Sistema de Alarma con Sensor PIR y Notificación LCD

Integrantes:

- Muñoz Santillán, Angelo David
- Murillo Gálvez, Lenin Jahir
- Nogales Zapata, Sebastián Alejandro
- Oña Maigua, Maylis Emilie
- Oña Pinenla, Anderson Francisco

1. Introducción

Este documento establece un conjunto de reglas y buenas prácticas para la escritura de código en el entorno de Arduino, aplicadas al desarrollo de un sistema de alarma. El objetivo es asegurar que el proyecto sea legible, mantenible y eficiente. Para ello, se toma como base el código del sistema de alarma, analizando su estructura, formato, convenciones y las técnicas de programación utilizadas.

2. Nomenclatura de Variables y Funciones

Para mantener la claridad, se utilizará un sistema de nomenclatura consistente:

- Variables: Se usará la convención camelCase, comenzando con minúscula. Se añaden prefijos descriptivos para indicar el propósito de la variable.
 - o pin...: para pines de hardware (ej: pinPIR, pinBuzzer).
 - o tiempo...: para variables que almacenan marcas de tiempo con millis() (ej: tiempolnicioArmado).
 - duracion...: para intervalos de tiempo constantes (ej: duracionRetardoArmado).
 - estado...: para variables que guardan el estado actual (ej: estadoActualAlarma).
 - o contador...: para variables que llevan la cuenta de eventos (ej: contadorDisparosAlarma).
- **Constantes:** Se escribirán en **UPPER_SNAKE_CASE** (mayúsculas y guiones bajos). Esto aplica a valores fijos que no cambiarán.
 - Ej: const int MAX_PULSOS_BUZZER = 10;
- **Funciones:** Se nombrarán usando **camelCase**, comenzando con un verbo que describa la acción que realizan.

- o Ej: verificarConexionPIR(), actualizarPantallaLCD().
- Las funciones estándar de Arduino (setup, loop) mantienen su formato en minúsculas.
- Enumeraciones (enum): El tipo de la enumeración se nombra en PascalCase (ej: EstadoAlarma) y sus miembros en UPPER_SNAKE_CASE (ej: ALARMA_ACTIVADA, ALARMA_DISPARADA).

3. Estilo de Comentarios

Los comentarios son cruciales para entender el código. Se usarán de la siguiente manera:

• Comentarios de Bloque: Para separar y describir secciones principales del código (Definición de Pines, Variables de Estado, etc.).

```
C++

// --- Definición de Pines ---

const int pinPIR = 2; // Pin donde está conectado el sensor PIR
```

• Comentarios de Cabecera de Función: Cada función debe tener un comentario que explique qué hace, qué parámetros recibe y qué retorna.

```
C++

// --- Función para verificar la conexión del PIR ---
// Retorna true si el PIR está conectado y funcional, false en caso contrario.
bool verificarConexionPIR() {
    // ...
}
```

• **Comentarios de Línea:** Para aclarar líneas de código específicas cuya función no sea inmediatamente obvia.

```
C++

lcd.init();  // Inicializa el LCD

lcd.backlight(); // Enciende la luz de fondo del LCD
```

4. Formato del Código

Una organización visual limpia es fundamental para la legibilidad.

- Indentación: Se usarán 2 espacios para cada nivel de indentación.
- Llaves {}: La llave de apertura se colocará en la misma línea que la declaración de la estructura de control (if, for, switch). La llave de cierre irá en su propia línea.

```
void setup() {
   // Código aquí
   if (condicion) {
       // Código aquí
    }
}
```

• **Espaciado:** Se dejará un espacio alrededor de los operadores (=, +, ==, etc.) y después de las comas. Se usarán líneas en blanco para separar bloques lógicos.

5. Orden y Estructura del Código

El archivo .ino se organizará siempre en el siguiente orden:

- 1. Inclusión de Librerías (#include)
- 2. Definición de Constantes y Pines (const int)
- 3. Configuración de Objetos Globales (LiquidCrystal_I2C lcd(...))
- 4. Declaración de Variables Globales
- 5. Definición de Funciones Personalizadas (verificarConexionPIR())
- 6. Función setup()
- 7. Función loop()

6. Buenas Prácticas a Seguir

• **No bloquear el loop():** Evitar el uso de delay() en el bucle principal. Usar millis() para gestionar el tiempo sin detener la ejecución.

- **Máquina de Estados:** Utilizar una máquina de estados con enum y switch-case para lógicas complejas, como se ve en el ejemplo (EstadoAlarma).
- **Usar const:** Declarar como const cualquier variable que no deba cambiar su valor (pines, duraciones).
- **Antirrebote (Debounce):** Implementar un mecanismo de antirrebote para entradas como botones y evitar lecturas múltiples.
- Nombres Descriptivos: Usar nombres claros y autoexplicativos para variables y funciones.
- Modularización: Dividir el código en funciones pequeñas con un propósito único.
- **Feedback para Depuración:** Usar Serial.print() durante el desarrollo para monitorear el comportamiento del sistema.

7. Ejemplos: Cómo Hacerlo vs. Cómo No Hacerlo

Gestión del Tiempo

Correcto (No bloqueante con millis()):

```
// Bueno
unsigned long tiempoAnterior = 0;
const long intervalo = 1000;

void loop() {
   unsigned long tiempoActual = millis();
   if (tiempoActual - tiempoAnterior >= intervalo) {
      tiempoAnterior = tiempoActual;
      // ... cambiar estado del LED ...
   }
   // ... leer estado del botón aquí, siempre funciona ...
}
```

X Incorrecto (Bloqueante con delay()):

```
C++

// Malo
void loop() {
  digitalWrite(ledPin, HIGH);
  delay(1000); // El código se detiene aquí por 1 segundo
  digitalWrite(ledPin, LOW);
  delay(1000); // Y aquí también. No se puede leer un botón.
}
```

Manejo de Estados

Correcto (Máquina de estados con enum):

X Incorrecto (Múltiples if con "números mágicos"):

```
C++

// Malo
int estado = 0; // 0=rojo, 1=verde, 2=amarillo. ¿Qué significan?

void loop() {
   if (estado == 1) {
      // ...
   } else if (estado == 2) {
      // ...
   } else if (estado == 0) {
      // ...
   }
   // ¿Y si añadimos un estado de "intermitente"? Se vuelve un lío.
}
```