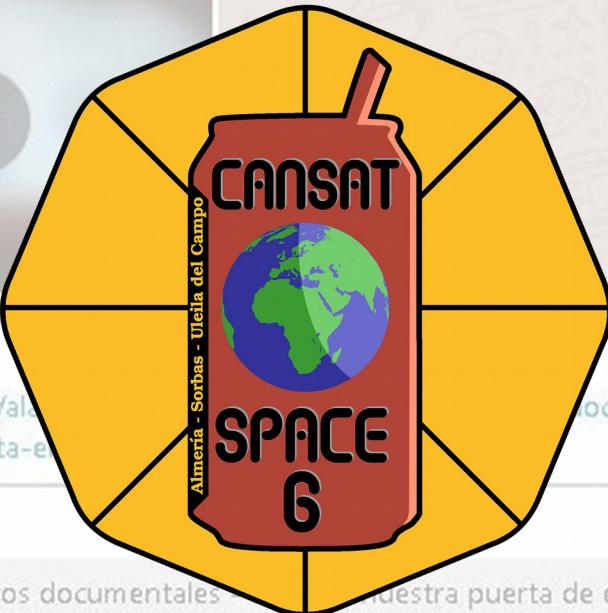


Space Six

CDR

Oscuro Angel



Eulogio Sorbas
<http://www.rtve.es/alacarta/videos/otros-documentales/otro-documentales-luna-nuestra-puerta-universo/5347281/> 16:00

Eulogio Sorbas



Otros documentales
La Luna muestra fiel compañera es mágica y misteriosa somos al
www.rtve.es/alacarta/videos/otros-documentales/otro-documentales-luna-nuestra-puerta-universo/5347281/ 16:01

SPACE SIX

CENTROS GUADALINFO SORBAS-ULEILA

HOY

Oscuro Angel

Recordatorio para Ben Jonney P. Azuaga a las 9:30 en el tanatorio

Antonio de Juanamínguez marzo 2020



Recordatorio para los de Uleila, a las 9:30 en guadalinfo 12:36

Tema	Página
Índice de contenidos	2
Informe Final	4
Introducción/antecedentes	5
Presentación y Plan de Organización de Equipo <ul style="list-style-type: none"> • Descripción de cómo ha sido el trabajo en equipo • Reparto de tareas dentro del equipo. • Adaptabilidad • Planificación del proyecto (Diagrama de Gantt) 	7
Descripción de los objetivos para la misión primaria. Hardware y software elegido.	12
Diseño Mecánico del CanSat y de la Estación de Tierra	13
Prototipos desarrollados y esquema de conexión del desarrollo definitivo	15
Estación de Tierra y Telecomunicaciones	17
Sistema de Aterrizaje de la misión primaria	20
Descripción de los objetivos para la misión Secundaria. <ul style="list-style-type: none"> • Misión secundaria Estándar <ul style="list-style-type: none"> ◦ Idea de nuestra misión secundaria estándar, hipótesis del trabajo ◦ Nuestro montaje experimental ◦ Análisis Científico de nuestra Misión Secundaria “Estándar” <ul style="list-style-type: none"> ▪ ¿Qué es la radiación ultravioleta? ▪ ¿Cómo se mide la radiación Ultravioleta? ▪ Efectos de los UV en los seres vivos. ▪ Propagación de los UV en la atmósfera terrestre. ▪ La radiación ultravioleta en otros planetas rocosos ▪ La curva de radiación UV en un planeta como un posible indicador de vida extraterrestre ▪ Resultados experimentales esperados. 	22

<ul style="list-style-type: none"> • Misión secundaria Extra <ul style="list-style-type: none"> ◦ La física detrás de los cohetes de agua <ul style="list-style-type: none"> ▪ Ley de la Conservación del Movimiento ▪ Variación de la temperatura en la cámara de expansión del Cohete de Agua ◦ Fichas técnicas de los cohetes desarrollados ◦ Paracaídas para nuestros cohetes ◦ Sistemas de almacenamiento de diseño propio para nuestros cohetes 	29
Programación. Lenguaje de Programación y diagrama de flujo	41
Análisis de los datos de telemetría del Satélite	51
Presupuesto Detallado	57
Sostenibilidad	58
Difusión del proyecto <ul style="list-style-type: none"> • Prensa • Divulgación insitu en el IES • Logo • YouTube • Blog • Twitter 	60
Anexo	67

Informe Final

Dada la actual situación de Cuarentena no nos ha sido posible redactar un informe final según las últimas especificaciones enviadas desde Esero .

Lo que si hemos podido hacer es mejorar nuestro CDR previo con las correcciones que nos sugirió nuestro supervisor , Ayoub.

En cuanto a las lecciones aprendidas ...

- El procedimiento utilizado para seleccionar a los integrantes del equipo ha sido la asistencia de los mismos a los talleres impartidos en los Guadalinfos de Uleila, Sorbas o Pulpí y el interés y la capacidad de los mismos en estos temas científicos y técnicos.
- Las tareas han sido asignadas según las capacidades y el área de interés de la persona y se han venido desarrollando , más o menos , en tiempo y forma.
- La adquisición de material se ha realizado con el apoyo económico de la asociación científico-tecnológica Guadatech (<https://www.guatech.com/>) y no hemos tenido ningún problema en este aspecto.
- Quizás el problema principal al que nos hemos enfrentado ha sido el bajo nivel académico de nuestros integrantes, en su mayoría alumnos de 2º y 3º de la ESO , que se les ha hecho un poco cuesta arriba todos los conocimientos que implica el concurso Cansat, estando este más enfocado a alumnos de Bachillerato.
- Hemos intentado suprir las carencias de nuestros alumnos con un gran equipo de 6 asesores que les ha ido tutorizando uno por uno , tanto motivándolos como formándolos en los distintos temas y estando siempre a su disposición para cualquier duda que pudiese surgirles.
- Estos 6 asesores son mayores de edad, vecinos de nuestros pueblos, especialistas y/o aficionados en distintos ámbitos que se han prestado desinteresadamente a tutorizar a los alumnos del proyecto en temas como la electrónica, las telecomunicaciones, la física , etc ...
- Durante esta cuarentena estamos trabajando en remoto por videoconferencias que guardamos en Youtube
([https://www.youtube.com/playlist?
list=PLC7Ri0H4rLBn6IEFSdXWC5hEPxoNge9AH](https://www.youtube.com/playlist?list=PLC7Ri0H4rLBn6IEFSdXWC5hEPxoNge9AH))
- Actualmente estamos trabajando en el análisis de los datos con GeoGebra, en preparar la presentación del dia del lanzamiento, y en dinamizar las redes sociales

Introducción/antecedentes

Los centros Guadalinfo de Uleila y Sorbas , de la Comarca Filabres-Alhamilla del interior de Almería, vienen realizando tareas de formación dirigidas a jóvenes de la comarca.

Estos centros, con el paso del tiempo, se han convertido en lugares de referencia para todos aquellos que disfrutan con las TIC y que ven en la ciencia y la tecnología una fuente inagotable para la diversión , investigación y conocimiento.

Las propuestas lúdicas y de formación que se realizan son de lo más variadas y van desde los cursos de programación en Scratch, Javascript , Python o C , hasta la participación en concursos provinciales de videojuegos o la organización de concursos de robots , e incluso se realizan talleres de biotecnología donde los alumnos analizan y cambian el ADN de bacterias.

Fué en este ambiente de investigación y diversión donde tuvimos conocimiento ,al final del verano de 2019 , del concurso CanSat, después de haber realizado un taller sobre la construcción de cohetes propulsados por presión de aire, también ese verano realizamos varios talleres para la observación del firmamento, para nosotros el momento no podía ser más propicio.

Después de varios encuentros para diseñar una suerte de plan estábamos todos tan emocionados que no dudamos ni un momento en ponernos manos a la obra.

Para ello estamos contando , además, con el apoyo de la asociación Científico-Tecnológica “Guadatech” , de los Ayuntamientos de Uleila y Sorbas , y del área de asuntos sociales de la Diputación de Almería.

No formamos parte de un instituto, ni de un colegio ,sencillamente somos un grupo de vecinos que, cada uno con motivaciones distintas queremos mostrar y demostrar que “la España vaciada” tiene muchas posibilidades y mucha gente de todas las edades interesadas en descubrir el futuro y formarnos para afrontarlo.

○ Proyectos en los que el equipo haya participado anteriormente o se hayan realizado su centro educativo, relacionados con la tecnología.

- Torneo de robots comarcal 2017
- Curso Python 2017-2018
- Curso de Raspberry Pi 2017
- Jam Today Almería 2018 (ganadores del premio al mejor videojuego con Python)
- Curso JavaScript 2019
- JamToday 2019
- Encuentro de Biotecnología 2017
- Taller Cohetes de Agua 2019
- Talleres de observación estelar 2019

Presentación y Plan de Organización de Equipo

Somos un grupo de jóvenes pertenecientes a la comarca Filabres-Alhamilla (Almería, España), que se han embarcado en el proyecto CanSat con ilusión y muchas ganas de aprender.



Foto de Grupo



Beni, programación, análisis de datos



Alex y Iona , estación de tierra , telecomunicaciones



Cristian , Robert y Fran, Los tres de la izquierda: Redes sociales, paracaídas , estructura del Satélite

- Descripción de cómo ha sido el trabajo en equipo: esfuerzo del equipo para ejecutar las tareas de la manera más eficaz y eficiente

Bueno en realidad como nosotros no somos un equipo impulsado por un instituto (aunque vamos todos al mismo), nuestro trabajo y dedicación ha sido bastante irregular, pues no teníamos horario determinado para hacer esto ni un apoyo especial para hacer esto, ademas nuestros padres están mas interesados en que saquemos el curso que en esta cuestión que no todos llegan a comprender nuestro interés. También como estamos en dos pueblos diferentes a 20 km de distancia mas o menos pues necesitábamos de alguien que nos llevara en coche para vernos todos.

Por estos motivos y algunos otros nuestro trabajo ha sufrido subidas y bajadas, y se ha basado mas en el esfuerzo y las habilidades personales que en una planificación de nuestros tutores.

Después de repartirse las tareas al principio del proyecto ha sido su motivación y a veces su enfado nuestro mayor impulso.

- Reparto de tareas dentro del equipo.

Como digo el reparto de tareas ha sido en función de los gustos y aptitudes (y habilidades de cada uno) y las que no quería nadie se asignaban con “piedra-papel- tijera-lagarto-spok” (no es broma los tutores decidían).

Nombre y Apellidos	Edad	Área de Responsabilidad	Área de apoyo
Francisco Garcia Domenech	14	Difusión y redes sociales	Difusión y Redes sociales
Benjamin Adam	15	Programación del Satélite	Ingeniería
Iona Adam	13		Programación del Satélite Programación de la estación Base
Cristian Radu	15	Ingeniería	Programación del Satélite
Alejandro Martinez Mañas	16	Programación de la estación Base	Programación del Satélite
Robert Rus	15	Difusión y redes sociales	Difusión y Redes sociales
Pilar Fernández Cortes	17	Análisis de Datos	Preparación de los informes
Antonio de Juana	60	Tutor	Tutor

- Adaptabilidad: Capacidad del equipo para adaptarse a condiciones nuevas (describir los problemas que ha tenido el equipo a la hora de realizar el proyecto) Hemos tenido varias problemas a la hora de materializar el proyecto, unos mas graves y otros menos.

Dos de los problemas mas graves han sido compatibilizar el proyecto con las clases, los exámenes, los trabajos y todo lo normal en los institutos y que nuestros padres y profesores exigían sin misericordia....Y el otro y no menos importante por la cantidad de horas que nos ha llevado solucionarlo, es que de muchos de las cosas necesarias para realizar el proyecto no teníamos ni idea....y hemos tenido que gastar muchas horas en aprender lo necesario para solventar ciertas cuestiones (Arduino, placas, paracaídas, Geogebra.....).

De aquí podemos deducir que en este momento nuestra capacidad para asumir cambios no es muy alta, si bien tenemos imaginación y conocimientos “extensos” de algunas materias (los cohetes de agua se nos dan de maravilla), en otras nuestros conocimientos apenas nos darian para atacar u inconveniente semi-grave.

- Planificación del proyecto (Diagrama de Gantt) con detalle de las horas reales trabajadas en cada actividad y tabla de presupuesto (material necesario, horas de uso del taller, horas de mentorización, etc.).

Resulta complicado (casi imposible) saber las horas exactas que ha dedicado e equipo a la elaboración del proyecto y los materiales por dos motivos
No hemos llevado la cuenta.

Como decía antes al no ser un grupo de instituto, hemos realizados las sesiones tanto formativas de una manera aleatoria según conveníamos todos que podríamos y eso en las dos poblaciones, que solo nos juntábamos cuando era imprescindible y cuando disponíamos de los medios(alguien que pudiera llevarnos etc....). Lo que podemos saber aproximadamente es que nos hemos reunido 2 días por semana aproximadamente y cada dia estábamos unas 4 horas (de 5 a 9 mas o menos)

Como no somos una institución sino un grupo nuestras horas de formación (¿tutorización? no ha habido que pagar nada.....existe una red de ayuda formada por gente del pueblo y antiguos usuarios que nos han transmitido sus conocimientos d la mejor manera posible

Bueno todas nuestros encuentros, a excepción de los realizados al aire libre para probar los cohetes, paracaídas y sistemas han sido en el local/taller que es de Guadalinfo y las herramientas de Guadatech, nuestros patrocinadores

		Cronograma realizacion proyecto CanSat																									
		SEMANAS 2019						SEMANAS 2020																			
		42	43	44	45	46	47	48	49	50	51	52	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13		
Tarea																											
Supervision																											
Formacion ingles																											
Formacion circuitos																											
Formacion programacion																											
Formacion tecnica y paracaidas																											
Inscripcion																											
Fin de redaccion PDR																											
Pruebas Pre																											
Construccion Sat																											
Programacion Sat																											
Pruebas definitivas																											
Redaccion CDR																											
Comienzo redes sociales																											
Alimentacion RRSS																											
Cuarentena																											
Redaccion plantilla final																											

Descripción de los objetivos para la misión primaria. Hardware y software elegido

La misión primaria consistirá en el envío de los datos de altitud y temperatura por radiofrecuencia una vez que el satélite sea desplegado.

En nuestro caso, como queremos que nuestro diseño sirva también para montarlo en nuestros cohetes de agua y sea ligero y pequeño, para ahorrar peso y espacio no utilizaremos un adaptador y una tarjeta SD para el guardado de Datos en el satélite , sino que utilizaremos la propia EEPROM del Arduino , el limitado espacio de la misma nos obliga a hacer solo una medida cada segundo, al límite de lo que marca el reglamento.

Arduino Nano : Elegimos este arduino debido a su tamaño ya que es necesario para que encaje en los cohetes de agua ecológicos que utilizamos para realizar parte de la misión secundaria “esto se explicara a detalle en la explicación de las misiones secundarias”

Batería reciclada de Litio – Testeada, Utilizamos esta batería por que es del tamaño idóneo para nuestros cohetes de agua además de que es reciclada / ecológica .Tiene entre 400-1000 mA

Sensor de Altitud, Presión y Temperatura/Bmp280-Testeado : Elegimos este sensor debido a que es económico , de pequeño tamaño y eficaz

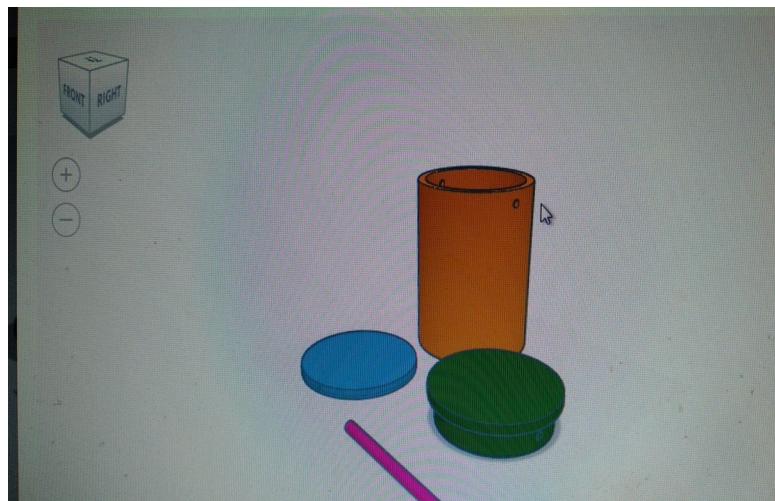
Zumbador, led - Testeados: Vamos a utilizar el zumbador y el led para comunicarnos con el procesador e interactuar con él .

APC220 - Construida pero sin testear (Fotos):La antena está construida, pero no la hemos probado todavía. Utilizaremos un emisor y receptor de radio frecuencia los cuales son los modelos estándares de las competiciones de cansat

Un interruptor de alimentación general perfectamente accesible :Lo vamos a usar para poder apagar y encender el arduino con la finalidad de ahorrar la batería.

Diseño Mecánico del CanSat

El diseño 3D fue hecho en una página llamada Tinkercad (www.tinkercad.com) con la colaboración de todos los integrantes del grupo en la siguiente imagen se puede ver un boceto inicial del diseño.



Boceto inicial del diseño

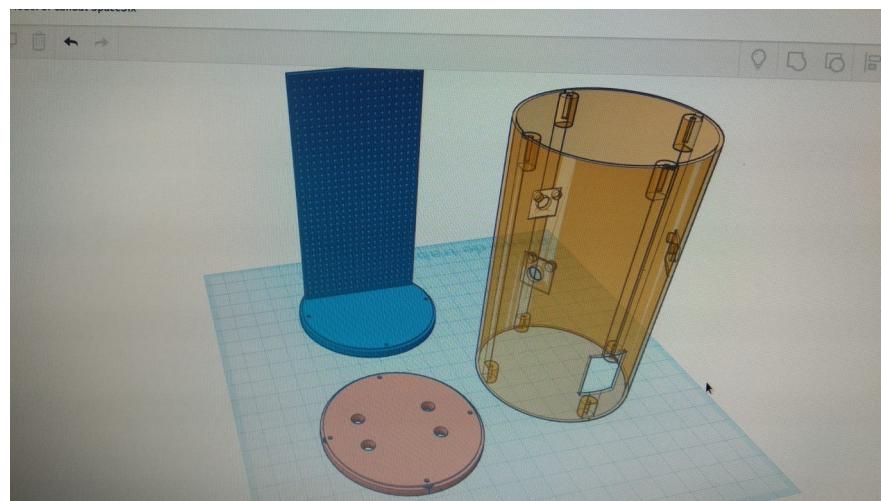
Tras realizar un primer diseño imprimimos una versión beta con una impresora 3D de manera rápida con el material PLA pero la versión final estará en ABS porque tiene una mayor resistencia mecánica a los golpes.

Hemos diseñado nuestra carcasa con tres agujeros equidistantes para poner los tres sensores ultravioleta de nuestra misión secundaria y que cumplan de manera óptima su misión de cubrir toda la radiación solar que rodee al satélite.

Para sujetar el paracaídas a la estructura hemos realizado cuatro agujeros en una de las tapas de la estructura, que irá atornillada al cilindro principal con tornillos metálicos.

La otra tapadera, la inferior , ha sido diseñada como apoyo de una pared vertical que nos ayudará a situar los componentes del Cansat y a compartimentar el interior del cilindro.

También hemos realizado una apertura de acceso mediante dedo al interruptor general de corriente del cansat , pero que tendremos que hacerla más grande en el diseño final , porque nos hemos dado cuenta que en la actual sólo cabe el dedo meñique de una persona adulta.



Diseño más avanzado

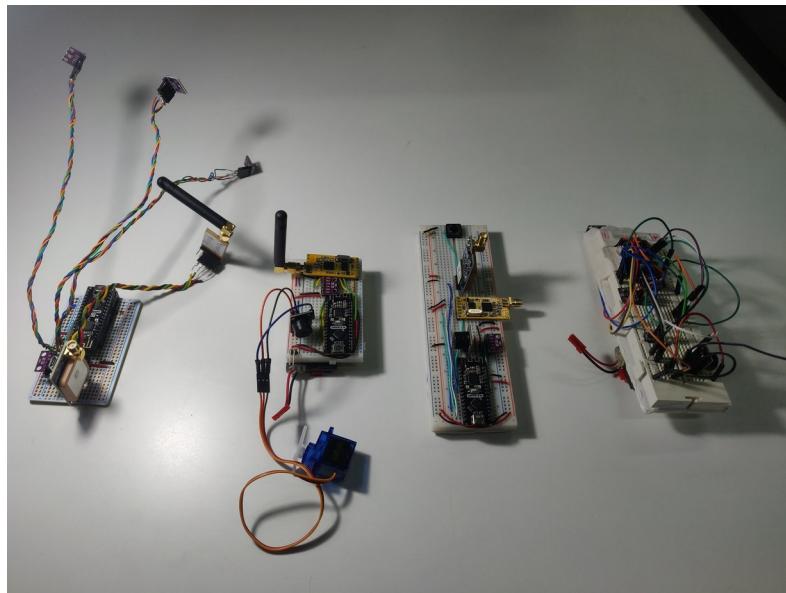


Vista general de los elementos de la estructura ya impresa

Prototipos desarrollados y esquema de conexión del desarrollo definitivo

En total hemos realizado 4 desarrollos : 3 prototipos y uno definitivo

En la siguiente imagen podemos ver los desarrollos , siendo el de la derecha el primero que hicimos y el de más a la izquierda el desarrollo final que va montado en nuestro Cansat.



Desarrollo de los prototipos realizados para su inclusión en el CanSat

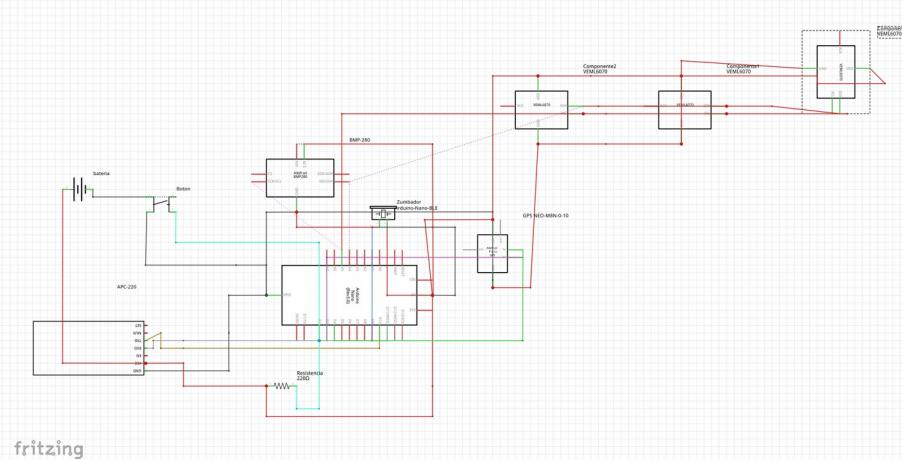
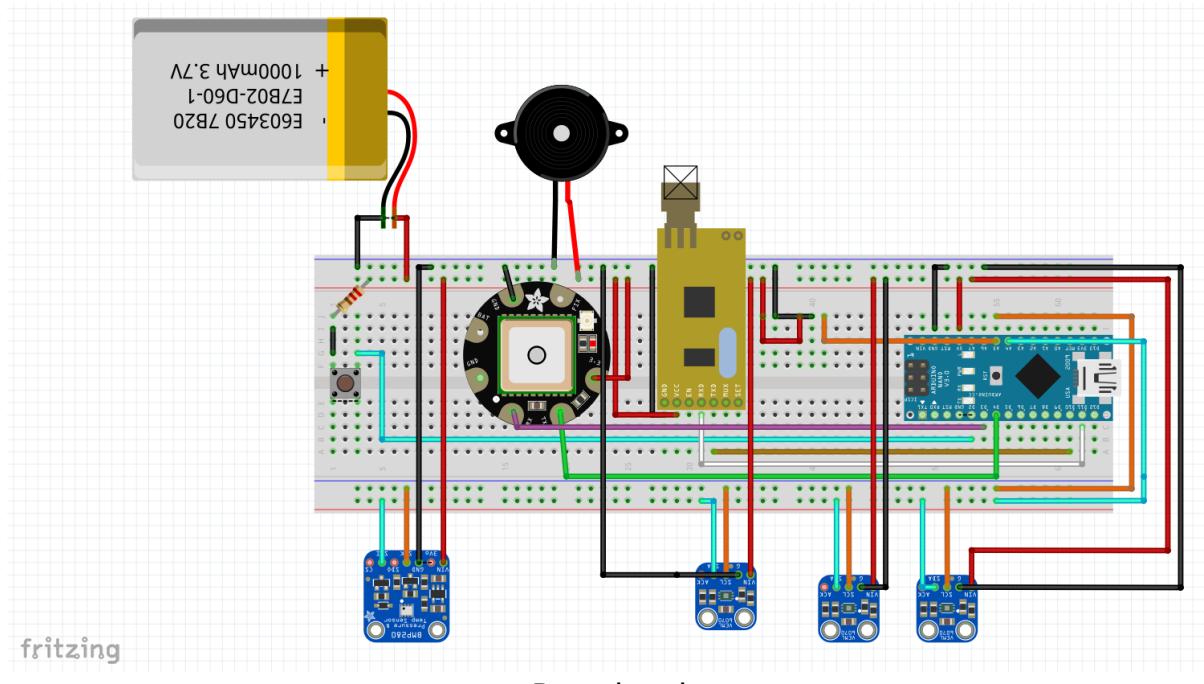
Como se puede apreciar hemos ido ganando experiencia con el prototipado y nuestro diseños han evolucionado desde un lio de cables que apenas cabía en el protobard a **un montaje muy liviano que es lo que pretendíamos conseguir ya que una de nuestras ideas era poder montar nuestra electrónica en nuestros cohetes de agua** , para lo cual necesitábamos reducir al máximo el peso.

En este sentido, el tercer desarrollo contando por la derecha, en el que se incluye un servo está pensado precisamente para ir en nuestros cohetes de agua.

El desarrollo definitivo tiene 3 cables con sensores “al aire” porque estos son los sensores UV que se tienen que poder recolectar libremente por los distintos agujeros practicados en el cilindro del Cansat

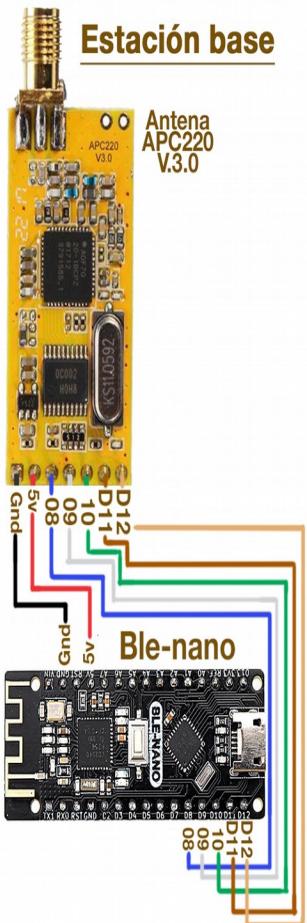
A continuación se muestra el cableado definitivo en el que nos gustaría destacar el gran ahorro de cableado que nos ha supuesto el darnos cuenta que la mayoría

de nuestros sensores utilizan el protocolo I2C y por lo tanto pueden compartir un par de cables , o como se ve en el protobard, un par de líneas , las que inicialmente están pensadas para el positivo y el negativo que las hemos reutilizado como bus común para nuestros sensores.



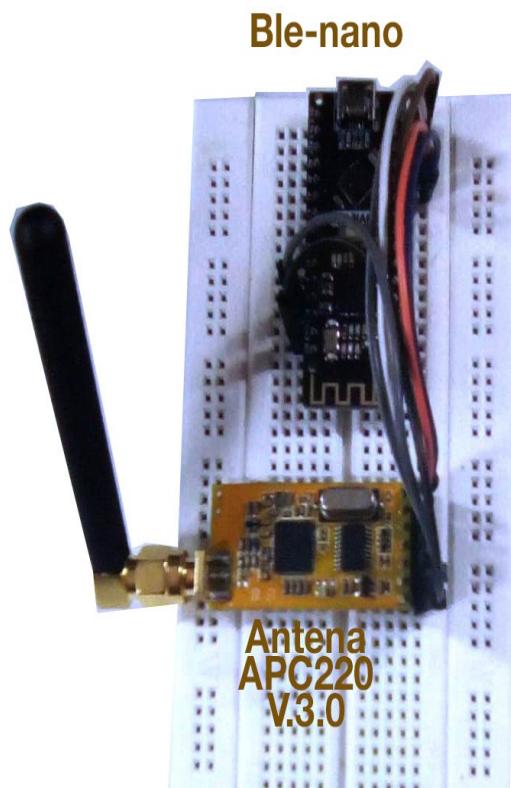
Estación de tierra y Telecomunicaciones

Para la estación de tierra hemos usado un Portatil, un Arduino Nano-Ble, un APC220 y una antena externa



Esquema de estación de tierra

Estación base



Estacion de tierra montada

Hemos usado dichos componentes por su versatilidad y reducido tamaño, además de que suponen un ahorro tanto en dinero como en energía, ya que se alimenta del puerto USB del portátil.

Código de la estación de tierra

```

ejemploEmisionRepcionSencilla

#include <SoftwareSerial.h>

SoftwareSerial comunicacionConSatelite(10, 11);

void setup() {

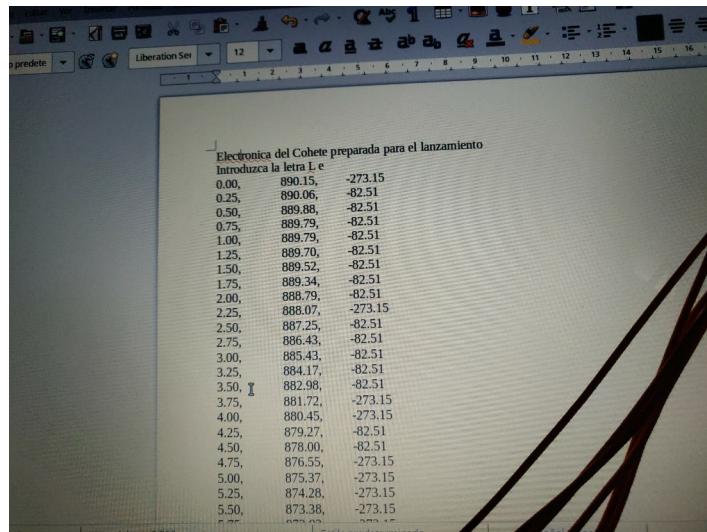
    Serial.begin(9600);
    Serial.println("Estacion de Tierra operativa");

    comunicacionConSatelite.begin(9600);
    comunicacionConSatelite.println("Mensaje inicial enviado desde la estacion de tierra al Satelite");
}

void loop() {
    while (comunicacionConSatelite.available()) {
        Serial.write(comunicacionConSatelite.read());
    }
    while (Serial.available()) {
        comunicacionConSatelite.write(Serial.read());
    }
}

```

Código del Arduino de la estación de tierra



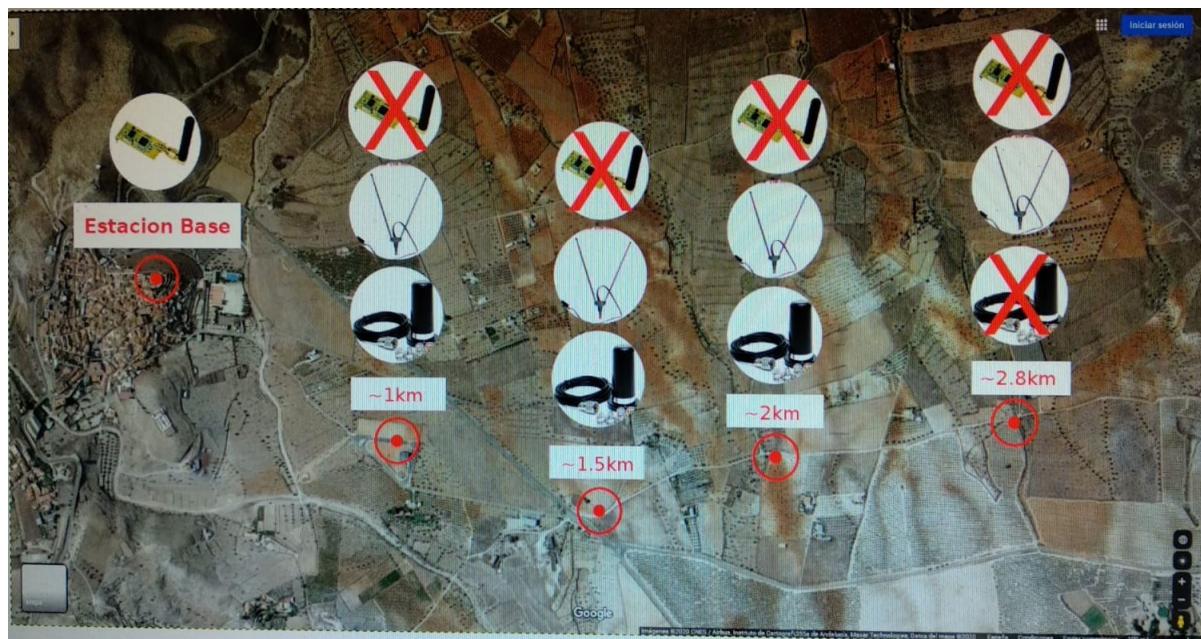
Datos tomados por la estación de tierra en una de las pruebas realizadas (Tiempo, Presión y Temperatura)

El “cerebro” del satélite usará los mismos componentes que la estación de tierra, es decir, un Arduino Nano-BLE y una antena ACP220.

El satélite envía los datos al receptor y este, muestra los resultados obtenidos por la pantalla del portátil.

Además la estación de tierra puede mandar órdenes al satélite , como por ejemplo que se vaya preparando para un inminente lanzamiento.

Con la antena externa que le hemos acoplado a la estación de base hemos alcanzado un rango de recepción óptimo de los datos del satélite de hasta 2km



Prueba de campo de la antena externa de la estación base
Análisis de la cobertura con las distintas antenas a diferentes distancias

Sistemas de Aterrizaje de la misión primaria del satélite y misión secundaria “Extra” de los cohetes



Imagen del paracaídas final con una barquilla de prueba

Empezaremos hablando sobre el diseño y construcción del paracaídas , comentaremos las virtudes y inconvenientes de su diseño y como llevamos acabo su construcción.

Comenzaremos con las ventajas y inconvenientes del diseño del paracaidas.

Algunas de las muchas virtudes son:

-La falta de costuras en el diseño lo hacen más fácil de construir o fabricar

-Además en el lugar en el cual se atan las cuerdas del paracaídas, se reforzó con cinta de fibra con el objetivo de reforzar el lugar de mayores esfuerzos y no se rompa

-Además de que con su diseño octagonal conseguimos que con un área de reducido tamaño el cansat descienda a una velocidad relativamente buena . Además de que al tener un tamaño menor conseguimos que pese y ocupe menos espacio.

Algunas de sus inconvenientes son:

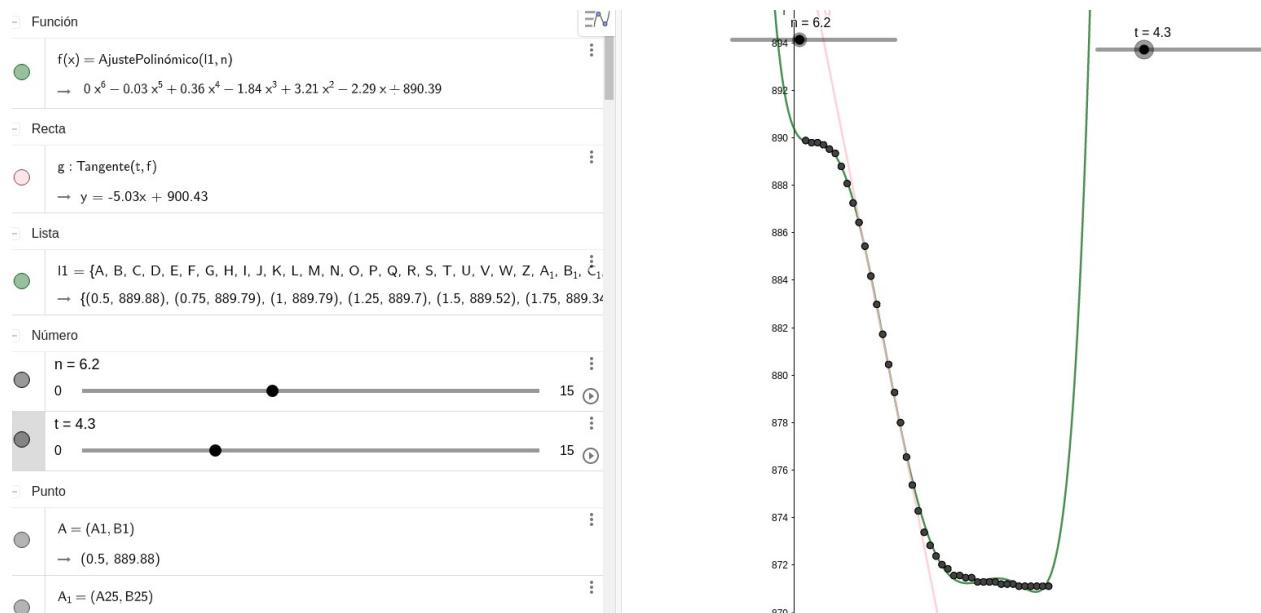
-los nudos que unen el paracaídas y el cansat son algo inestables claro está que esto es algo con fácil solución con solo llevar acabo un poco de investigación sobre su reforzamiento.

-Hay que decir que este es algo más personal ya que nos habría gustado que la forma del paracaídas fuera circular en vez de octagonal debido a que la eficiencia del paracaídas es algo mayor pero nuestro presupuesto y limitaciones técnicas nos lo impidieron.

Ahora hablaremos sobre su proceso de construcción:

Para guiarnos en la construcción del paracaídas utilizamos un tutorial de “uswaterrockets” que enseña cómo construir un paracaídas octogonal

como material base utilizamos una tela conocida como ripstop la ventaja de esta tela es resistencia a esfuerzos .



Análisis de los datos de una prueba de lanzamiento desde un edificio de 20 m de altura con una versión previa del paracaídas, con un lastre de 320 gramos , en el que cae con una velocidad de 5 m/s. !Demasiado lento!

Descripción de los objetivos para la misión Secundaria.

Misión Secundaria: Hemos estructurado la misión secundaria en dos áreas, una misión secundaria “Estándar” centrada en el satélite y una “Extra” centrada en los cohetes de agua

Misión Secundaria “Estándar”

- **Estudio de las variables ambientales en relación a la altura,** para eso usaremos los sensores ultravioleta,

Misión Secundaria “Extra”

Estudio de la viabilidad del uso del cohetes de agua a presión como plataforma de pruebas para Cansats.

Las alternativas tradicionales para el testeo de CanSats han sido Drones, Aeromodelismo, Barrancos y Globos Aerostáticos.

Son soluciones caras e inaccesibles para un centro educativo estándar, algunas arriesgadas e insostenibles desde el punto de vista medioambiental.

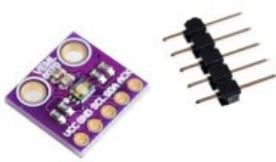
Los cohetes de agua, en cambio ofrecen una alternativa económica y factible a los centros educativos para introducir a los alumnos en los ámbitos científicos y tecnológicos.

Además de los cohetes y quizás mas importante ha sido el diseño y la construcción de dos diferentes tipos de lanzaderas de cohetes de Agua que nos han permitido lanzarlos de manera segura y estandarizada.

Misión secundaria “Estándar”

Idea de nuestra misión secundaria estándar, hipótesis del trabajo

Nuestra misión secundaria se trata de poder medir los rayos ultravioletas con sensores de rayos ultravioleta para poder observar, medir y analizar los niveles de rayos ultravioletas a diferentes alturas.



*El sensor que usaremos
es el VEML6070*

Nuestro montaje experimental

Nuestro montaje experimental en el cohete se compone de tres sensores en el cohete para poder observar el grado de rayos ultravioletas y si el paracaídas o el cohete tapa uno que el resto pueda calcular los rayos ultravioletas para observar el nivel.

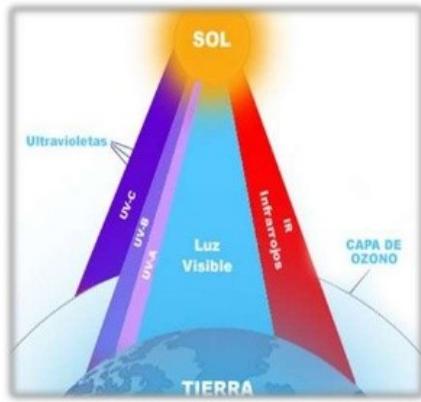
Análisis Científico de nuestra Misión Secundaria “Estándar”

¿Qué es la radiación ultravioleta?

Se denomina radiación ultravioleta o radiación UV a la [radiación electromagnética](#) cuya [longitud de onda](#) está comprendida aproximadamente entre los 10 [nm](#) y los 400 nm. Su nombre proviene de que su rango empieza desde longitudes de onda más cortas de lo que los humanos identificamos como el color [violeta](#), pero dicha luz o longitud de onda, es invisible al ojo humano al estar por encima del espectro visible. Esta radiación es parte integrante de los rayos solares y produce varios efectos en la salud al ser una radiación entre no-ionizante e ionizante.

¿Que es la radiación solar?

- Es un tipo de onda electromagnética que viaja desde el sol hasta la tierra.
- Esta compuesta de rayos UVA y UVB.
- El daño dependerá de la intensidad, tiempo de exposición y de la piel del individuo.



¿Qué es la radiación UV?

Fuente: <https://sites.google.com/site/lampahoy2/fuego/radiacion-uv>

¿Cómo se mide la radiación Ultravioleta?

El índice UV es un indicador de la intensidad de [radiación ultravioleta](#) proveniente del Sol en la superficie terrestre en una escala que comienza en 0 y no está acotado superiormente. El índice UV también señala la capacidad de la radiación UV solar de producir lesiones en la piel.

Efectos de los UV en los seres vivos.

Las radiaciones UV entre 290 nm y 320, se denominan B (UVB) y son las responsables de los efectos biológicos más importantes de dichas radiaciones sobre el ser humano. Sobre la piel, tienen efectos nocivos a corto y a mediano plazo. El enrojecimiento de la piel (eritema solar), desde leve a quemaduras importantes, es el principal efecto nocivo inmediato. Los efectos a mediano plazo, destaca la mayor frecuencia de cánceres cutáneos y el envejecimiento prematuro de la piel, y las modificaciones en el ADN de los seres vivientes.

Es importante recalcar, que la radiación UV solo constituye un riesgo para la salud cuando el ser humano se somete repetidamente, durante años, a exposiciones excesivas para su tipo de piel.

El riesgo ante la radiación UV disminuye a medida que aumenta el grado de pigmentación natural de la piel del ser humano, siendo máximo en pieles muy blancas y mínimo en personas de piel negra.

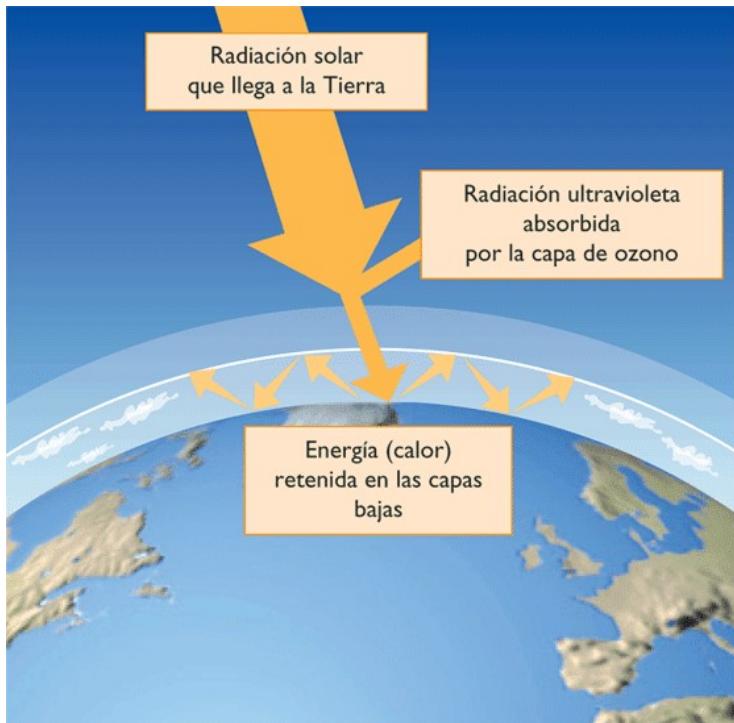


Efectos de la radiación UV en los seres humanos

Fuente: <http://anacarmenmarina.blogspot.com/2013/11/las-radiaciones-ultravioleta.html>

Propagación de los UV en la atmósfera terrestre.

La capa de ozono filtra la mayor parte de la radiación ultravioleta proveniente del sol, especialmente los rayos ultravioleta B, dejando pasar los rayos ultravioleta A, necesarios para la vida en la tierra.



propagación UV en la superficie terrestre

La radiación ultravioleta en otros planetas rocosos

Para explicar cómo afecta la radiación ultravioleta en planetas rocosos , pondré ejemplos de cómo afecta esta a planetas que todos conocemos como Marte , Venus y Mercurio .

Como ejemplo pondré a marte

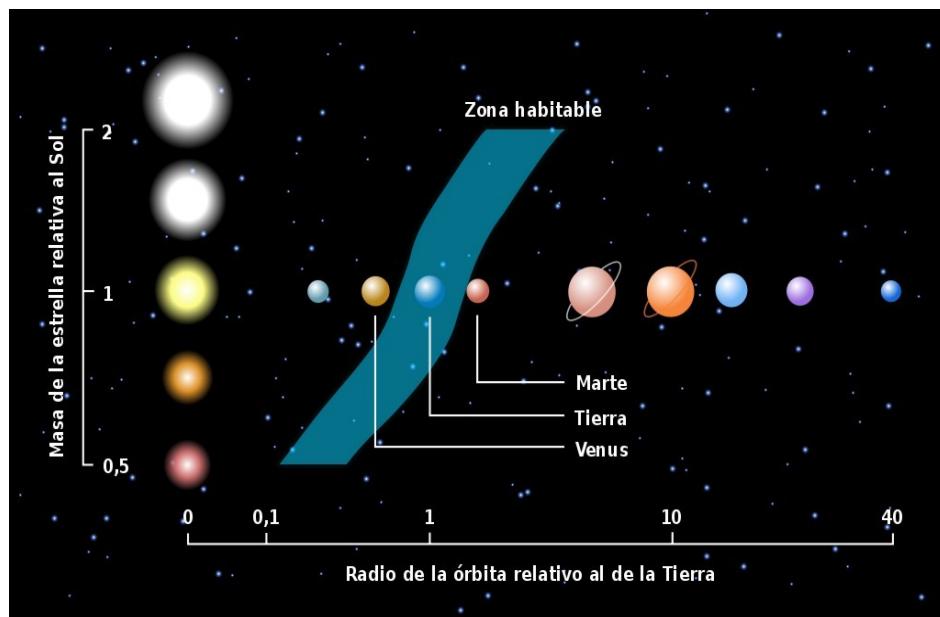
Marte es un planeta que recibe en su superficie radiación ultravioleta(UV) solar con una fuerte componente biológicamente muy perjudicial (UV-C y UV-B), lo que influye notoriamente en el deterioro de la superficie en vistas de poder encontrar algún signo de vida

Por lo tanto, Marte puede ser considerado un planeta auto-esterilizante, es decir, la combinación de la radiación UV solar que alcanza la superficie, la extrema sequedad del suelo y la naturaleza oxidante de la química del suelo impiden la formación de organismos vivos en el suelo marciano.

La radiación UV solar que alcanza la superficie de Marte está fundamentalmente determinada por su atmósfera, tanto en magnitud como en rango espectral. La atmósfera de Marte es bastante diferente de la atmósfera de la Tierra. Está compuesta fundamentalmente por dióxido de carbono (CO_2) con pequeñas cantidades de otros gases este tipo de atmósfera permite que entre una mayor cantidad de rayos ultravioletas que en la tierra

La curva de radiación UV en un planeta como un posible indicador de vida extraterrestre

Estas radiaciones son necesaria en pequeñas cantidades, para el desarrollo de la vida: fotosíntesis de las plantas, síntesis de vitamina D en los humanos, etc.

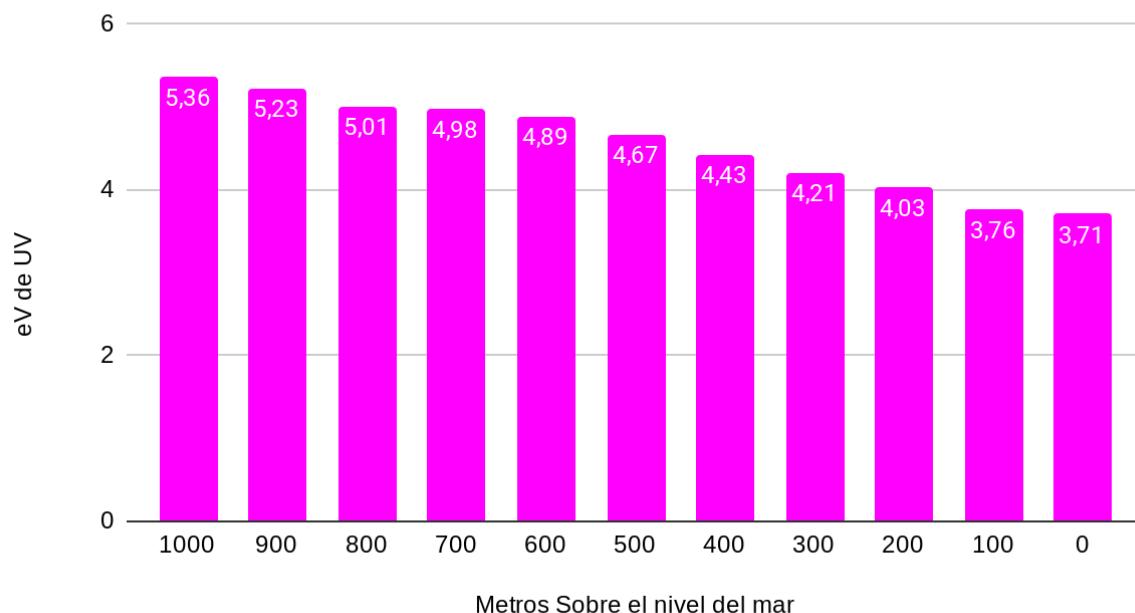


Cuanto más cerca este un planeta a una fuente UV, menor es su habitabilidad

Pero en grandes cantidades estas radiaciones resultan nocivas para la vida imposibilitandola pero al mismo tiempo la nula presencia de la misma también imposibilita la vida. Por ello el detectar una correcta cantidad de uv en un planeta es un buen indicador de vida extraterrestre.

Resultados esperados.

eV de UV frente a Metros Sobre el nivel del mar



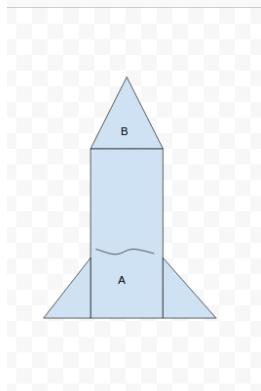
Estos son los datos de la gráfica que nosotros esperamos, debido que cuanta más altura tengamos mayor será la radiación ultravioleta y cuanto más bajo menor será esta radiación.

Misión secundaria “extra”, la física detrás de los cohetes de agua**Ley de la Conservación del Movimiento**

La ley de conservación del movimiento en cohetes de Agua Empezaré hablando sobre en qué consiste la ley de la conservación del movimiento , esta ley dice que que si la resultante de las fuerzas que actúan sobre un cuerpo o sistema es nula, su momento lineal permanece constante en el tiempo.

Ahora la comentare pero aplicándola en los cohetes de agua

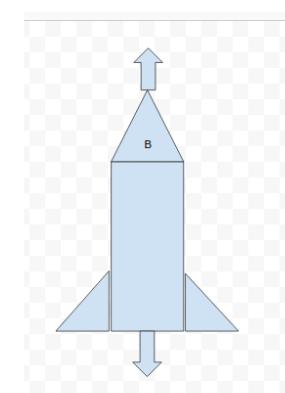
Tenemos un cohete de agua lleno de agua en el cual el agua y el cohete no tienen movimiento por lo tanto la cantidad de movimiento en el sistema es =



Instante Inicial, previo al lanzamiento

$$P(\text{Total}) = P(A) + P(B) = 0$$

Nosotros mediante una bomba de aire metemos presión en el cohete de agua al llegar a cierta presión deseada liberamos el cohete



Instante final , tras el lanzamiento

$$P(\text{Total}) = P(A)(-) + P(B)(+)$$

Al liberar el cohete , el agua (A) , sale disparada hacia abajo con una velocidad negativa (-) esto provoca que el cohete salga disparado hacia arriba con una velocidad (+) ya que la suma de ambas cantidades de movimiento tienen que seguir dando 0 que era la cantidad de movimiento inicial que es constante

La ley de conservación del movimiento de Newton dice , que , siendo dos cuerpos “a” y “b” que interactúan sin interferencias de fuera se cumple :

$$\begin{aligned} Ma \cdot Va + Mb \cdot Vb &= Ma \cdot V_a' + Mb \cdot V_b' \\ P(\text{antes}) &= P(\text{después}) \end{aligned}$$

Variación de la temperatura en la cámara de expansión del Cohete

¿A qué temperatura queda el aire dentro del cohete justo cuando se ha producido toda la expulsión del agua y se ha expulsado también todo el aire que puede salir de la botella? ¿A una temperatura mayor o menor que la del ambiente que rodea al cohete ? ¿Mucho mayor o mucho menor?

Para llegar a la respuesta hay que pensar primero a qué nos referimos exactamente cuando hablamos del término “Temperatura”, para esto el artículo correspondiente de la wikipedia puede ser un buen punto de partida
<https://es.wikipedia.org/wiki/Temperatura>

“ La temperatura de un gas ideal monoatómico es una medida relacionada con la energía cinética promedio de sus moléculas al moverse ”

También conviene tener en cuenta que pasa cuando las partículas se paran del todo, técnicamente se dice que alcanzaríamos el cero absoluto de temperatura (-273.15 °C) https://es.wikipedia.org/wiki/Cero_absoluto

Ahora realicemos el siguiente experimento mental:

Vivimos inmersos en un fluido que es el aire que está , digamos , a unos 20°C de temperatura porque las partículas del mismo se mueven con una energía cinética media que le da esa temperatura.

Pero si nos vamos al vacío del espacio interestelar , en una zona alejada de cualquier estrella y demás objetos celestes , donde apenas haya partículas ni fotones de luz ni nada, ¿que temperatura tendremos allí? Pues una muy cercana al cero absoluto. No llegaría al cero porque en realidad no existe el vacío “total” , siempre hay partículas, y en particular habrá fotones en el rango de longitud de ondas de las microondas que son el remanente del big bang y constituyen el “Fondo cósmico de Microondas” que da al vacío una temperatura mínima de 2.7 grados sobre el cero absoluto.

Luego , en nuestro cohete lo que estamos creando al expulsar el agua y el aire de manera violenta es un vacío, que hará que la temperatura interior disminuya en una cantidad apreciable.

Respuesta:

Resulta que al expandirse el gas de las botellas de los cohetes de agua se enfriá hasta los -75.9 grados , o más frío incluso con la condensación del agua que queda dentro.

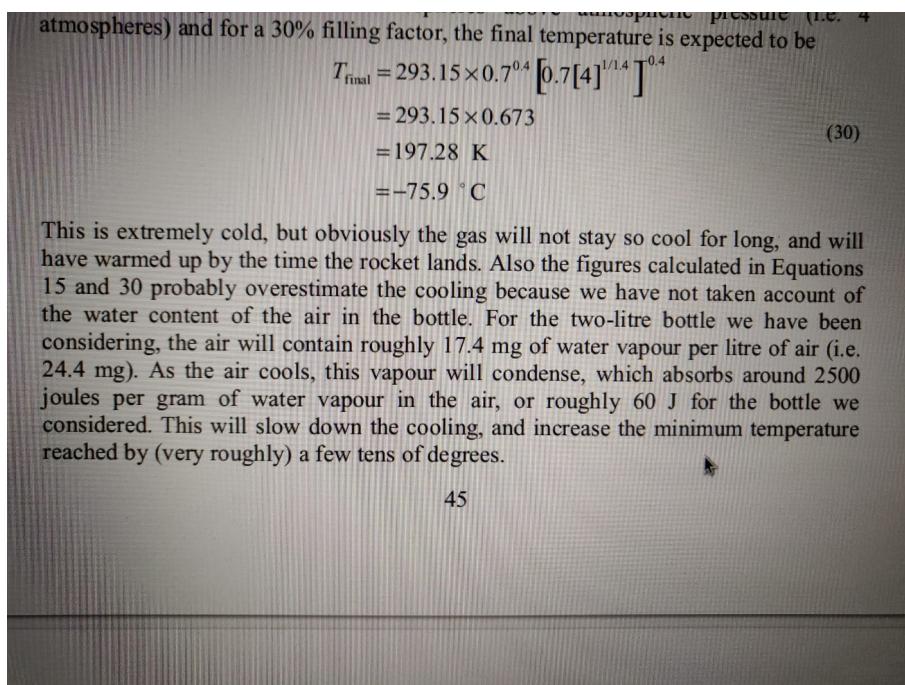
Desde cierto punto de vista estamos haciendo “mini frigoríficos super potentes”.

atmospheres) and for a 30% filling factor, the final temperature is expected to be

$$\begin{aligned}
 T_{\text{final}} &= 293.15 \times 0.7^{0.4} [0.7[4]^{1/4}]^{0.4} \\
 &= 293.15 \times 0.673 \\
 &= 197.28 \text{ K} \\
 &= -75.9 \text{ }^{\circ}\text{C}
 \end{aligned} \tag{30}$$

This is extremely cold, but obviously the gas will not stay so cool for long, and will have warmed up by the time the rocket lands. Also the figures calculated in Equations 15 and 30 probably overestimate the cooling because we have not taken account of the water content of the air in the bottle. For the two-litre bottle we have been considering, the air will contain roughly 17.4 mg of water vapour per litre of air (i.e. 24.4 mg). As the air cools, this vapour will condense, which absorbs around 2500 joules per gram of water vapour in the air, or roughly 60 J for the bottle we considered. This will slow down the cooling, and increase the minimum temperature reached by (very roughly) a few tens of degrees.

45



<https://drive.google.com/open?id=1oNnejDXINZGWtqz3Izku6aKj7-WRHVSk> (pag 42)

A propósito ¿Sabes como funciona un frigorífico?



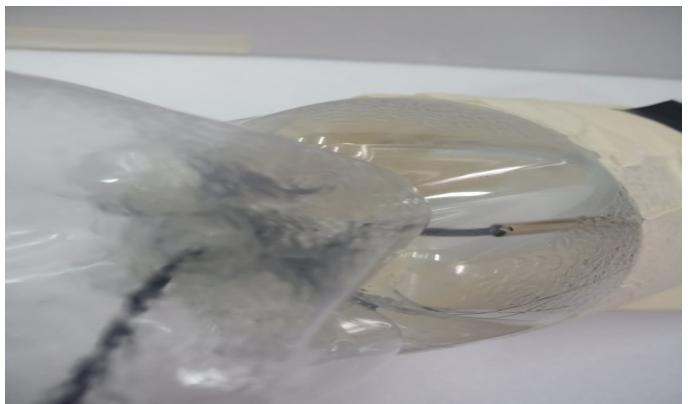
*“Cuando el líquido refrigerante atraviesa la válvula de expansión, disminuye su presión, pasando de un estado de más alta presión y temperatura a uno de menor presión y temperatura. Debido a este proceso, el líquido refrigerante se **evaporará**, y conseguirá reducir la temperatura del frigorífico. Es decir, el líquido refrigerante al entrar en el serpentín interior (el del frigorífico) se evaporará debido a la disminución de presión y al calor que recoge de los elementos del frigorífico.*

*Al salir del evaporador, el gas refrigerante (ya no es un líquido) se introduce en el compresor. Este dispositivo se encarga de aportar energía al gas, aumentando su presión (al contrario que la válvula de expansión) y su energía cinética, impulsándolo a fluir. Gracias a este aumento de presión, el gas refrigerante **se convierte de nuevo en líquido**, y al atravesar el serpentín exterior, cede su calor a la atmósfera a través de las paredes del tubo condensador.*

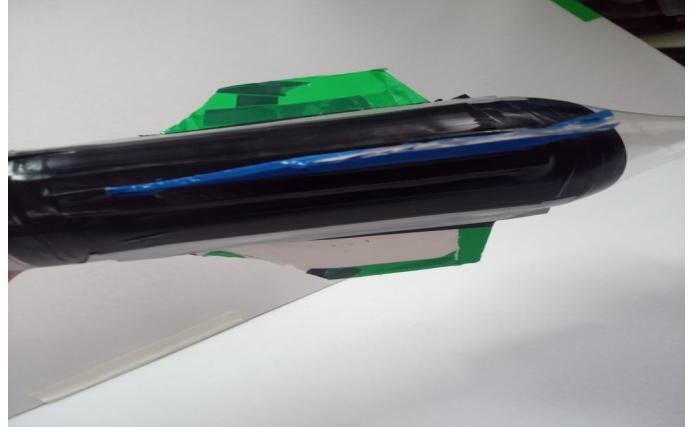
*Este **ciclo se repite** constantemente hasta que el termostato de la orden de parada al compresor, momento en que el frigorífico habrá alcanzado la temperatura deseada y el líquido dejará de fluir por el sistema.”*

Explicación tomada de Xataka Ciencia (<https://www.xatakaciencia.com/sabias-que/como-funciona-un-frigorifico-2>

Misión secundaria “extra”, fichas técnicas de los cohetes desarrollados

FICHA TÉCNICA		
Nombre	Lf-803el	Foto
Peso en vacío	91g	
Peso al Despegue	241g	
Envergadura	58cm.	
Número de etapas	1.	
Combustible	Agua y aire.	
Motor	Boquilla de botella.	
Presión de la cámara de expansión al despegue	8 bares.	
Materiales de construcción	Botellas recicladas, depron, adhesivos y pelota de corcho.	
Estado de construcción	En proceso.	
Sistema de Anclaje	Lanzadera One.	
Sistema de Paracaídas	No.	
Electrónica	Si.	
Altura Alcanzada (estimada)	90m.	
Comentarios técnicos	Este es un cohete de prueba de la temperatura de enfriamiento al expandirse el aire en la cámara de expansión. Tiene un sensor de temperatura, integrado en la cámara de expansión.	

FICHA TÉCNICA		
Nombre	At-890	Foto
Peso en vacío	215g	
Peso al Despegue	585g	
Envergadura	88cm.	
Número de etapas	1.	
Combustible	Agua y aire.	
Motor	Boquilla de botella.	
Presión de la cámara de expansión al despegue	6 bares.	
Materiales de construcción	Botellas recicladas, depron y cartón pluma, recámara de bicicleta reciclada,gomas elásticas,paracaídas de plástico,cuerda, punta de corcho,adhesivos y pelota de corcho.	
Estado de construcción	En proceso.	
Sistema de Anclaje	Lanzadera Zero.	
Sistema de Paracaídas	Si.	
Electrónica	Si	
Altura Alcanzada (estimada)	70m.	
Comentarios técnicos	Este cohete es de testeo múltiple. Tiene un novedoso sistema de almacenaje de electrónica "ElectroSpaceSix", además de que tiene el sistema americano de retención de paracaídas y las alas, que permiten que el cohete suba casi sin rozamiento con el aire.	

FICHA TÉCNICA		
Nombre	Sm-54	Foto
Peso en vacío	107g	
Peso al Despegue	407g	
Envergadura	48cm	
Número de etapas	1	
Combustible	Agua y aire.	
Motor	Boquilla de botella.	
Presión de la cámara de expansión al despegue	4 bares.	
Materiales de construcción	Botella reciclada, depron, recámara de bicicleta reciclada y adhesivos.	
Estado de construcción	Acabado.	
Sistema de Anclaje	Lanzadera Zero.	
Sistema de Paracaídas	Ninguno	
Electrónica	Ninguna	
Altura Alcanzada (estimada)	50m	
Comentarios técnicos	Es un cohete de prueba para pruebas de lanzadera Zero.	

FICHA TÉCNICA		
Nombre	Robin-470a	Foto
Peso en vacío	434g	
Peso al Despegue	934g	
Envergadura	130cm.	
Número de etapas	3.	
Combustible	Agua y aire.	
Motor	Boquilla de botella.	
Presión de la cámara de expansión al despegue	6 bares.	
Materiales de construcción	Botellas recicladas, depron, paracaídas de tela, servo, goma elástica, adhesivos y pelota de corcho.	
Estado de construcción	Acabado.	
Sistema de Anclaje	Lanzadera One.	
Sistema de Paracaídas	Si.	
Electrónica	Si.	
Altura Alcanzada (estimada)	50m.	
Comentarios técnicos	<p>Este es un cohete de testeо, donde va a ir el cansat, cumpliendo la misión principal, que mide la altura y la presión y la misión secundaria, que mide la radiación de rayos ultravioletas.</p> <p>Cuenta con alas en dos secciones que hace que sea más aerodinámico y nos hemos basado en el diseño aerodinámico de misiles militares.</p>	

Paracaídas para nuestros cohetes, la misión secundaria “Extra”

Hemos realizado dos sistemas distintos de expulsión del paracaídas de los cuales los dos funcionan correctamente y con clara precisión, a uno le hemos llamado sistema americano y al otro sistema europeo.

Sistema Americano.

Para este sistema nos hemos basado en esta página de internet, que la verdad tienen unas ideas magnificas:

http://www.uswaterrockets.com/construction_&_tutorials/Radial_Deploy/_tutorial.htm



Este es el sistema que hemos llamado sistema americano, como se puede ver son dos botellas unidas y en medio un paracaídas rodeado por un trozo de botella atado a una goma elástica que se enrolla alrededor del trozo de botella, claro está que debe estar tenso.



La goma se desenreda por la tensión haciendo que el trozo de botella se separe del cohete liberando el paracaídas, que cae solo debido al empuje del trozo de botella.



Así quedaría el sistema tras su apertura, con el trozo de botella separado y el el paracaídas desplegado.

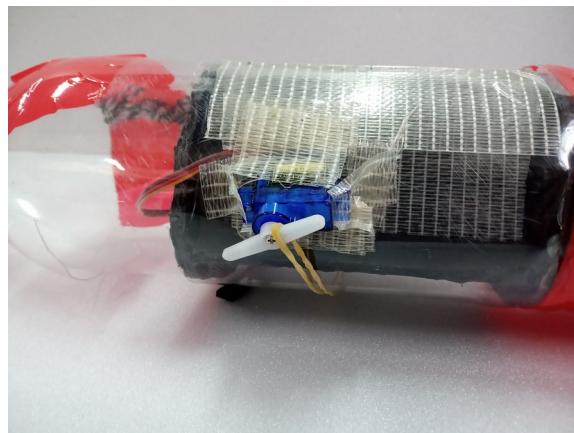
Sistema Europeo.

Para este sistema nos hemos basado en un vídeo de YouTube:

<https://www.youtube.com/watch?v=ieyiWYC9-yE>



Este es el sistema que hemos llamado sistema europeo que se usa un trozo de botella como muelle y otro trozo como compuerta con una goma elástica atada a esta puerta, el soporte donde va el muelle está hecho de depron (Cartón pluma).



Este servo sirve para abrir la puerta del paracaídas la cual como dijimos con anterioridad está atada a una goma y esta a la vez se engancha al servo como se ve en la imagen, este último siendo activado por la electrónica.



Una vez el servo se activa, la puerta se abre, el trozo de botella que actúa como muelle expulsa el paracaídas y este sale disparado desplegándose.



Así quedaría el sistema tras su apertura, con la compuerta abierta, el muelle expandido y el paracaídas desplegado.

Sistemas de almacenamiento de electrónica en la misión secundaria “Extra” de los cohetes de Agua

Hemos realizado por ahora dos sistemas de almacenaje de la electrónica en los cohetes, que hasta hoy no dan fallos y la electrónica tiene espacio para entrar correctamente, a uno lo hemos llamado ElectroSpaceSix ya que lo hemos inventado nosotros y a la otra forma de almacenamiento la hemos llamado sistema clásico .

ElectroSpaceSix.



Este es un sistema nuevo llamado ElectroSpaceSix para conseguir introducir la electrónica.



En esta imagen podemos ver claramente como funciona este nuevo sistema de almacenamiento de electrónica, le hemos anclado una goma elástica a los

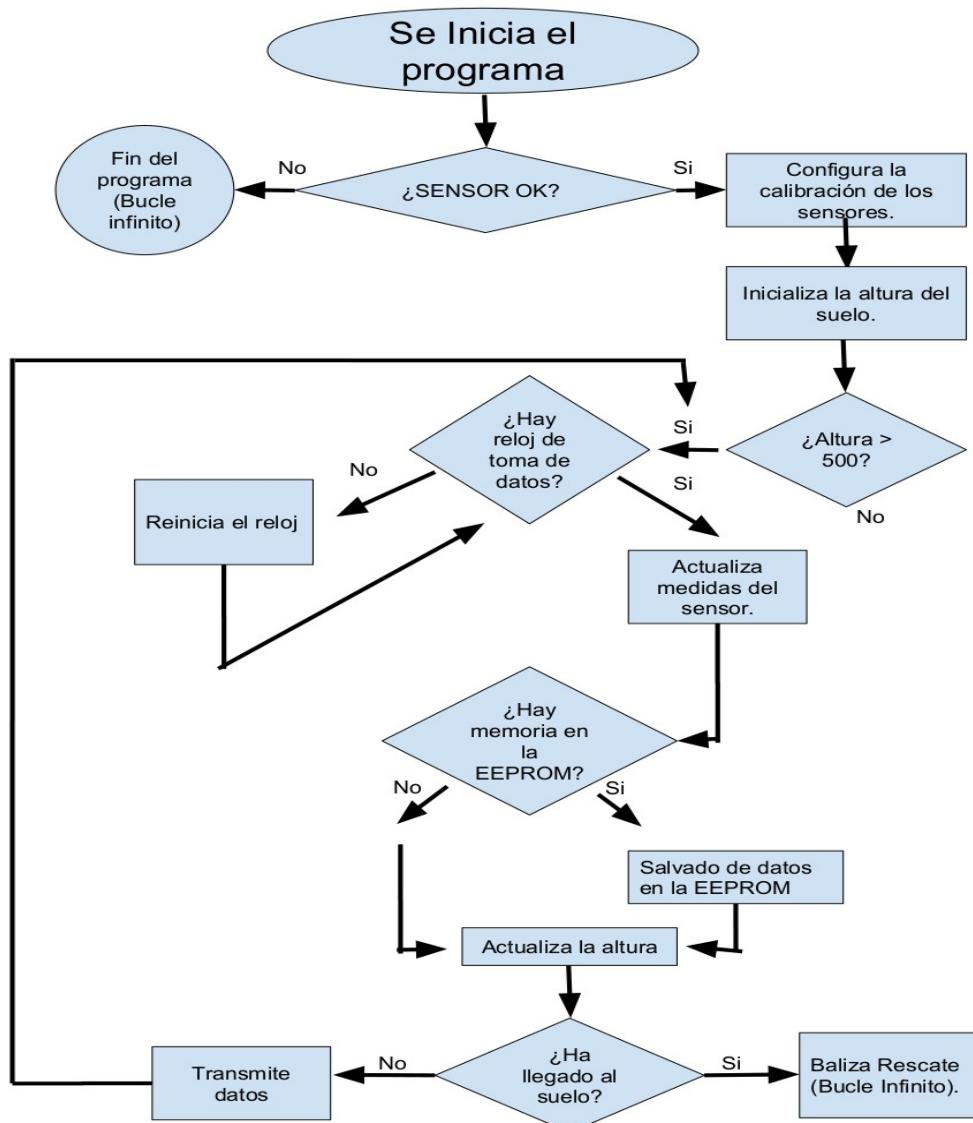
tapones de dos botellas distintas, para cuando estiremos la cabeza del cohete, esta vuelva a la normalidad y se cierre de forma correcta.

De esta manera conseguimos un acceso limpio y espacioso a la cavidad donde va la electrónica y de manera muy elegante y natural queda cerrado el compartimento por la tensión de la goma, una vez introducida la electrónica.

Pt: Esta forma de almacenamiento de electrónica fué inventada por nuestro equipo SpaceSix.

Programación. Lenguaje de Programación y diagrama de flujo del programa.

Diagrama de Fluzo



Capturas de pantalla del código del programa

```

Cansat_beta_v2
/*
Programa para el Cansat del equipo SpaceSix
Versión Beta v2

Versión especialmente preparada para trabajar tanto en el cohete oficial Cansat como con cohetes de agua

En esta versión se añade:
- Se añaden condicionales para marcar si estamos en depuración o si estamos en un lanzamiento de cohete de agua o no
- Inicialización del proceso de lanzamiento mediante señal de radiofrecuencia enviada por la estación base
- Se añade un servo de liberación del paracaidas del cohete de agua
*/

/*=====
//      SECCION PARA IMPORTACION DE LIBRERIAS
=====*/
#include <Wire.h>           // Utilidades para comunicaciones I2C
#include <I2C_BMP280.h>       // Biblioteca de funciones para el barometro
#include <EEPROM.h>
#include <Adafruit_VEML6070.h>
#include <SoftwareSerial.h>
#include <Temporizador_inopya.h>
#include <Universal_GPS_inopya.h>
#include <Servo.h>

/*=====
//      SECCION DE DEFINICION DE PINES
=====*/
#define PIN_PULSADOR    2
#define GPS_RX          3
#define GPS_TX          4
#define UV_1             5
#define UV_2             6

```



```

Cansat_beta_v2
/*
//      SECCION DE DEFINICION DE PINES
=====

#define PIN_PULSADOR    2
#define GPS_RX          3
#define GPS_TX          4
#define UV_1             5
#define UV_2             6
#define UV_3             7
#define PIN_ALTAZOZ     9
#define ANTENA_RX        10
#define ANTENA_TX        11
#define PIN_SERVO        12

//      SECCION DE DEFINICION DE CONSTANTES DEL PROGRAMA
=====

#define ALTURA PARA EMPEZAR A MEDIR 500 //Se empezarán a tomar medidas a los 500 metros

#define INTERVALO_MUESTRAS   1000 // tiempo en milisegundos entre cada muestra
// Recordad que disponemos de memoria para 204 muestras,
// dependiendo del intervalo, tendremos mayor o menor tiempo de grabacion

#define EN_DEPURACION     1 // Si se pone a 1 (true) es que estamos en depuración y a 0 (false) es que no

//      SECCION DE CREACION DE OBJETOS
=====

/* Creacion del objeto servo */
Servo servo;

/* creación de un puerto serie para el GPS */

```



```
Cansat_beta_v2
//*****
//      FUNCION DE CONFIGURACION
//*****
//*****



void setup()
{
    servo.attach(PIN_SERVO);
    pinMode(PIN_PULSADOR, INPUT);
    pinMode(UV_1, OUTPUT);
    pinMode(UV_2, OUTPUT);
    pinMode(UV_3, OUTPUT);
    pinMode(PIN_ALTAVOZ, OUTPUT);

    /* inicializamos el puerto serie para el PC (pruebas) */
    if(EN_DEPURACION){
        Serial.begin(9600);
    }

    /* Pone el servo en posicion cerrada de 0 grados para asegurar el paracaidas */
    servo.write(0);

    /* inicializamos el puerto serie para el emisor RF */
    radioLink.begin(9600);

    /* inicializamos el puerto serie para el GPS */
    NEO_gps.begin(9600); //iniciamos el GPS a la velocidad standard
    NEO_gps.set_mode(0);

    /* cortamos la alimentacion a todos los sensores UV */
    for(uint8_t n=0;n<3;n++){
        digitalWrite(uvSensorList[n], LOW);
    }
}

NEO_gps.set_mode(0);

/* cortamos la alimentacion a todos los sensores UV */
for(uint8_t n=0;n<3;n++){
    digitalWrite(uvSensorList[n], LOW);
}

/* inicializamos el barometro */
if (bmp280.initialize()){
    if(EN_DEPURACION){
        Serial.println(F("Sensor ok"));
    }
}
else{
    if(EN_DEPURACION){
        Serial.println(F("Fallo de Sensor"));
    }
    while (true) {} //si no hay barmetro el programa queda en bucle infinito
}

/* Configuracion de calibracion */
bmp280.setPressureOverSampleRatio(8); //2
bmp280.setTemperatureOverSampleRatio(1);
bmp280.setFilterRatio(4); //4
bmp280.setStandby(0); // 0=desactivado, por tanto el sensor esta activo.

/* Medidas bajo demanda */
bmp280.setEnabled(0); //0=Desactivamos el modo automatico. Solo obtendremos respuesta
//del sensor tras una peticion con 'triggerMeasurement()'

digitalWrite(uvSensorList[0], HIGH); //alimentamos uno de los sensores Uv
delay(10); //pausa para estabilizar la alimentacion
sensor_UV6070.begin(VEML6070_1_T); //reiniciamos el sensor (si no no funciona correctamente)
```

```
Cansat_beta_v2
delay(10); //pausa para estabilizar la alimentacion
sensor_UV6070.begin(VEML6070_1_T); //reiniciamos el sensor (si no no funciona correctamente)

delay(2000); // segundos para dar tiempo a reprogramar la placa cuando sea necesario (Necesario en arduino Micro)

/* El programa en cualquier momento estará atento al estado del pulsador */
attachInterrupt(digitalPinToInterruption(PIN_PULSADOR), atenderInterrupcion, RISING);

/* Permite el uso de un pulsador para iniciar la toma de muestras (util en pruebas) */
if(EN_DEPURACION){
    // El programa espera en esta linea hasta que sea pulsado el pulsador
    while(FLAG_estado_pulsador == false){}
    FLAG_pararZumbador = false;
    Serial.println("PULSADOR ACTIVADO");
}

/* Detección AUTOMATICA de cohete en el aire e inicio de toma de muestras */
medirAlturaYTemperatura();
altura_suelo = altura;

//Esta parte espera a que el cohete despegue y alcance una altura de más de ALTURA PARA EMPEZAR A MEDIR metros .
//Se queda en la espera de que la altura menos la altura del suelo sea mayor de ALTURA PARA EMPEZAR A MEDIR .
while((altura - altura_suelo) < ALTURA_PARA_EMPEZAR_A_MEDIR) {

    //Si recibimos por radio la orden de lanzamiento salimos de aquí para activar el protocolo de toma de medidas
    if(ordenLanzamientoPorRadio){
        break;
    }
    atenderPuertoSerie(); //para poder recuperar los datos de la eeprom
    medirAlturaYTemperatura();
    delay(1000);
    if(EN_DEPURACION){
        Serial.println("esperando a ser lanzado");
    }
}
```

```
Cansat_beta_v2
medirAlturaYTemperatura();
delay(1000);
if(EN_DEPURACION){
    Serial.println("esperando a ser lanzado");
}

FLAG_uso_eeprom = true;
relojControlSuelo.begin(15000);

if(EN_DEPURACION){
    Serial.println("iniciado el lanzamiento");
}
FLAG_uso_eeprom = false;
}

////////////////////////////////////////////////////////////////
// BUCLE PRINCIPAL DEL PROGRAMA
////////////////////////////////////////////////////////////////
////////////////////////////////////////////////////////////////

void loop()
{
    /* control de tiempo para tareas de toma de datos y transmisión a tierra */
    if(relojMuestras.estado()== false){
        relojMuestras.begin(1000); //Reinicio del reloj de toma de muestras y otras tareas.

        /* Actualizar datos de altura y temperatura */
        medirAlturaYTemperatura();

        /* Actualizar el índice Uv */
        indiceUV = obtener_UV_max();
    }
}
```

```
Cansat_beta_v2

void loop()
{
    /* control de tiempo para tareas de toma de datos y transmision a tierra */
    if(relojMuestras.estado() == false){
        relojMuestras.begin(1000); //Reinicio del reloj de toma de muestras y otras tareas.

        /* Actualizar datos de altura y temperatura */
        medirAlturaYTemperatura();

        /* Actualizar el indice UV */
        indiceUV = obtener_UV_max();

        /* Salvado de datos (MIENTRAS QUEDE MEMORIA) -- */
        if(FLAGS_uso_eeprom==true){
            /* altura con dos decimales, como un entero */
            int altura_int = int(altura*100);
            /* temperatura con dos decimales, como un entero */
            int temperatura_int = int(temperatura*100);
            /* indice UV con 1 decimal, como un entero */
            uint8_t indiceUV_int = indiceUV*10;

            /* empaquetado de los datos de interes en un 'struct' */
            CanSatDatos datos_actuales = { altura_int, temperatura_int, indiceUV_int };
            saveData(puntero_eeprom, datos_actuales);           //enviamos un dato del tipo 'CanSatDatos'
            puntero_eeprom+=5;                                //incrementamos el puntero para escritura
            /* Si llenamos la eeprom, dejamos de grabar y desactivamos los permisos de acceso*/
            if(puntero_eeprom > 1020 || puntero_eeprom < 5){
                FLAGS_uso_eeprom = false; // bloqueo de acceso para evitar sobreescribir
            }
        }

        /* Actualizamos el dato de altura maxima alcanzada, por si lo usamos para algo */
        if (altura > altura_maxima){
            altura_maxima = altura;
        }
    }
}

Cansat_beta_v2

if (altura > altura_maxima){
    altura_maxima = altura;
}

/* Si la altura registrada es menor que la altura_maxima mas un intervalo de seguridad de 5 metros
 * activamos el paracaidas
 */
if (altura + 5 < altura_maxima){
    /* Pone el servo en posicion abierta de 180 grados para abrir el paracaidas */
    servo.write(180);
}

/* Controlar la llegada al suelo */
if (abs(altura - altura_anterior)<1){
    contador_suelo++;
    if(contador_suelo>5){ //Cambiado por Iona para estar más seguro de que está en el suelo.
        //llegada al suelo!! emitir los datos de GPS
        baliza_Rescate();
    }
}

/* Transmitir datos a tierra */
radioLink.print(altura);
radioLink.print(";");
radioLink.print(temperatura);
radioLink.print(";");
radioLink.println(indiceUV);

/* mostar datos por serial (solo para pruebas, eliminar del programa final)*/
if(EN_DEPURACION){
    Serial.print(altura_anterior);
    Serial.print(";");
    Serial.print(altura);
    Serial.print(";");
    Serial.print(temperatura);
}
```

```
Cursat_beta_v2

if(EN_DEPURACION){
    Serial.print(altura_anterior);
    Serial.print("'''");
    Serial.print(altura);
    Serial.print("'''");
    Serial.print(temperatura);
    Serial.print("'''");
    Serial.println(indiceUV);
}
}

/* control de alitud para detectar llegada al suelo */
if(relojControlsuelo.estado()== false){
    relojControlsuelo.begin(10000);
    altura_anterior = altura;
}
}

/*
#####
##### BLOQUE DE FUNCIONES: LECTURAS DE SENORES, COMUNICACIONES...
#####
*/
// ACTUALIZAR DATOS DE ALTITUD Y TEMPERATURA
//



void medirAlturaYTemperatura()
{
    bmp280.triggerMeasurement();      //peticion de nueva medicion
    bmp280.awaitMeasurement();        //esperar a que el sensor termine la medicion
    bmp280.getAltitude(altura);
    bmp280.getTemperature(temperatura);
```

```

/*
 * Cansat beta v2
 */

// BLOQUE DE FUNCIONES: LECTURAS DE SENSORES, COMUNICACIONES...
// ACTUALIZAR DATOS DE ATITUD Y TEMPERATURA
// EEPROM

void medirAlturaYTemperatura()
{
    bmp280.triggerMeasurement();      //peticion de nueva medicion
    bmp280.awaitMeasurement();        //esperar a que el sensor termine la medicion
    bmp280.getAltitude(altura);
    bmp280.getTemperature(temperatura);
}

// EEPROM

=====

// LEER DATOS ALMACENADOS EN EEPROM
=====

CanSatDatos loadData(int posicion)
{
    CanSatDatos muestra;
    EEPROM.get(posicion, muestra);
    return muestra;
}

// SALVAR DATOS EN LA EEPROM

```

```
Cansat_beta_v2

//=====
// SALVAR DATOS EN LA EEPROM
//=====

void saveData(int posicion, CanSatDatos muestra)
{
    EEPROM.put(posicion, muestra);
}

//=====
// LISTAR EL CONTENIDO DE LA EEPROM
//=====

void listar_datos()
{
    int puntero_lectura = 0;
    float contador = 0;

    Serial.println();
    Serial.println(F("orden, Altura (m), Temperatura (C), indice UV"));

    while(puntero_lectura < 1020){
        /* recuperar datos de la eeprom */
        CanSatDatos dato_leido;
        EEPROM.get(puntero_lectura, dato_leido);

        /* tratar los datos recuperados */
        float altura_float = float(dato_leido.altura)/100.0;
        float temperatura_float = float(dato_leido.temperatura)/100.0;
        float indiceUV_float = float(dato_leido.uv)/10.0;

        /* mostar datos por puerto serie */
        Serial.print(contador++); Serial.print(F(","));
        Serial.print(altura_float); Serial.print(F(","));
        Serial.print(indiceUV_float);

        /* incrementar el puntero de lectura de la eeprom */
        puntero_lectura +=5;
    }
}

/*=====
// PUERTO SERIE
//=====
// FUNCION PARA LECTURA DE CARACTERES POR PUERTO SERIE
//=====

int atenderPuertoSerie()
{
    char orden_recibida = ' ';
    while(Serial.available()) {
        orden_recibida = Serial.read();

        /* listar datos de eeprom */
        if(orden_recibida == 'L' or orden_recibida == 'l'){
            Serial.flush();
            listar_datos();
        }
    }
    return 0;
}
```

```

Cansat_beta_v2
return 0;
}

/* ACTIVACION POR RADIO ENLACE
// ATENDER INTERRUPCIONES DEL PUSADOR
void atenderInterrupcion()
{
    FLAG_estado_pulsador = !FLAG_estado_pulsador;
    delay(500); //Para evitar rebotes
    FLAG_pararZumbador = true;
}

/* LOCALIZACION DURANTE EL RESCATE
void baliza_Rescate()
{
    while(true){
        /* Generar tono para localizacion */
        if (FLAG_pararZumbador == false) { //BORRAR EL IF.
            tone(PIN_ALTAZO, 2100); //frecuencia que emite un sonido bastante estridente
            delay (450);
            noTone(PIN_ALTAZO);
        }

        /* obtener datos del GPS */
        NEO_gps.get();

        /* Transmitir datos de POSICION GPS */
        radioLink.print(NEO_gps.longitud,6);
        radioLink.print(F(" , "));
        radioLink.println(NEO_gps.latitud,6);
        radioLink.print(F(" , "));

        /* Transmitir datos de HORA GPS */
        if(NEO_gps.hora < 10){ radioLink.print(F("0")); }
        radioLink.print(NEO_gps.hora); radioLink.print(F(":"));
        if(NEO_gps.minuto < 10{ radioLink.print(F("0")); }
        radioLink.print(NEO_gps.minuto); radioLink.print(F(":"));
        if(NEO_gps.segundo < 10{ radioLink.print(F("0")); }
        radioLink.print(NEO_gps.segundo);
        radioLink.print(F(" , "));

        /* Transmitir datos de FECHA GPS */
        if(NEO_gps.dia < 10{ radioLink.print(F("0")); }
        radioLink.print(NEO_gps.dia); radioLink.print(F("/"));
        if(NEO_gps.mes < 10{ radioLink.print(F("0")); }
        radioLink.print(NEO_gps.mes); radioLink.print(F("/"));
}

```

```
Cansat_beta_v2

/*
// OBTENER INDICE UV
// */

float obtener_UV_max()
{
    float indice_UV_max = 0.0; //reseteamos el indice uv maximo

    for(uint8_t j=0;j<3;j++){
        digitalWrite(uvSensorList[j], LOW); //cortamos la alimentacion a todos los sensores
    }
    delay(10);

    for(uint8_t n=0;n<3;n++){

        digitalWrite(uvSensorList[n], HIGH); //alimentamos los sensores secuencialmente
        delay(10); //pausa para estabilizar la alimentacion
        sensor_UV6070.begin(VEML6070_1_T); //reiniciamos el sensor (si no no funciona correctamente)
        int lecturaUV_RAW = sensor_UV6070.readUV(); //obtener el valor de luz ultravioleta
        float indice_UV = lecturaUV_RAW/280.0; //procesamos para obtener indice de radiacion UV

        digitalWrite(uvSensorList[n], LOW);
        if (indice_UV > indice_UV_max){
            indice_UV_max = indice_UV;
        }

        // !!! eliminar todos los print del programa final !!!! 
        Serial.print(F("Sensor UV(")); Serial.print(n);
        Serial.print(F(") RAW:")); Serial.print(lecturaUV_RAW);
        Serial.print(F(" , UV index:")); Serial.println(indice_UV,2);
    }
    Serial.print(F("UV max. = ")); Serial.println(indice_UV_max); Serial.println();
    return indice_UV_max;
}

.
```

Análisis de Datos de telemetría del Cansat con GeoGebra



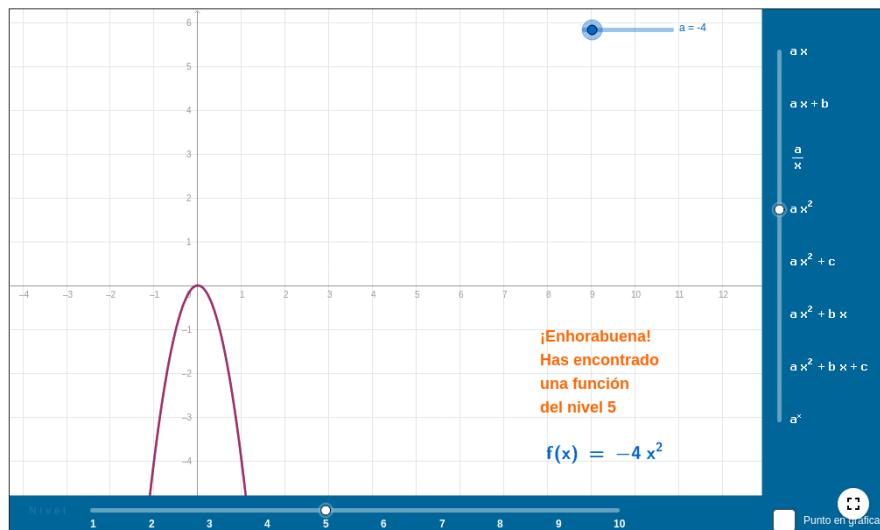
¿Porque utilizar GeoGebra como herramienta principal de análisis de los datos entregados por el Cansat ?

- Es una herramienta gratuita y fácilmente accesible desde la web
- Se puede usar directamente online sin instalarla
- Muy fácil de aprender y con gran cantidad de recursos y tutoriales disponibles en castellano
- Cada vez se está estandarizando más su uso como herramienta curricular en las asignaturas de ciencias en el temario de la ESO y Bachillerato, por lo que todo lo que aprendamos en ella con nuestra experiencia en Cansat nos será de utilidad para aplicarlo en dichas asignaturas.

Introducción a los conceptos matemáticos y físicos

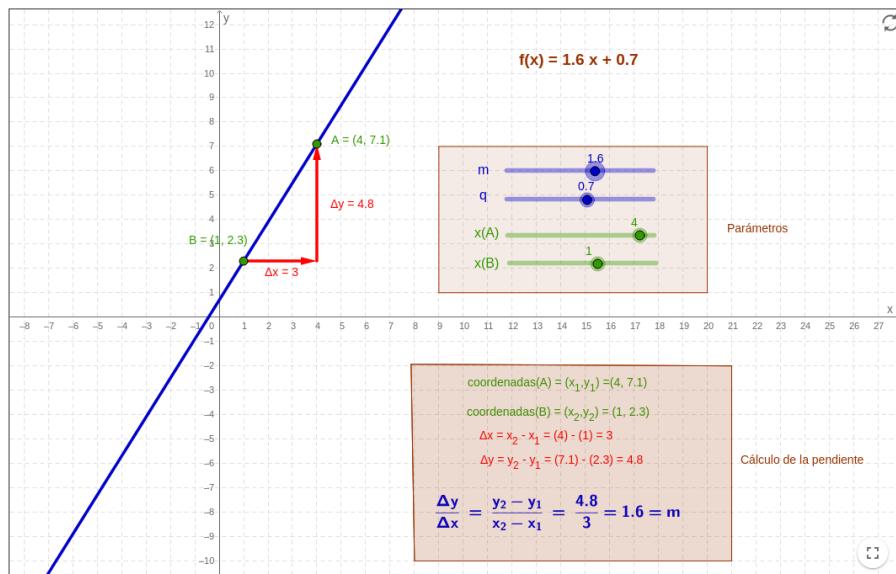
1. Concepto matemático de gráfica y función

- Ejemplos de funciones elementales
<https://www.geogebra.org/m/vhSQ1Hhg#material/fUz5wACv>
- El Juego de las Funciones <https://www.geogebra.org/m/fNwyEGKY>
- Ahora realizaremos el siguiente ejercicio, vamos a intentar inferir cual de las funciones básicas que hemos visto se corresponden con la caída libre de un objeto dejado caer desde cierta altura.
 - Comienza haciendo unos ejes de coordenadas con el eje X representando el tiempo y el eje Y representando la altura.
 - Ahora, intenta inferir cual será la grafica aproximada de este movimiento
 - Contrasta tus impresiones con la realidad:
 Visor de caída libre <https://www.geogebra.org/m/ztarftge>
 - Ahora intenta hacer una grafica de la misma situación con el eje X como el tiempo , pero ahora el eje Y como la velocidad ¿Que forma tendría esta gráfica?



2. Ahora vamos a desviarnos un poco para hablar del concepto trigonométrico de tangente , que nos puede servir para medir lo inclinada que esta la pendiente

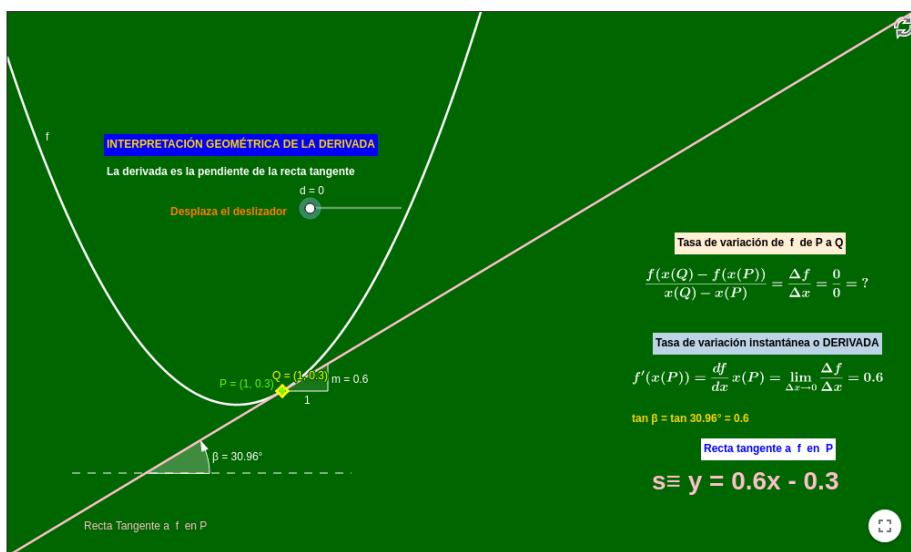
- Mira en la siguiente actividad <https://www.geogebra.org/m/QjkfFJwc> como al cambiar la inclinación de cuesta representada por el triangulo al aumentar el ángulo agudo del mismo la tangente aumenta
 - Observa también que , si el angulo no cambia, la tangente permanece constante al hacer mas grande el triangulo ¿Cómo es esto posible?
 - Una última pregunta sobre la tangente, ¿Cuanto crees que valdrá cuando el ángulo sea de 90º?
3. Al representar la velocidad de caída de un objeto respecto al tiempo vimos que su función era una linea que se puede representar como “ $y = mx + n$ ” , pues bien, resulta que “ m ” es el valor de la pendiente de dicha linea tal y como se puede ver en <https://www.geogebra.org/m/SNMwQ9wW>



4. Pues bien, resulta que dada una gráfica podemos calcular el crecimiento de la misma en un punto hallando la pendiente de la recta tangente a la gráfica en ese punto , esto se llama técnicamente la Derivada
- Tal y como se puede ver aquí <https://www.geogebra.org/m/ZZVNDp8t>
 - La Derivada de un movimiento es precisamente la velocidad del mismo , para ello se utiliza el movimiento de caida libre que ya sabes que da

una gráfica parabólica y una velocidad lineal como puedes comprobar aquí <https://www.geogebra.org/m/q9HwzhdC>

- Aquí <https://www.geogebra.org/m/mrUUA5aG> puedes ver ejemplos de derivadas de distintas funciones, observa que cuanto menos crece la función menor es la derivada



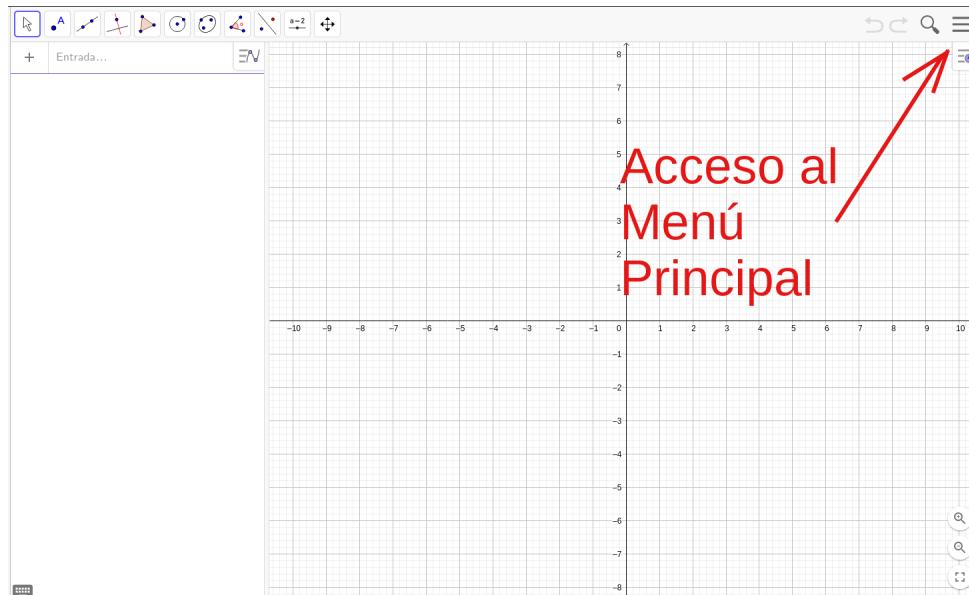
5. Para estudiar el movimiento de caída del satélite Cansat , en principio no se dispone de una gráfica continua , sino de una serie de puntos aislados que hay que conectar de alguna manera para poder tener una grafica más o menos suave a la que poder sacarle la derivada y por tanto la velocidad de descenso. Para ello contamos con la herramienta de GeoGebra de ajustePolinomial que usa la característica que tienen los polinomios de poder adaptarse a estas nubes de puntos sin mas que cambiar sus coeficientes y añadirles grados a los mismos tal y como se puede ver aquí <https://www.geogebra.org/m/kfsc6jnn>

Análisis de los datos propiamente dicho

6. Recopilar los datos del vuelo Guardados en la EEPROM con el monitor serial (Introducir “L” para “listar” los datos)
7. Crear un documento de texto con extensión “.csv” y pegar allí los datos
8. Abrir ese documento csv con el programa LibreOffice Calc, que descompondrá los datos en dos columnas

9. Abrir la web de GeoGebra online <https://www.geogebra.org/classic>

10. Breve explicación sobre un uso básico de GeoGebra, acceso a los diferentes menús y vistas



11. Seleccionar la Vista “Hoja de Cálculo” , y copiar en ella las dos columnas del punto 8

12. Seleccionar ambas columnas y en el menú que se despliega al pulsar el botón derecho sobre ellas selecciona “Crear Lista de Puntos”

13. Para ver la lista de puntos creada hay que activar la vista “Algebraica” , además ya podemos cerrar la vista de “Hoja de Cálculo” para tener mas espacio.

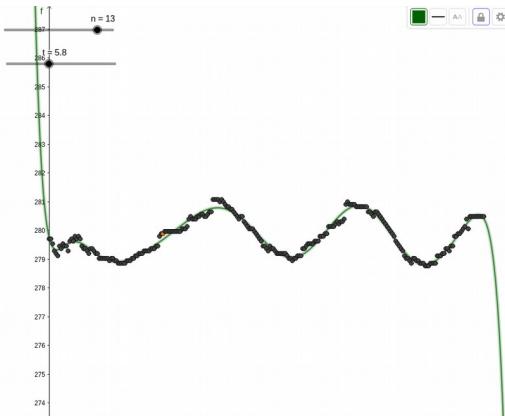
14. Ademas hay que activar la “Barra de Entrada” en el menú principal de GeoGebra

15. Ahora tenemos que crear dos deslizables,

- Uno para controlar el grado de aproximación del polinomio y al que llamaremos “n” y que tiene que ser un entero entre 0 y 15
- Y otro para controlar el punto desde el que calculamos la tangente al que llamaremos “t” que tiene que ser un número entre 0 y 15

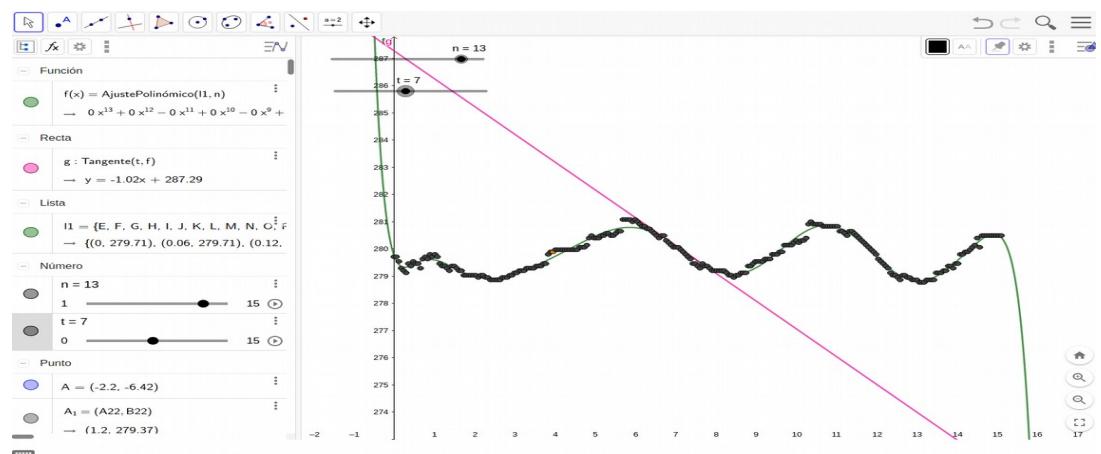
16. Tras esto , en la barra de entrada tecleamos “

AjustePolinómico(listaPuntos, n)” y una vez le demos al intro podremos ir deslizando el valor de n para ir viendo el polinomio que mejor se ajusta a nuestros puntos



17. Luego, en la barra de entrada tecleamos “Tangente(t, f)” siendo “f” el nombre de la función creada por el ajuste polinómico y que habrá que cambiar en consecuencia si el ajuste nos ha dado otro nombre

18. Ahora , moviendo el deslizable t podemos ir viendo como varía la tangente del ajuste polinómico por los distintos puntos y en la vista algebraica saldrá e irá variando la fórmula de esta tangente según nos desplazamos y de ahí podemos coger el valor de la velocidad. Por ejemplo , en la siguiente imagen , donde la tangente en $t = 7$ aparece como una recta rosa con fórmula $y= -1.02x + 287.29$, el valor de la derivada , y por tanto la velocidad en ese punto es de -1.02



Presupuesto del proyecto

Teniendo en cuenta el número total de prototipos desarrollados el presupuesto final ha aumentado en 78.5€ respecto a nuestra estimación inicial de 103.50€

Concepto	Adquirido en	Gasto (En €)
4x Bluetooth Nano para Arduino Ble Nano V3.0	Amazon	$12 * 4 = 48$
4x BMP280 Sensor de presión barométrica	Aliexpress	$4 * 0.50 = 2$
Módulo GPS NEO-8M	Aliexpress	5
cargador de batería	Aliexpress	2
GY-VEML6070 sensor de luz UV (3 Unidades)	Aliexpress	8
3x APC220 módulos de datos en serie inalámbricos RF	Aliexpress	$16 \times 3 = 48$
Tela impermeable Ripstop	Amazon	14
Brotree Paracord 2mm Cuerda de Nailon Paracaídas	Amazon	9
Gasto estimado en la impresión de la estructura del Cansat en 3D , hardware y cableado electrónico	Varios	30
Compensacion CO2	CeroCO2	6
	Total	181,50 €

SOSTENIBILIDAD

En Space Six como toda nuestra sociedad estamos comprometidos con el medio ambiente y hemos querido que nuestro proyecto fuera lo mas sostenible posible, dentro de los parámetros internacionalmente consensuados sobre la sostenibilidad

Económico:

Hemos querido implementar el “factor 4” en nuestro proyecto, o lo que es lo mismo hacer lo mismo con la cuarta parte del presupuesto o gasto habitual establecido. Creo que nuestro presupuesto, y sobre todo la ausencia de caros dispositivos para las pruebas y la utilización de recursos compartidos explica por si solo esta cuestión

Social:

Si bien tenemos una carencia de genero al no haber podido incluir mujeres en nuestro equipo, en parte producida por la desconfianza de sus padres, al no ser nuestra entidad dentro de ningún ámbito reglado, aunque estamos bajo el amparo municipal y de la Junta de Andalucía, si creemos que hemos cumplido con la multiculturalidad en nuestro equipo, pues si bien todos los integrantes de mismo son españoles, el 67 por ciento son de origen Rumano, una población que abunda bastante en nuestra región.

Quizás podríamos sacar de este dato la conclusión de que los habitantes del antiguo bloque soviético mantienen un interés por la ciencia y la cultura que los padres han transmitido a los hijos, cosa que el capitalismo no ha conseguido....pero bueno es solo una hipótesis de café...

Ambiental

Nuestra mayor preocupacion en este campo eran los desplazamientos entre las dos poblaciones que distan unos 15 kilometros entre ellas, pero hemos decidido compensar las emisiones de CO₂ de nuestros desplazamientos aportando el coste economico de UNA TONELADA a una entidad de total confianza que lleva años realizndo proyectos con esta finalidad



Difusión del proyecto

Teleprensa:

<http://www.teleprensa.com/es/sorbas-uleila-del-campo/jovenes-usuarios-de-los-guadalinfo-de-sorbas-y-uleila-participan-en-un>

The screenshot shows a news article from Teleprensa. The title is 'Jóvenes usuarios de los Guadalinfo de Sorbas y Uleila participan en un concurso de la ESA para diseñar y construir un mini satélite'. The article includes social sharing options (Facebook, Twitter, Email), a reading progress bar (11% Leido), and a photo of several young people working at computers in a room. To the right, there is a sidebar with related news items and a red circular button with an upward arrow.

La Provincia:

<https://www.lavozdealmeria.com/noticia/3/provincia/187848/jovenes-de-sorbas-colaboran-en-el-diseno-de-un-satelite-en-miniatura>

The screenshot shows a news article from La Provincia. The title is 'Jóvenes de Sorbas colaboran en el diseño de un satélite en miniatura'. Below the title, it says 'El concurso 'CanSat', a nivel europeo, tiene por objetivo simular el lanzamiento de un satélite'. A photo shows two young people working at a desk with laptops in a room with wooden walls. The page has a red header bar and navigation links for various provinces.

La Vanguardia:

"Que el camino esté lleno de aventuras y conocimiento" C. Cavafis 60

<https://www.lavanguardia.com/local/sevilla/20200219/473661824264/economia--jovenes-de-guadalinfos-de-sorbas-y-uleila-participan-en-concurso-de-la-esa-para-disenar-un-satelite.html>

The screenshot shows a news article from LAVANGUARDIA | Andalucía. The headline reads: "Economía.- Jóvenes de Guadalinfo de Sorbas y Uleila participan en concurso de la ESA para diseñar un satélite". The article discusses six young people from Guadalinfo centers in Sorbas and Uleila del Campo, Almería, participating in the 'CanSat' competition organized by the European Space Agency (ESA). The text mentions that they are students of Secondary Obligatoria and simulate all aspects of a real satellite launch mission. A sidebar on the right features the text: "idealista encuentra antes que nadie la casa que buscas". At the bottom, there is a cookie consent banner from Europa Press.

La mañana del 24 de febrero fue la presentación del equipo en el IES Rio de Aguas de Sorbas.

Esa mañana empezó con una charla de Juanma, en la cual explicaba en que consistía el proyecto CanSat de Esero, para después, uno de los componentes del equipo explicaba cual era el rol de cada uno dentro del equipo, tras lo que se realizaron una serie de talleres sobre la carrera espacial y la construcción de cohetes que luego fueron lanzados en las pistas deportivas del IES.

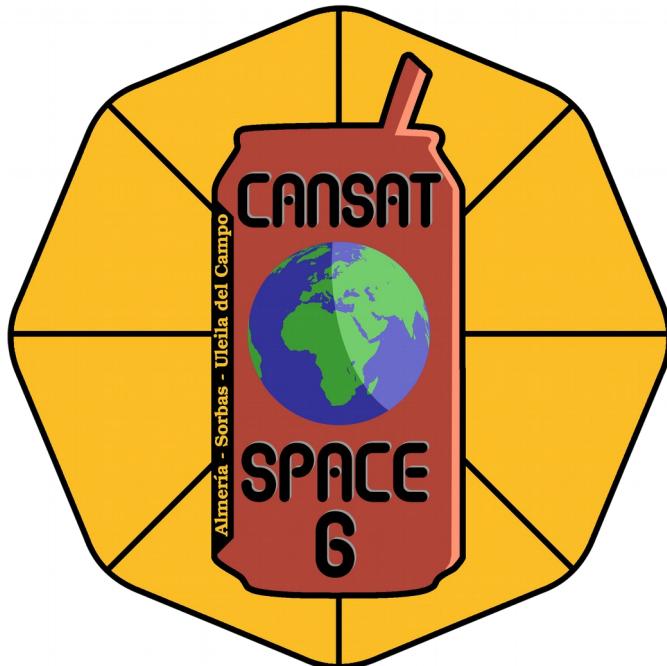




Las redes sociales son importantes porque enseñan o compartir con el mundo lo qué estás haciendo, y poder comunicarte con otras personas.

Las redes sociales que más hemos usado han sido Twitter e Instagram en las que hemos ido publicando nuestros avances en el proyecto, como la creación de la carcasa del satélite y las pruebas de vuelo con cohetes de propulsión fría . Principalmente hemos usado estas dos redes sociales ya que nos proporciona mayor difusión entre los equipos rivales y los creadores del concurso CanSat.

Logo



Este logo lo hemos creado en la página gimp. el logo se compone de una lata en la zona central con el nombre del concurso y el nombre de nuestro equipo que es space 6 . Para crear este logo tuvimos que pensar en un dibujo sencillo y que llame la atención al receptor.

Nuestro trabajo en las redes sociales

Red social	Publicaciones	Nombre/Red Social
Twitter	41 tweets	@SpaceSix1
Instagram	3 publicaciones	@project.cansat
Blogger	20 Publicaciones	cansatspacesix.blogspot.com
Youtube	11 videos	Space Six

Nuestro principal medio de difusión es via Twitter, pero previamente subimos las cosas al blog del grupo y a nuestro canal de Youtube.

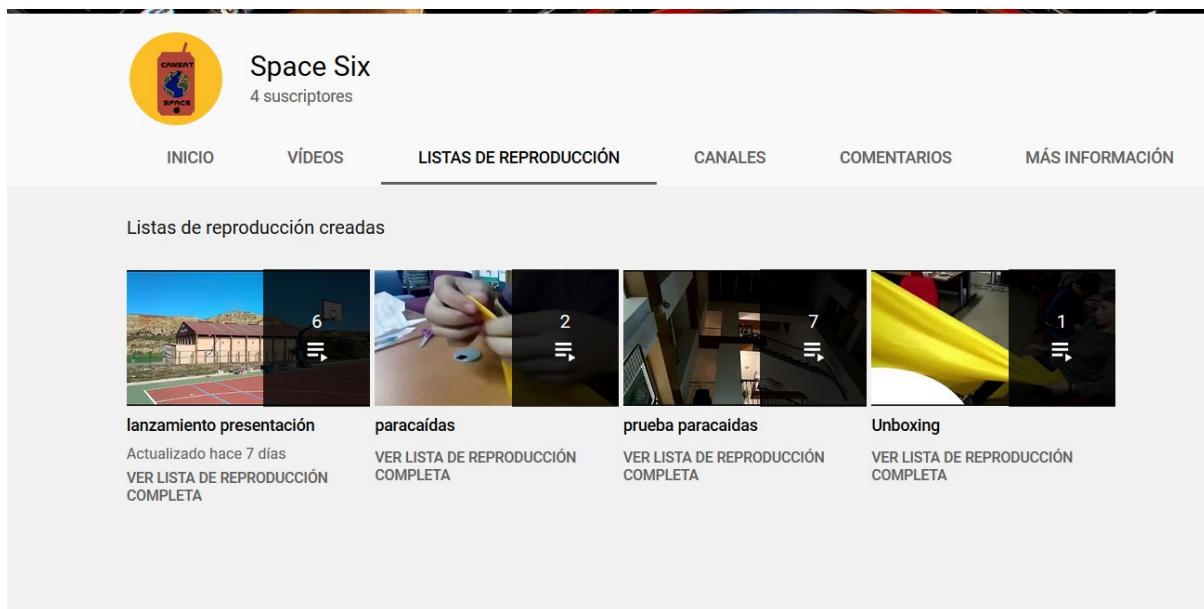
YOUTUBE

En nuestro canal hemos ido subiendo y creando listas de reproducción de todas las pruebas que hemos ido haciendo, así como de la confección del paracaídas y de la gran presentación del grupo ante los profesores y alumnos del instituto “IES Río Aguas”

La finalidad de este evento fue la de dar a conocer el proyecto CanSat e intentar captar gente para poder participar los años venideros.

Enlace a nuestro canal de Youtube:

https://www.youtube.com/channel/UCID6Y71hDKX_VGAhojaH4cg

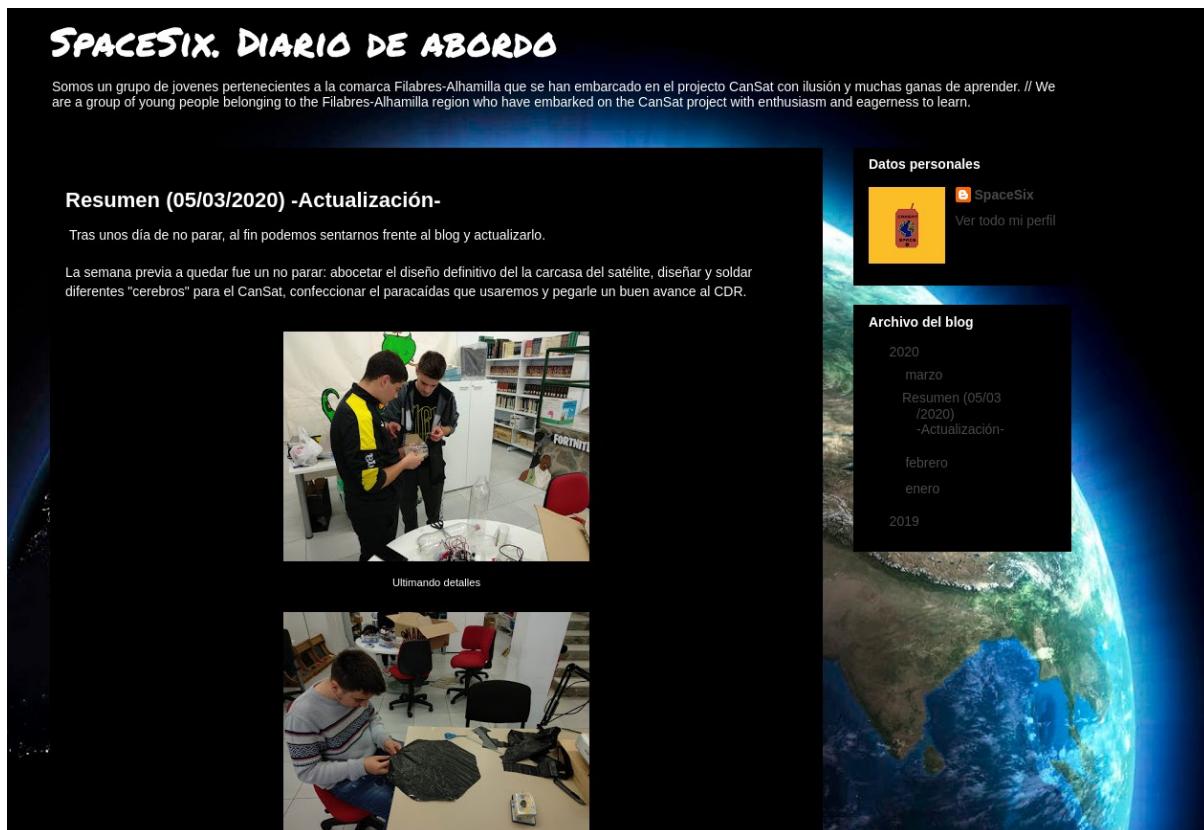


vista general del canal

BLOG

Enlace a nuestro blog: <https://cansatspacesix.blogspot.com/>

El objetivo del blog era el de ir manteniendo un diario de los avances que íbamos haciendo.



TWITTER

Enlace al Twitter del grupo: <https://twitter.com/SpaceSix1>

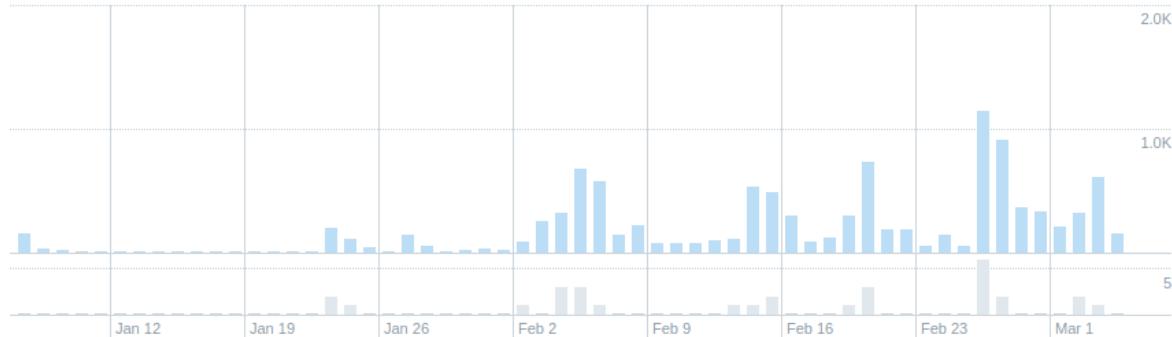
Como bien se ha podido ver en el gráfico de las fuentes externas, nuestra fuente principal radica en Twitter, ya que es una de las redes social es más usadas y la mayor parte de personas tiene una cuenta en dicha red social .

Nuestro objetivo era el de usar dicha red para dar a conocer nuestro trabajo y usarla como complemento del blog y el canal de youtube ya que el los tweets ponemos enlace al blog y/o al canal de Youtube.

A continuación se muestran las estadísticas:

"Que el camino esté lleno de aventuras y conocimiento" C. Cavafis 65

Sus Tweets consiguieron **10.8K impresiones** en este período de **58 días**



Distintos tipos de interacciones

Interacciones

Mostrar 58 días con frecuencia diaria

Tasa de interacción

2.1%

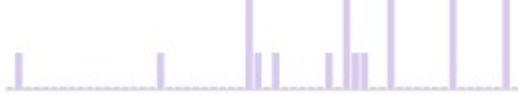
Mar 4
0.6% tasa de interacción



Clics en el enlace

24

Mar 4
0 clics en el enlace



En promedio, consiguió **0 clics en el enlace** por día

tasa de interacción y clics en el enlace

Retweets

107

Mar 4
1 retweet

En promedio, consiguió **2 Retweets** por día

Me gusta

163

Mar 4
0 me gusta

En promedio, consiguió **3 me gusta** por día

retweets y "me gusta"

ANEXO

Nuestro colaborador Eulogio López Cayuela lleva tiempo estudiando y trabajando por gusto en la creación, implementación y desarrollo de diversos programas y procedimientos basados en Linux para comunicación entre dispositivos, comunicación entre plataformas y otro que utiliza para gestionar adecuadamente su negocio de venta y reparación de productos informáticos e informática en general, podemos decir sin lugar a dudas que su negocio es el centro tecnológico de la comarca donde cualquier empresario, agricultor o ciudadano con necesidades informáticas acude.

Como digo el lleva tiempo desarrollando estos programas y cuando conoció nuestra iniciativa no dudo ni un segundo en ofrecernos su ayuda y adaptar algunos de los programas que tenía subidos a github

(<https://github.com/inopya/>) para que sirvieran de base a los chavales para realizar sus propios desarrollos.

A continuación publicamos las capturas de pantalla de estos desarrollos para que sirvan de apoyo a nuestro proyecto y de ayuda para cualquier grupo que los necesite

The screenshot shows a GitHub repository interface. At the top, there are buttons for 'Branch: master', 'New pull request', 'Find file', and 'Clone or download'. Below this, a table lists repository files:

		Latest commit 615dc2d 22 days ago
	inopya Update parpadeo_tiempo_asimetrico.ino	
	TemporizadorInopya Update parpadeo_tiempo_asimetrico.ino	22 days ago
	LICENSE Initial commit	23 days ago
	README.md Update README.md	23 days ago

Below the table, the 'README.md' file is shown in its entirety:

```

Temporizadores virtuales basados en la funcion Arduino millis()

Temporizadores versatiles y relativamente precisos basados en millis().

Para crear un temporizador: --> Temporizador_inopya nombreTemporizador;
Los temporizadores virtuales disponen de tres metodos: begin(), stop() y estado()

Una vez definido un temporizador se usa de la siguiente forma:

*nombreTemporizador.begin(tiempoEnMilisegundos) --> carga tiempo en el temporizador y lo inicia.

Si un temporizador esta en marcha no se puede sobreescribir su valor.
Debe ser parado previamente o esperar a que acabe para poder cargarle un nuevo valor.
* nombreTemporizador.stop() --> detiene el temporizador, pasando su estado a ser 'false'.

* nombreTemporizador.estado() --> retorna un valor booleano:
    true = temporizador aun activo;
    false = temporizador terminado

```

inopya Update library.properties

	Add files via upload	
examples		
src		
LICENSE	Initial commit	
README.md	Update README.md	27 days ago
keywords.txt	Add files via upload	27 days ago
library.properties	Update library.properties	6 days ago

Downloading...
Want to be notified of new releases in **inopya/I2C_EEPROM?**

Sign in **Sign up**

README.md

I2C_EEPROM_inopya V1.0 para Arduino

Autor: Eulogio López

Funciones

```
I2C_EEPROM_inopya.write( posicion, byte )
Este metodo permite leer de la eeprom un byte
```

```
I2C_EEPROM_inopya.read( posicion )
Este metodo permite guardar en la eeprom un byte.
```

```
I2C_EEPROM_inopya.save( posicion, dato )
Este metodo permite guardar en eeprom datos de cualquier tipo: byte, int, float, struct...
```

```
I2C_EEPROM_inopya.load( posicion, dato )
Este metodo permite leer de la eeprom datos de cualquier tipo: byte, int, float, struct...
```

Librería Generica para GPS NEO6, NEO7 y NEO8

18 commits 1 branch 0 packages 0 releases 1 contributor GPL-3.0

Branch: master New pull request Find file Clone or download

Inopya Update README.md

	Add files via upload	
readNEO8		
LICENSE	Initial commit	
README.md	Update README.md	4 days ago
Universal_GPS_inopya.cpp	Add files via upload	4 days ago
Universal_GPS_inopya.h	Add files via upload	4 days ago
keywords.txt	Add files via upload	4 days ago

Downloading...
Want to be notified of new releases in **inopya/inopya_Universal_GPS?**

Sign in **Sign up**

README.md

inopya_Universal_GPS

Librería básica para GPS NEO6, NEO7 y NEO8 Esta pensada para escuchar al GPS en pines que no sean puerto serie Hardware, por tanto necesita de la librería softSerial

Para usarla debemos crear un puerto serie que destinaremos al GPS.

```
SoftwareSerial gpsPort(PIN_Rx, PIN_Tx);
```

e inicializaremos una instancia del GPS pasandole como argumento el puerto serie software

```
Universal_GPS_inopya NEO_gps(&gpsPort);
```

En el **setup()** debemos inicializar el GPS de la siguiente forma:

```
NEO_gps.begin(9600); //iniciamos a la velocidad standard
```

Configurador para APC220 con interfaz grafica TKinter compatible Linux/Windows

APC220 GUI config

Configurador para APC220 con interfaz gráfica TKinter compatible Linux/Windows

Sencillo programa en Python/Tkinter para facilitar la configuración de los módulos de comunicaciones APC220 de DFrobot.

Como casi todo en esta vida... surge de la necesidad.

Me dejaron un par de estos módulos para probarlos y no pude hacer funcionar la utilidad RF-Magic que ofrece DFRobot. Así que hoja de características en mano hice una primera versión muy tosca para programarlos usando un Arduino que enviaba los comandos serie adecuados. Podeis ver dicha versión aquí: https://github.com/inopya/APC220_Transceiver Me sacó del apuro pero entendí que no era demasiado amigable para que la usasen otros. En este caso he optado por un poco de python y una sencilla interfaz gráfica en Tkinter de modo que sea intuitivo y sobre todo compatible con linux.

Requisitos: Modulos APC220, Arduino Uno (Nano, Micro, Mega...), Python y tener instalada la librería pyserial: <https://pypi.org/project/pyserial/>