***k***

**Universidad Politécnica de Tulancingo**

***“Líderes construyendo su futuro”***

***ING. ELECTRÓNICA Y TELECOMUNICACIONES***

***Seminario de proyectos***

***“anteproyecto”***

**Elaboró:**

**Luna Animas Iridian Arely**

***Profesor:***

***Arturo Negrete Medellín***

**Noveno cuatrimestre**

**Periodo:**

**Mayo-agosto 2019**

**U**

**P**

**T**





**INDICE**

**DETECTOR DE PLASTICOS**

INDICE

[Planteamiento del problema 3](#_Toc8684791)

[Objetivo: 4](#_Toc8684792)

[Objetivo específico: 4](#_Toc8684793)

[Recursos Humanos 5](#_Toc8684794)

[Metodología 5](#_Toc8684795)

# Planteamiento del problema

**¿Cuál es la importancia de separar la basura?**

E las últimas décadas el descontrol con la basura es un problema que nos afecta a todos, hacer la separación de alimentos es de mucha importancia para ayudar un poco al reciclaje y tener una separación de diferentes objetos que pueden afectar de una manera más negativa nuestro ambiente

**¿Qué puede suceder si seguimos sin separar la basura?**

Como sabemos nuestro planeta está cada vez más lleno de basura que no solo afectan ciertas áreas, si no, que se extienden a lo largo de todo el mundo, mares, etc. Los desechos que el humano deja por se pueden utilizar para reciclar o generar energía limpia que ayuda a nuestro medio ambiente.

# Objetivo:

## 

Realizar un separador de basura que por el momento detecte plásticos para que sean reciclados.

# Objetivo específico:

Se pretende hacer uso de la tecnología para ayudar a la gente en la separación de plásticos que pueden ser reutilizados.

# Recursos Humanos

Haber identificado el material que necesitamos para la fabricación del proyecto

* Sensor capacitivo
* 1 Computadora.
* 2 Servomotores
* 1 Arduino
* Cables
* 1 Lámpara Verde
* 1 Lámpara Rojo
* Madera
* Pintura

# Metodología

Una vez conseguido el material que se utilizará en nuestro proyecto nos queda utilizar todos los elementos para generar nuestro detector, la lámpara roja y verde nos servirá como detector de nuestro sensor si detecta o no nuestro plástico para esto tendremos que realizar una base figa en la cual se puedan colocar los platicos frente nuestro sensor.

Después de realizar pruebas con la programación y todo nuestro sistema se presentará para verificar el correcto funcionamiento