cuestión requiere manejar para hacer consultas y llevar un registro de sus recursos. Por ejemplo las podemos encontrar en bancos para almacenar los datos de los clientes, sus números de cuenta y cantidad de manejo que cuentan y llevar acabo transacciones bancarias; otra utilidad es en centros de investigación donde deben almacenar datos de los proyectos que llevan a cabo para su estudio y llevar un seguimiento.

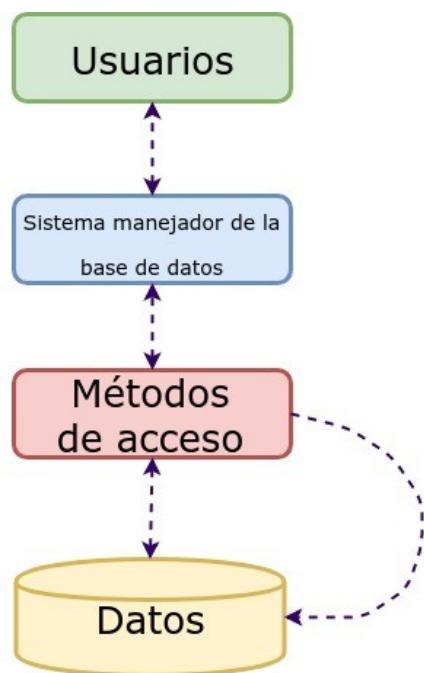


Figura 2.19 Diagrama de funcionamiento de una base de datos

Con ayuda de una API podemos administrar el manejo de la base de datos remotamente. La API y la base de datos se comunican por medio del uso de comandos que la misma base de datos interpreta y de esa manera poder manejar la información que contiene dentro.

El uso de una API se debe a que con ayuda una conectividad los datos externos puedan ser redirigidos, vincularlos hacia la API, y poder ser consultados sin importar donde se encuentre la base de datos.

La manera en la que lleva acabo el almacenamiento de los datos por medio de una API que se representa en la Figura 2.20 es la siguiente:

- Por medio de una interfaz de usuario se maneja la inserción, la actualización, la consulta, o la eliminación de los datos sin necesidad de estar conectado directamente a la base de datos.
- Los datos pasan por la conexión de la API para ser dirigidos a un micro servicio que actúa como intermediario y realizar las operaciones con la base de datos.
- Los micro servicios se encargan de administrar los datos que provienen de la interfaz, indicar a la base de datos las acciones que debe hacer con los datos recibidos y notificar a la API que la acción se realizó de manera efectiva.

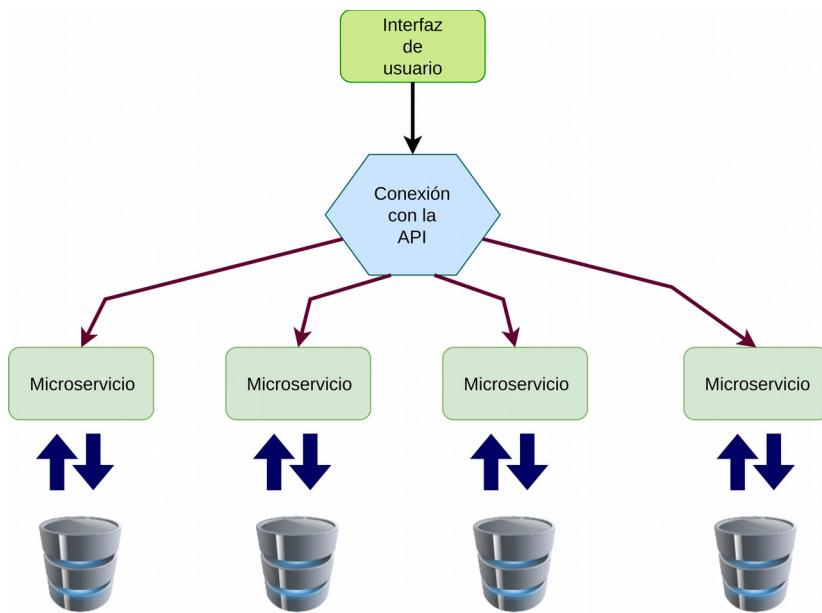


Figura 2.20 Interacción de una base de datos con una API

2.3.4 Sistema de visualización de datos

La visualización de datos es vista por muchas disciplinas como un equivalente moderno de la comunicación visual. Esto representa la creación y el estudio de la representación visual de datos (Friendly, Agosto 2009). Nosotros comunicamos los datos como información que sea clara y eficiente.

Las formas de visualizar los datos por medio de gráficos nos ayuda a comprender mejor la información de como se comportan los datos. Los datos se pueden representar en formas de puntos, de barras o de líneas. Estos elementos de encuentran en un sistema de referencia de variable dependiente

y variable independiente.

Una de las formas más sencillas de hacer un sistema de visualización es por medio de una gráfica. Una gráfica (Jensen, Anderson, 1992) es una representación visual de datos, en la que la información es representada mediante figuras o símbolos, como barras rectangulares colocadas como barras (Figura 2.21) o como líneas y puntos sobre un sistema de coordenadas o como divisiones y subdivisiones dentro de un círculo.

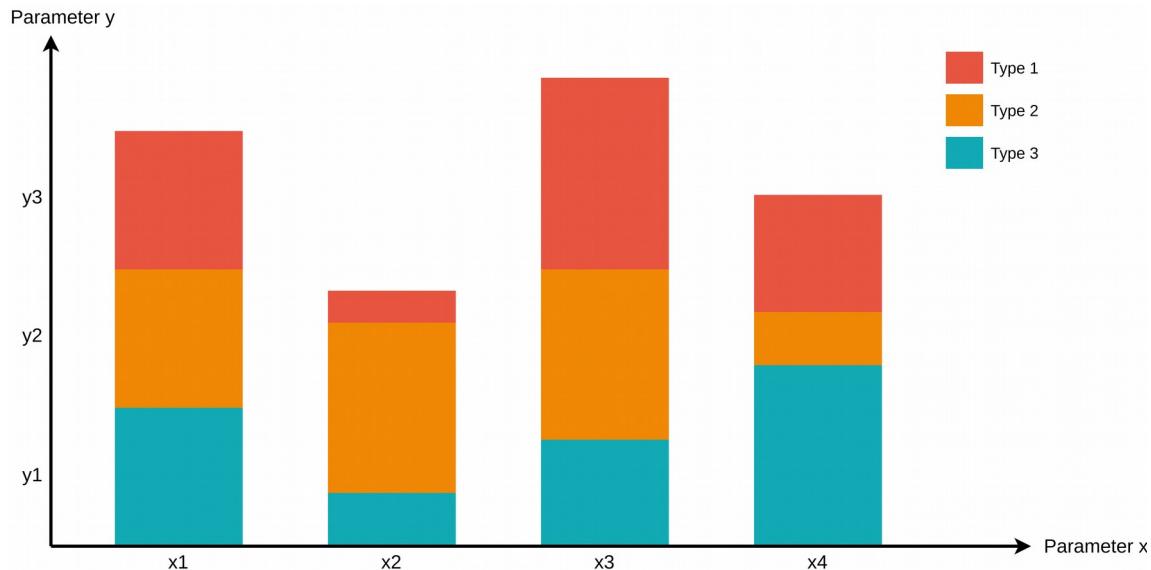


Figura 2.21 Representación de un gráfico de barras

3 Desarrollo

En este capítulo se describe el diseño y el funcionamiento del sistema propuesto en el presente trabajo. En la sección 3.1 se describe los componentes físicos que tiene integrado el dispositivo para poder realizar una lectura y enviarla hacia la api, que van desde el sensor que mejor se adapta a la necesidad de uso fácil, la conexión del sensor hacia el pin analógico el microcontrolador, así como la comunicación entre microcontrolador y micro computadora. En la sección 3.2 se explica el funcionamiento del software del sistema que utiliza el dispositivo de manera interna para generar los archivos con extensión .json y sean enviados hacia el servidor donde la API los alojará en la base de datos. Relacionado con la sección anterior, en la sección 3.3 se detalla el uso de la página web para visualizar desde cualquier lugar con conexión a internet desde una computadora, celular o tableta puedes monitorear el consumo eléctrico medido, así como obtener un precio aproximado según la tarifa de CFE.

3.1 Arquitectura del sistema

El sistema fue constituido por dos partes, una que es el dispositivo embebido que se encarga de obtener la información y enviarla hacia el servidor que contiene la API, y la segunda es el software que maneja tanto la API, la base de datos, y la página web donde son mostrados los datos. Este sistema contó con una arquitectura como la que se presenta la Figura 3.1 con los los siguientes elementos:

- Un dispositivo embebido que se encargo de realizar las mediciones de la corriente por medio del sensor de gancho, para luego ser organizadas cada una en un archivo con formato JSON.
- El dispositivo se conectó a internet por medio de cualquier punto de acceso, para el envío de los archivos previamente creados llegando así a la API que se encuentra colocada en un servidor.
- La API se encargo de atender las peticiones web que recibe del dispositivo o de la página web, para manejar los datos y asignarlos dependiendo de la tarea de almacenarlos en una base de datos o de mostrarlos por medio de la pagina.
- La pagina web se alojo en el servidor para ser consultada las veces que sea y desde cualquier parte del mundo por medio de la conexión a internet. Los datos son mostrados en gráficas dependiendo de la consulta que se haya realizado.

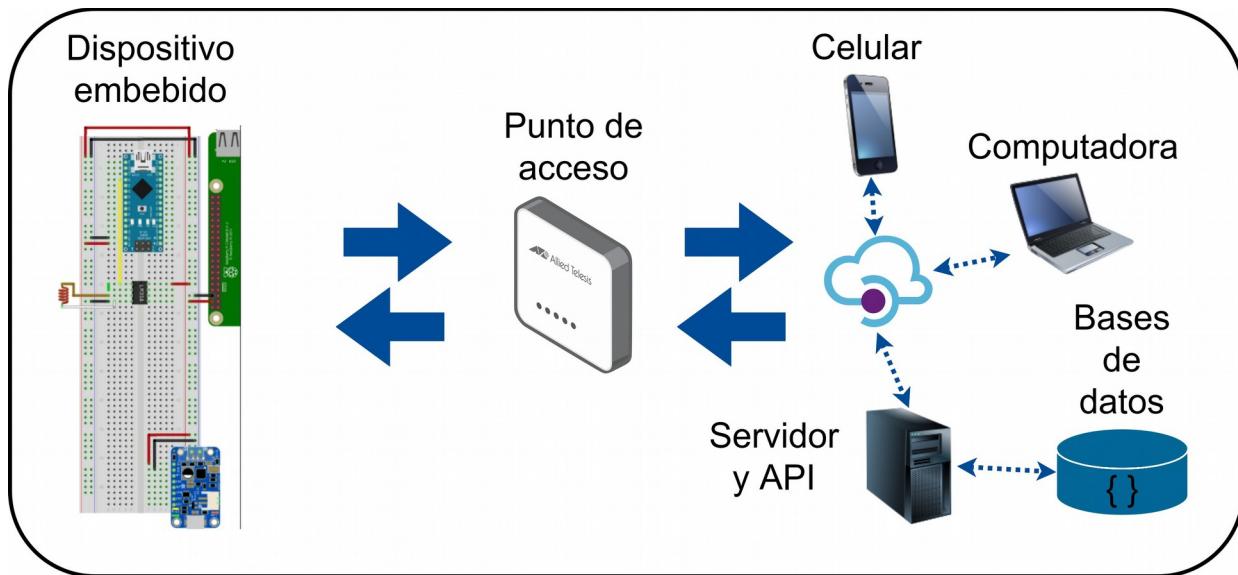


Figura 3.1 Arquitectura del sistema

3.2 Dispositivo embebido

Para leer, acondicionar y enviar los datos registrados por el sensor se diseñó un dispositivo embebido el cual administra cada tarea para obtener las señales eléctricas sean convertidas en corriente IRMS, almacenarlas en un archivo y enviarlas hacia la API. El dispositivo embebido con el cual se realizaron las lecturas esta constituido por los siguientes elementos (figura 3.2):

- El sensor SCT-013-030 con el cual se obtuvieron los valores del consumo de corriente en residencias. Y para poder acondicionar las señales para lecturas hacia el arduino un integrado LM358 que es un amplificador operacional que rectifica la señal a un cierto voltaje y este pueda ser leído por el microcontrolador.
- El microcontrolador arduino nano ayudó para poder hacer las lecturas del sensor, tomar los valores analógicos para convertirlos por medio de cálculos en el valor de la corriente que le corresponde y enviarlos por comunicación serial hacia la raspberry.
- La raspberry funcionó como una mini computadora que por medio de código se toman los valores de corriente que llegan por su serial, se colocan en archivos

JSON con una cierta cantidad de lecturas en un intervalo de tiempo junto con el tiempo en el que se generó la lectura, y cada JSON se envían hacia un servidor fijo.

- El servidor dentro de él contiene la base de datos de MongoDB que toma cada JSON y almacena el valor de corriente dentro de su base de datos, esto para que la aplicación final pueda consultar el consumo energético en tiempo real. A su vez el servidor tiene montada la aplicación de AdminLTE que es la parte final en la que el usuario puede consultar de manera gráfica el historial o en tiempo real de su consumo energético.

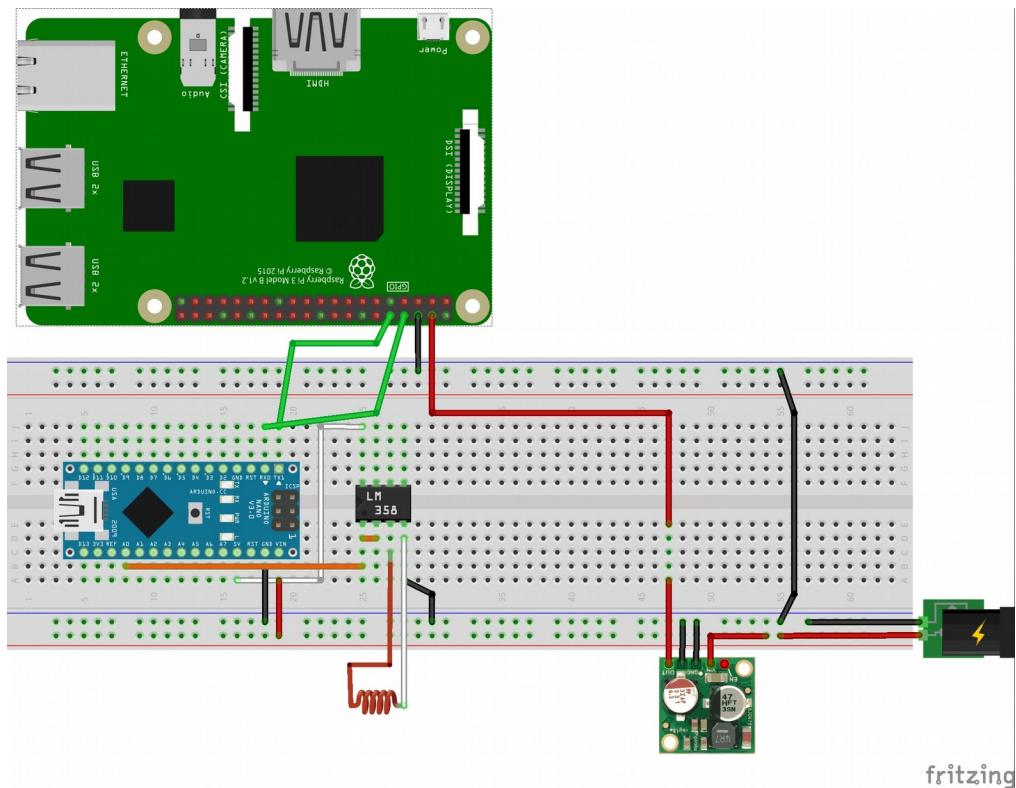


Figura 3.2 Diagrama completo del dispositivo embebido

La alimentación para el circuito tuvo que ser regulada a 5V con 2.5A para que el funcionamiento sea el adecuado. Se utiliza una batería de polímero litio para energizar todo el circuito con ciertas especificaciones para que funcione a cierto tiempo. Una opción viable de batería fue con una que trabaja a 11.1V a 2.5A la cual da un funcionamiento en un tiempo prolongado. Pero aun así hay que regular el voltaje a 5 V para evitar quemar todo el circuito.

3.2.1 Sensores comerciales

En el mercado existen variedad de sensores de corriente no invasivos, y cada uno varia según la magnitud de corriente a medir. Estos van de magnitudes mínimas de 3A hasta corrientes de 100A dependiendo de la información de construcción del fabricante de cada uno de los modelos.

Para los propósitos de consumo eléctrico se consideraron varios modelos que brindan diferentes características en cuestión del límite que pueden medir la corriente eléctrica, así como el método en el que se conecta. Los modelos más óptimos para desarrollar el sistema se encuentran en la Tabla 3.1 con todas sus características de medición y límites de lectura.

Entre todas las opciones consideradas se buscó que el sensor sea lo más sencillo de conectar, puesto que es dirigido a cualquier persona lo pueda utilizar en su casa, y con el propósito de consultar en tiempo real su consumo eléctrico sin tener que dañar o alterar la instalación eléctrica.

Para ello, los sensores de corriente no invasivos con gancho son los de más fácil uso, puesto que su conexión es muy sencilla: se tiene que colocar en uno de los cables de alterna de donde se desea medir la corriente eléctrica, de preferencia en el inicio de la conexión donde están conectados todos los dispositivos, electrodomésticos, equipos y/o máquinas a medir su consumo. La conexión se puede observar en la Figura 3.3.

Aunque también existen sensores de corriente que se colocan dentro del cableado eléctrico para poder medir el consumo eléctrico, se prefiere usar este tipo de conexión no invasivo para consulta de consumo eléctrico en sistemas que funcionan en alterna, puesto que por su facilidad de uso es ser colocado en una de las terminales sin tener que invadir el cableado eléctrico que se desea consultar.

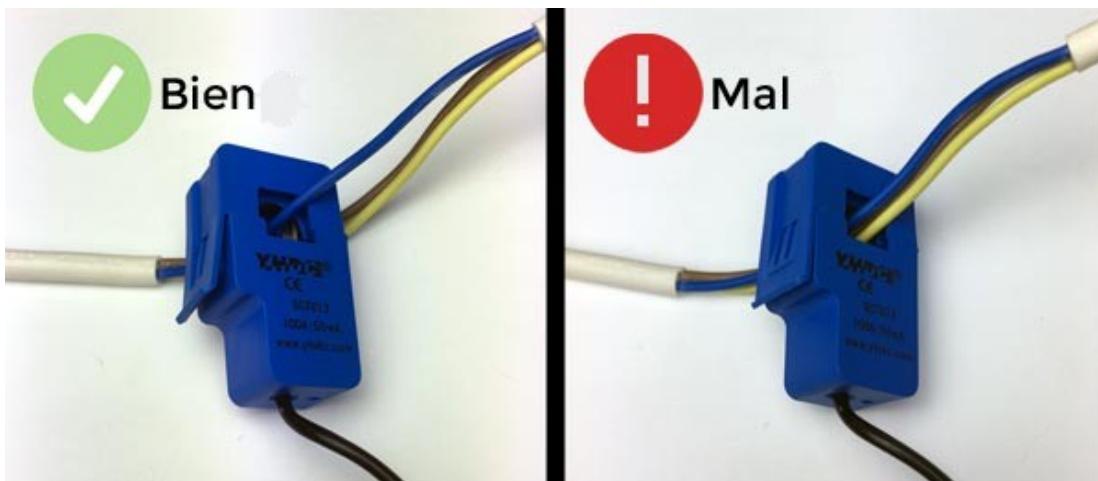


Figura 3.3 Conexión del sensor de corriente no invasivo

Nombre del Sensor	Imagen	Precio	Características
Sensor de Corriente No Invasivo 30A		\$350.00 MXN	<ul style="list-style-type: none"> • 30 A • 250 Ohm internos • 300 mV de lectura
Mini Transformador De Corriente Sensor Transductor 5a / 5ma		\$60.00 MXN	<ul style="list-style-type: none"> • Corriente de sensado 0-5A • Corriente de salida 0-50mA • Relación 1:100 • Aislamiento eléctrico: 3000V • Temperatura de trabajo: -40 a +70°C
Sensor De Corriente Analógico 5a Inductivo Arduino Avr Pic		\$170.00 MXN	<ul style="list-style-type: none"> • Coeficiente de transformación: 1000:1 • Corriente de entrada: 5A. • Corriente de salida: 5mA. • Resistencia de muestreo: 200 Ohms. • Voltaje de muestreo: 1V. • Frecuencia de trabajo: 20 Hz a 20 KHz. • Temperatura de operación: -55 a 85°C. • Fuerza dieléctrica: 6KAC/1min.

Sensor de Corriente No Invasivo 30A , SCT013		\$320.00 MXN	<ul style="list-style-type: none"> • Frecuencia: 50HZ-150KHZ Comutación tipo transformador SCT-013 corriente nominal de entrada • 30A • Tipo: SCT-013 • Corriente de entrada: 60A/100A
--	---	--------------	--

Tabla 3.1 Tabla comparativa de precios de modelos de sensores de corriente

3.2.2 Sensor SCT-013-03

Los sensores SCT-013-03 (figura 3.4) son transformadores de corriente que se ocupan como dispositivos de instrumentación. Estos proporcionan una medición proporcional a la intensidad que atraviesa un circuito en corriente alterna. El método por el cual hace la medición es por inducción electromagnética.

Cuenta con las siguientes características (YHDC, 2015):

- La precisión del sensor puede ser de 1-2%, para ello es muy importante que el núcleo ferromagnético se cierre adecuadamente. Un pequeño hueco de aire puede introducir desviaciones del 10%.
- Soporta corrientes máximas de 30A (30A/1V) y salida en tensión de 1V.
- El rango de frecuencia con la que trabaja es de 50HZ-150KHZ
- Su diseño es accesible para colocarse en el lugar a medir corriente.



Figura 3.4 Sensor SCT-013-030.

Imagen recuperada de <https://www.luisllamas.es/arduino-sensor-corriente-sct-013/>

3.2.3 Reguladores de voltaje

Una de las opciones para regular la fuente de alimentación del dispositivo fue con el uso de el regulador de la marca pololu. Este regulador de (figura 3.5) funciona como un conmutador síncrono de paso hacia abajo que puede hacer una tensión de entrada de un límite de 38V y de manera eficiente reduce el voltaje hasta 5V. La eficiencia que maneja van de 85% a 95% para poder alimentar cargas moderadas como sensores o motores pequeños.

Algunas de las especificaciones generales dentro del regulador (Pololu, 2019) son:

- Voltaje de funcionamiento mínimo: 6 V
- Tensión máxima de funcionamiento: 38 V
- Corriente de salida continua: 2.5 A
- Tensión de salida: 5 V
- Protección de voltaje inverso

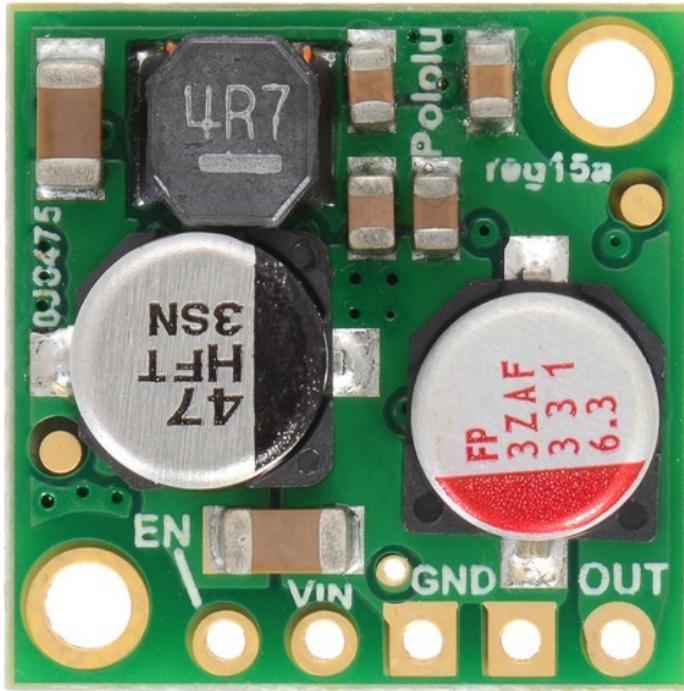


Figura 3.5 Foto de regulador marca pololu reg15^a.

Imagen recuperada de
<https://www.pololu.com/product/2850/specs>

Las desventajas de utilizar la batería en conjunto con el regulador es tener que recargar la batería siendo desconectada para poder recargarse y perder las mediciones que pasen mientras la batería se encuentra cargando.

Otra opción es utilizar es con otro tipo de regulador con la opción de cargar la batería al mismo tiempo. El Modulo PowerBoost 1000C (Figura 3.6) es un módulo convertidor DC / DC boost puede ser alimentado por cualquier batería de 3.7V Lilon / LiPoly, y convierte la salida de la batería a 5.2V DC para ejecutar sus proyectos de 5V. Además cuenta con un convertidor elevador TPS61090 de TI . Este chip convertidor de refuerzo tiene algunos extras realmente interesantes, como detección de batería baja, interruptor interno 2A, conversión síncrona, excelente eficiencia y operación de alta frecuencia de 700 KHz.

Las características de este modulo son:

- La operación síncrona significa que puede desconectar la salida completamente conectando el pin de enable a tierra. Esto apagará completamente la salida
- El interruptor interno de 2A (~ 2.5A de limitación de pico) significa que puede obtener 1000mA + de una batería de 3.7V LiPoly / Lilon.

- El indicador LED de batería baja se ilumina en rojo cuando el voltaje cae por debajo de 3.2V, optimizado para el uso de la batería LiPo / Lilon
- Desglose completo para la entrada de la batería, los pines de control y la salida de alimentación
- 90% más de eficiencia operativa en la mayoría de los casos y baja corriente de reposo: 5mA cuando está habilitado y el LED de alimentación está encendido, 20uA cuando está deshabilitado (la alimentación y el LED de batería baja están apagados)

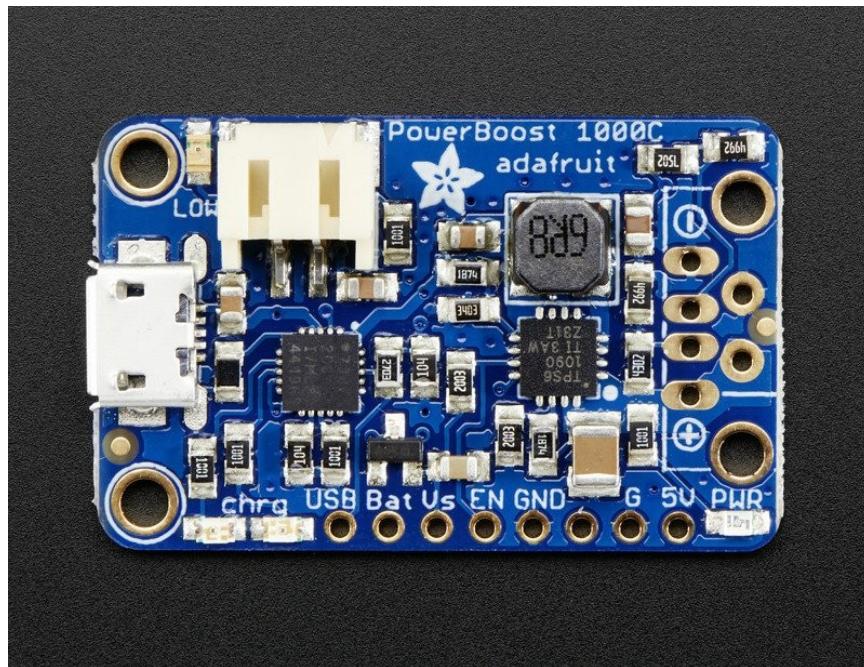


Figura 3.6 Módulo de carga Adafruit Powerboost 1000C.

Imagen recuperada de <https://learn.adafruit.com/adafruit-powerboost-1000c-load-share-usb-charge-boost>

En conjunto al uso del módulo, se utiliza una batería de polímero de litio de 3.7V a 4.2A para tener un mayor tiempo del funcionamiento del sistema embebido, quedando la configuración como se muestra en la figura Figura 3.7. De esta forma el dispositivo embebido puede estar alimentado con la batería o con una fuente de alimentación alterna sin tener el problema de apagarse de repente.

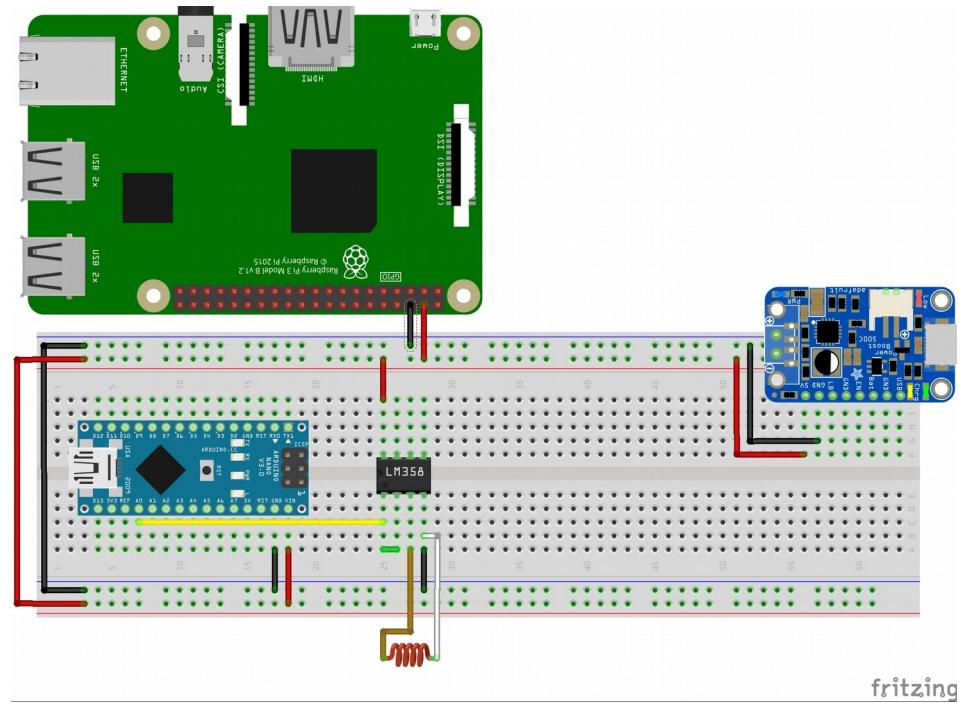


Figura 3.7 Diagrama de conexiones del dispositivo embebido con el uso del PowerBoost1000C

3.2.4 Circuito del sistema

El circuito básico para la lectura se basó en la conexión entre sensor SCT-013 con el encapsulado LM358, esto para que la señal pueda ser acondicionada puesto que el sensor brinda una salida de -50mA a 50mA entonces para llevarla a una lectura para el arduino de 0V a 5V haciendo una conversión de corriente a voltaje con relación -1V a 1V, amplificandolo hasta llegar a un rango de -2.5V a 2.5V y con ayuda de un sumador quitar la parte negativa para que llegue al rango deseado.

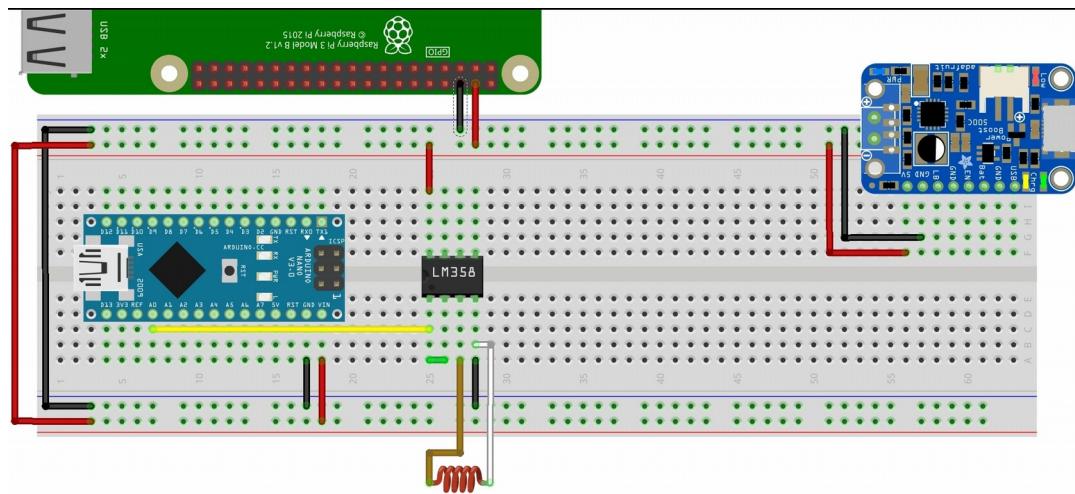


Figura 3.8 Diagrama de alimentación del dispositivo embebido

La forma en la que se realiza el acondicionamiento de la señal sea leída por el ADC del arduino es rectificando la señal de entrada hacia el sensor para que de esa manera se trabaje con la parte positiva de la señal (en este caso el conector beige del sensor de la Figura 3.8) con el LM358, ya que este circuito integrado trabaja con dicha señal en unos de sus entradas y de esa manera hacer una rectificación de media onda hacia como resultado.

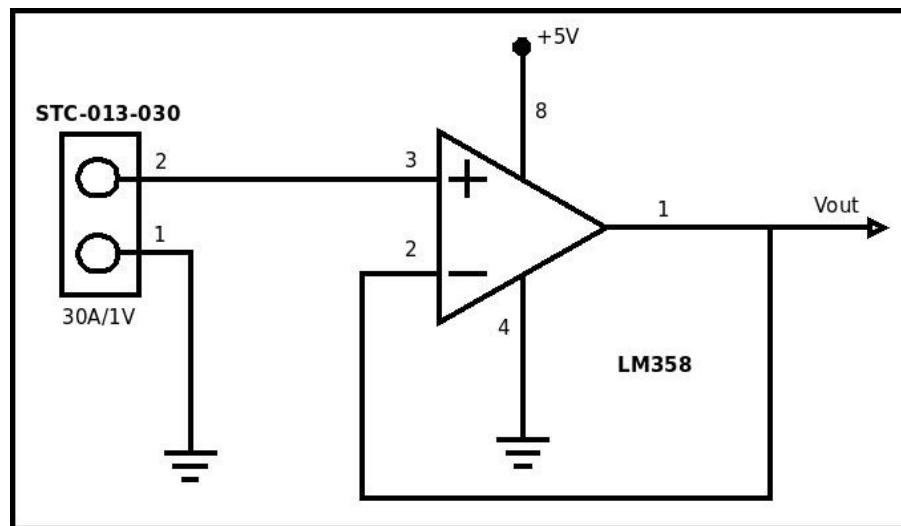


Figura 3.9 Diagrama de conexión simbólico del LM358 con el sensor SCT-013-030

El LM358 se alimenta con 5V pero se satura con 3.5V, entonces con ayuda del arduino se configura los pines de lectura análoga para que trabajen con una referencia de 1.1V, es decir que el valor máximo a leer por el pin analógico es de 1.1V de entrada y el ADC del arduino pueda trabajar con los valores que le llegan a su pin.

Todo el circuito se alimenta por medio de una fuente externa que puede ir de los 9V a los 12V para que el funcionamiento del arduino sea el adecuado, por lo cual el regulador de 5V se utiliza especialmente para el funcionamiento de la Raspberry, pues necesita tener una alimentación constante de los 5V a 2A para su funcionamiento correcto. Al alimentar el regulador con 12V el mismo regulador baja el voltaje de 5V y entregando una corriente que va de 2A a 2.5A sea la demanda del dispositivo a usar.

El arduino se alimentó en la fuente externa por su pin de Vin (voltaje de entrada) y la tierra compartida con el circuito de lectura, con la tierra de el regulador y la tierra de la Raspberry para tener una tierra en común. En el pin de 5V del arduino se utilizan para poder alimentar al LM358 y se encuentre en funcionamiento constante. El pin A0 que es el pin analógico 0 se conecta la salida V_{out} o el pin 1 del LM358 de donde sale la señal rectificada del sensor para poder leerla con el ADC interno del arduino como lo indica en la Figura 3.10.

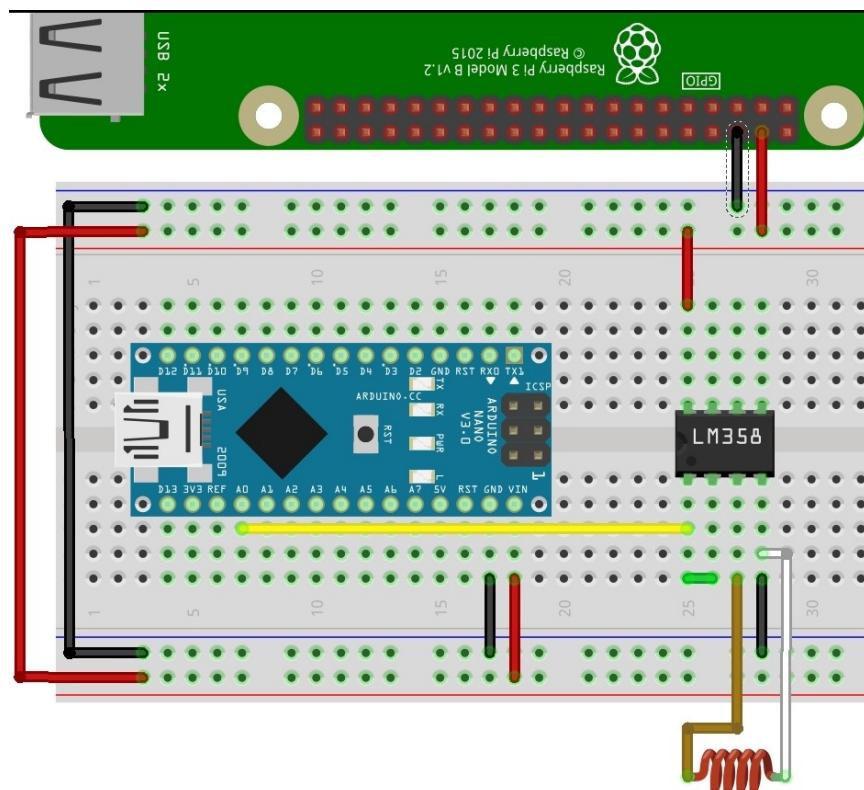


Figura 3.10 Parte del diagrama de la conexión del sensor SCT-013-030 al arduino

3.2.5 Cálculos de la corriente eléctrica

El ADC que maneja arduino es de 1024 números en bits, estos se interpretan como un 0 siendo el mínimo valor en binario hasta un 1023 en binario que es el máximo valor que maneja el convertidor A/D, convirtiendo el binario a decimal, para que entonces se tiene que hacer la conversión a voltaje con una relación de valor voltaje de la Fórmula 3.1.

$$\text{VoltajeMedido} = \text{ValorAnalogico} \left(\frac{1.1V}{1023} \right)$$

Fórmula 3.1 Cálculo del voltaje a medir por el arduino

El valor analógico es multiplicado por un factor de conversión donde 1023 que es el valor máximo corresponde a 1.1V de la referencia interna del arduino y de esa manera tener un voltaje para interpretarlo por el arduino. Pero lo que necesitamos es una medición de corriente, por lo cual en sensor maneja una relación de 1V/30A, que cada 1V nos da 30A en la medición. Por lo cual la conversión que se obtiene esta dada por la Fórmula 3.2.

Obteniendo la corriente de medición con el voltaje previamente obtenido multiplicado por la relación del sensor donde cada 1V obtenido se refiere a 30A leídos para tener una lectura deseada.

$$\text{CorrienteMedida} = \text{VoltajeMedido} \left(\frac{30 A}{1V} \right)$$

Fórmula 3.2 Conversión a corriente

Una vez teniendo la corriente en cada instante se puede obtener la corriente eficaz o corriente RMS, que es la corriente que se usa en los hogares. La corriente eficaz es la corriente que es capaz de producir el mismo trabajo que el valor en corriente directa o alterna con la Fórmula 3.3.

$$I_{rms} = \sqrt{\frac{1}{T} \int_0^T i^2(t) dt}$$

Fórmula 3.3 Corriente RMS en el dominio continuo

En donde T es el periodo en el que se muestrea la corriente y la variable i es la Corriente medida con el sensor anteriormente. Se tienen muestras cada cierto tiempo por el sensor, entonces la formula se tiene que llevar al dominio discreto para tener en cuenta cada muestra obtenida, quedando la Fórmula 3.4. Para el valor de N se toma el número de muestras dentro de un periodo de lecturas del sensor.

$$I_{rms} = \sqrt{\frac{1}{N} \sum_{n=0}^N i_n^2}$$

Fórmula 3.4 Corriente RMS en el dominio discreto

Una vez teniendo la corriente eficaz es posible obtener la potencia con la cual esta trabajando los aparatos eléctricos dentro de un hogar con la fórmula de potencia (Fórmula 3.5). El valor de 127V es el voltaje con el que nominalmente se encuentra en todo México.

$$Potencia = I_{rms} * 127V$$

Fórmula 3.5 Fórmula de potencia

3.2.6 Interconexión Arduino-Raspberry

Para la comunicación entre la raspberry y el arduino fue por medio del puerto serial que ambos tienen en común. El arduino una vez teniendo la corriente eficaz envía los datos por su puerto serial por el comando de “println()” que básicamente envía el dato seguido de un salto de linea “\n”, esto para que la Raspberry pueda detectar un valor nuevo para almacenarlo en el JSON.

Una vez ya alimentando la Raspberry con el voltaje de 5V del regulador en los pines de alimentación (pin 2 para +5V y pin 4 para GND) empieza a correr el programa que detecta cada salto de linea que le llega por su puerto

serial y siempre lo mantiene abierto para recibir constantemente las lecturas del arduino. La conexión se puede llevar a cabo de dos formas:

- En la primera se utiliza los pines de comunicación serial tanto del arduino como los de la Raspberry. En el caso del arduino el pin digital 0 es también el pin de recepción de datos (RX) y el pin digital 1 es el pin transmisor de datos (TX); los pines de la Raspberry para la comunicación serial es el pin 8 para transmisión y pin 10 para recepción. Entonces el pin 0 del arduino va hacia el pin 8 de la Raspberry, y el pin 1 del arduino hacia el pin 10 de la Raspberry y de esa manera se puedan comunicar. Un ejemplo claro está en la Figura 3.11.

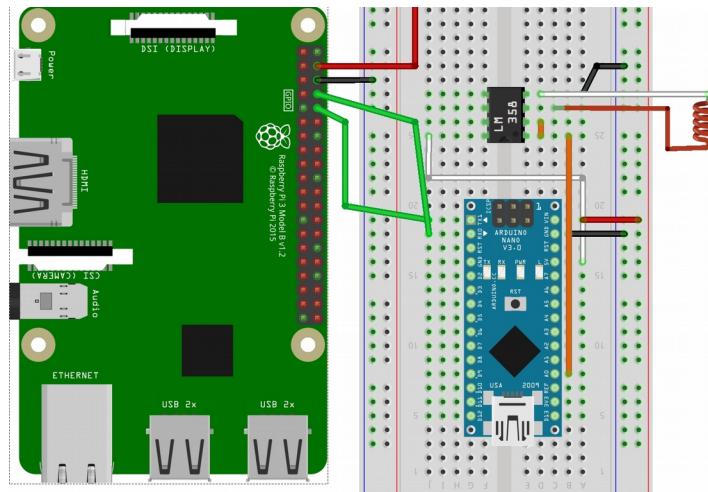


Figura 3.11 Conexión por pines serial

- Mientras la segunda y la más fácil de hacer la conexión por puertos serial entre el Arduino y la Raspberry es usando los puertos USB serial que contiene cada una de las placas por medio de un cable USB como lo muestra en Figura 3.12.

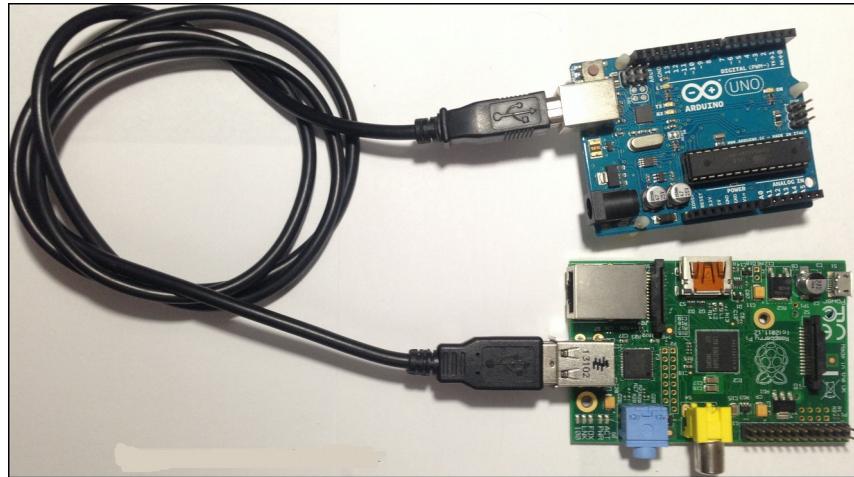


Figura 3.12 Conexión por USB serial

3.2.7 Software del sistema

Con el sistema operativo de Raspian se implemento un programa que hace todo el manejo de los datos obtenidos por el puerto serial de donde llegan por medio del arduino, hasta el envío de los archivos JSON hacia el servidor donde servicio web estará recibiendo los archivos para pasar la información a la base de datos.

El programa se escribió en Python, el cual lleva acabo un múltiples tareas, las cuales tienen una función en específico; cada tarea en un proceso diferente llamado hilo. Un hilo o un Thread en programación es un elemento que permite a las aplicaciones ejecutar múltiples operaciones de forma concurrente dentro del mismo espacio de un proceso principal. Y para este caso existen tres hilos y un hilo principal donde se encuentran dentro, cada hilo tiene su propia tarea:

- El primer hilo interno se encarga de la recepción de los datos provenientes del bus serial para almacenarlos junto a la fecha en la que se adquirió para que la raspberry siempre este leyendo y evitar perder datos en el proceso.
- El segundo hilo se encarga de la creación de los archivos JSON con la información que proviene del arduino para almacenar 10 muestras para cada archivo además de el numero del dispositivo de donde se obtuvo los datos para después guardarlos en su carpeta destino.

- El tercer hilo hace el recorrido de la carpeta donde se almacenaron los archivos, tomar un paquete con veinte JSON para enviarlos hacia el servicio web y una vez recibida la confirmación de que se entregaron borra los archivos que se enviaron.

Todos los hilos fueron manejados dentro de un hilo principal que los ejecuta iniciando el programa. Además, el hilo principal genera un único identificador de dispositivo que se obtiene de la dirección MAC de la raspberry y que es anexado en cada lectura; de esta forma se consultan los datos de manera sencilla y se asignan los valores dependiendo del dispositivo. En dado caso de que se cancele el hilo principal los hilos internos detectan el cambio por medio de un demonio para dejar de ejecutarse.

Un demonio (daemon en inglés por sus siglas Disk And Execution MONitor) es un proceso que se ejecuta en un segundo plano, y a su vez puede ser ejecutado varias veces o reiniciado en caso de matar el proceso según el sistema lo requiera, en este caso el demonio se encargó de matar todos los procesos o hilos antes mencionados que dependan del proceso principal.

3.2.8 Comunicación dispositivo - API con Flask y Gevent

La API se instaló en un servidor dentro de la unidad de posgrado de la UNAM, desde ahí atiende cada una de las peticiones web que le llegan. Cada petición web que proviene desde el dispositivo embebido hacia la API es recibida por la IP pública que se encuentra en otro servidor que cuenta el laboratorio de biorobotica de la facultad de Ingeniería de la UNAM, después ese servidor redirige cada una de las peticiones hacia el servidor que tiene la API. De igual manera si se necesita enviar alguna petición desde la página web hacia la API, la petición la redirige hacia el servidor y de manera viceversa como se muestra en la Figura 3.13.

El servicio web fue desarrollado con Flask, que es un framework en python dedicado para crear aplicaciones web de manera sencilla. Esta constituido en parte con la especificación WSGI (Web Server Gateway Interface), que es una convención de llamada simple para que servidores web puedan reenviar solicitudes hacia aplicaciones web o a frameworks escritos en python (Simionato, 2007). Para su visualización apoya de jinja, que es un motor de plantillas para python.

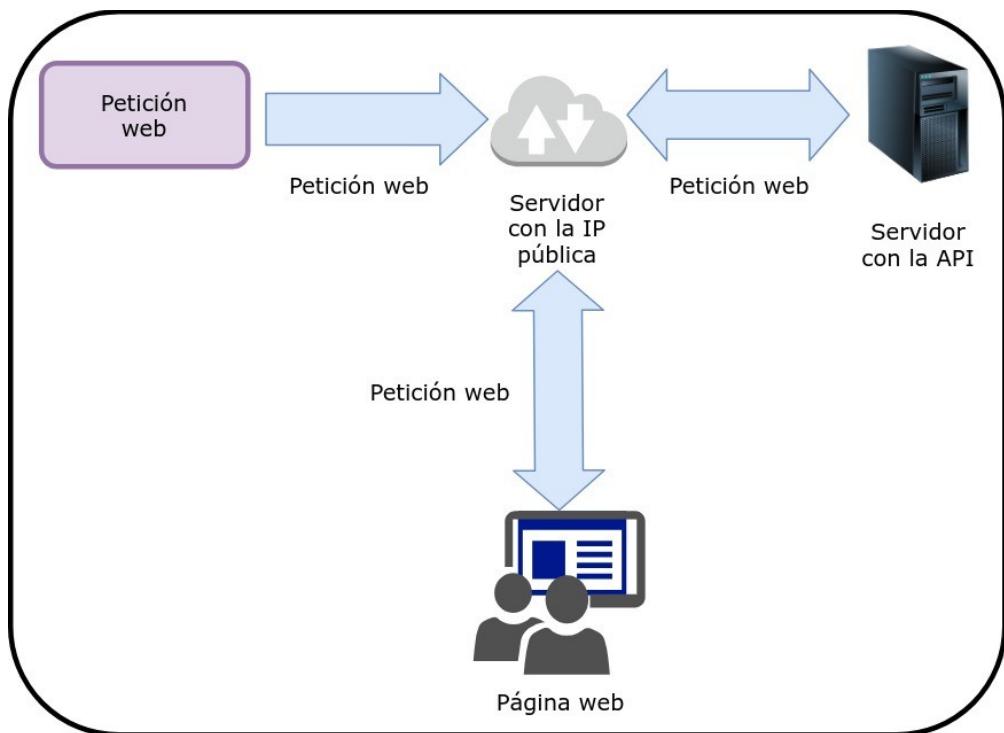


Figura 3.13 Flujo de peticiones web del sistema

Algunas de las características que Flask contiene y que se tuvieron en cuenta para la realización de la API del sistema de manera sencilla son:

- Contiene un servidor para desarrollo y depuración.
- Capacidad de atender solicitudes RESTful
- Soporte para cookies seguras en sesiones desde el lado del cliente
- Compatibilidad con WSGI versión 1.0
- Extensiones disponibles para mejorar sus características que se necesiten

Sin embargo, Flask es un entorno para desarrollador y depuración, lo que hace que su funcionalidad se limite si se utiliza dentro un entorno de producción. Por lo cual otra herramienta que se utiliza en conjunto para la función de la API es gevent. Gevent una biblioteca de python, la cual aadecua una rutina hacia una API de manera síncrona, donde se coloca en la parte superior del ciclo de eventos (Gevent, 2019).

Gevent cuenta con una herramienta llamada pywsgi que tiene como función crear servidores que reenvían las solicitudes hacia aplicaciones web

escritos en Python (servidores WSGI), de tal manera que puedan atender las peticiones http (Gevent, 2019). El uso de Flask y Gevent dentro del servicio interactúan de la siguiente manera: con Flask se declaran los parámetros bajo peticiones http, mientras que con Gevent levanta el API para hacer la comunicación entre la raspberry y el web service.

La API cuenta con diferentes acciones dependiendo del tipo de petición web que recibe, ya sea de la página web o desde el dispositivo y es redirigida a su sección dependiendo de la url que se asignó por cada petición. En la Tabla 3.2 se aprecia que se utilizó las peticiones GET y POST para realizar tareas de inserción, consulta y manejo de los datos.

URL	/tesismonitor/api/consult	/tesismonitor/api/price	/tesismonitor/api/test/data
Tipo de petición	GET	GET	POST
Parámetros	<ul style="list-style-type: none"> • Id • fmin • fmax 	<ul style="list-style-type: none"> • Id • fmin • fmax 	No aplica
Tarea	Realizó la consulta de los datos para obtener cada valor de la corriente y bosquejarlos en una gráfica	Realizó la consulta de los datos para obtener el kilowatt hora	Insertó los archivos JSON a la base de datos
Descripción	Con los parámetros tomados de la URL se hace la búsqueda de los valores de la corriente que fueron almacenados y los dibuja en una gráfica de tiempo contra corriente.	Con los parámetros tomados de la URL se hace la búsqueda de los valores de la corriente que fueron almacenados y calcula los kilowatt hora.	Cada una de las peticiones que recibe tienen el archivo JSON embebido en la URL, los obtiene y la API los va insertando dentro de la base de datos.
Ejemplo de respuesta	<pre>{ "results": [{ "fecha": "2019-10-27 20:00:14.639873", "irms": 2.061 }, { "fecha": "2019-10-27 20:00:30.120763", "irms": 2.088 }] }</pre>	<pre>{ "results": [{ "_id": null, "sumIRMS": 2.7440589434262477 }] }</pre>	No aplica

Tabla 3.2 Respuestas de las peticiones web con la API

La forma en la que trabajó la API conforme la se describen de la siguiente manera:

- El servicio web que se programo con Flask y Gevent se encuentra instalado en el mismo servidor en donde se encuentra la base de datos. Todo el manejo de los datos se lleva acabo por medio de la dirección www.labmovilidad.unam.mx. La dirección http maneja dos apartados: un apartado para la adquisición de datos y uno para búsqueda de datos para poder visualizarlos en la gráfica.
- Para la recepción de datos por vía internet con protocolo http hacia la dirección fija que se encuentra dentro del servidor. En este caso la dirección www.labmovilidad.unam.mx/tesismonitor/api/test/data es para el almacenamiento de todos los datos a la base de datos.
- Para realizar la búsqueda de los datos se utiliza la dirección http de www.labmovilidad.unam.mx/tesismonitor/api/consult que es el apartado global donde se realiza las búsquedas. Las búsquedas son de manera específica, ya que se necesita buscar los datos por medio de rangos de fechas; esto para que el sistema pueda visualizar por periodos el consumo eléctrico. Los parámetros de búsqueda por medio de la dirección son id, fmin y fmax.
- El id es para identificar el dispositivo del cual se tienen las lecturas, pues este sistema nos da la facilidad de monitorear varios dispositivos puestos en diferentes lugares. El valor por el cual busca es con la dirección MAC antes obtenida del dispositivo. Ejemplo id=b8:27:eb:1f:34:8b.
- Los parámetros fmin y fmax son los rangos de fechas a buscar, es decir, son la fecha inicial y la fecha final a buscar para la base de datos. El formato de la fecha esta dado de la siguiente manera: Año-Mes-día hora:minuto:segundo. Ejemplo fmin=2018-10-13%2019:00:00, donde %20 es un espacio para protocolos http.
- De tal manera que para que el buscador realice una búsqueda completa desde el dispositivo cuya dirección MAC es b8:27:eb:1f:34:8b con la fecha del 13 de octubre de las 19 a las 21 hrs es de la siguiente manera: www.labmovilidad.unam.mx/tesismonitor/api/consult?id=b8:27:eb:1f:34:8b&fmin=2018-10-13%2019:00:00&fmax=2018-10-13%2021:00:00.
- Para consultar los precios se requieren los mismos parámetros de id, fmin y fmax que son colocados en la url www.labmovilidad.unam.mx/tesismonitor/api/price. Por ejemplo en base al ejemplo anterior, si se quiere consultar el precio con dirección MAC es b8:27:eb:1f:34:8b con la fecha del 13 de octubre de las 19 a las 21 hrs es de la siguiente manera: www.labmovilidad.unam.mx/tesismonitor/api/price?id=b8:27:eb:1f:34:8b&fmin=2018-10-13%2019:00:00&fmax=2018-10-13%2021:00:00.

3.3 Sistema de adquisición de datos

El servicio web se conecto a la base de datos por la misma dirección web de www.labmovilidad.unam.mx solo que en este caso es por un puerto en específico de comunicación hacia la base de datos de mongoDB. Cualquier procedimiento de insertar o extraer información a la base de datos son por su puerto 27017 que corre de manera local en el servidor.

Para conectarse a la base datos se necesita encontrar la sección destinada para almacenar los datos de corriente. En este caso el cliente que es el servicio web accede a la sección llamada raspi.

3.3.1 Base de datos con MongoDB

Una de las manejadores de bases de datos comúnmente utilizada es MongoDB. La base de datos MongoDB como lo menciona su documentación (MongoDB, 2018) es una base de datos de documentos que ofrece una gran escalabilidad y flexibilidad, y un modelo de consultas e indexación avanzado. La base de datos MongoDB brinda al usuario:

- Almacenamiento de documentos en tipo JSON flexibles, que cada documento contiene diferentes campos y sus estructuras de datos se pueden ir modificando.
- Su modelo de documentos concuerda con los objetos que existen en el código de la aplicación para facilitar trabajar con los datos.
- Realiza sus consultas ad-hoc, lleva a cabo la indexación y agrega los datos en tiempo real permitiendo acceder a datos y analizarlos de manera sencilla.
- Da portabilidad de que la base se encuentre en cualquier parte, conectándola a la nube utilizando sus recursos sin restringir el acceso.
- Tiene disponibilidad de entregar a las aplicaciones que pueden recuperarse frente a una adversidad de manera mundial por medio de la

replicación y de auto recuperación.

- Realiza las cargas de trabajo que son analíticas y operativas dentro de un mismo clúster

El manejo de MongoDB es fácil, pues da a los desarrolladores todas las funcionalidades para cubrir los requisitos que se necesiten manejar, dando drivers para al menos 10 lenguajes de programación diferentes. Uno de ellos es con Python llamado PyMongo, que es una biblioteca que contiene herramientas para trabajar con MongoDB , y es la forma recomendada de trabajar con MongoDB de Python (MongoDB, 2008-2019).

Una vez que los datos llegan al servicio web donde retoma cada archivo recibido y obtiene los datos de cada uno para agregarlos a la base de datos. Para esto se utiliza la herramienta de pymongo, que es una biblioteca en python para el manejo de bases de datos de mongoDB en un código de programación.

Las inserciones hacia la sección de la base de datos se llevan acabo con un método llamado `insert_many`, que lo que hace es recorrer el archivo para obtener todos los datos que se encuentren en formato JSON y después insertar uno a uno dentro de la base de datos. La ventaja de que sean datos en formato JSON es que mongoDB acepta la estructura del JSON para añadirlo como un objeto con atributos.

MongoDB hace las inserciones de datos hacia el lugar donde los almacena conforme entran los va recibiendo. Pero cada uno de los datos que están dentro de la base de datos de mongo tiene un id propio para diferenciar entre sí para ayudar al manejo de cada objeto.

3.3.2 Algoritmos de búsqueda

Existen dos métodos de búsqueda que la API realizó dentro del servidor, cada uno implementado en una petición GET con diferente url:

- La url que contiene la ruta /tesismonitor/api/consult llevó acabo una búsqueda dentro de la base de datos con el uso de la función `find` de mongoDB.
- La url que contiene la ruta /tesismonitor/api/price realizó una función de agregación donde por parámetros se filtraron para obtener el total de corriente en el lapso de tiempo.

Las búsquedas con la función `find` se llevan acabo con los los valores de los parámetros dados en el la dirección http (id, fmin, fmax) el sistema los interpreta como sus valores de búsqueda de mongoDB. Las búsquedas en mongoDB son realizadas como en otras bases de datos con operadores lógicos relacionales para encontrar los datos que se necesitan consultar (Figura 3.14).

En este caso el operador lógico es AND, que lo que hace es unir los parámetros de búsqueda como una sola instrucción. Para la búsqueda por rangos se utiliza dos operadores que son gte (*greater than or equal*) y lte (*less than or equal*) que son el máximo y mínimo valor a buscar.

La función de find() recibe de parámetro toda la sentencia ya formada para que haga la búsqueda ya con los operadores relacionales. Y como respuesta de la búsqueda devuelve los valores en formato JSON que entran entre los rangos que se solicitan.

Como resultado de la búsqueda, regresa una lista que contiene una copia de cada diccionario en formato JSON que se encontraron dentro del rango impuesto por la instrucción AND en la base de datos. Los diccionarios que se encuentran en lista retornan solamente el valor de la corriente y la fecha que se obtuvo la lectura por parte del dispositivo.

Al final los archivos se generan con la información de cada diccionario que tiene la lista y son enviados hacia la página web por medio de la API para ser bosquejados dentro de la gráfica.

```
{  
    "$and": [  
        {"id": "b8:27:eb:1f:34:8b"},  
        {"fecha": {"$gte": "2019-09-01 00:00:00"}},  
        {"fecha": {"$lte": "2019-09-25 00:00:00"}}  
    ]  
}
```

Figura 3.14 Estructura de una función de búsqueda en PyMongo

Para la función de agregación es una consulta que se realiza para agrupar los datos y se calculen valores a partir de ellos. Para agrupar los datos se pueden colocar parámetros para restringir los límites, esto para realizar los cálculos solo a los datos que se encuentren dentro del rango (Figura 3.15).

Los parámetros que limitan los datos a agrupar se colocan después de la instrucción \$match. Esta instrucción puede implementar la misma instrucción AND y los rangos de gte y lte que se implementó en el find para acortar su rango de búsqueda.

Seguido del acotar los rangos, se crea la lista con los diccionarios en formato JSON resultantes de la búsqueda, para luego recorrer la lista y obtener cada valor de la corriente y de las fechas de cada lectura.

Aparte de la instrucción de match, se utilizó otras dos que son \$sample que su función es de tomar todos los datos que se encontraron con el match para obtener un conjunto de submuestras que depende del parámetro de tamaño (en este caso se uso un tamaño de 100000 submuestras) y \$sort que es una instrucción la cual toma un conjunto de datos y los ordena a partir de uno de los valores que contiene el diccionario de manera ascendente (1) o descendente (-1) (ordena el subconjunto anterior ascendente).

```

[{"$match": {
    "$and": [
        {"id": "b8:27:eb:1f:34:8b"},
        {"fecha": {"$gte": "2019-09-01 00:00:00",
        "$lte": "2019-10-01 00:00:00" }},
    ]
},
 {"$sample": {size:100000}},
 {"$sort": {"fecha":1}}
]

```

Figura 3.15 Estructura de una función de agregación en PyMongo

Con las fechas obtenidas se realizó el cálculo de diferencias de tiempo entre una lectura y otra. Contenidas dentro de la lista, se recorre cada dos valores utilizando la Fórmula 3.6, donde Δt es el valor resultado por cada intervalo de tiempo y t_n y t_{n-1} los valores de las fechas en la lista.

$$\Delta t = t_n - t_{n-1}$$

Fórmula 3.6 Suma de diferencias de las fechas

Con los valores de la corriente I_{rms} de cada diccionario, se hizo el calculo de la suma de todos los valores como se muestra en Fórmula 3.7 donde I_{total} es el resultado de la suma de multiplicar el valor I_{rms} cada lectura con el Δt obtenido anteriormente, n el número de elementos en la lista y m es el último elemento de la lista.

$$I_{total} = \sum_{n=0}^m I_{rms_n} * \Delta t_n$$

Fórmula 3.7 Suma de corrientes RMS

Una vez obtenido el valor de I_{total} , se procedió a calcular la potencia tomando en cuenta un voltaje RMS (Fórmula 3.8). El cálculo consistió en realizar la multiplicación de I_{total} y V_{rms} , considerando el voltaje RMS como 127V

establecido en todo el país, resultando Potencia_{total} con unidades de Watt.

$$Potencia_{total} = I_{total} * V_{rms}$$

Fórmula 3.8 Cálculo de la potencia consumida en Watts-milisegundos

Para obtener los Watt/hora(Wh) a partir de la Potencia_{total} se consideró la fecha donde inician las lecturas hasta la última fecha correspondiente al ultimo valor de corriente para conocer el tiempo transcurrido. El valor de la variable Potencia_{total} se encuentra en unidades Watt y el tiempo transcurrido se encuentra en milisegundos.

Por lo cual se realizo una conversión de milisegundo a horas y a la vez multiplicar. Esta relación se obtiene por medio de la Fórmula 3.9 donde Potencia_{hrs} es igual a la Potencia_{total} multiplicado por el factor de conversión de los milisegundos a horas.

$$Potencia_{hrs} = Potencia_{total} * \left(\frac{1 \text{ Segundo}}{1000 \text{ Milisegundos}} \right) * \left(\frac{1 \text{ Minuto}}{60 \text{ Segundo}} \right) * \left(\frac{1 \text{ Hora}}{60 \text{ Minutos}} \right)$$

Fórmula 3.9 Calculo de potencia consumida en Wh

Como los datos se necesitan estar en kilowatt hora se calcula una última conversión para pasar los watt hora previamente obtenidos a kilowatt hora. La conversión se realizó con la Fórmula 3.10 donde kW_{hrs} que resultó de la operación al multiplicar Potencia_{hrs} con el factor de conversión de los watts a kilowatts.

$$kW_{hrs} = Potencia_{hrs} * \left(\frac{1 \text{ kWatt}}{1000 \text{ Watt}} \right)$$

Fórmula 3.10 Conversión a kWh

3.3.3 Protocolos de respuesta

Cada acción que realizo el servicio web va acompañado por las peticiones web en http. Las peticiones para añadir datos a la base de datos son por método POST para recibir el archivo que se envío con la petición. Si se

recibe con éxito el archivo se responde con un JSON con el código 200 (status ok en http). Si se genera un error, se regresa el código 500 (error al procesar la información en http).

Para solicitar los datos se utilizaron los métodos GET implementados para que la búsqueda retorne como respuesta todos los JSON resultantes. De igual manera se manejó el código 200 para envío correcto y 500 si se generó un error.

Si el mensaje fue entregado de la manera correcta desde la raspberry hacia el servidor, los datos son insertados a la base de datos. De igual manera, si los datos consultados por la pagina web son recibidos correctamente, se bosqueja la gráfica con los datos solicitados.

3.4 Sistema de visualización

El sistema de visualización requirió una parte gráfica donde los datos que se registraron mediante las lecturas que genera el sensor sean mostrados a los usuarios. Esto permite tener un control de nuestro consumo eléctrico de manera visual. Por ello, se desarrolló una página web donde el usuario puede consultar tanto en tiempo real como en lapsos de tiempo definidos por el mismo, el consumo eléctrico de su hogar, así como un precio aproximado de su consumo mensual utilizando la tarifa que CFE brinda a sus usuarios, dependiendo del subsidio.

El propósito de crear la página web es que se brinde al usuario de la interfaz un fácil uso, sin tener que tener conocimientos técnicos de electricidad así como su funcionamiento. Los parámetros que utilizó la página web se pueden establecer de manera sencilla para que cualquier persona lo pueda utilizar.

3.4.1 Sistema gráfico de los datos

La página web implementó el uso de HTML para crear cada uno de los elementos gráficos que ayudan a facilitar las consultas con la API. La API recibe los parámetros provenientes de la URL que contiene los lineamientos compatibles con los tipos de comandos de peticiones web de la API para llevar a cabo las consultas. La herramienta que nos ayuda para la elaboración de los elementos visuales de la página web es un framework llamado Bootstrap.

Bootstrap (figura 3.16) es una biblioteca multi plataforma de herramientas creada para el desarrollo de sitios o de aplicaciones web. Utiliza plantillas de diseño con tipografía, formularios, botones, cuadros, menú de navegación y de elementos de diseño basado en HTML, CSS y extensiones de JavaScript.

Las características de Bootstrap (Cochran, 2012) cuentan con soporte en HTML5 y en CSS 3, tiene compatibilidad con sitios web o con aplicaciones

dedicados a dispositivos y de navegadores, el diseño gráfico de la página web se ajusta de manera dinámica con las especificaciones del dispositivo ya sean computadoras, tabletas, teléfonos móviles.

Algunas de las funciones que tiene Bootstrap (Cochran, 2012) son:

- Un sistema de cuadrilla de 940 píxeles de ancho, este puede ser ajustable dentro de sus parámetros y un diseño sensible a los reajustes de tamaño de manera automática.
- Una compresión de la hoja de estilo CSS para proveer definiciones básicas de estilos para componentes de HTML; dando una uniformidad dentro del navegador y del sistema de anchura.
- Tiene componentes que Boostrap reutiliza de interfaces previamente uso, como botones con ciertas características avanzadas, etiquetas, capacidades avanzadas de tipografías en miniatura, formatos para mensajes de alerta y barras de progreso.
- Plug-in de JavaScript que están basados en jQuery, interfaces de usuario como tooltips o cuadros de diálogo, y soportar plug-ins como Modal, Scrollspy, Tab, Popover, Alert, Button, Collapse y Typeahead.

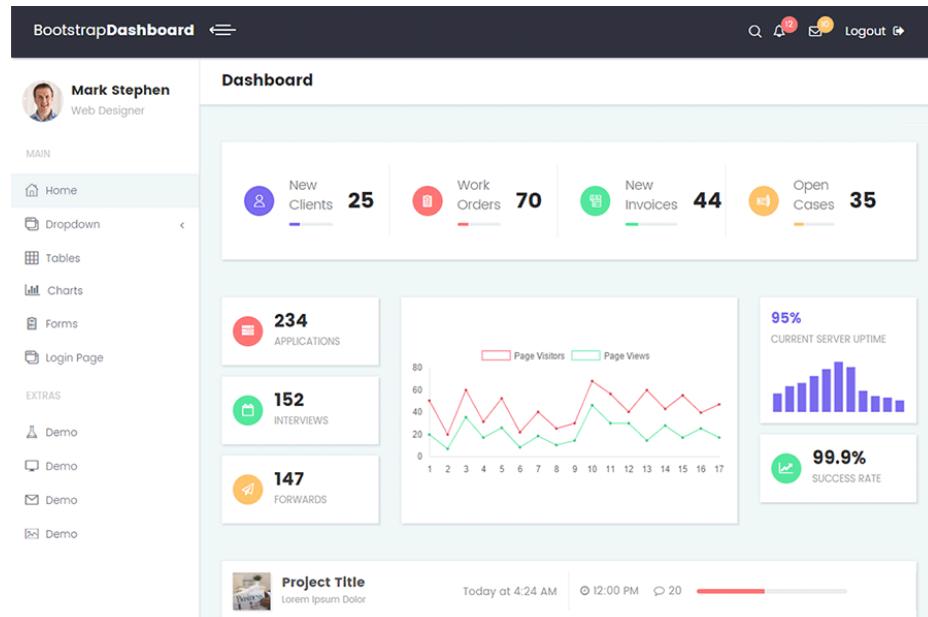


Figura 3.16 Vista previa de Bootstrap

Existen actualmente plantillas basadas en Bootstrap con elementos ya predefinidos para que los desarrolladores puedan crear fácilmente una página web. Una de las plantillas que existen en internet es Admin LTE.

AdminLTE (figura 3.17) es una plantilla de aplicación Web con código abierto para crear paneles de control y dashboards. Es una plantilla hecha en HTML que se basa en el marco de CSS Bootstrap 3 que utiliza todos sus elementos que contiene para su diseño y modificar los complementos de uso para así crear un diseño coherente que se puede usar como interfaz de usuario para aplicaciones.

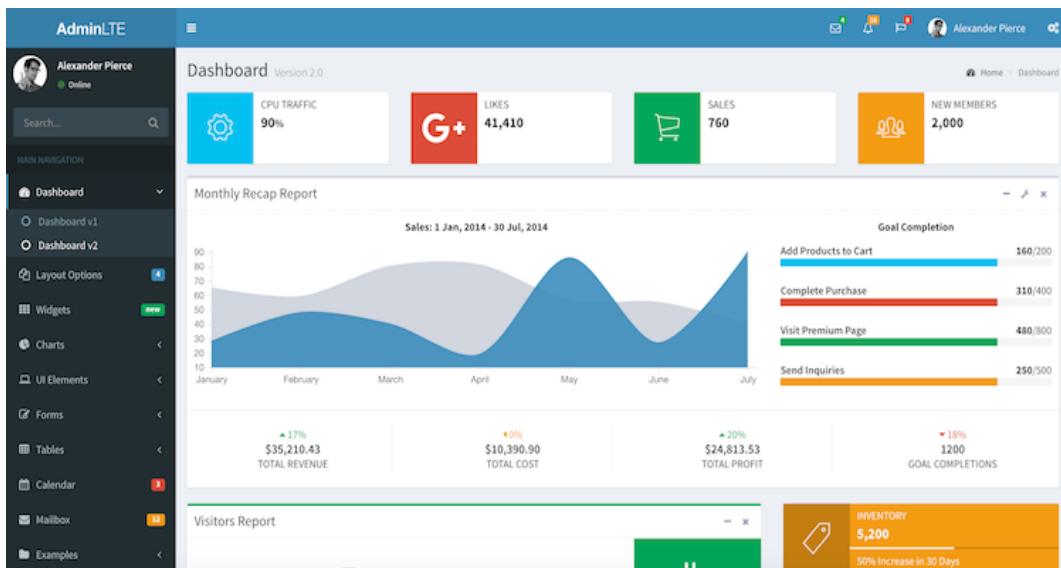


Figura 3.17 Vista previa de la interfaz AdminLTE.

Imagen recuperada de <https://adminlte.io/>

El entorno gráfico para la consulta de los datos esta basado en la plantilla de Admin LTE ofrece. Esta plantilla modificada consiste en una página web para que el usuario acceda al sistema y consulte visualmente los datos en gráficos o en el costo aproximado. Esta estructura permitió una facilidad, un control y una protección de los datos al momento de consultarlos y visualizarlos.

Una vez accedido al sistema de la manera requerida, el sistema redirige a la página de consulta y visualización de los datos. La interfaz esta constituida por lo siguiente:

- Un bloque para visualizar de manera gráfica el historial de consumo

(Figura 3.18) durante un cierto lapso de tiempo; esto por medio de introducir el id del dispositivo del cual se desea conocer las mediciones, la fecha y hora mínimas que requiere consultar, así como su fecha y hora máxima para obtener el rango requerido. Los datos son dibujados en una gráfica dedicada a mostrar el historial (Grafica Historial) la cual tiene una relación intensidad de corriente contra tiempo.

The screenshot shows the TesterLTE software interface. At the top, there's a green header bar with the title 'TesterLTE' and a user profile icon labeled 'Julio'. To the right of the profile is a 'Cerrar sesión' (Logout) button. Below the header, the main content area has a light blue background. It starts with a section titled 'Resumen de consumo' (Consumption Summary). Underneath it, a sub-section is titled 'Corriente IRMS Registrado [I]' (Registered IRMS Current [I]). A button labeled 'Get History' is located to the right of this section. Below these, a placeholder text 'Introduzca los datos que se le solicitan:' (Please enter the requested data:) is displayed. There are four input fields arranged in a 2x2 grid. The top-left field is labeled 'Id de dispositivo:' (Device ID) and contains the value 'Pi001'. The top-right field is labeled 'Hora inicial (Formato 24 Hrs):' (Initial Time (24-hour format)) and contains 'HH:mm'. The bottom-left field is labeled 'Fecha inicial:' (Initial Date) and contains 'mm/dd/yyyy'. The bottom-right field is labeled 'Hora final (Formato 24 Hrs):' (Final Time (24-hour format)) and contains 'HH:mm'. Below these input fields is a section titled 'Grafica Historial' (Historical Graph). This section features a large, empty rectangular area with a light gray background, intended for displaying a graph of current consumption over time. On the left side of this graph area, the y-axis is labeled 'Consumo de Corriente [A]' (Current Consumption [A]) with numerical markers at 0.0 and 10.0.

Figura 3.18 Consulta del consumo eléctrico histórico

- El siguiente bloque se utiliza para visualizar en tiempo real el consumo eléctrico que se activa una vez obtenido la id propia del dispositivo a consultar. Los datos resultantes son visualizados en otra gráfica dedicada a mostrar en tiempo real (Figura 3.19). Esta gráfica se actualiza cada 30 segundos con los últimos datos recolectados por el dispositivo en intervalos de una hora.

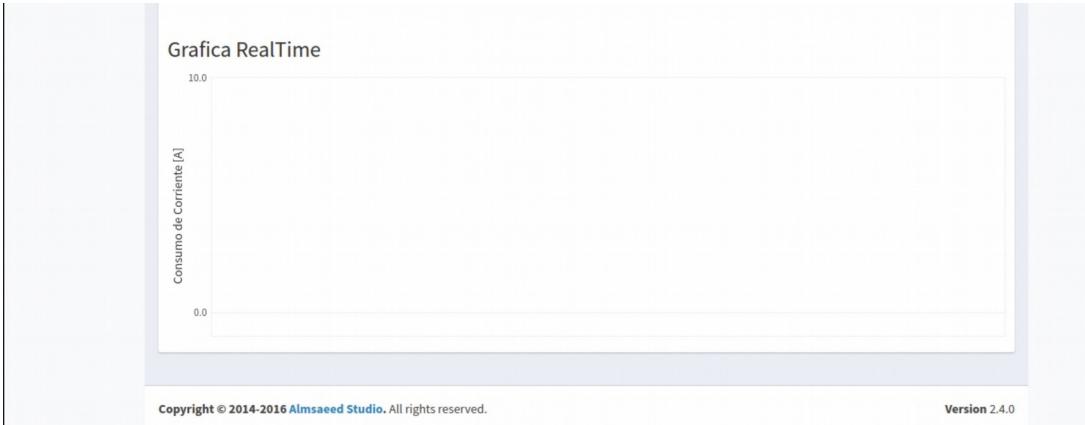


Figura 3.19 Gráfica en tiempo real

- El último bloque se dedica a obtener un precio estimado por parte de CFE (Figura 3.20) respecto al consumo eléctrico por medio intervalos de tiempo; es decir, que se encarga de calcular el adeudo monetario con la tarifa con la que trabaja la empresa en ese momento y dependiendo del consumo en cierto tiempo sera el monto aproximado que tendría que pagar. Los rangos de tiempo se obtienen de la consulta histórica, por lo cual se debe primero y obtener los valores de las fechas. Tiene un campo donde se ingresa el valor monetario con el que se desea calcular y tomando en cuenta las fechas y horas tanto mínima como máxima, se obtiene el consumo en kW (kiloWatts) y a cuanto equivale aproximadamente en tarifa a pagar.

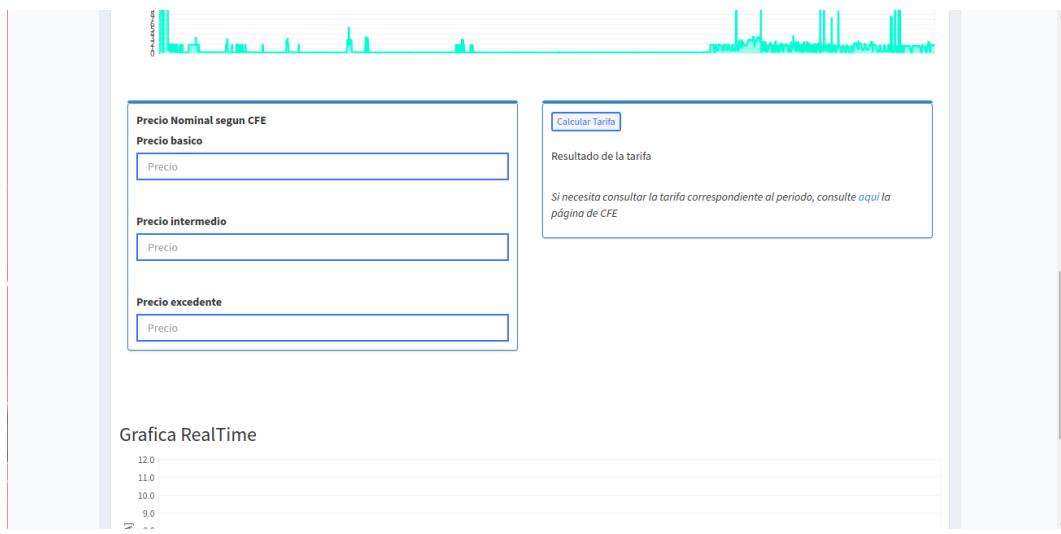


Figura 3.20 Cálculo de la tarifa por parte de CFE

3.4.2 Búsqueda y filtrado de datos

Bootstrap al trabajar en conjunto JavaScript también puede utilizar recursos y herramientas para llevar acabo ciertas funciones. AJAX (por sus siglas en inglés Asynchronous JavaScript And XML) es una herramienta para desarrollo web en creaciones de aplicaciones interactivas. Este funciona con un cliente que se mantiene en el navegador la comunicación asíncrona con el servidor en segundo plano, esto es para que la página se actualice sin necesidad de recargar desde el navegador. Esto ayuda a que la página sea más fluida para llevar acabo las consultas.

AJAX esta constituido de cuatro tecnologías que están en la actualidad:

- HTML para el diseño que acompaña a la información.
- Document Object Model accedido con un lenguaje de scripting de parte del usuario.
- XMLHttpRequest que hace el intercambio de datos de forma asíncrona con el servidor web.
- XML como formato usado para la transferencia de datos solicitados al servidor.

AJAX es utilizado tanto en la consulta histórica del consumo eléctrico como en la gráfica en tiempo real, pues se tiene una búsqueda diferente de fechas para ser mostradas en las gráficas.

Para ambas funciones el sistema de solicitud de los datos hacia la base de datos se realiza con ayuda de AJAX para realizar la petición hacia la base datos. Se tienen ya predeterminado la url ‘<https://www.labmovilidad.unam.mx/tesismonitor/api/consult?>’ a la cual se le añaden los parámetros id de dispositivo, fecha mínima y fecha máxima para introducir los rangos a la búsqueda de su consulta.

La forma en la que se lleva acabo una consulta de consumo histórico y sea mostrada en la gráfica de historial (Figura 3.21) es la siguiente:

- Se tienen un campo para escribir el id del dispositivo, un campo para la fecha y otro para la hora mínimas a consultar, así como otros campos para la fecha y otro para la hora máximas a consultar.
- Una vez teniendo los campos previos con la información a consultar, se da un click al botón de Get History, el cual ejecuta la función de construir la url con los datos obtenidos.

- La función con AJAX hace una petición GET con la url construida. Si la búsqueda dio un resultado correcto, la api devuelve un arreglo con los datos que se encontraron de acuerdo el rango de fechas establecido, así como su id asociado. Dentro de la misma función se genera un arreglo solo con los datos I_{rms} para ser bosquejados en la gráfica.
- El arreglo con los datos pasa a una función que gráfica cada uno de los valores I_{rms} como puntos en la gráfica corriente eléctrica contra tiempo, mostrando como parámetros las fechas solicitadas en el eje del tiempo y el valor de la corriente eléctrica en el eje del consumo.

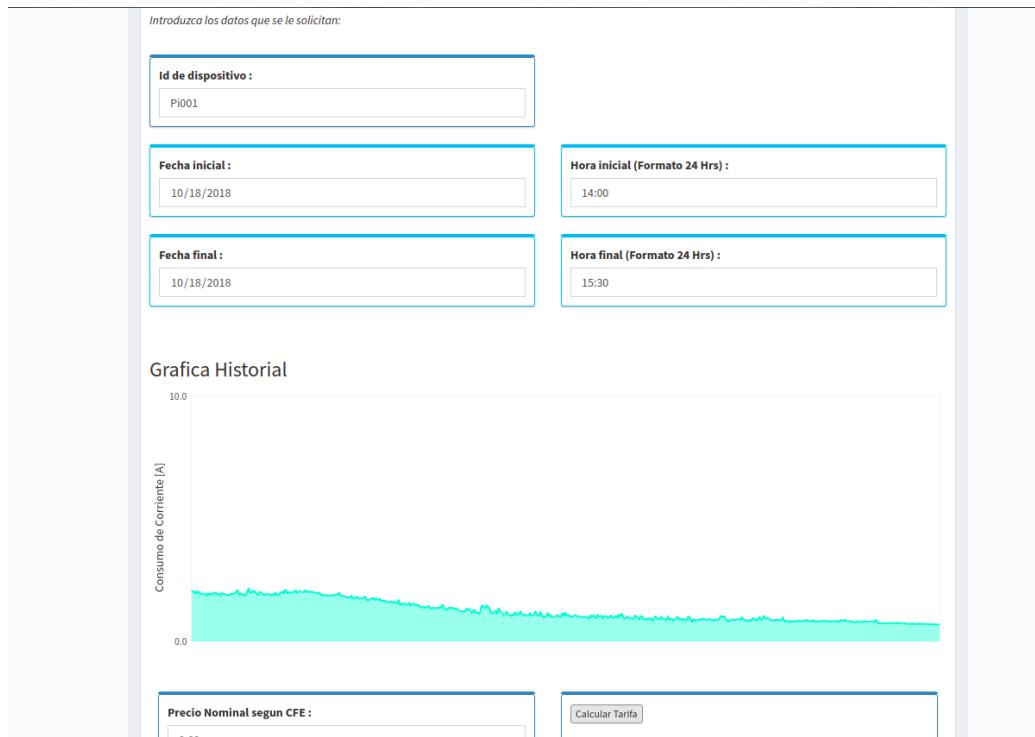


Figura 3.21 Vista previa de la gráfica de historial

Para que la consulta en tiempo real y la gráfica en tiempo real lleven a cabo su función es de la siguiente manera:

- Se requiere que el id del dispositivo esté dentro del campo que esta asociado al id, para que se realice la consulta en tiempo real.
- Con el botón E/D Update se activa la consulta en tiempo real. Una vez teniendo el id, la misma página genera dos fechas: una que se obtiene con el día y hora actual del sistema que corresponde a un valor máximo, y a partir de esa misma fecha se obtiene la fecha mínima restando cinco minutos a la fecha mínima.

- Los parámetros de fecha mínima y fecha máxima se colocan en la url de búsqueda y AJAX lleva acabo la consulta como en la consulta histórica. De misma manera, se genera el arreglo con los datos recuperados por la búsqueda de la api.
- Con los datos obtenidos en el arreglo, se bosquejan los datos en su gráfica de tiempo real. Pasados unos 10 segundos, el sistema vuelve a consultar para recabar los nuevos datos en el rango antes mencionado para volver a graficar. De esa manera da un funcionamiento en tiempo real con los últimos datos recolectados.

Para el cálculo de la tarifa dada por CFE, se requiere de dar ciertos parámetros para que funcione. La forma en la que funcione es la siguiente:

- Se tiene un campo dedicado para obtener el parámetro de costo que brinda CFE. Este valor puede ser consultado directamente de la página de CFE (la misma página contiene un link que te redirige a la página de CFE), o del tipo de tarifa que aparece en el recibo impreso (los tipos que manejan son 1, 1A, 1B, 1C, 1D, 1E, 1F; y cada uno de los tipos maneja tarifas básica, intermedia y excedente (CFE, 2019)) y según sea la cantidad de kilowatts por hora (kWh).
- Teniendo el valor de la tarifa, con el botón de calcular tarifa toma el arreglo obtenido de la consulta de consumo histórico para tener la lectura de kW_{hrs} y hace el cálculo del costo correspondiente.
- La página solicita a la API que envíe el archivo JSON con los kilowatt hora ya calculados para poder calcular el costo dependiendo de la cantidad.
- Para obtener el precio total como lo hace CFE, se realiza conforme las tarifas dependiendo de cuantos kiloWatt/hora por medio de multiplicaciones con la cantidad de kiloWatt/hora previamente calculada y con los precios que CFE maneja. Se calcula por medio de una de las formulas (Fórmula 3.11) que se aplican dependiendo de el consumo mensual: Si se maneja un consumo menor o igual a los 75kWhrs se aplica costo total básico; si el rango esta entre los 75 y los 140kWhrs se maneja un costo total Intermedio; y si el rango sobrepasa los 140kWhrs se aplica el costo total excedente. Teniendo el resultado con una de las fórmulas es mostrado en un mensaje debajo del botón de calcular tarifa como se muestra en la Figura 3.22.

$$CostoTotalBasico = kWh * TarifaBasica$$

$$CostoTotalIntermedio = (75 \text{ kWhrs} * TarifaBasica) + (kWhrs restante * TarifaIntermedia)$$

$$CostoTotalExcedente = (75 \text{ kWhrs} * TarifaBasica) + (65 \text{ kWhrs} * TarifaIntermedia) + (kWhrs restante * TarifaExcedida)$$

Fórmula 3.11 Costo total por kiloWatt Hora

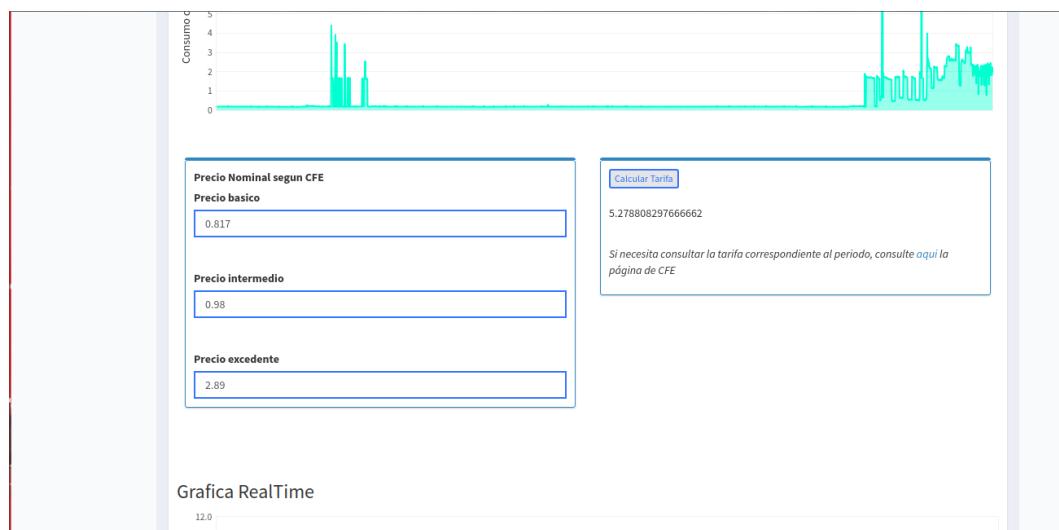


Figura 3.22 Vista previa del cálculo de la tarifa según lineamientos CFE

3.4.3 Validación de los datos desde la vista

La página tiene funciones en caso de no dar seguir las instrucciones de uso, en caso de dar algún dato erróneo, y/o dejar algún campo en blanco. Esto es para que la página contenga alternativas en cuestión de hacer un método equivocado.

Algunas de ellas son:

- En cuestión de dejar campos en blanco, el sistema lleva acabo ciertas

acciones. En caso de que el campo de id se encuentra en blanco, marca un error de id vacío puesto que necesita el número del dispositivo para realizar la búsqueda. En el caso de los campos de fecha mínima y máxima se puede presentar el caso que estén vacíos mientras exista un id de búsqueda, dando así un resultado de todas las lecturas del dispositivo hasta el momento. En el campo de precio tarifa, también verifica si se encuentra un precio escrito.

- La misma API cuenta con una función para limitar los datos. La forma en la que hace una restricción de los datos es tener un mínimo de datos a mostrar, y si ese intervalo excede por los rangos de las fechas, muestra un dato por intervalo, es decir, que cada cierto valor es enviado cada sub intervalo de la función. Por ejemplo, si los datos que se piden es durante un año, la función regresa los valores significativos, escalando la gráfica.
- Para la consulta histórica, el sistema solo muestra los valores que se hayan obtenido por el dispositivo desde el día en el que se colocó hasta la última lectura obtenida por el dispositivo, y de esta forma fechas que no se encuentren se informa al usuario por medio de un mensaje que dichas fechas no se encuentran en la base de datos por medio de la página que indica que sus lecturas no se encuentran en la búsqueda.
- Se implementó una validación de los parámetros de búsqueda id, fmin y fmax con el cual se previene insertar cualquier otra cosa que no sea la sentencia correcta. Para ellos se implementó una expresión regular tanto para el id y como la fecha: en el id su expresión regular es xx:xx:xx:xx:xx:xx donde las x toman valores de 0 a 9 y de a hasta f; mientras que para las fechas la expresión regular es xxxx-xx-xx xx:xx:xx donde las restricciones son año-mes-dia hora-minuto-segundo y los valores de x van de 0 al 9 con el formato de fechas en número.
- El sistema se implementó para que las consultas históricas se lleven acabo por mes, porque los costos de CFE son por mes. Entonces dentro de la página web tiene una protección en donde el máximo de días que consulta es de 31 días. Si en caso de que se solicite a la página más de los 31 días, la misma página le comunica al usuario que esta excediendo sus parámetros de consulta y que vuelva a realizar una nueva consulta dentro de los límites permitidos.
- En dado caso que se realice una consulta histórica solo con la id, el sistema te regresa los datos de todo el mes en curso, esto para facilitar el uso de las consultas históricas mensuales. Si la consulta es por medio de id y la fmin o id y la fmax las búsquedas se auto-completan con el la

fecha actual en la combinación id y fmin, y el primer día del mes para la combinación de id y fmax.

- Los valores de ambas gráficas se acotan a mostrar 20 fechas en la parte del tiempo, porque siendo muchos datos bosquejados no tienen el suficiente espacio para mostrarse dentro de la gráfica. Tomando toda la cantidad de los datos se dividen entre 20 para ver a los cuantos datos mostrar la fecha en la gráfica.

4 Pruebas y resultados

En este capítulo se detalla la implementación del sistema de consumo eléctrico en ambientes reales y que tan eficiente es su funcionamiento comparado con sistemas que se encuentran en el mercado, o herramientas que hacen la misma función como lo son los medidores de CFE. Además de hacer pruebas de costos aproximados dependiendo del nivel de consumo eléctrico en ciertos períodos de tiempo a partir de los costos y las tarifas que maneja la compañía de CFE.

4.1 Pruebas en ambiente controlado

Una de las pruebas que se llevaron a cabo es corroborar la precisión y exatitud de sentido con el gancho de corriente y el arduino cuando calcula la corriente RMS. Para ello se utilizó un ambiente controlado, en el cual se colocaron dos tipos de dos tipos de carga: una lineal que se representa con un foco incandescente resistivo y una no lineal con un foco fluorescente.

Cada uno de los focos tiene información que viene de fabrica acerca de la energía que consumen. A partir de los datos, se necesitó conocer la corriente que usan cada uno para tomarlos como valores teóricos a comparar con las lecturas del sensor. Se consideraron los valores de potencia de cada foco: para el foco fluorescente 23W de potencia y 0.383A. Mientras que el foco incandescente resistivo de 100W de potencia.

Dado que sólo el foco fluorescente tiene información de la corriente que consume, se calculó la intensidad de corriente por medio de la potencia que requiere foco incandescente resistivo con la Fórmula 4.1 dando como resultado 0.7874A.

$$I_{foco} = \left(\frac{Potencia_{foco}}{127\text{ V}} \right)$$

Fórmula 4.1 Cálculo de la corriente de un foco

4.1.1 Análisis lineal con el foco incandescente

Teniendo el valor teórico del foco incandescente resistivo, se prosiguió a conectarlo en una base previamente construida y colocar el sensor en uno de las terminales del cableado como se muestra en la Figura 4.1. El gancho fue colocado en el sentido del flujo de corriente, así como se indicó en la Figura 3.3. Una vez conectado el sensor, el arduino empieza a leer las señales eléctricas

que provienen del gancho, pasando por el amplificador operacional que acondiciona la señal.

Las señales eléctricas que se están mide el sensor son senoidales a una frecuencia de 60 Hz. El algoritmo implementado en el arduino toma aproximadamente 434 a 435 muestras cada medio segundo, y las procesa para obtener un valor de corriente RMS. Tomando en cuenta el teorema de Nyquist, la frecuencia de muestreo utilizada por el algoritmo es suficiente para poder reconstruir la señal.



*Figura 4.1 Conexión
del foco con
resistencia*

Los valores que retornó el sensor por medio del arduino rondan desde los 0.756A hasta los 0.772A. Este rango de valores se acercan al valor teórico del foco incandescente que es 0.7874A. Por lo cual, el error relativo resultante de las lecturas del sensor con respecto al foco va desde 1.94% al 4.1%, que es un porcentaje de error mínimo.

También se reconstruyó la señal eléctrica que se obtuvo con las lecturas del sensor, como se muestra en la Figura 4.2. Se tiene que tener en cuenta que la señal original fue alterada con el amplificador operacional para compensar la parte negativa de la señal senoidal, por lo cual se observó como dentro de la gráfica están recortados los valles que representan a los valores correspondientes de la parte negativa.

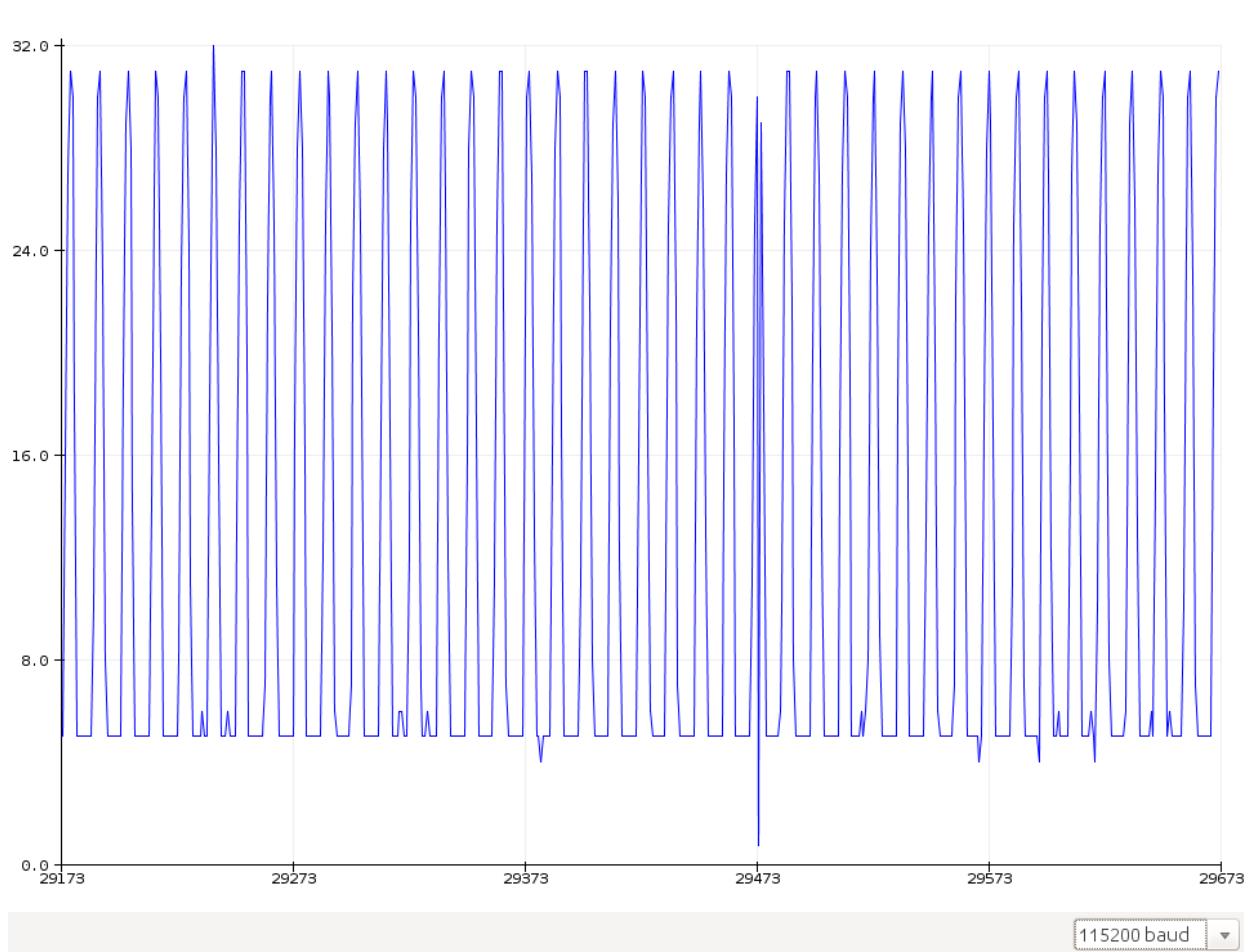


Figura 4.2 Gráfica resultante con el foco resistivo

Basado en ambos resultados mostrados, el uso del sensor tiene poco margen de error comparándolo con el consumo de corriente del foco incandescente dentro de un ambiente controlado lineal. Con base en estos resultados, se prosiguió ha realizar el mismo análisis pero con el foco fluorescente en la base.

4.1.2 Análisis no lineal con el foco fluorescente

El análisis no lineal con el foco fluorescente se realizó con la misma base para foco utilizada anteriormente como se muestra en la . Siguiendo la misma conexión de la Figura 3.3 se procedió a obtener los valores provenientes de la corriente del foco fluorescente.

A comparación del foco resistivo, el foco fluorescente genera en sus señales distorsiones armónicas. Un armónico se presenta cuando la forma de la onda de voltaje o de la corriente no es completamente senoidal. Las armónicas se presentan en varios aparatos que contienen circuitos eléctricos, como los focos fluorescentes que contienen un circuito que hace reaccionar el gas dentro del bobillo.

En la Figura 4.3 se muestra las diferencias de las señales que genera un foco resistivo y uno fluorescente. Podemos observar que la señal eléctrica de carga lineal de un foco resistivo genera una onda senoidal a una sola frecuencia y por lo tanto la señal no se distorsiona. Mientras tanto, un foco fluorescente que es una carga no lineal, su señal eléctrica es modificada al sumarse otras frecuencias que provienen de la circuitería interna del foco. En el ejemplo de la gráfica se observa la señal senoidal alterada por tres frecuencias más que se suman a la primer frecuencia.

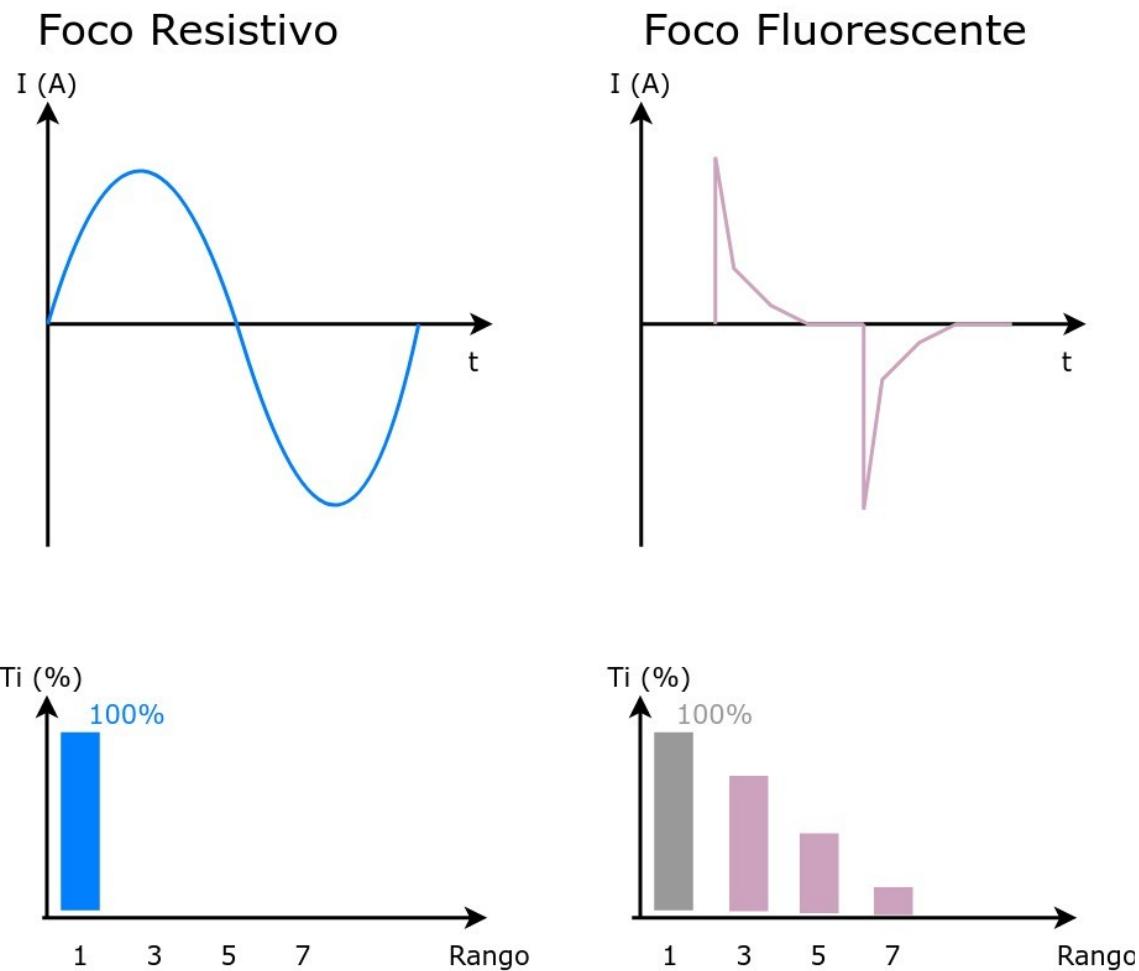


Figura 4.3 Diferencia entre señales con y sin armónicas

Dicho lo anterior, la gráfica que se obtuvo a partir del sensor y el arduino con el foco fluorescente se muestra en la Figura 4.4. Se puede observar que las

armónicas que obtuvo el sensor se asemejan en gran parte a las que aparecen en la Figura 4.3 anteriormente vista. Esto indica que el uso del sensor y el arduino pudo recrear aproximadamente una señal de carga no lineal.

Los valores de la corriente que detectó el sensor al ser conectado en el cableado del foco rondan entre los 0.3A y los 0.289A

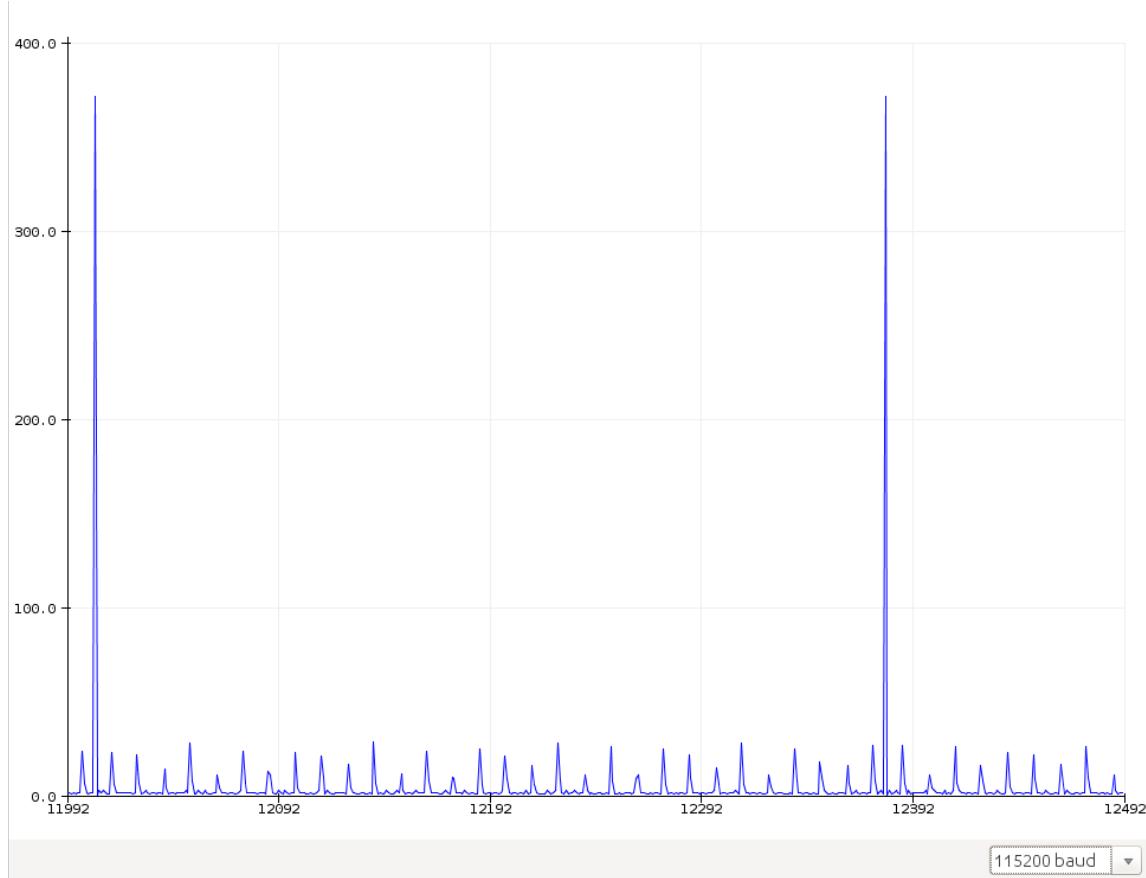


Figura 4.4 Gráfica resultante con el foco fluorescente

4.2 Comparación con sistema comerciales

Para corroborar la funcionalidad de sistema de lectura, se tomó como puntos de comparación contra sistemas que ya existen en el mercado o que se colocan por parte de compañías de servicio eléctrico que funcionan de manera correcta. Las pruebas constituyen la comparación de dos dispositivos: uno de ellos es un multímetro con gancho para medir la corriente en uno de los cables de las terminales eléctricas, mientras que el otro es el medidor de corriente de CFE que se encuentra en cada casa para llevar la medición del consumo de corriente en el hogar.

4.2.1 Comparación con un medidor de corriente de gancho comercial

Para estas pruebas se utilizó el multímetro profesional de gancho RMS con auto rango de la marca steren (Steren, 2019) el cual cuenta con dos tipos de rangos: el primero de ellos tiene escala de valores entre los cero a los 20 A, mientras que el segundo rango que maneja es de valores entre los 0 a los 600 A. Al ser un multímetro con gancho es de fácil uso para conectarlo a una terminal de la alimentación como se muestra en la Figura 4.5.

Este gancho se colocó en dos diferentes puntos de un hogar. En el primero de ellos se colocó el gancho para medir un cuarto dedicado a la costura de prendas de mezclilla donde se utilizan maquinas de coser que según las especificaciones, cada motor consume hasta 4.9 A de consumo en trabajo constante; también se conecto cargadores de celular a 1A de consumo además que de en ciertos periodos de conectó el cargador que recarga la batería del dispositivo.

Estas mediciones se pudieron llevar acabo gracias al uso de una extensión eléctrica la cual cuenta con las dos terminales separadas para que los ganchos se puedan colocar de manera sencilla ambos dispositivos y poder verificar que tan fiable es la lectura del sistema embebido comparándolo con un medidor de uso comercial. Las pruebas se llevaron acabo durante dos días donde se pusieron a funcionar ambos sistemas al mismo tiempo en un ambiente real para probar que tan parecidas eran las lecturas entre sí.



Figura 4.5 Multímetro profesional de gancho RMS con auto rango marca Steren

Los días que se tomaron en cuenta fueron el 31 de agosto de 2019 y el 01 de septiembre de 2019 desde las 10:00 horas hasta las 20:00 horas dando como resultado los valores que se encuentran en la aplicación web del sistema (para el día 31 de Agosto de 2019 en la Figura 4.6 y para el día 01 de Septiembre de 2019 en la Figura 4.7) en donde se pueden observar los picos de consumo durante los períodos antes mencionados.

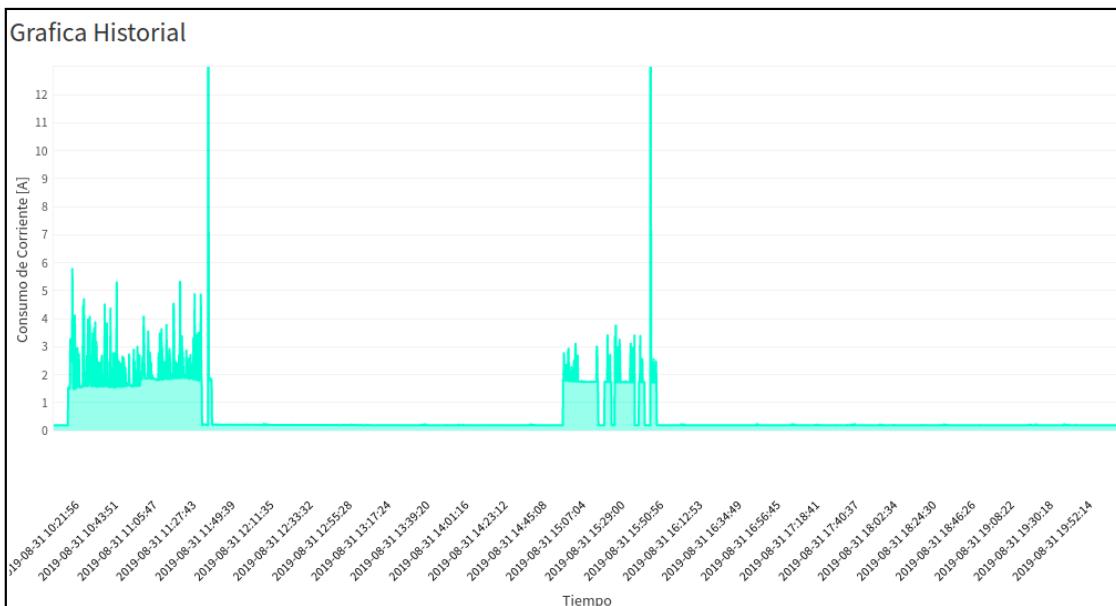


Figura 4.6 Gráfica histórica del 31 de Agosto de 2019

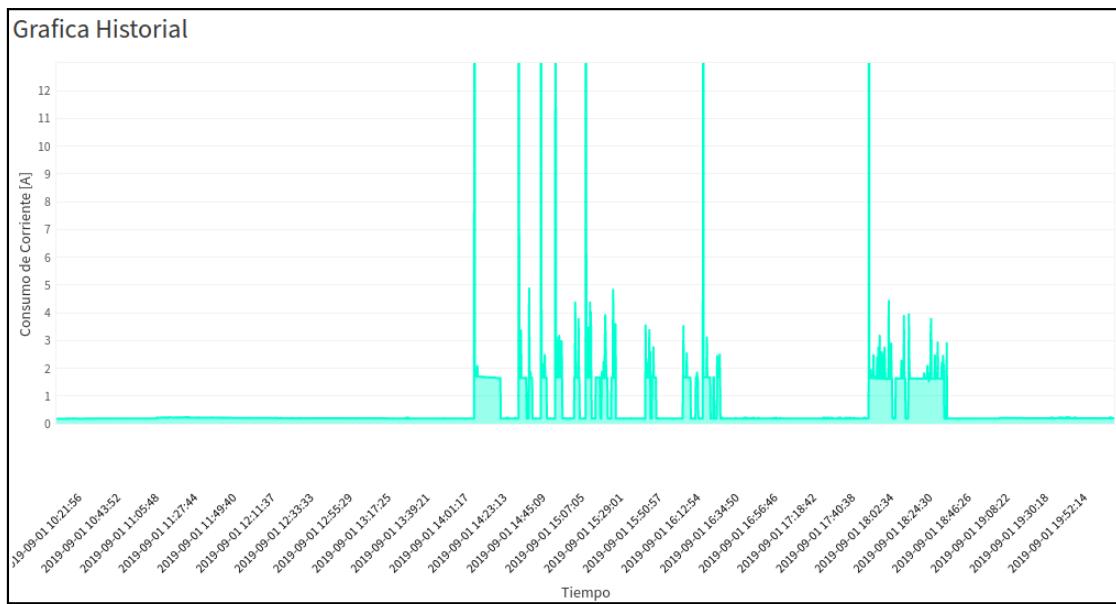


Figura 4.7 Gráfica histórica del 01 de Septiembre de 2019

Como resultado de las mediciones entre los dos dispositivos colocados en el cuarto de costura, se pudo apreciar que entre las mediciones del sistema embebido y el gancho comercial de la marca steren existen variaciones en el cálculo del error absoluto que van aproximadamente entre los 0.01A a los 0.2A como se aprecia en la Tabla 4.1.

La diferencia entre las dos mediciones se puede apreciar mejor en las gráficas de la Figura 4.8 y la Figura 4.7, pues las dos se asemejan una con la otra, teniendo en cuenta que una de ellas es la referencia con la que se compara el sistema. Esto hace que el sistema se tenga lecturas muy parecidas a las que realiza un gancho comercial obtiene a pesar de tener un margen de error.

Día	Hora [hrs]	Medición Corriente del gancho comercial [A]	Medición Corriente del sistema [A]	Error Absoluto [A]	Día	Hora [hrs]	Medición Corriente del gancho comercial [A]	Medición Corriente del sistema [A]	Error Absoluto [A]
31 de Agosto de 2019	10:00	0.017	0.186	0.17	01 de Septiembre de 2019	10:00	0.083	0.183	0.1
	11:00	3.131	3.231	0.1		11:00	0.095	0.222	0.13
	12:00	0.106	0.201	0.1		12:00	0.052	0.207	0.16
	13:00	0.027	0.193	0.17		13:00	0.033	0.194	0.16
	14:00	0.023	0.183	0.16		14:00	1.755	1.696	0.06
	15:00	1.780	1.742	0.04		15:00	0.020	0.189	0.17
	16:00	0.018	0.188	0.17		16:00	0.017	0.191	0.17
	17:00	0.017	0.191	0.17		17:00	0.017	0.187	0.17
	18:00	0.017	0.188	0.17		18:00	1.677	1.635	0.04
	19:00	0.016	0.19	0.17		19:00	0.051	0.207	0.16
	20:00	0.016	0.19	0.17		20:00	0.031	0.195	0.16

Tabla 4.1 Tabla comparativa en el cuarto de costura

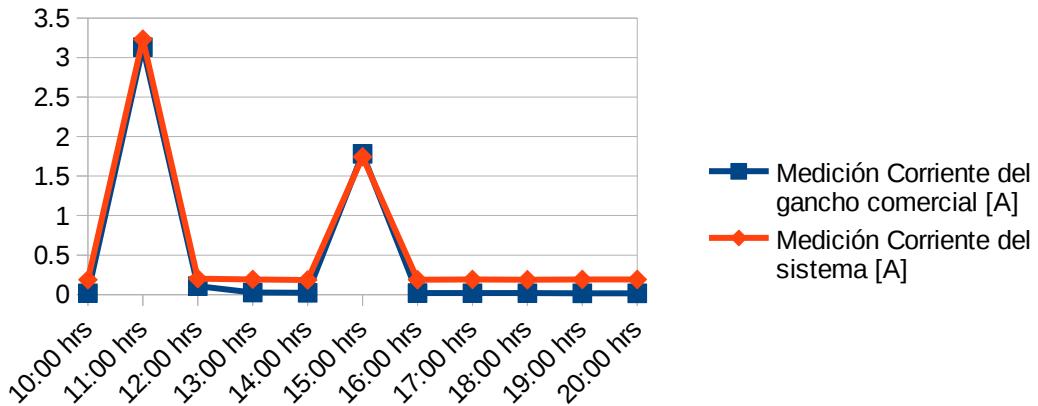


Figura 4.8 Gráfica comparativa del 31 de Agosto de 2019

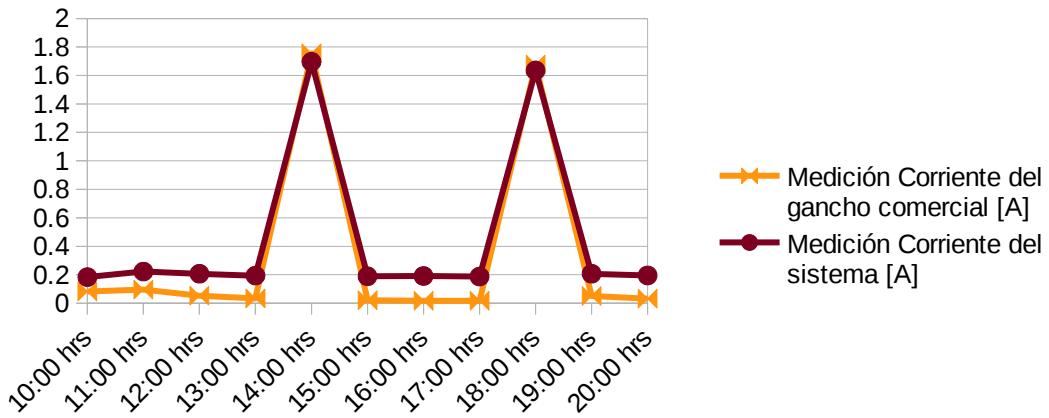


Figura 4.9 Gráfica comparativa del 01 de Septiembre de 2019

4.2.2 Comparación con el medidor puesto por CFE

Una vez comparado con el gancho comercial, el dispositivo se colocó dentro de una casa, en la parte del medidor de luz de la compañía CFE. Esta instalación se encuentra cableada como indica la Figura 4.10: El cableado viene desde los postes de luz llegan la fase y el neutro a la terminal del medidor de luz hacia la casa, de ahí se continua el cableado hacia un apagador de pastilla, el cual ayuda en que caso de que se genere un corto la pastilla se bota, de ahí el cableado continua hacia dos cajas de fusibles que van hacia la planta baja y el primer piso de la casa respectivamente.

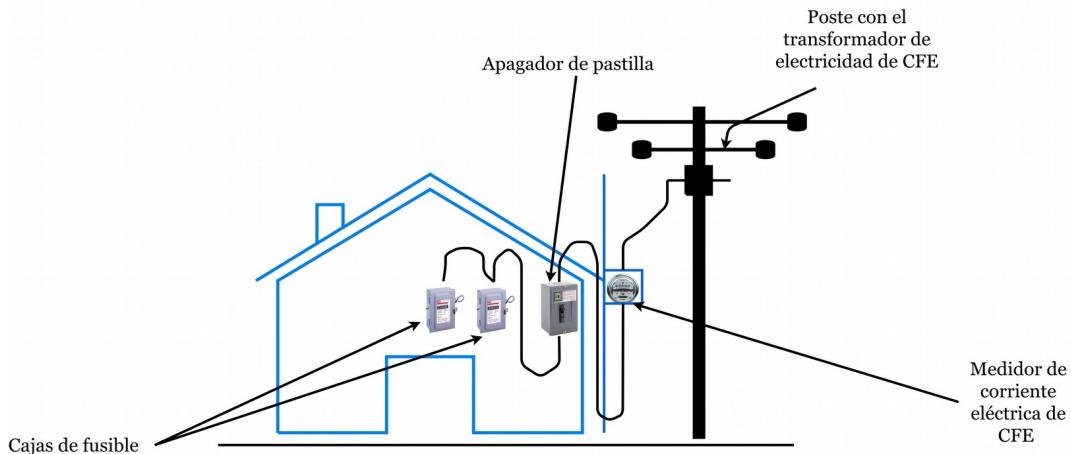


Figura 4.10 Cableado eléctrico de la casa

Para obtener la lectura en KWh del medidor digital de la compañía CFE se realiza por medio de una sencilla resta como lo muestra la Fórmula 4.2 donde el valor que del medidor que deseamos consultar es resultado de la diferencia del la lectura actual con la anterior. Para este caso los valores del consumo se obtuvieron del día en el que se realizó la prueba menos un día anterior.

$$\text{MediciónCFE} = \text{LecturaAnterior} - \text{LecturaActual}$$

Fórmula 4.2 Valor de la corriente con el medidor digital

Otro aspecto que se tuvo en cuenta es que se tiene un solo medidor encargado de las mediciones de toda la casa, además de que trabaja solo en Kwh, por lo cuál las mediciones que realiza el sistema .

Una vez identificado el cableado de la casa, el dispositivo se colocó en una de las terminales de la caja de fusibles que sube hacia la instalación eléctrica que se encuentra en el primer piso de la casa. El primer piso cuenta con una cocina, una sala y tres habitaciones, por lo cual se cuenta con algunos electrodomésticos de uso cotidiano como lo son refrigerador, microondas, plancha eléctrica, televisión, lavadora, licuadora, y radio; por lo cual el

dispositivo al conectarlo en una terminal del cableado del primer piso registra el consumo eléctrico de lo que hayan consumido los electrodomésticos en dos periodos de un día cada uno.

La conexión se lleva acabo como se muestra en la Figura 4.11, colocando el gancho medidor en una de las terminales de la caja de fusibles, en este caso en la terminal de la caja del primer piso y pueda llevar acabo las lecturas de cada día. Los valores registrados que se encuentran en la Tabla 4.2 son las comparaciones que se obtuvieron de realizar la operación con la y los valores que el dispositivo registro en un rango de las horas de más alto consumo eléctrico.

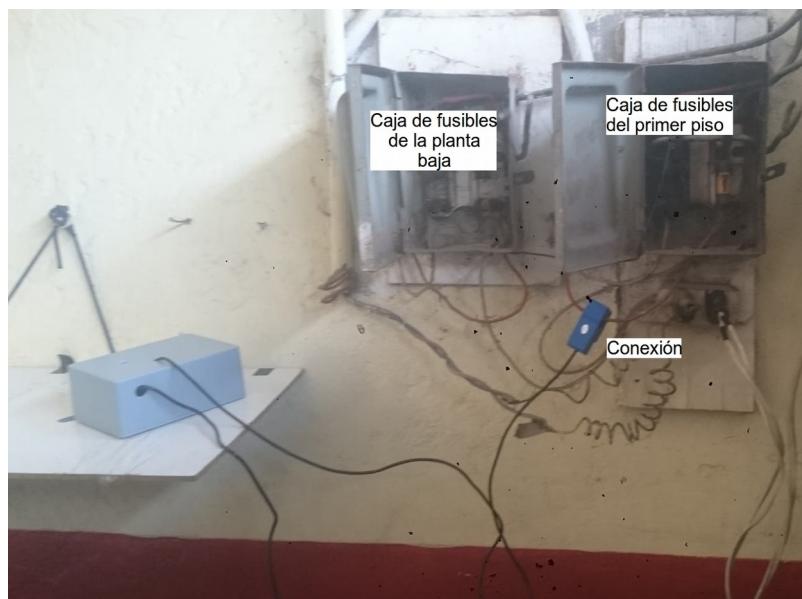


Figura 4.11 Instalación del dispositivo

Revisando la aplicación web para la visualización de los datos

Al momento de comparar los valores obtenidos como del dispositivo, así como de la lectura del medidor, es mínima la diferencia entre ambos

Día	Hora [hrs]	Medición Corriente con la Error: Reference source not found [A]	Medición Corriente del sistema [A]	Error Absoluto [A]	Día	Hora [hrs]	Medición Corriente con la Error: Reference source not found [A]	Medición Corriente del sistema [A]	Error Absoluto [A]
19 de Septiembre de 2019	10:00		1.542		20 de Septiembre de 2019	10:00		1.401	
	11:00		0.153			11:00		1.413	
	12:00		1.366			12:00		0.148	
	13:00		1.393			13:00		0.615	
	14:00		1.389			14:00		1.462	
	15:00		0.192			15:00		0.185	
	16:00		0.172			16:00		0.222	
	17:00		1.784			17:00		1.455	
	18:00		1.408			18:00		1.677	
	19:00		0.167			19:00		1.692	
	20:00		2.128			20:00		1.727	

Tabla 4.2 Resultados de la medición con el medidor CFE

4.3 Pruebas con el sistema en ambiente real

Una vez realizadas las pruebas con sistemas que se encuentran en el mercado, se prosiguió ha realizar las pruebas de medición dentro de ambientes en donde se necesitan monitorear el consumo eléctrico. Las dos propuestas elegidas de los ambientes que se van a consultar el consumo eléctrico son un hogar, con el cual se desea conocer el consumo que aproximadamente tendrá en un mes y como se va calculando su tarifa para estimar un aproximado al pago del recibo eléctrico pronto a llegar y una estación de carga para bicis eléctricas, donde se busca medir el rendimiento de carga en las baterías internas de las bicicletas.

4.3.1 Prueba en un hogar

El hogar considerado para las pruebas consta de una planta baja y un primer piso que se utilizó previamente en las pruebas anteriores. El hogar se considera que las habitaciones tanto de la planta baja como del primer piso. Las habitaciones están conformadas por una sala, una cocina y habitaciones recamaras que cuentan con electrodomésticos que funcionan en cualquier momento en el día, creando así un gasto eléctrico que es detectado por medio del medidor colocado por CFE.

El medidor se encuentra instalado al cableado eléctrico de la misma forma que en la Figura 4.10 por lo cual la medición total del hogar es mostrado en la pantalla de medidor.

4.3.2 Prueba en una estación de carga

4.4 Comportamiento del sistema durante un periodo

5 Conclusiones y trabajo futuro

5.1 Conclusiones

5.2 Trabajo futuro

6 Bibliografía

<https://www.luisllamas.es/arduino-sensor-corriente-sct-013/>

<http://www.isa.cie.uva.es/~maria/sensores.pdf>

<https://www.st.com/en/amplifiers-and-comparators/lm358.html>

<https://www.adafruit.com/product/3055>

<https://store.arduino.cc/usa/arduino-nano>

<https://diego.com.es/introduccion-a-los-web-services>

<http://www.jtech.ua.es/j2ee/publico/servc-web-2012-13/wholesite.pdf>

Avelino Peréz, Pedro (2001). *Transformadores de distribución: teoría, cálculo, construcción y pruebas*. Editorial Reverte.

T. Bokareva, N. Bulusu y S. Jha, «A Performance Comparison of Data Dissemination Protocols for Wireless Sensor Networks,» de Global Telecommunications Conference Workshops, 2004. GlobeCom Workshops 2004. IEEE, 2004.

BYTEMARK HOSTING (2018). *Welcome to Raspbian*. <https://www.raspbian.org/>

Cartwright, Kenneth V (Fall 2007).*Determining the Effective or RMS Voltage of Various Waveforms without Calculus(PDF).Technology Interface.(1)*: 20 pages.

CFE (2018) *Informe Anual 2018 [PDF file]*. Recuperado de
[https://infesen.senado.gob.mx/sgsp/gaceta/64/1/2019-05-15-1/assets/documentos/PoderEjecutivo_informe_anual_2018_cfe.pdf](https://infosen.senado.gob.mx/sgsp/gaceta/64/1/2019-05-15-1/assets/documentos/PoderEjecutivo_informe_anual_2018_cfe.pdf)

CFE (2019) *CFE. Comisión Federal de Electricidad*.

<https://app.cfe.mx/Applicaciones/CCFE/Tarifas/TarifasCRECasa/Tarifas/Tarifa1.aspx>

Cochran, David (12 de noviembre de 2012). *Twitter Bootstrap Web Development* (1st edición). Packt Publishing. p. 100. ISBN 978-1849518826.

Departamento de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y de Control de UNED (2019). Master degree: Industrial Systems Engineering, Asignatura ISE5: Controladores industriales de diseño de alto nivel. Módulo 3: sistemas embebidos. [PDF file]. Recuperado de

http://www.ieec.uned.es/investigacion/Dipseil/PAC/archivos/Informacion_de_referencia_ISE5_3_1.pdf.

Dept. Ciencia de la Computación e IA de la universidad de Alicante (2012-2013) . *Servicios Web y SOA [PDF file]*. Recuperado de <http://www.jtech.ua.es/j2ee/publico/servc-web-2012-13/wholesite.pdf> Pagina 4

Flask (2019). *Flask*. <https://palletsprojects.com/p/flask/>

- Freiberger, Paul (1981-10-05). "Some Confusion at the Heart of IBM Microcomputer / Which Operating System Will Prevail". InfoWorld. pp. 50–51. Retrieved 1 January 2015.
- Friendly, Michael (24 de Agosto de 2009). *Milestones in the history of thematic cartography, statistical graphics, and data visualization*. Recuperado de <http://www.math.yorku.ca/SCS/Gallery/milestone/milestone.pdf>
- Gevent (2019). *What is gevent?*. Recuperado de <http://www.gevent.org/>
- Huircán, Juan Ignacio (2017). *Conversores Análogo-Digital y Digital-Análogo: Conceptos Básicos* [PDF file]. Recuperado de <https://core.ac.uk/download/pdf/47281302.pdf>
- Huircán, Juan Ignacio (Diciembre 3, 2012). *Reguladores de Voltaje* [PDF file]. Recuperado de <https://www.acomee.com.mx/clasificaciones/REGULADORES%20DE%20VOLTAJE.pdf>
- IBM support (2013) Serviciosweb RESTful. Recuperado de https://www.ibm.com/support/knowledgecenter/es/SSGMCP_5.1.0/com.ibm.cics.ts.mobileextensions.doc/concepts/concepts_restful.html
- Ikeda, k. and Masuda, h. (2016). *Tecnología en Sensores de Corriente altamente estables, Alta Precisión y Banda Ancha*. Madrid: HIOKI. Available at: <http://idm-instrumentos.es/wp-content/uploads/2016/02/Tecnolog%C3%A1da-en-Sensores-de-Corriente.pdf> [Accessed 13 Feb. 2019].
- Jensen, Cary, Anderson, Loy (1992). *Harvard graphics 3: the complete reference*. Osborne McGraw-Hill ISBN 0-07-881749-8 p.413
- Jin, Yanyan, Wang, Jinping, Xu, Jianping & Zhou, Gouhua (2009) *Comparison study on digital peak current, digital peak voltage, and digital peak voltage/peak current Controlled Buck Converter*. 2009 4th IEEE Conference on Industrial Electronics and Applications. IEEE. Xi'an, China.
- JSON.org (2018). *Introducción a JSON*. Recuperado de <https://www.json.org/json-es.html>
- Lathi, B.P. (1998). Modern Digital and Analog Communication Systems (3rd edition). Oxford University Press.
- Méndez Cruz, L.I. Carlos Francisco. UNAM, Facultad de contaduría (2018). Apuntes de la materia de Bases de Datos [PDF file]. Recuperado de http://fcasua.contad.unam.mx/apuntes/interiores/docs/98/6/bases_datos.pdf.
- MongoDB (2018). ¿Qué es MongoDB?. Recuperado de <https://www.mongodb.com/es/what-is-mongodb>
- MongoDB (2008-2019). PyMongo 3.7.2 Documentation. Recuperado de http://api.mongodb.com/python/current/index.html?_ga=2.179351524.1187306997.1547593242-2115167947.1534527717
- Pallás Areny, Ramón(2004). *Sensores y acondicionadores de señal*. Editorial Marcombo. 494 Páginas
- Pololu (2019). *Pololu 5V, 2.5A Step-Down Voltage Regulator D24V25F5*. Recuperado de <https://www.pololu.com/product/2850/specs>
- Roseroa, Paul, Núñez, Santiago, Realpea, Stalin, Alveara, Vanessa, Beltrán, Luis y Rosado, Christian. Universidad Técnica del Norte. Instituto Tecnológico Superior 17 de Julio (Octubre 2017). INTERNET DE LAS COSAS Y REDES DE SENsoRES INALÁMBRICOS: REVIEW [PDF File]. Recuperado de

https://www.researchgate.net/publication/316438631_INTERNET_DE_LAS_COSAS_Y_RED_ES_DE_SENSORES_INALAMBRICOS REVIEW

Sector Eléctrico Nacional (2016). *Datos técnicos de las principales centrales de CFE en operación en 2016*. Recuperado de <http://egob2.energia.gob.mx/portal/electricidad.html>

STMicroelectronics (2018) LM358. Recuperado de <https://www.st.com/en/amplifiers-and-comparators/lm358.html>

Simionato, Michele (June 11, 2007). *An Introduction to Web Programming with WSGI*. <http://www.phyast.pitt.edu/~micheles/python/europython07/talk.html>

Steren (2019). *MULTÍMETRO PROFESIONAL DE GANCHO RMS CON AUTO RANGO* . https://www.steren.com.mx/multimetro-profesional-de-gancho-rms-con-auto-rango.html?gclid=CjwKCAjwkqPrBRA3EiwAKdtwk9EQ9WiinB_laoxVn3A0S9EHFAr0NSZjPrSYBu9JHZg2Vag5rMzmRoC7I4QAvD_BwE

Torrente Artero, Oscar. ARDUINO Curso práctico de formación. Primera Edición. Alfaomega grupo editor. Febrero 2013.

Traukina, Alena; Thomas, Jayant; Tyagi, Prashant; Reddipalli, Kishore (29 September 2018). *Industrial Internet Application Development: Simplify IIoT development using the elasticity of Public Cloud and Native Cloud Services (1st ed.)*. Packt Publishing. p. 18.

T. Bokareva, N. Bulusu y S. Jha, *A Performance Comparison of Data Dissemination Protocols for Wireless Sensor Networks*, de Global Telecommunications Conference Workshops, 2004. GlobeCom Workshops 2004. IEEE, 2004.

Upton, Eben (14 March 2018). "Raspberry Pi 3 Model B+ on Sale at \$35". Raspberry Pi Blog. Raspberry Pi Foundation. Retrieved 2018-05-04.

Vermesan, Ovidiu & Backquest Joël (2017). Cognitive Hyperconnected Digital Transformation: Internet of Things Intelligence Evolution. EU, Belgium: River Publishess.

YHDC (2019-8-7). *Product Specification STC013-30* . Retomado de <http://statics3.seeedstudio.com/assets/file/bazaar/product/101990028-SCT-013-030-Datasheet.pdf>