Laboratorio III

*Nota: Trabajo práctico para la unidad curricular Sistemas Embebidos

Tomás Eduardo Conti

Ing. Mecatrónica

iversidad Tecnológica del Urugua

Universidad Tecnológica del Uruguay Fray Bentos, Río Negro, Uruguay tomas.conti@estudiantes.utec.edu.uy Pablo Kevin Pereira

Ing. Mecatrónica
Universidad Tecnológica del Uruguay
Fray Bentos, Río Negro, Uruguay
pablo.pereira.p@estudiantes.utec.edu.uy

Resumen—Se presenta la implementación modular de un sistema embebido de riego automatizado, desarrollada íntegramente sobre plataforma ESP32 utilizando FreeRTOS como sistema operativo en tiempo real. La programación fue realizada en base a una implementación física previamente desarrollada, replicando el comportamiento observado, reorganizando la disposición de pines (por diferencia de microcontrolador), la lógica de tareas y los requerimientos funcionales del sistema original.

El sistema fue diseñado mediante la separación de tareas concurrentes, cada una con prioridades específicas según su criticidad funcional: lectura de sensores, control de riego, gestión de interfaz y lógica de usuario. La implementación resultante permite evaluar el comportamiento del sistema bajo condiciones de multitarea.

Este trabajo demuestra cómo una arquitectura basada en RTOS permite encapsular funciones críticas y preparar firmware robusto, confiable y listo para ser desplegado sobre hardware real sin necesidad de modificaciones estructurales.

Index Terms—Sistemas embebidos, riego automático, tiempo real, ESP32, instrumentación, FreeRTOS.

I. INTRODUCCIÓN

Los sistemas embebidos modernos demandan una gestión eficiente de recursos y tareas, especialmente cuando se busca mantener un comportamiento determinista ante eventos asincrónicos. FreeRTOS, como sistema operativo en tiempo real, provee una solución robusta para gestionar concurrencia, asignar prioridades y facilitar el diseño de arquitecturas diversas.

En el presente trabajo se implementó un sistema de riego automatizado utilizando la plataforma ESP32 con FreeRTOS, tomando como referencia directa una implementación física previa sobre microcontroladores convencionales. Se replicaron las funciones y tiempos medidos en el sistema original, adaptándolos a un modelo multitarea estructurado.

Cada funcionalidad —como la lectura de humedad, control de riego, actualización de pantalla y gestión de botones—fue encapsulada en tareas independientes, respetando las prioridades y frecuencias definidas en el análisis experimental previo. La separación de responsabilidades y la planificación de tareas permiten validar la transición hacia un modelo de programación en tiempo real, apto para ser desplegado directamente en hardware físico.

Este laboratorio se centró en la programación y estructuración del sistema bajo FreeRTOS, evaluando su comportamiento lógico y su compatibilidad con el diseño previamente implementado en condiciones reales.

II. MATERIALES Y MÉTODOS

El presente trabajo consistió exclusivamente en el desarrollo del firmware para un sistema de riego automatizado, basado en tareas concurrentes gestionadas mediante FreeRTOS. La implementación fue realizada íntegramente en entorno de simulación y desarrollo, respetando la estructura lógica, la disposición de pines y la planificación funcional derivada de una versión previamente implementada en hardware físico.

El sistema fue desarrollado utilizando los siguientes elementos:

- 1 × Microcontrolador ESP32
- 1 × Laptop con sistema operativo Linux Ubuntu
- Visual Studio Code con extensión para ESP-IDF
- 1 x Cable USB-MicroUSB para conexión y carga del firmware

Para el desarrollo del firmware se utilizó el entorno ESP-IDF (Espressif IoT Development Framework), instalado y configurado en Visual Studio Code con extensiones específicas para programación, depuración y monitorización en ESP32. El código fue organizado en tareas independientes que modelan el comportamiento lógico del sistema original, y compilado utilizando las herramientas idf.py build, idf.py flash y idf.py monitor.

Cada tarea fue diseñada para representar funcionalidades reales del sistema físico previamente analizado, con el objetivo de obtener un firmware completamente operativo y listo para ser desplegado en condiciones reales sin necesidad de modificaciones adicionales.

III. METODOLOGÍA EXPERIMENTAL

El presente laboratorio se centró en la estructuración lógica y programación multitarea de un sistema embebido de riego automatizado utilizando FreeRTOS sobre ESP32. La metodología adoptada consistió en diseñar, implementar y probar el firmware completo basado en tareas concurrentes, siguiendo la planificación funcional y temporal desarrollada en el Laboratorio II.

El desarrollo se organizó en módulos independientes, cada uno implementado como una tarea de FreeRTOS, y todos integrados dentro del archivo Lab3_main.cpp. Las tareas

fueron diseñadas con distintas prioridades según su criticidad, y se ejecutaron sobre el núcleo principal (core 0) del ESP32, utilizando el puerto SMP por defecto.

III-A. Estructura del proyecto

El proyecto fue organizado en un repositorio con estructura modular, siguiendo las convenciones del entorno de desarrollo ESP-IDF. La jerarquía de carpetas y archivos es la siguiente:

Lab3_RTOS/ .vscode/	Raíz del repositorio del proyecto Configuraciones de Visual Studio Code
c_cpp_properties.json	Ajustes IntelliSense
launch.json	Configuración de depuración
settings.json	Preferencias de workspace
tasks.json	Tareas de build, flash y monitor
build/	Salida de compilación (autogenerada)
CMakeLists.txt	CMake principal (plantilla ESP-IDF)
sdkconfig	Archivo de configuración del pro- yecto
main/	Carpeta principal: firmware y li- brerías
CMakeLists.txt	Define los fuentes de main y sus dependencias
Lab3_main.cpp	Código principal con app_main() y tareas
LCD.hpp	Interfaz de la librería de control de LCD
LCD.cpp	Implementación de las funciones de la librería LCD
Cuadro I	

ESTRUCTURA DEL PROYECTO LAB3_RTOS CON ESP-IDF Y FREERTOS

El directorio main/ contiene la lógica principal del sistema embebido. Allí se definen tanto la función app_main() como las tareas concurrentes, junto con una librería desacoplada para el control de la pantalla LCD.

El archivo sdkconfig almacena los parámetros seleccionados mediante menuconfig, incluyendo configuraciones de FreeRTOS, UART, periféricos y otras opciones del sistema.

La carpeta main/contiene la lógica principal del sistema. El archivo Lab3_main.cpp define las tareas, inicializa los periféricos y coordina la ejecución del sistema.

III-A1. Contenido del directorio main/: La carpeta main/ contiene el firmware central del sistema embebido. En ella residen tanto el archivo principal Lab3_main.cpp como la librería desacoplada de pantalla LCD. A continuación se resumen los archivos clave:

- CMakeLists.txt: declara los archivos fuente (Lab3_main.cpp, LCD.cpp), especifica los directorios de cabeceras (INCLUDE_DIRS) y las dependencias requeridas (driver, freertos, esp_adc, vfs).
- Lab3_main.cpp: contiene la función app_main() y la lógica general del sistema. Inicializa periféricos (ADC, GPIO), y crea las tareas sensor_task, switch_task, control_task y lcd_task.

- LCD.hpp: define la interfaz pública de la pantalla LCD, incluyendo funciones como lcdInit(), lcdClear(), lcdSetCursor(), lcdPrint(), entre otras. Este diseño desacopla completamente la lógica de visualización del código principal.
- LCD.cpp: implementa internamente las funciones declaradas en LCD.hpp, permitiendo una organización más clara y mantenible del sistema.

III-B. Identificación del puerto USB y configuración del monitor serie

La conexión entre la laptop y el microcontrolador ESP32 se realizó a través de un puerto USB estándar, utilizando el convertidor USB-UART integrado en el chip CP210x. Para verificar que el dispositivo fue correctamente reconocido por el sistema, se utilizó el comando lsusb, observándose el identificador correspondiente a *Silicon Labs CP210x UART Bridge*.

Posteriormente, se utilizó el comando 1s /dev/ttyUSB* para identificar el puerto serie asignado por el sistema operativo. En este caso, se detectó correctamente como /dev/ttyUSB0. La conexión al puerto se puede ver en la Figura 1.

En el entorno Visual Studio Code, Figura 2, la extensión ESP-IDF permitió seleccionar dicho puerto tanto para la carga del firmware como para la apertura del monitor serie. La identificación completa se mostró como /dev/ttyUSB0 ESP32-D0WD-V3 (revision v3.1).

Esta configuración fue necesaria para habilitar las funciones de idf.py flash y idf.py monitor, fundamentales para la carga y depuración del firmware durante el desarrollo del sistema.

```
Command 'lusb' not found, did you mean:
command 'lusb' from deb usbutils (1:017-1)
Try: sudo apt install <deb name>
pablo_kevin@Apolo-Nitro-PK:- $ lsusb
Bus 001 Device 001: ID 1d6b:0002 Linux Foundation 2.0 root hub
Bus 002 Device 001: ID 1d6b:0003 Linux Foundation 2.0 root hub
Bus 003 Device 001: ID 1d6b:0003 Linux Foundation 2.0 root hub
Bus 003 Device 002: ID 0460:c52b Logitech, Inc. Unifying Receiver
Bus 003 Device 002: ID 0460:c52b Logitech, Inc. Unifying Receiver
Bus 003 Device 004: ID 0460:c52b Logitech, Inc. Unifying Receiver
Bus 003 Device 004: ID 1d6b:0003 Linux Foundation 3.0 root hub
Bus 004 Device 001: ID 1d6b:0002 Linux Foundation 3.0 root hub
Bus 001 Device 001: ID 1d6b:0002 Linux Foundation 2.0 root hub
Bus 003 Device 001: ID 1d6b:0002 Linux Foundation 2.0 root hub
Bus 003 Device 001: ID 1046b:52b Logitech, Inc. Unifying Receiver
Bus 003 Device 002: ID 046d:c52b Logitech, Inc. Unifying Receiver
Bus 003 Device 002: ID 046d:c52b Logitech, Inc. Unifying Receiver
Bus 003 Device 002: ID 1046b:5003 Linux Foundation 3.0 root hub
Bus 003 Device 002: ID 106c:ea60 Siltcon Labs CP210x UART Bridge
Bus 004 Device 001: ID 1d6c:ea60 Siltcon Labs CP210x UART Bridge
Bus 004 Device 001: ID 1d6c:ea60 Siltcon Labs CP210x UART Bridge
Bus 004 Device 001: ID 1d6c:ea60 Siltcon Labs CP210x UART Bridge
Bus 004 Device 001: ID 1d6c:ea60 Siltcon Labs CP210x UART Bridge
Bus 004 Device 002: ID 10cd:ea60 Siltcon Labs CP210x UART Bridge
Bus 004 Levice 002: ID 10cd:ea60 Siltcon Labs CP210x UART Bridge
Bus 004 Levice 002: ID 10cd:ea60 Siltcon Labs CP210x UART Bridge
Bus 004 Levice 002: ID 10cd:ea60 Siltcon Labs CP210x UART Bridge
Bus 004 Levice 002: ID 10cd:ea60 Siltcon Labs CP210x UART Bridge
Bus 004 Levice 002: ID 10cd:ea60 Siltcon Labs CP210x UART Bridge
Bus 004 Levice 002: ID 10cd:ea60 Siltcon Labs CP210x UART Bridge
Bus 004 Levice 002: ID 10cd:ea60 Siltcon Labs CP210x UART Bridge
Bus 004 Levice 002: ID 10cd:ea60 Siltcon Labs CP210x UART Bridge
Bus 004 Levice 002: ID 10cd:ea60 Siltcon Labs CP210x UART Bridge
```

Figura 1. Identificacion del puerto USB en terminal

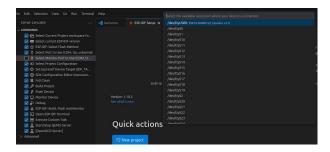


Figura 2. Identificacion del puerto USB en Visual Studio Code

III-B1. Ejecución en núcleo (Core): El microcontrolador ESP32 dispone de dos núcleos de CPU:

- PRO CPU (core 0): núcleo principal, donde se ejecutan por defecto la función app_main() y las tareas creadas con xTaskCreate().
- APP CPU (core 1): núcleo secundario, disponible para tareas explícitamente asignadas mediante xTaskCreatePinnedToCore().

El framework ESP-IDF utiliza un puerto de multiprocesamiento simétrico (SMP), lo que habilita el uso de ambos núcleos para distribuir la carga de trabajo. No obstante, en este laboratorio no fue necesario explotar esa capacidad, ya que las tareas definidas presentan una carga muy liviana y no requieren garantías estrictas de tiempo real.

Por esta razón, todas las tareas fueron creadas mediante xTaskCreate(), ejecutándose por defecto sobre el **core 0** (**PRO CPU**). El núcleo 1 permanece libre y sin tareas asignadas durante toda la ejecución.

Se considera que el core 1 podría ser utilizado en futuras extensiones del sistema, por ejemplo para implementar tareas de conectividad IoT o manejo de comunicación inalámbrica, operando en paralelo al sistema de riego.

Esta arquitectura modular permite escalar el sistema sin modificar las tareas ya existentes ni comprometer su desempeño.

III-C. Descripción del archivo Lab3_main.cpp

El archivo Lab3_main.cpp contiene la lógica principal del firmware desarrollado para ESP32 bajo FreeRTOS. En él se definen las cabeceras necesarias, las variables compartidas entre tareas, la inicialización de periféricos, y la creación de tareas concurrentes que conforman el sistema de riego automatizado.

III-C1. Inclusión de cabeceras: Al inicio del archivo se incluyen todas las cabeceras necesarias para el funcionamiento del sistema:

- FreeRTOS.h, task.h: proveen las funciones básicas del sistema operativo en tiempo real, necesarias para la creación y manejo de tareas.
- gpio.h, adc_oneshot.h, uart.h, esp_vfs_dev.h: permiten configurar y utilizar los periféricos del ESP32 como entradas/salidas digitales, conversión analógica, puerto serie y sistema de archivos virtual.
- LCD. hpp: define la interfaz pública de la librería encargada de controlar la pantalla LCD.

stdio.h: cabecera estándar de C, utilizada para funciones como printf().

Estas cabeceras encapsulan tanto las funcionalidades específicas del hardware como los servicios del sistema operativo, y permiten construir una aplicación modular, portable y estructurada.

III-C2. Definición de pines y variables globales: El archivo Lab3_main.cpp define un conjunto de constantes y variables globales necesarias para el funcionamiento del sistema. Estas definiciones establecen la configuración de hardware virtual sobre la que opera el firmware y permiten el intercambio de información entre tareas.

III-C2a. Pines de entrada/salida: Se utilizaron constantes del tipo constexpr para definir los pines correspondientes a cada función:

- MOISTURE_PIN: pin ADC asignado al sensor de humedad.
- RELAY_PIN: salida digital para activar o desactivar la bomba de riego.
- MODE_BTN, PERIOD_BTN, THRESH_BTN: entradas digitales con pull-up asociadas a los botones de configuración del usuario.
- LCD_RS, LCD_EN, LCD_D4-D7: pines asignados a la pantalla LCD en modo 4 bits.

III-C2b. Variables globales: Se declararon variables globales volatile para garantizar que las operaciones realizadas desde distintas tareas se reflejen correctamente a nivel de compilador. Estas variables mantienen el estado compartido del sistema:

- mode: modo operativo del sistema (manual o automático)
- irrigationPeriod: periodo configurado de riego automático.
- irrigationTime: duración del tiempo de riego por ciclo.
- moistureThreshold: umbral de humedad utilizado para la decisión de activación.
- currMoisture: última lectura del sensor de humedad.

III-C2c. Handle del ADC: Se define un identificador global adc_handle del tipo adc_oneshot_unit_handle_t, utilizado para realizar las lecturas únicas de conversión analógica desde el periférico ADC del ESP32.

Esta sección del código permite centralizar la configuración de pines y estados, facilitando su modificación y mantención, al tiempo que prepara el contexto necesario para el correcto funcionamiento multitarea del sistema.

III-C3. Función init_uart(): La función
init_uart() se encarga de configurar el canal de
comunicación UARTO del ESP32 para depuración y
monitoreo a través del puerto serie. Esta configuración es
fundamental para visualizar los mensajes de printf() o
ESP_LOGx durante el desarrollo.

La función realiza los siguientes pasos:

Configura la velocidad del puerto serie a 115200 baudios.

- Asocia el controlador UART al sistema de archivos virtual de ESP-IDF (VFS), permitiendo redirigir la salida estándar al monitor serie.
- Instala el driver UART utilizando uart_driver_install() con una cola de tamaño predeterminado.

Este mecanismo es utilizado a lo largo del sistema para imprimir por consola información útil como los valores de humedad, los estados de la bomba, los cambios de modo y otras variables internas. Facilita la depuración y el análisis de funcionamiento sin necesidad de hardware adicional, y resulta especialmente valioso durante la etapa de pruebas y validación.

III-C4. Función app_main(): La función app_main() constituye el punto de arranque del sistema en el entorno ESP-IDF. En ella se realiza la inicialización de todos los periféricos y estructuras necesarias, seguida de la creación de tareas FreeRTOS que ejecutan la lógica concurrente del sistema.

Las acciones principales realizadas en esta función se detallan a continuación:

III-C4a. Inicialización del GPIO de la bomba: Se configura el pin asignado al relé que controla la bomba de riego como salida digital, y se inicializa en estado bajo para asegurar que la válvula permanezca cerrada al inicio del programa.

III-C4b. Inicialización de botones: Mediante una función lambda llamada init_button(), se configura cada uno de los pines de entrada correspondientes a los botones del usuario con resistencias de pull-up internas activadas. Esta abstracción permite reutilizar el mismo procedimiento para los tres botones del sistema.

III-C4c. Inicialización del ADC (modo one-shot): Se inicializa el ADC del ESP32 utilizando el modo one-shot, lo que permite realizar lecturas puntuales bajo demanda. El procedimiento incluye:

- Creación de una unidad de ADC mediante adc oneshot new unit().
- Configuración del canal correspondiente al pin del sensor de humedad, estableciendo atenuación y resolución deseadas.

El identificador del ADC se almacena en la variable global adc_handle para ser utilizada posteriormente desde la tarea de adquisición de humedad.

III-C4d. Inicialización de la pantalla LCD: Se llama a la función lcdInit(...) definida en la librería LCD.hpp, la cual configura el bus de datos en modo 4 bits y posiciona el cursor, dejando la pantalla lista para mostrar información durante la ejecución.

III-C4e. Creación de tareas FreeRTOS: Finalmente, se crean cuatro tareas concurrentes mediante la función xTaskCreate(). Cada tarea es asignada con una prioridad específica, definida en base a su criticidad funcional:

- sensor_task: prioridad 7 (lectura del sensor de humedad cada 4 s).
- switch_task: prioridad 6 (detección de pulsaciones y modificación de parámetros).

- control_task: prioridad 5 (decisión de activación de la bomba).
- lcd_task: prioridad 4 (actualización de la pantalla LCD cada 3 s).

Todas las tareas se ejecutan sobre el núcleo 0 (core 0), ya que no se utilizó xTaskCreatePinnedToCore(). Esto resulta suficiente dada la baja carga de procesamiento y la ausencia de tareas críticas con restricciones temporales estrictas.

Esta función resume el inicio del sistema y permite que cada módulo opere de forma desacoplada bajo el modelo de ejecución multitarea provisto por FreeRTOS.

III-C5. Implementación de tareas: Cada tarea definida en el sistema cumple una función específica del sistema de riego automatizado. A continuación, se detalla la lógica de funcionamiento y las interacciones principales de cada una.

III-C5a. sensor_task: Esta tarea se ejecuta periódicamente cada 4 segundos. Utiliza el ADC configurado en modo one-shot para adquirir el valor de humedad del suelo. La lectura se realiza mediante la función adc_oneshot_read(), y el valor obtenido se almacena en la variable global currMoisture.

La tarea incorpora una demora mediante vTaskDelay() para espaciar las lecturas, y actúa como fuente de datos para el sistema.

III-C5b. switch_task: La tarea switch_task monitorea el estado de tres botones físicos conectados a pines con pull-up interno. Permite cambiar parámetros del sistema como:

- Modo de riego (manual / automático)
- Periodo de riego automático
- Umbral de humedad para activación

Para evitar lecturas erróneas por rebote, se utilizan retardos con vTaskDelay () entre lecturas. Los botones son escaneados de forma cíclica, y las variables globales son actualizadas en función de las pulsaciones detectadas.

III-C5c. control_task: Esta tarea es el núcleo de la lógica de riego. Según el modo de funcionamiento seleccionado y los valores actuales de humedad, decide si activar o desactivar el relé que controla la bomba. En modo automático, mantiene un contador interno que gestiona la temporización del riego.

El relé es activado o desactivado mediante la escritura digital sobre el pin configurado como salida, respetando el ciclo de riego y los umbrales definidos.

III-C5d. lcd_task: La tarea lcd_task actualiza el contenido de la pantalla LCD con la información del sistema: modo actual, humedad leída, umbral y temporizador de riego. La actualización se realiza cada 3 segundos utilizando funciones de la librería LCD.cpp.

Para evitar parpadeos o demoras innecesarias, se utiliza una estrategia de actualización optimizada, donde solo se sobrescriben los campos modificados. Esto reduce el tiempo total de escritura y permite mantener fluidez en la interfaz sin comprometer el rendimiento del sistema.

Cada tarea opera de manera desacoplada, compartiendo únicamente las variables necesarias. Gracias al diseño coope-

rativo y al uso controlado de prioridades, no se requiere sincronización explícita mediante semáforos o colas, dado que no existen condiciones de carrera ni accesos simultáneos problemáticos.

III-C5e. Nota sobre temporización en FreeRTOS: En el contexto de FreeRTOS, un tick es la unidad básica de tiempo utilizada por el sistema operativo para medir retardos, gestionar la planificación y administrar temporizadores. Cada tick es generado por una interrupción periódica de hardware, típicamente mediante el SysTick timer, a una frecuencia definida por la constante configTICK_RATE_HZ (por ejemplo, 1000 Hz = 1 ms por tick).

Cuando una tarea invoca vTaskDelay(pdMS_TO_TICKS(500)), el RTOS convierte ese retardo de milisegundos a ticks. Por ejemplo, con una frecuencia de tick de 1 kHz, 500 ms equivalen a 500 ticks.

El tick también es utilizado por el planificador para evaluar el estado de tareas bloqueadas, manejar timeouts en colas y semáforos, y activar temporizadores de software.

En resumen, el tick actúa como un "pulso" de referencia temporal constante, que permite al sistema operativo mantener una planificación precisa y determinista.

III-C5f. Consideración sobre el uso de vTaskDelay() y estabilidad del sistema: Durante el desarrollo se observó que, en ciertas configuraciones, la placa ESP32 se reiniciaba de forma inesperada. Tras analizar el comportamiento, se identificó que la causa era la ausencia de retardos en algunas tareas: al no incluir ningún vTaskDelay(), el procesador permanecía ocupado permanentemente en bucles activos, impidiendo que el sistema operativo liberara CPU o reiniciara el temporizador del watchdog.

Este comportamiento provoca que el watchdog se desborde, y como medida de protección, el ESP32 reinicia automáticamente el sistema. Por tanto, se concluye que en FreeRTOS (y otros RTOS similares) es esencial que toda tarea incluya, al menos, algún mecanismo de espera —por breve que sea—como vTaskDelay(), vTaskDelayUntil() o bloqueo sobre semáforos/colas. Esto no solo permite al planificador alternar entre tareas, sino que además evita que el sistema entre en condiciones de fallo por falta de respiro.

Este aprendizaje destaca la importancia de diseñar tareas que cedan tiempo de CPU explícitamente, aún en sistemas de baja carga.

IV. RESULTADOS

En esta sección se documentan los resultados obtenidos durante la ejecución del firmware desarrollado, validando el comportamiento funcional de las tareas y periféricos configurados. Dado que el sistema fue implementado íntegramente en entorno de programación, se utilizaron herramientas de depuración por consola y elementos integrados del hardware para verificar el funcionamiento esperado.

IV-A. Verificación de lectura del sensor de humedad

Se validó la funcionalidad del ADC en modo one-shot a través de la tarea sensor_task, imprimiendo el valor de humedad cada 4 segundos mediante la consola serie. La lectura fue realizada sin ningún sensor conectado, tocando manualmente el pin analógico con el dedo, lo cual permitió observar variaciones en la conductividad y cambios en la lectura.

A continuación se presenta un fragmento de la salida obtenida en el terminal:

```
Moisture: 100%
Moisture: 5%
Moisture: 12%
Moisture: 0%
Moisture: 14%
Moisture: 43%
Moisture: 22%
Moisture: 0%
```

Este comportamiento evidencia que el sistema es capaz de adquirir una señal analógica, procesarla correctamente y reflejarla en consola. En la Figura 3 se muestra la salida obtenida.



Figura 3. Serial print de valores de sensor de humedad

IV-B. Validación de la lógica de control (GPIO)

La activación de la bomba fue representada mediante el pin asignado al LED on-board del ESP32 (GPIO ligado al LED azul). Al activarse el sistema de riego, el LED enciende durante el tiempo configurado para representar la apertura de la válvula.

Se colocaron mensajes por consola (prints de depuración) para visualizar el estado de la lógica de control y verificar la correcta transición de estados.

Esta estrategia permitió comprobar el funcionamiento de la control_task sin necesidad de conectar un relé real, aprovechando el LED como señal visible de activación. Se constató que el patrón de encendido y apagado del LED coincidía con el periodo de riego definido, lo cual confirma que la lógica se ejecuta correctamente.



Figura 4. Demostración de funcionamiento y visualizacion en consola

IV-C. Memoria utilizada

En la Figura 5 se muestra un resumen del uso de memoria generado automáticamente por ESP-IDF durante la compilación del proyecto:



Figura 5. Sumario de uso de memoria

El sistema presenta una utilización moderada de IRAM (40.57) y mínima en DRAM y RTC, lo cual indica que la implementación es eficiente y deja amplio margen para futuras expansiones.

El siguiente enlace lleva a un repositorio en GitHub con los archivos multimedia y código propio del proyecto. https://github.com/PabloKevin/Monitor_de_Humedad_y_Riego_Automatico/tree/main

REFERENCIAS

 Quiroga, D. (2025). Sistemas embebidos (Séptimo semestre IMEC, 2025–1S). Universidad Tecnológica del Uruguay, Instituto Tecnológico Regional Suroeste.