



Desarrollo de un dispositivo de comunicación de equipos de monitoreo y control energético para la domótica de motorhomes

Autor:

Esp. Ing. Matías Nahuel Rodriguez

Director:

Mg. Lic. Leopoldo Alfredo Zimperz (FIUBA)

Esta planificación fue realizada en el curso de Gestión de proyectos entre el 24 de junio de 2025 y el 19 de agosto de 2025.

Índice

1. Descripción técnica-conceptual del proyecto a realizar	5
2. Identificación y análisis de los interesados	6
3. Propósito del proyecto	6
4. Alcance del proyecto	7
5. Supuestos del proyecto.	7
6. Requerimientos	7
7. Historias de usuarios (<i>Product backlog</i>).	8
8. Entregables principales del proyecto	9
9. Desglose del trabajo en tareas	10
10. Diagrama de Activity On Node.	11
11. Diagrama de Gantt	13
12. Presupuesto detallado del proyecto	16
13. Gestión de riesgos	16
14. Gestión de la calidad	18
15. Procesos de cierre	19

Registros de cambios

Revisión	Detalles de los cambios realizados	Fecha
0	Creación del documento	24 de junio de 2025
1	Se completa hasta el punto 5 inclusive	8 de julio de 2025
2	Se completa hasta el punto 9 inclusive	15 de julio de 2025
3	Se completa hasta el punto 12 inclusive	29 de julio de 2025
4	Se completa hasta el punto 15 inclusive	5 de agosto de 2025

Acta de constitución del proyecto

Buenos Aires, 24 de junio de 2025

Por medio de la presente se acuerda con el Esp. Ing. Matías Nahuel Rodriguez que su Trabajo Final de la Maestría en Internet de las Cosas se titulará “Desarrollo de un dispositivo de comunicación de equipos de monitoreo y control energético para la domótica de motorhomes” y consistirá en el desarrollo de un dispositivo que posibilite la adaptación e integración de equipos comerciales a una red domótica orientada al control y monitoreo de sistemas energéticos en motorhomes. El trabajo tendrá un presupuesto preliminar estimado de 671 horas y un costo estimado de US\$ 15.213, con fecha de inicio el 24 de junio de 2025 y fecha de presentación pública el 15 de junio de 2026.

Se adjunta a esta acta la planificación inicial.

Dr. Ing. Ariel Lutenberg
Director posgrado FIUBA

Ignacio Beloni
Enertik Argentina

Mg. Lic. Leopoldo Alfredo Zimperz
Director del Trabajo Final

1. Descripción técnica-conceptual del proyecto a realizar

El presente proyecto se desarrollará en conjunto a la empresa Enertik Argentina para la carrera de Maestría en Internet de las Cosas. Esta empresa posee un área de laboratorio, cuya finalidad es la de investigación y desarrollo de diversos equipos que puedan satisfacer ciertas necesidades y que puedan ser comercializados.

Una de las áreas en las que se especializa el laboratorio es el desarrollo de equipos destinados a la domótica de motorhomes. Estos dispositivos están diseñados para monitorear y controlar diversos parámetros del vehículo, tales como la iluminación, sonido, niveles de agua y energía, y otros sistemas distribuidos a lo largo de toda la unidad habitacional.

Entre estos dispositivos, se destaca un módulo central denominado PRC10, que gestiona toda la comunicación y coordina el accionar de los demás equipos.

Entre las distintas funcionalidades que cumple este dispositivo, se incluye el monitoreo y control energético de un conjunto compuesto por batería, cargador e inversor.

Actualmente, los fabricantes de motorhomes están migrando este conjunto a tecnologías proporcionadas por la marca Victron Energy.

Esta tendencia genera la necesidad de desarrollar un dispositivo que permita integrar los equipos provistos por Victron Energy a la red de domótica desarrollada por Enertik.

Para ello, el Cerbo GX (un dispositivo de Victron Energy que actúa como centro de monitoreo y control de su red de energía) debe vincularse con la PRC10 a través de un canal de comunicación adecuado. La figura 1 muestra un diagrama en bloques que ilustra cómo debe establecerse la comunicación entre ambos sistemas.

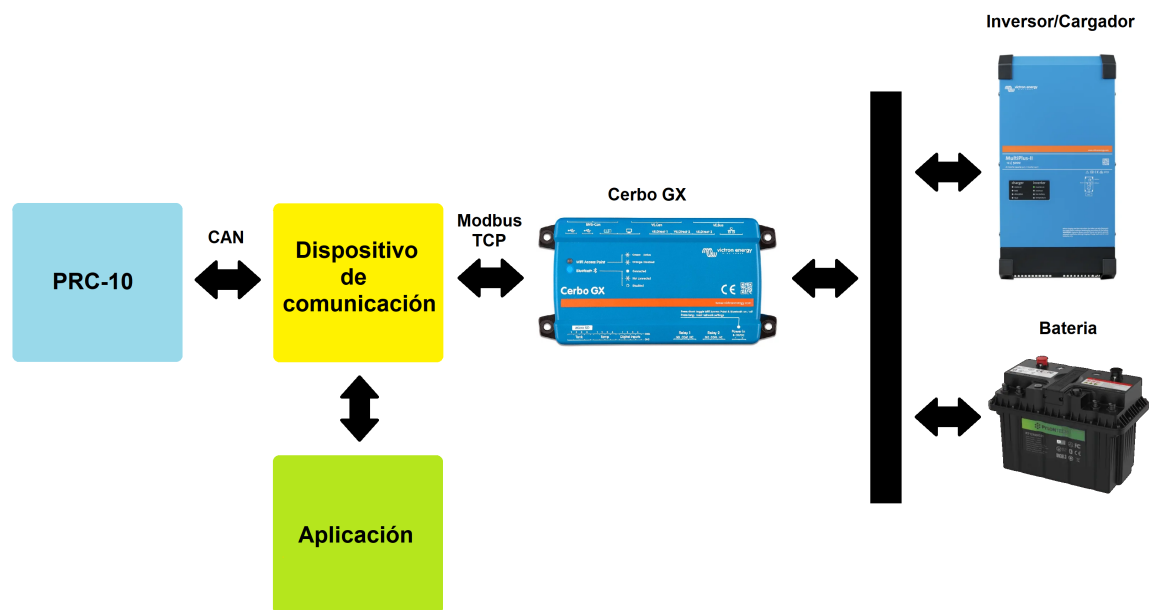


Figura 1. Diagrama en bloques del sistema.

Para la comunicación con el Cerbo GX, Victron Energy proporciona (en su sitio web) guías y documentación técnica que permiten implementar el monitoreo y control de sus dispositivos

mediante el protocolo Modbus TCP. Por otra parte, la comunicación con la PRC10 deberá ser por protocolo CAN.

Para el control de la red de domótica, Enertik dispone de una pantalla que cumple la función de HMI. En relación con esto, se deberá desarrollar una aplicación que replique, en la medida de lo posible, todas las funcionalidades de dicha pantalla, así como también permita monitorear y controlar los equipos conectados a la red Victron.

Con este desarrollo se busca brindar a los clientes una alternativa adicional para gestionar y controlar los sistemas integrados en el motorhome.

Este dispositivo de comunicación no existe a la fecha de elaboración de este documento, por lo que deberá ser desarrollado en su totalidad. Esto incluye el diseño del PCB, el desarrollo del firmware para el microcontrolador (ESP32) y la creación de la aplicación mencionada anteriormente.

Este equipo está previsto para convertirse en un producto comercial, por lo que se solicitará la firma de acuerdos de confidencialidad a todas las personas involucradas en su desarrollo (alumno responsable, director, jurados, etc.).

2. Identificación y análisis de los interesados

Rol	Nombre y Apellido	Organización	Puesto
Cliente	Ignacio Beloni	Enertik Argentina	Director Enertik
Responsable	Esp. Ing. Matías Nahuel Rodriguez	Enertik Argentina - FIU-BA	Alumno
Orientador	Mg. Lic. Leopoldo Alfredo Zimperz	FIUBA	Director Trabajo final
Usuario final	Fabricantes de motorhomes	Varios	-

- Cliente: evaluará el cumplimiento de objetivos.
- Orientador: participará continuamente durante la ejecución del proyecto, guiando y aconsejando sobre el uso de las distintas herramientas.
- Usuarios finales: fabricantes de motorhomes para implementarlos en su red de domótica interna.

3. Propósito del proyecto

Desarrollar un dispositivo de comunicación que permita la integración de equipos de la marca Victron Energy a la red de domótica provista por Enertik, junto con una aplicación que ofrezca al usuario final una alternativa adicional para el control y monitoreo de los distintos sistemas integrados en el motorhome.

4. Alcance del proyecto

El presente proyecto incluye:

- Desarrollo del firmware para el microcontrolador (ESP32).
- Diseño de la placa de circuito impreso (PCB).
- Generación de lista de componentes para montaje (BOM).
- Desarrollo de una aplicación que permita el control tanto de la red Victron como de la red de domótica.
- Pruebas funcionales de integración entre la PRC10 y el Cerbo GX.

El proyecto no incluye:

- Diseño del gabinete o carcasa para el PCB.
- Redacción de manuales de uso o documentación para el usuario final.

5. Supuestos del proyecto

Para el desarrollo del presente proyecto se supone que:

- Se dispondrá, en tiempo y forma, de las materias primas necesarias para el desarrollo del hardware.
- Se contará con acceso a herramientas de diseño electrónico (como Altium Designer) y entornos de desarrollo (IDE, compiladores, etc.).
- La empresa Enertik aportará los equipos de Victron Energy requeridos para la realización de los ensayos.
- Enertik pondrá a disposición el módulo PRC10, así como los demás dispositivos necesarios para las pruebas.
- La documentación técnica provista en el sitio web de Victron Energy será suficiente y adecuada para establecer la red de comunicación mediante Modbus TCP.
- En caso de requerir orientación o asesoramiento, se contará con el apoyo del director del proyecto, así como también del personal de Enertik con experiencia en redes Victron.

6. Requerimientos

1. Requerimientos en el dispositivo:

- 1.1. Debe establecer comunicación con el Cerbo GX utilizando el protocolo Modbus TCP sobre Ethernet o Wi-Fi.

- 1.2. Debe comunicarse con el módulo PRC10 a través del protocolo CAN.
- 1.3. Debe generar una red Wi-Fi en modo Access Point con SSID configurable.
- 1.4. La frecuencia de actualización de datos debe ser de aproximadamente veinte segundos.
2. Requerimientos en la aplicación:
 - 2.1. Debe conectarse al sistema embebido mediante la red Wi-Fi generada por este.
 - 2.2. Debe mostrar en tiempo real el estado de las variables monitoreadas.
 - 2.3. Debe permitir el envío de comandos para el control de los dispositivos de domótica.
 - 2.4. Debe ser accesible desde dispositivos con sistema operativo Android.
 - 2.5. Puede incluir la funcionalidad de autenticación de usuario para acceso a los controles del sistema.
3. Requerimientos generales:
 - 3.1. El sistema debe operar de forma autónoma, sin requerir conexión a Internet.
 - 3.2. El equipo debe alimentarse a través de la red física de 12 VDC (+12, GND, CAN H, CAN L) utilizada por los demás dispositivos.

7. Historias de usuarios (*Product backlog*)

Para definir los story points se utilizará la serie de Fibonacci.

Por otra parte, la tabla de pesos a utilizar será:

1. Dificultad en el trabajo a realizar:
 - Baja: peso 1.
 - Media: peso 3.
 - Alta: peso 5.
2. Complejidad en el trabajo a realizar:
 - Baja: peso 1.
 - Media: peso 4.
 - Alta: peso 7.
3. Incertidumbre en el trabajo a realizar:
 - Baja: peso 2.
 - Media: peso 3.
 - Alta: peso 5.

Historias de usuario:

1. Como usuario final, quiero conectarme desde mi teléfono a la red Wi-Fi del dispositivo para poder visualizar y controlar los sistemas del motorhome.

- Dificultad: media.
 - Complejidad: media.
 - Incertidumbre: alto.
 - Story point: 13.
2. Como usuario final, quiero encender y apagar dispositivos de la red de domótica desde la aplicación para controlar el ambiente del motorhome.
- Dificultad: bajo.
 - Complejidad: media.
 - Incertidumbre: bajo.
 - Story point: 8.
3. Como desarrollador, quiero que el dispositivo lea datos del Cerbo GX usando Modbus TCP para integrarlos al sistema de monitoreo.
- Dificultad: alto.
 - Complejidad: media.
 - Incertidumbre: media.
 - Story point: 13.
4. Como instalador, quiero que el dispositivo se alimente desde la red física existente (+12, GND, CAN H, CAN L) para facilitar la integración en el motorhome.
- Dificultad: media.
 - Complejidad: media.
 - Incertidumbre: bajo.
 - Story point: 8.
5. Como desarrollador, quiero que el dispositivo se comuniquen con la PRC10 mediante CAN para poder integrar el nuevo sistema a la red de domótica.
- Dificultad: alta.
 - Complejidad: media.
 - Incertidumbre: alta.
 - Story point: 13.

8. Entregables principales del proyecto

Los entregables del proyecto son:

- Prototipo funcional del dispositivo de comunicación.
- Diagrama esquemático del circuito.
- Código fuente del firmware.
- Código fuente de la aplicación móvil

- Lista de componentes para montaje (BOM).
- Archivos gerber para fabricación de PCB.
- Instalador de la aplicación (en caso de ser implementado).
- Memoria final de trabajo.

9. Desglose del trabajo en tareas

1. Análisis inicial (30 h)

- 1.1. Revisión de la documentación de microcontrolador ESP32 (5 h).
- 1.2. Revisión de la documentación de Victron Energy y Modbus TCP (20 h).
- 1.3. Preparación del entorno de desarrollo IDE (5 h).

2. Desarrollo de hardware (233 h)

- 2.1. Configuración de periféricos sobre el ESP32: pines, timers, puertos, RTOS (10 h).
- 2.2. Implementación de la red Wi-Fi como Access Point: configuración y manejo de conexión (10 h).
- 2.3. Desarrollo de comunicación con el módulo PRC10
 - 1) Protocolo CAN: implementación con MCP2551 (10 h).
 - 2) Desarrollo del módulo transceiver (10 h).
 - 3) Incorporación de los comandos utilizados en la PRC10 (10 h).
 - 4) Modificación del firmware de la PRC10 (20 h).
 - 5) Ensayos de comunicación entre ESP32 y PRC10 (20 h).
- 2.4. Desarrollo de comunicación con el módulo Cerbo GX
 - 1) Desarrollo de la biblioteca con la información de todos los dispositivos de Victron Energy (25 h).
 - 2) Modbus TCP: implementación por Wi-Fi (30 h).
 - 3) Modbus TCP: implementación por Ethernet con W5100 (30 h).
 - 4) Incorporación de los comandos y funciones para operar con los registros Modbus (30 h).
 - 5) Análisis y comparativa entre implementación Wi-Fi y Ethernet (8 h).
 - 6) Ensayos de comunicación entre ESP32 y Cerbo GX (20 h).

3. Desarrollo de la aplicación (260 h)

- 3.1. Análisis y evaluación: aplicación embebida y aplicación nativa para Android (10 h).
- 3.2. Diseño de esquemas para interfaces gráficas (15 h).
- 3.3. Desarrollo de aplicación embebida
 - 1) Desarrollo de estructura en HTML (25 h).
 - 2) Estilos visuales con CSS (25 h).
 - 3) Manejo de peticiones y funciones con Javascript - Typescript (35 h).
 - 4) Conversión de formato y carga de archivos al ESP32 (15 h).
 - 5) Ensayos con distintos navegadores y dispositivos (15 h).
- 3.4. Desarrollo de la aplicación nativa para Android

- 1) Creación y configuración del proyecto en Angular (10 h).
 - 2) Desarrollo de componentes y vistas (HTML - CSS - Javascript) (30 h).
 - 3) Implementación de la comunicación con el ESP32 por WebSocket (15 h).
 - 4) Configuración en Android Studio para generación de APK (10 h).
 - 5) Ensayos en distintos dispositivos móviles (15 h).
- 3.5. Desarrollo de backend
- 1) Definición de endpoints y estructura de API (REST / WebSocket) (5 h).
 - 2) Implementación del servidor HTTP en ESP32 (10 h).
 - 3) Programación del canal WebSocket para datos en tiempo real (10 h).
 - 4) Gestión de solicitudes de la aplicación (10 h).
 - 5) Pruebas de carga y depuración del backend (5 h).
4. Desarrollo de PCB (78 h)
- 4.1. Diseño de prototipo experimental (25 h).
 - 4.2. Desarrollo de PCB con Altium Designer (35 h).
 - 4.3. Fabricación: generación de archivos gerber e inicio de trámite de fabricación (10 h).
 - 4.4. Elaboración del diagrama esquemático del circuito y confección de la lista de materiales (BOM) para montaje (8 h).
5. Redacción de informe final para maestría (70 h)
- 5.1. Redacción del informe de avance (10 h).
 - 5.2. Redacción del informe final del proyecto (40 h).
 - 5.3. Elaboración de la presentación (20 h).

Cantidad total de horas: 671 h.

10. Diagrama de Activity On Node

La figura 2 muestra el diagrama Activity on Node general del proyecto, junto con el tiempo que demandará cada tarea (expresado en horas).

Se puede observar que el camino crítico (representado por el trayecto en rojo) tomará unas 411 horas de trabajo.

A continuación, se mostrarán los diagramas Activity on Node que representan a las distintas subtareas, junto con el tiempo que demandarán cada una de ellas (expresado en horas). El camino crítico quedará representado por el trayecto de color rojo.

- La figura 3 muestra las subtareas 1.
- La figura 4 muestra las subtareas 2.
- La figura 5 muestra las subtareas 3.
- La figura 6 muestra las subtareas 4.
- La figura 7 muestra las subtareas 5.

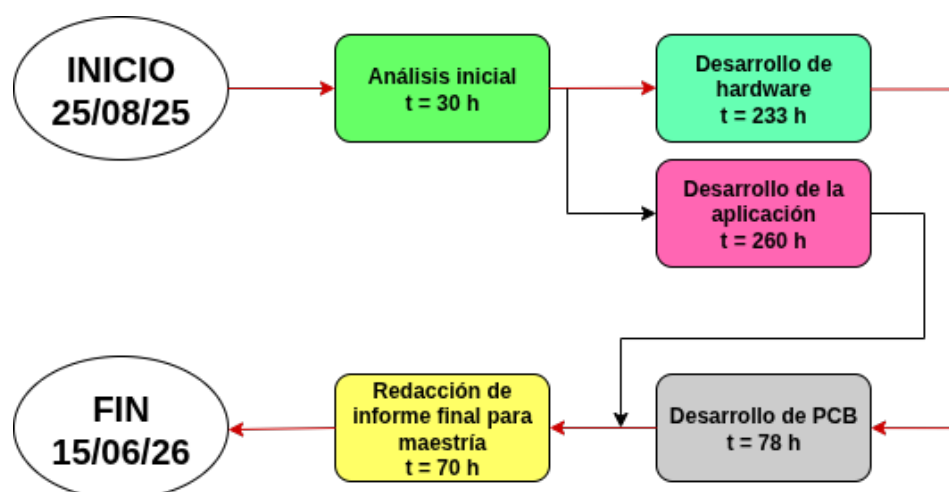


Figura 2. Diagrama de *Activity on Node* general.

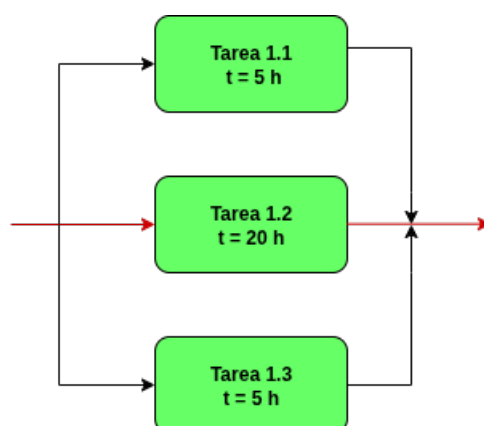


Figura 3. Activity on Node (tarefas 1).

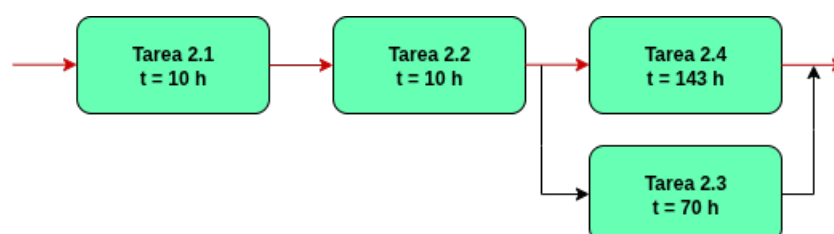


Figura 4. Activity on Node (tarefas 2).

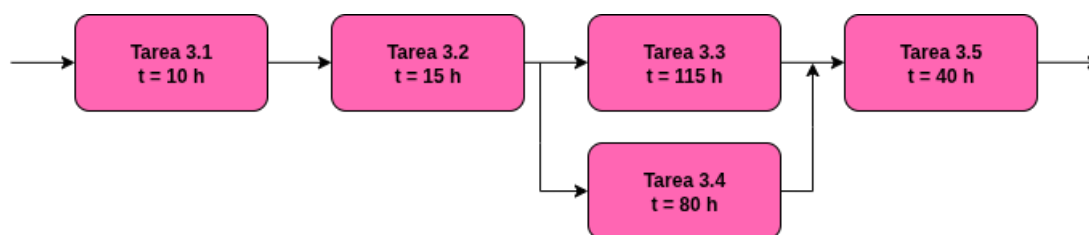


Figura 5. Activity on Node (tarefas 3).

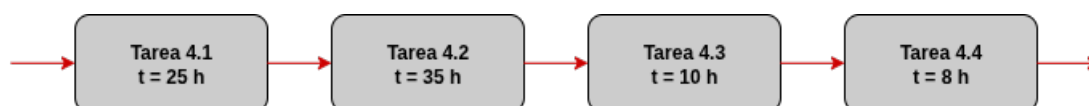


Figura 6. Activity on Node (tarefas 4).

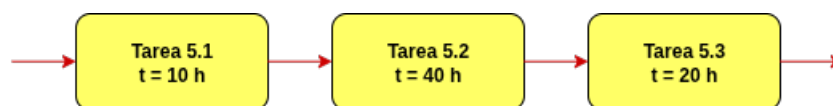


Figura 7. Activity on Node (tarefas 5).

11. Diagrama de Gantt

Las figuras 9 y 10 muestran el diagrama de Gantt del proyecto. Cada una de las tareas se ven reflejadas en la tabla que muestra la figura 8.

WBS	Nombre
1	▼ Análisis Inicial
1.1	Revisión de la documentación de microcontrolador ESP32
1.2	Revisión de la documentación de Victron Energy y Modbus TCP
1.3	Preparación del entorno de desarrollo IDE
2	▼ Desarrollo de hardware
2.1	Configuración de periféricos sobre el ESP32: pines, timers, puertos, RTOS
2.2	Implementación de la red Wi-Fi como Access Point: configuración y manejo de conexión
2.3	▼ Desarrollo de comunicación con el módulo PRC10
2.3.1	Protocolo CAN: implementación con MCP2551
2.3.2	Desarrollo del módulo transceiver
2.3.3	Incorporación de los comandos utilizados en la PRC10
2.3.4	Modificación del firmware de la PRC10
2.3.5	Ensayos de comunicación entre ESP32 y PRC10
2.4	▼ Desarrollo de comunicación con el módulo Cerbo GX
2.4.1	Desarrollo de la biblioteca con la información de todos los dispositivos de Victron Energy
2.4.2	Modbus TCP: Implementación por Wi-Fi
2.4.3	Modbus TCP: implementación por Ethernet con W5100
2.4.4	Incorporación de los comandos y funciones para operar con los registros Modbus
2.4.5	Análisis y comparativa entre implementación Wi-Fi y Ethernet
2.4.6	Ensayos de comunicación entre ESP32 y Cerbo GX
3	▼ Desarrollo de la aplicación
3.1	Análisis y evaluación: aplicación embebida y aplicación nativa para Android
3.2	Diseño de esquemas para interfaces gráficas
3.3	▼ Desarrollo de aplicación embebida
3.3.1	Desarrollo de estructura en HTML
3.3.2	Estilos visuales con CSS
3.3.3	Manejo de peticiones y funciones con Javascript - Typescript
3.3.4	Conversión de formato y carga de archivos al ESP32
3.3.5	Ensayos con distintos navegadores y dispositivos
3.4	▼ Desarrollo de la aplicación nativa para Android
3.4.1	Creación y configuración del proyecto en Angular
3.4.2	Desarrollo de componentes y vistas (HTML - CSS - Javascript)
3.4.3	Implementación de la comunicación con el ESP32 por WebSocket
3.4.4	Configuración en Android Studio para generación de APK
3.4.5	Ensayos en distintos dispositivos móviles
3.5	▼ Desarrollo de backend en ESP32
3.5.1	Definición de endpoints y estructura de API (REST / WebSocket)
3.5.2	Implementación del servidor HTTP en ESP32
3.5.3	Programación del canal WebSocket para datos en tiempo real
3.5.4	Gestión de solicitudes de la aplicación
3.5.5	Pruebas de carga y depuración del backend
4	▼ Desarrollo de PCB
4.1	Diseño de prototipo experimental
4.2	Desarrollo de PCB con Altium Designer
4.3	Fabricación: generación de archivos gerber e inicio de tramite de fabricación
4.4	Elaboración del diagrama esquemático del circuito y confección de la lista de materiales (BOM) para montaje
5	▼ Redacción de informe final para maestría
5.1	Redacción del informe de avance
5.2	Redacción del informe final del proyecto
5.3	Elaboración de la presentación

Figura 8. Lista de tareas.

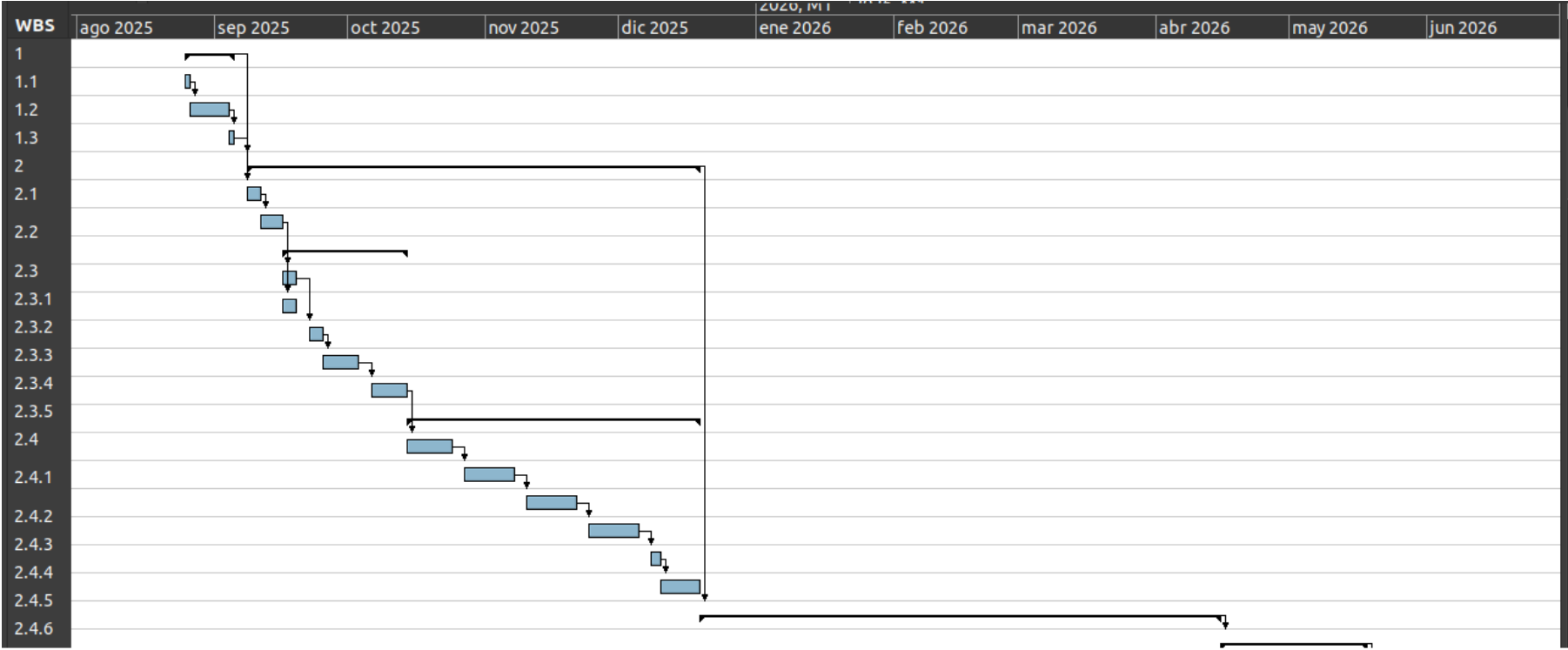


Figura 9. Diagrama de Gantt (tarefas 1 y 2).

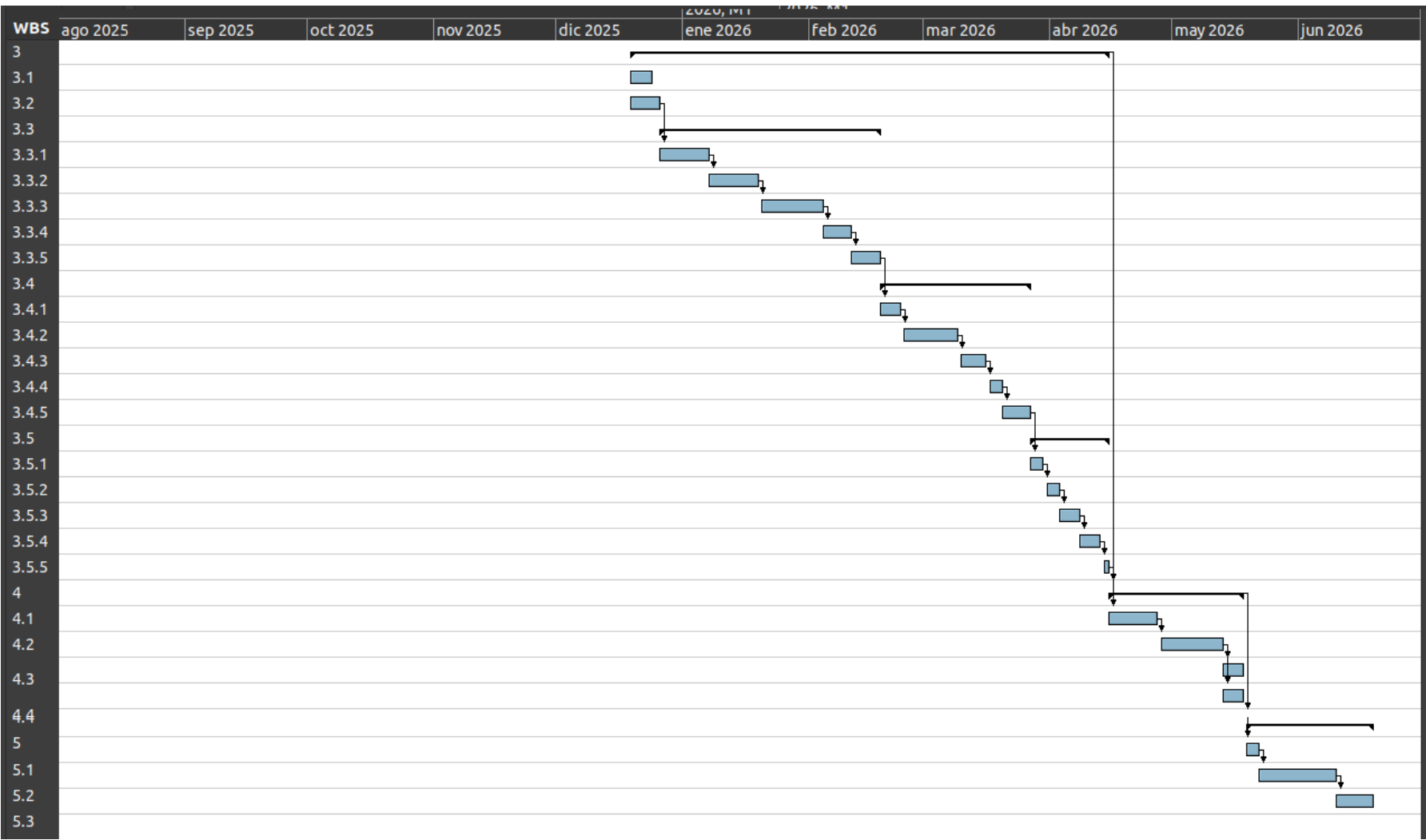


Figura 10. Diagrama de Gantt (tareas 3, 4 y 5).

12. Presupuesto detallado del proyecto

A continuación, se detallará el presupuesto del proyecto. La cotización se encuentra expresada en dólares estadounidenses (USD) y, al día de la fecha, se considera una equivalencia de 1 USD=\$1300 ARS.

COSTOS DIRECTOS			
Descripción	Cantidad	Valor unitario	Valor total
Horas de trabajo	671	US\$ 15	US\$ 10.065
Módulo ESP32	1	US\$ 10	US\$ 10
Módulo W5100	1	US\$ 6	US\$ 6
Módulo MCP2551	1	US\$ 5	US\$ 5
PCB experimental para prototipo	1	US\$ 1	US\$ 1
PCB definitivo comercial	1	US\$ 35	US\$ 35
Componentes pasivos varios	1	US\$ 20	US\$ 20
SUBTOTAL			US\$ 10.142
COSTOS INDIRECTOS			
Descripción	Cantidad	Valor unitario	Valor total
50 % de los costos directos	1	US\$ 5.071	US\$ 5.071
SUBTOTAL			US\$ 5.071
TOTAL			US\$ 15.213

13. Gestión de riesgos

a) Identificación de los riesgos y estimación de sus consecuencias:

Riesgo 1: dificultad para conseguir los elementos necesarios para el desarrollo del hardware.

- Severidad (S): 9.
No contar con estos elementos en tiempo y forma ocasionará un retraso en el desarrollo del proyecto.
- Probabilidad de ocurrencia (O): 2.
Los elementos elegidos durante la planificación son bastante accesibles en Argentina (muchos proveedores los comercializan).

Riesgo 2: falta de información o claridad proporcionada en la web de Victron Energy.

- Severidad (S): 8.
Cualquier faltante de información dificultará el desarrollo del proyecto.
- Probabilidad de ocurrencia (O): 4.
Victron Energy pone a disposición un amplio abanico de guías y manuales para este tipo de desarrollo.

Riesgo 3: incertidumbre respecto al alcance del control de los equipos mediante el protocolo Modbus TCP.

- Severidad (S): 7.
Si la cantidad de variables disponibles para controlar o monitorear resulta limitada, la funcionalidad del dispositivo quedará restringida y reducirá su integración con la red de domótica.
- Probabilidad de ocurrencia (O): 8.
Los registros accesibles a través de Modbus TCP son finitos y es probable que varios parámetros relevantes no estén disponibles, lo que afectará el alcance del monitoreo.

Riesgo 4: problemas en la comunicación entre la aplicación y el ESP32.

- Severidad (S): 9.
Si la comunicación falla, pueden producirse lecturas erróneas de datos o la ejecución incorrecta de comandos, lo que afectaría el funcionamiento del dispositivo y la red de domótica.
- Probabilidad de ocurrencia (O): 7.
Existe la posibilidad de saturación del sistema, especialmente si se intenta mantener una comunicación en tiempo real con alto volumen de mensajes.

Riesgo 5: imposibilidad de adaptar el firmware del módulo PRC10.

- Severidad (S): 10.
Si no es posible realizar las modificaciones necesarias en el firmware, se impediría la integración de los equipos Victron con la red de domótica.
- Probabilidad de ocurrencia (O): 2.
El firmware es provisto por Enertik, por lo que se tendrá acceso a su código fuente.

b) Tabla de gestión de riesgos (El RPN se calcula como $RPN=S \times O$):

Riesgo	S	O	RPN	S*	O*	RPN*
Dificultad en la obtención de componentes	9	2	18			
Falta de información por parte de Victron Energy	8	4	32			
Incertidumbre en el alcance de control de los equipos	7	8	56	7	6	42
Problemas en la comunicación entre aplicación y ESP32	9	7	63	8	6	48
Imposibilidad de adaptar el firmware del módulo PRC10	10	2	20			

Criterio adoptado:

Se tomarán medidas de mitigación en los riesgos cuyos números de RPN sean mayores a 50.

c) Plan de mitigación de los riesgos que originalmente excedían el RPN máximo establecido:

Riesgo 3: se realizará un relevamiento completo de la documentación de Victron Energy y, en caso de detectar alguna limitación, se priorizarán los parámetros mas relevantes para el usuario final.

- Severidad (S*): 7.
La severidad no variará.

- Probabilidad de ocurrencia (O^*): 6.
Una investigación anticipada y la definición clara de qué variables serán controladas reducirán la incertidumbre y la probabilidad de que este riesgo se manifieste.

Riesgo 4: se definirá una tasa de intercambio de datos moderada y estable, evitando la saturación del sistema sin comprometer las funciones esenciales de control y monitoreo.

- Severidad (S^*): 8.
Una menor carga de datos reducirá el impacto de fallas de comunicación.
- Probabilidad de ocurrencia (O^*): 6.
La probabilidad de ocurrencia no variará.

14. Gestión de la calidad

- 1.1 Debe establecer comunicación con el Cerbo GX utilizando el protocolo Modbus TCP sobre Ethernet o Wi-Fi.
 - Verificación: se realizarán ensayos de comunicación en los que el ESP32 enviará comandos de lectura y escritura a los registros del Cerbo GX a través de cable Ethernet y/o Wi-Fi.
 - Validación: el cliente validará la comunicación ejecutando operaciones de monitoreo y control sobre los equipos de Victron Energy en condiciones normales de uso.
- 1.2 Debe comunicarse con el módulo PRC10 a través del protocolo CAN.
 - Verificación: se realizarán pruebas de comunicación en las que el ESP32 enviará y recibirá mensajes CAN hacia y desde el módulo PRC10, verificando la correcta interpretación de comandos y la estabilidad del enlace.
 - Validación: el cliente validará el funcionamiento probando operaciones de control y monitoreo de la red de domótica mediante el PRC10, confirmando que la comunicación cumple con lo especificado.
- 1.3 Debe generar una red Wi-Fi en modo Access Point con SSID configurable.
 - Verificación: se realizarán pruebas para verificar que el ESP32 pueda crear una red Wi-Fi en modo Access Point, comprobar la visibilidad del SSID y la posibilidad de modificarlo desde la configuración del dispositivo.
 - Validación: el cliente validará el funcionamiento conectándose a la red creada, cambiando el SSID y confirmando que el acceso y la comunicación se mantienen correctos después de cada modificación.
- 2.1 Debe conectarse al sistema embebido mediante la red Wi-Fi generada por este.
 - Verificación: se realizarán pruebas conectando distintos dispositivos móviles (Android) a la red Wi-Fi creada por el ESP32. Se verificará que la aplicación pueda establecer conexión con el sistema embebido, enviar solicitudes y recibir datos sin pérdida de información.

- Validación: el cliente probará la conexión desde diferentes dispositivos y confirmará que la aplicación se conecta correctamente y mantiene la comunicación estable con el sistema embebido.
- 2.2 Debe mostrar en tiempo real el estado de las variables monitoreadas.
 - Verificación: se programará un test en el ESP32 que simule el envío de datos de todos los dispositivos a la aplicación. Se comprobará que los valores reflejados en la aplicación coincidan con los generados por el microcontrolador, respetando una latencia máxima establecida.
 - Validación: el cliente verificará, en condiciones de uso real, que la aplicación muestre los datos actualizados sin retrasos significativos y confirmará que la frecuencia de actualización cumple con lo requerido.
- 2.3 Debe permitir el envío de comandos para el control de los dispositivos de domótica.
 - Verificación: se establecerán funciones de registro (LOG) en el ESP32 que muestren un mensaje en la PC cada vez que se reciba un comando desde la aplicación, indicando qué acción ejecutará como respuesta.
 - Validación: el cliente probará la aplicación enviando comandos en condiciones de uso real y confirmará que los dispositivos respondan de manera inmediata y conforme a lo solicitado.
- 3.2 El equipo debe alimentarse a través de la red física de 12 VDC (+12, GND, CAN H, CAN L) utilizada por los demás dispositivos.
 - Verificación: se realizarán pruebas de alimentación conectando el equipo a la red física de 12 VDC y verificando su correcto funcionamiento sin interrupciones ni daños.
 - Validación: el cliente confirmará que el equipo opera adecuadamente cuando se alimenta desde la red física compartida con los demás dispositivos.

15. Procesos de cierre

1. Cumplimiento del plan de trabajo.

- Se tomará en cuenta el tiempo que realmente fue necesario emplear para llevar a cabo cada una de las tareas, y se lo comparará con lo planificado originalmente.
- Responsable: Matías Nahuel Rodriguez.

2. Identificación de las técnicas y procedimientos empleados.

- Durante el desarrollo del proyecto, se documentarán de forma sistemática todos los procedimientos y técnicas aplicados, independientemente de si los resultados fueron satisfactorios o no. Esta documentación permitirá registrar el proceso completo seguido para cumplir con los requerimientos. Además, se utilizará GitHub como herramienta de control de versiones para dejar constancia del desarrollo del producto final.
- Responsable: Matías Nahuel Rodriguez.

3. Acto de agradecimientos.

- La defensa del proyecto se realizará una vez este haya culminado. Aquí se agradecerá a las distintas personas que colaboraron durante la ejecución del proyecto, así como también al personal que conforma a la CEIoT.
- Responsable: Matías Nahuel Rodriguez.