

# Universidad Católica "Nuestra Señora de la Asunción" Campus Alto Paraná Facultad de Ciencias y Tecnología Ingeniería Electromecánica con Orientación Electrónica

# ANÁLISIS, DISEÑO Y SIMULACIÓN DE UNA RED INALÁMBRICA DE SENSORES PARA EL MONITOREO DE VARIABLES Y CONTROL DE ACTUADORES EN UN INVERNADERO.

Proyecto Final de Grado

#### GABRIELA BELÉN CÁCERES RODRÍGUEZ

GUSTAVO DAVID QUIÑÓNEZ DUARTE

gabicaceres 1594@gmail.com

gustavo\_quinonez@hotmail.com

TUTOR: LIC. ARIEL GUERRERO

COTUTORES: ING. MSC. MARIO ARZAMENDIA

ING. MSC. LADISLAO ARANDA

Julio de 2017



#### Tabla de Contenido

Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros









Introducción

Marco teórico

Desarrollo del trabajo

Simulaciones y resultados

Conclusión

Trabajos futuros





Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros

Los invernaderos son estructuras cerradas, en cuyo interior se procura mantener un ambiente propicio para el crecimiento de las plantas.





Introducción



Desarrollo del trabajo

Simulaciones y resultados

Conclusión

Trabajos futuros









### Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros

### ¿Qué es importante para el crecimiento de cultivos dentro de invernaderos hidropónicos?

- Temperatura y humedad del aire.
- Temperatura y conductividad eléctrica de la sustancia.
- Luminosidad del ambiente.





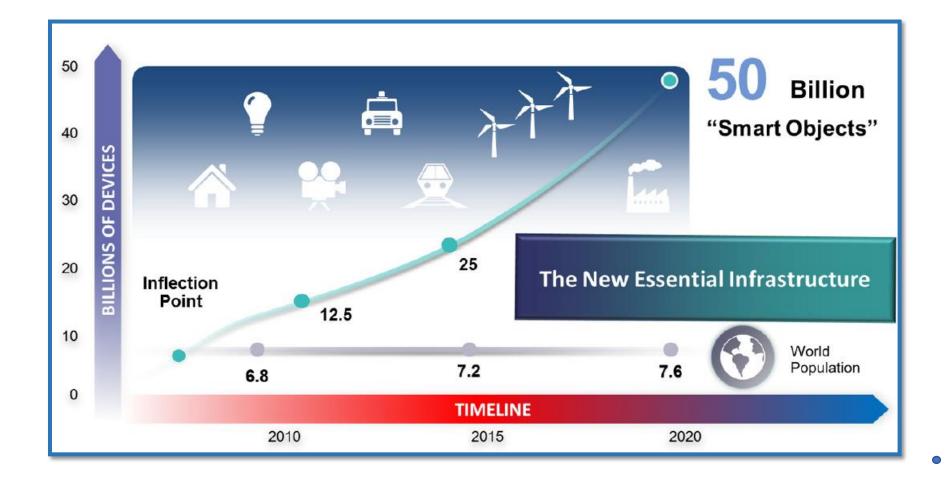
#### Hipótesis

La tecnología de redes inalámbricas de sensores y actuadores (WSAN) puede aplicarse al monitoreo y control de invernaderos hidropónicos, a fin de tener un completo manejo sobre las variables ambientales que determinan la calidad de la producción, constituyéndose en una herramienta para la automatización de estos invernaderos.



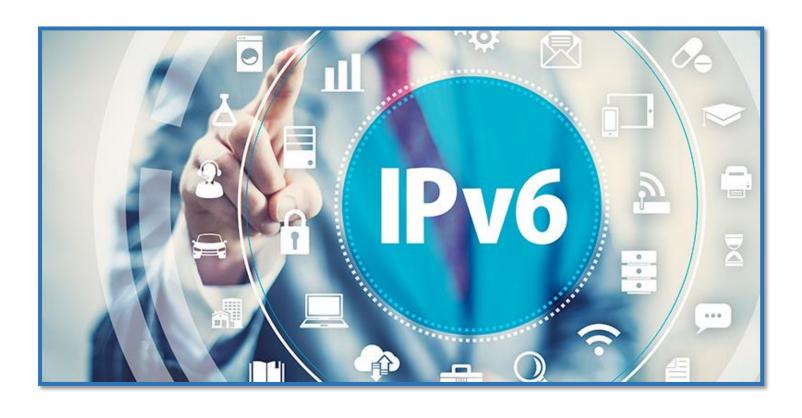
### Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros

#### ¿Por qué una red inalámbrica?







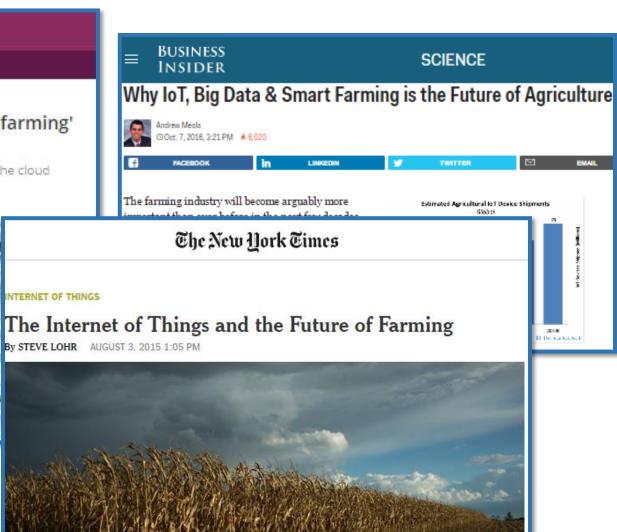


340.282.366.920.938.463.463.374.607.431.768.211.456

2<sup>128</sup> direcciones IP









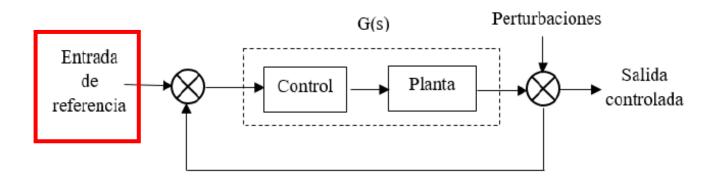


#### ¿Cómo se comprobaría la hipótesis?

Para determinar si la red inalámbrica de sensores y actuadores puede ejecutar efectivamente controles en lazo cerrado, sobre procesos dentro de invernaderos hidropónicos, es fundamental determinar los requisitos temporales para la transmisión de paquetes de datos, y verificar que sea inferior al tiempo de asentamiento de la señal de control.

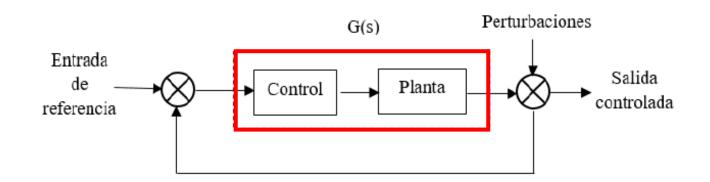


### Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros



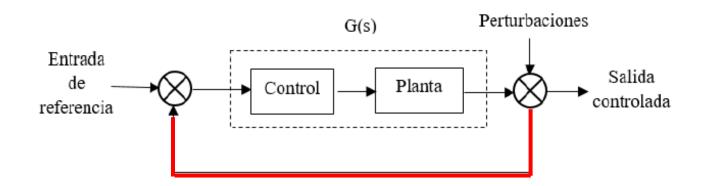


### Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros





### Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros

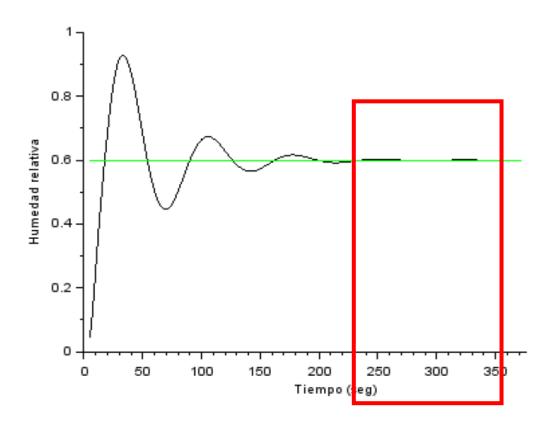




### Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros

Proceso	Función de transferencia
$G_1(s)$	$\frac{3.73}{2153.07s^4 + 2042s^3 + 549.1s^2 + 254.57s + 0.7}$ Proceso de Refrigeración
$G_2(s)$	$\frac{140s + 28}{34200s^5 + 104791s^4 + 40746.63s^3 + 21617.76s^2 + 672.26s + 5.38}$ Proceso de Deshumidificación









#### Objetivo Principal

Realizar análisis, diseño y simulación de una red inalámbrica de sensores y actuadores, a ser desplegada en un invernadero hidropónico, a fin se sentar las bases de viabilidad técnica para el despliegue de dicha red.





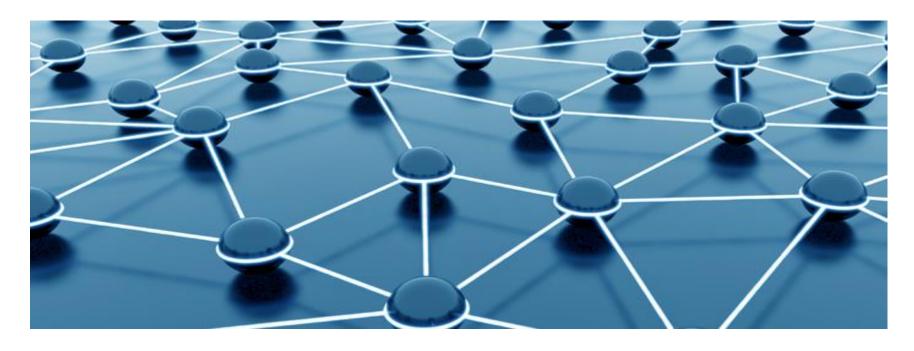
#### Objetivos Específicos

- Determinar los procesos a ser ejecutados para el desarrollo de cultivos en invernaderos hidropónicos.
- Realizar un estudio de las WSANs.
- Determinar una plataforma disponible comercialmente, así como un sistema operativo compatible. Seleccionar y validar la pila de protocolos a utilizar, y desarrollar el *firmware* de las plataformas.
- Simular el funcionamiento de la red, cubriendo sus aspectos topológicos.

### Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros

#### ¿Qué es una red inalámbrica de sensores y actuadores?

Una WSAN es un sistema distribuido de nodos sensores y nodos de accionamiento que están interconectados a través de enlaces inalámbricos. Los sensores recogen información sobre el mundo físico, y transmiten los datos recogidos a controladores/actuadores.







#### ¿Qué es una red inalámbrica de sensores y actuadores?

Una WSAN es un sistema distribuido de nodos sensores y nodos de accionamiento que están interconectados a través de enlaces inalámbricos. Los sensores recogen información sobre el mundo físico, y transmiten los datos recogidos a controladores/actuadores.





### Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros

#### Características Principales

- Capacidad para la toma de decisiones.
- Tamaño compacto.
- Configuración dinámica.
- Tolerancia de fallas.
- Escalabilidad y adaptabilidad.
- Acceso remoto.



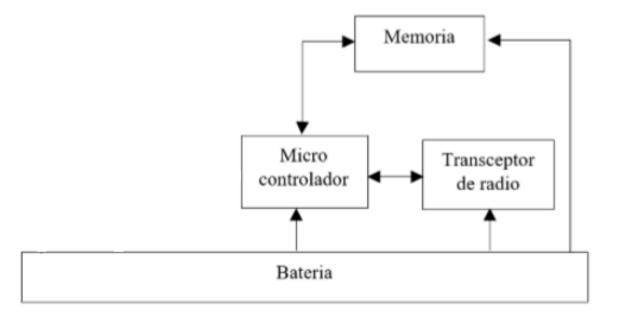
### Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros

#### **Componentes**

- Nodos sensores.
- Nodos servidores.
- Estación base.
- Nodos actuadores.

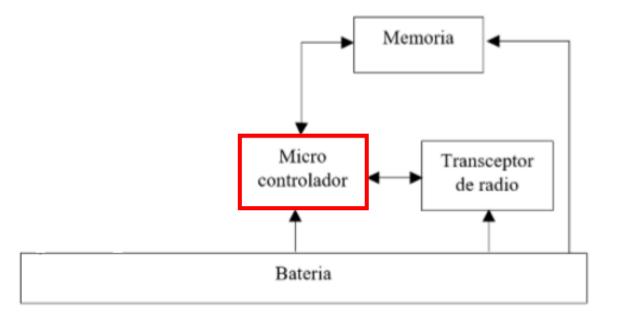


### Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros



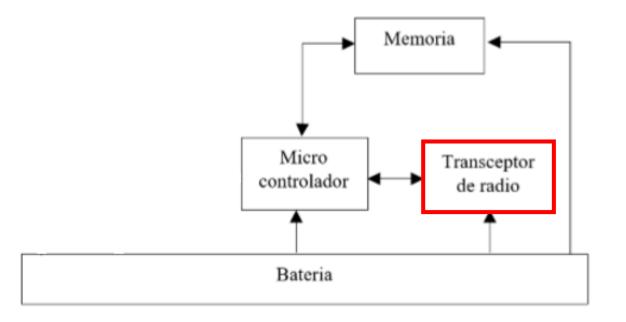


### Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros



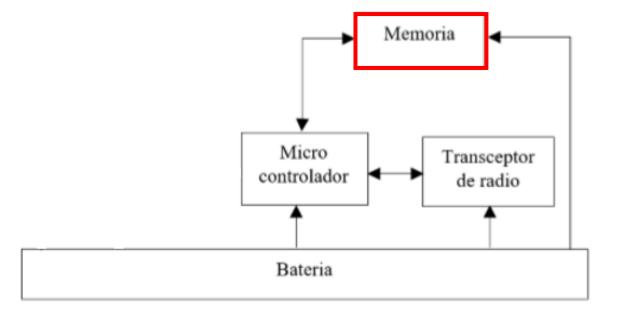


### Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros



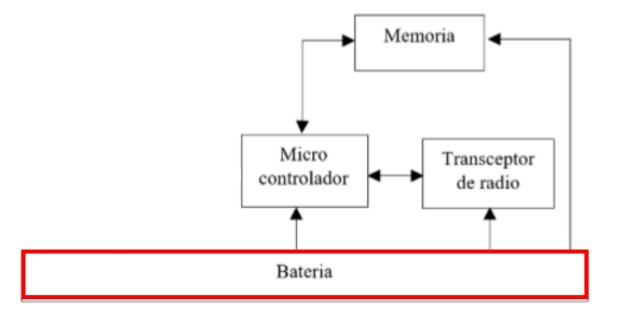


### Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros





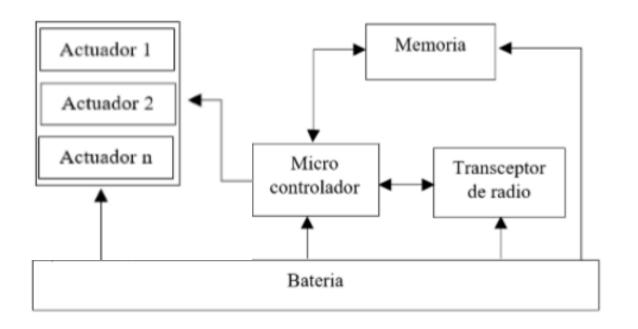
### Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros













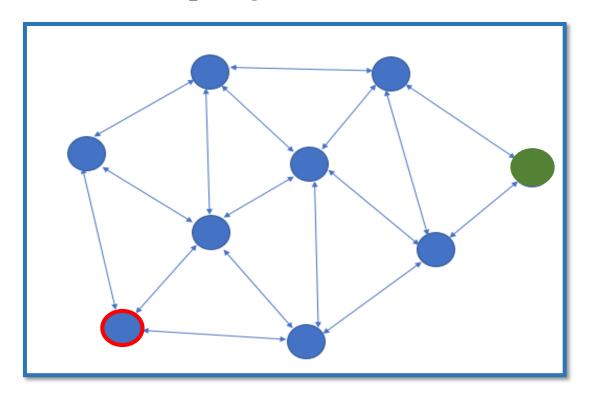


#### Diseño de la WSAN

El estudio de los factores que influyen en los cultivos dentro de un invernadero y el análisis del estado del arte de las WSANs, permitió el diseño de la arquitectura del sistema, que comprendió la elección de los componentes de hardware y software a ser utilizados, así como los protocolos implementados.



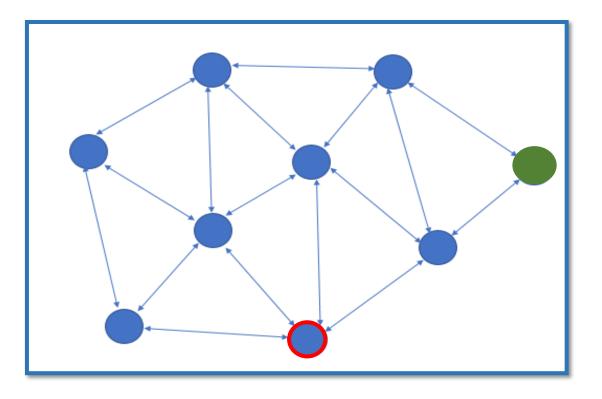




Red Mallada



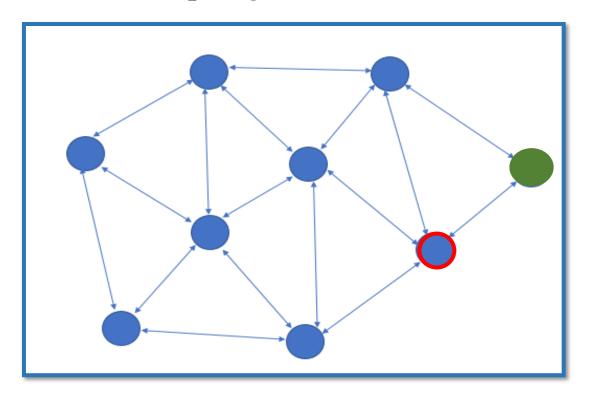




Red Mallada



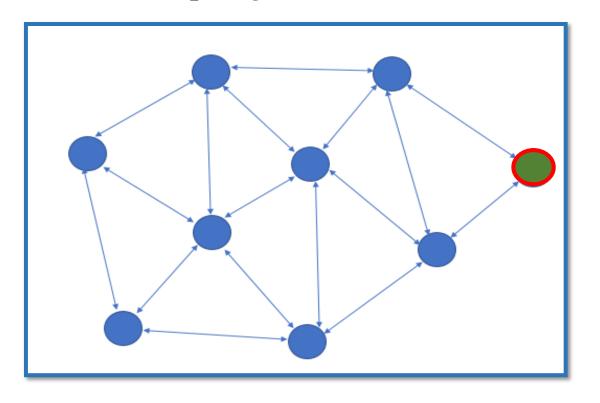




Red Mallada



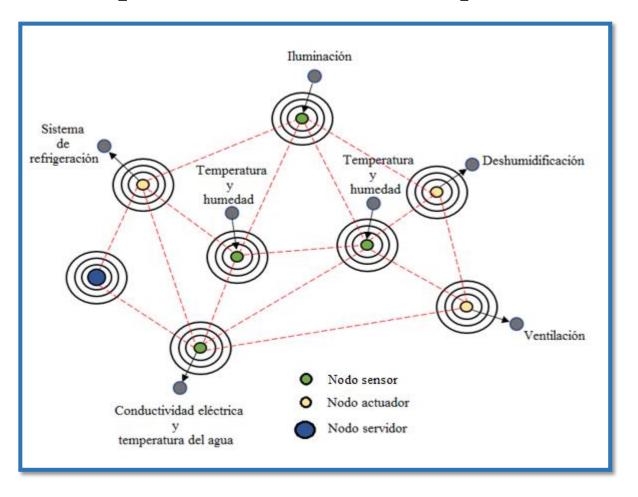




Red Mallada

### Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros

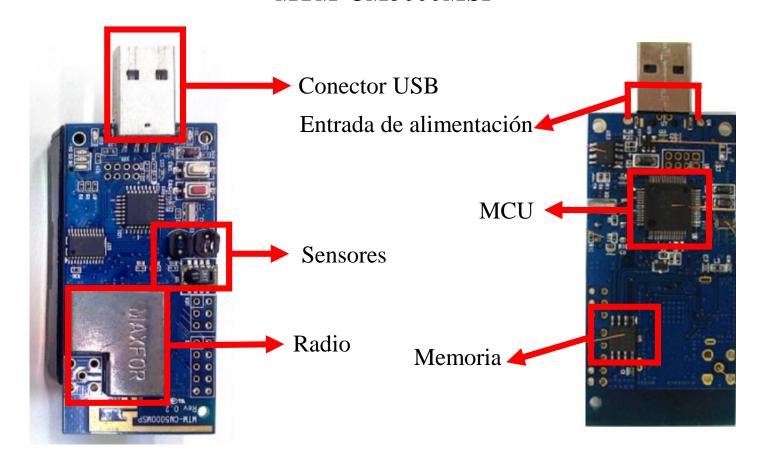
#### Arquitectura del Sistema Propuesto





### Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros

## Componentes Seleccionados MTM-CM5000MSP

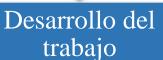




#### Introducción



Marco teórico



Simulaciones y resultados

Conclusión



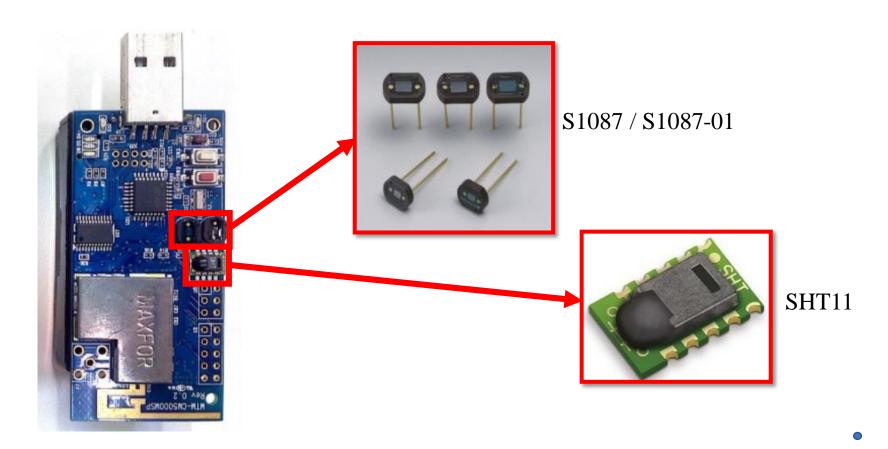
# Componentes Seleccionados MTM-CM5000MSP

Microcontrolador	MSP430	
Frecuencia del MCU	8 MHz	
Memoria RAM	10 kB	
Memoria Flash	48 kB	
Radio	CC2420	
Frecuencia de RF	2,4 GHz	
Alimentación	3 V	



### Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros

#### Componentes Seleccionados Sensores Integrados en la CM5000





Introducción

-

Marco teórico

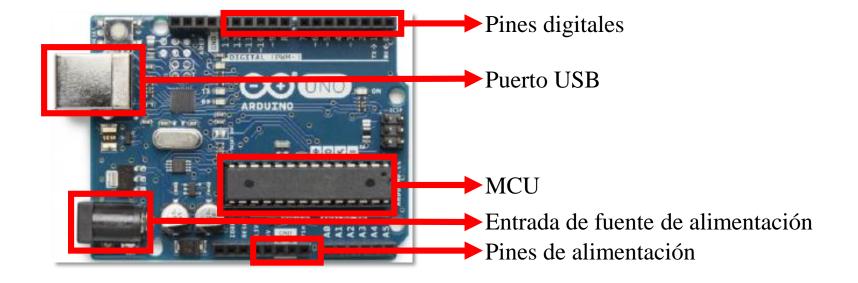
Desarrollo del trabajo

Simulaciones y resultados

Conclusión



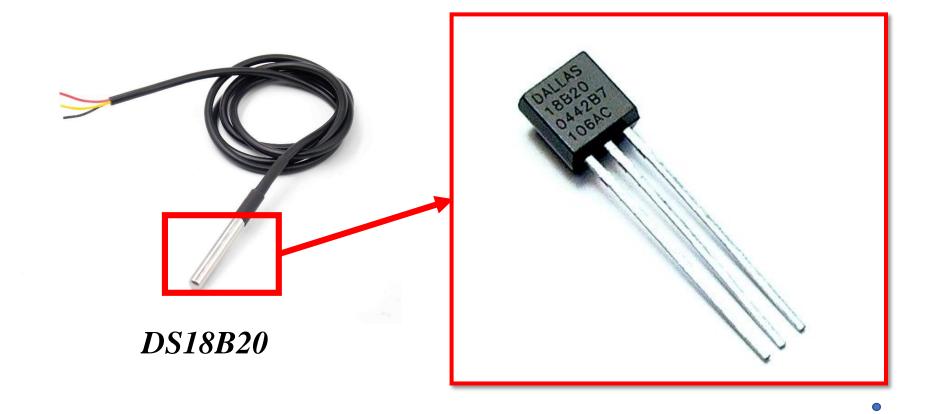
# Componentes Seleccionados Arduino UNO





## Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros

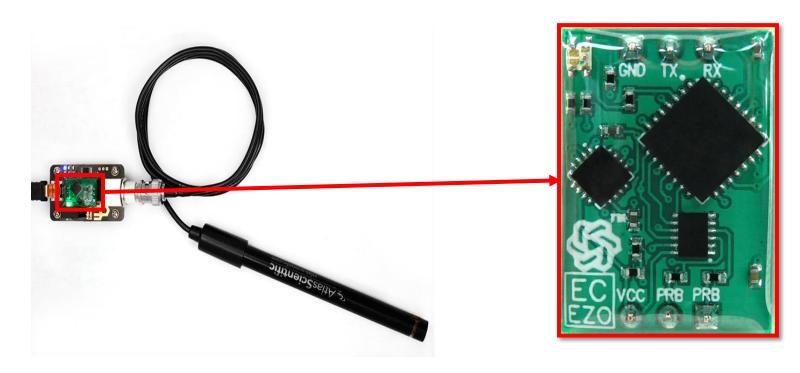
#### Sensores Externos







#### Sensores Externos



*Kit K1.0* 







Marco teórico



Desarrollo del trabajo

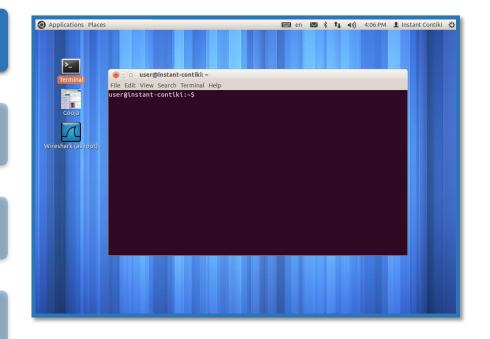
Simulaciones y resultados

Conclusión



#### Sistema Operativo Seleccionado

## Contiki

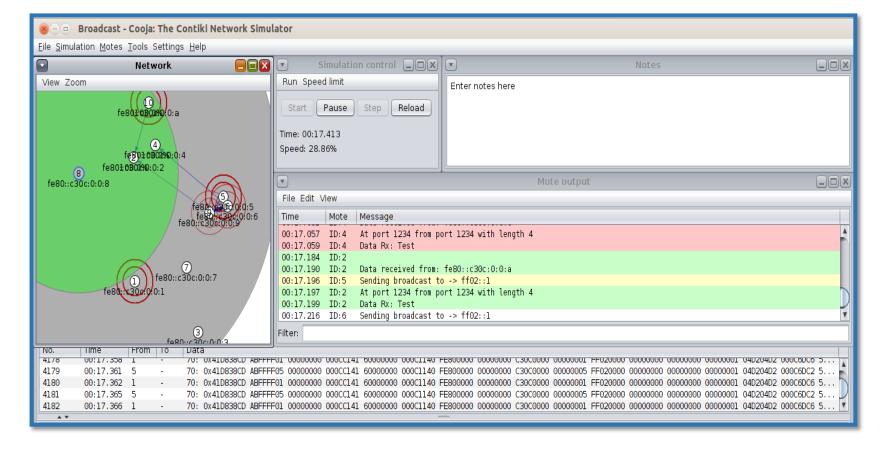


Min RAM	< 2kB	
Min ROM	< 30kB	
Lenguaje	C	
Multi-threading	Permite	



## Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros

#### Sistema Operativo Seleccionado Simulador COOJA





## Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros

Capa de Aplicación HTTP	
Capa de Transporte	UDP
Capa de Red	RPL
Capa de Adaptación	6LoWPAN
Capa de Acceso al Medio	CSMA
Capa Física	IEEE 802.15.4



## Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros

Capa de Aplicación	HTTP	
Capa de Transporte	UDP	
Capa de Red	RPL	
Capa de Adaptación	6LoWPAN	
Capa de Acceso al Medio CSMA		
Capa Física	IEEE 802.15.4	



## Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros

Capa de Aplicación HTTP		
Capa de Transporte	UDP	
Capa de Red RPL		
Capa de Adaptación 6LoWPAN		
Capa de Acceso al Medio CSMA		
Capa Física	IEEE 802.15.4	



## Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros

Capa de Aplicación	HTTP	
Capa de Transporte	UDP	
Capa de Red RPL		
Capa de Adaptación	6LoWPAN	
Capa de Acceso al Medio	CSMA	
Capa Física	IEEE 802.15.4	



## Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros

Capa de Aplicación	HTTP	
Capa de Transporte	UDP	
Capa de Red	RPL	
Capa de Adaptación	6LoWPAN	
Capa de Acceso al Medio	CSMA	
Capa Física	IEEE 802.15.4	

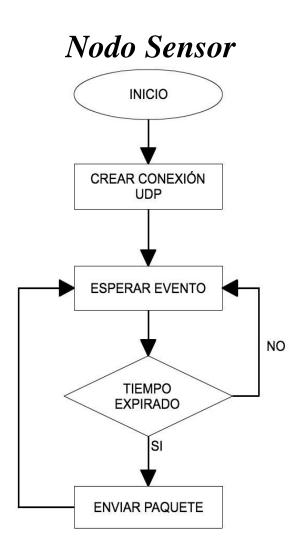


## Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros

Capa de Aplicación	Aplicación HTTP	
Capa de Transporte	UDP	
Capa de Red	RPL	
Capa de Adaptación	n 6LoWPAN	
Capa de Acceso al Medio CSMA		
Capa Física	IEEE 802.15.4	

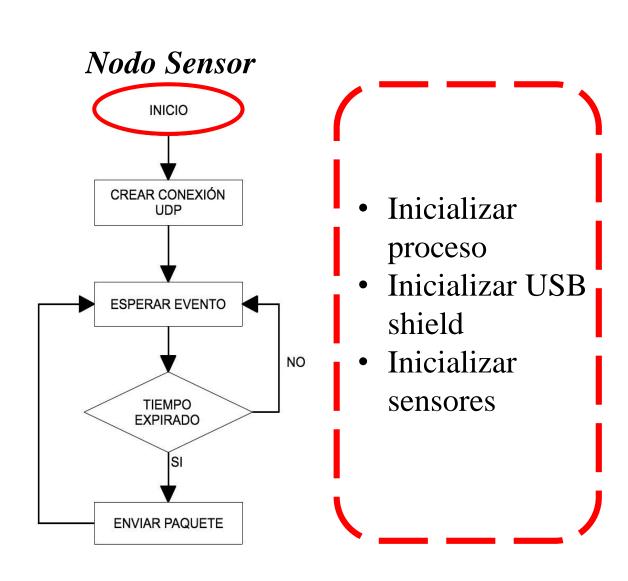






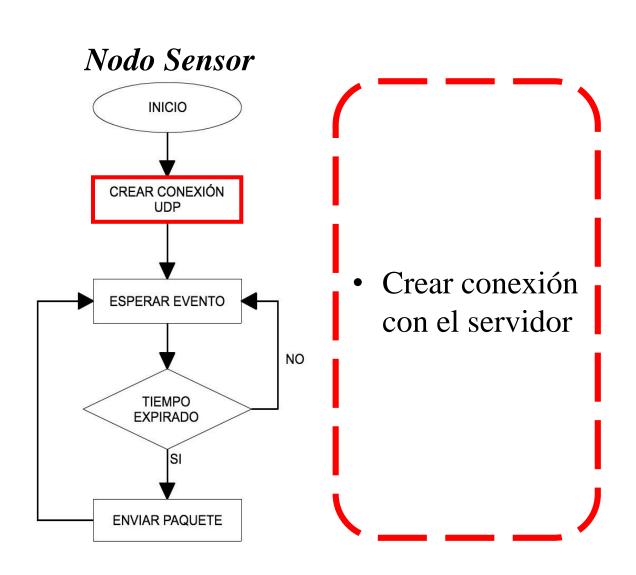






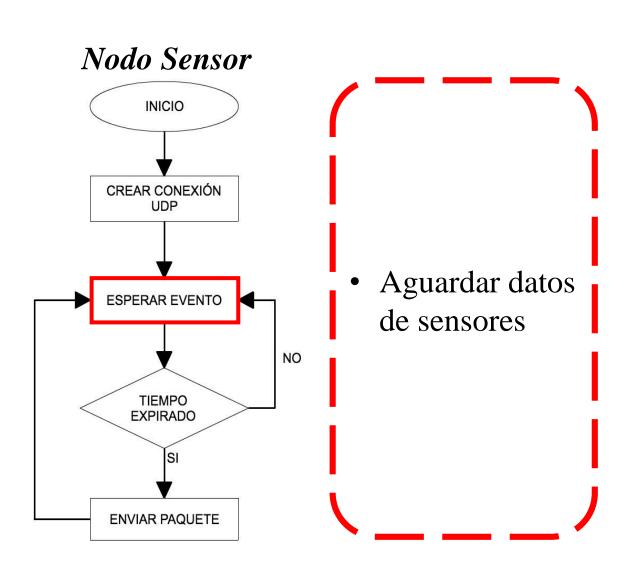






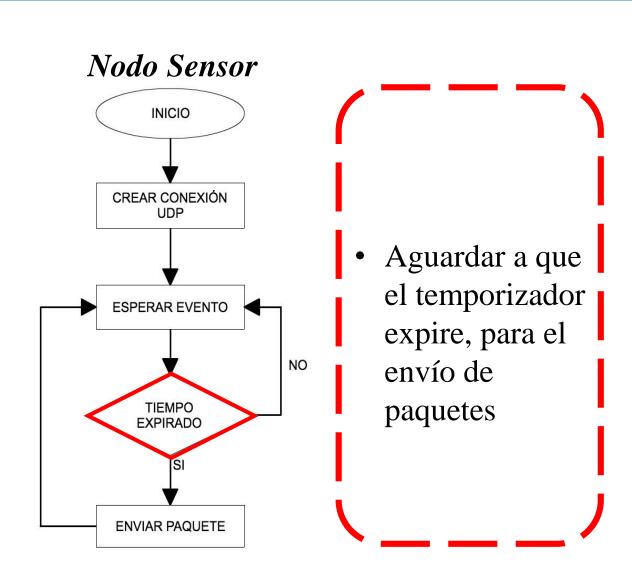






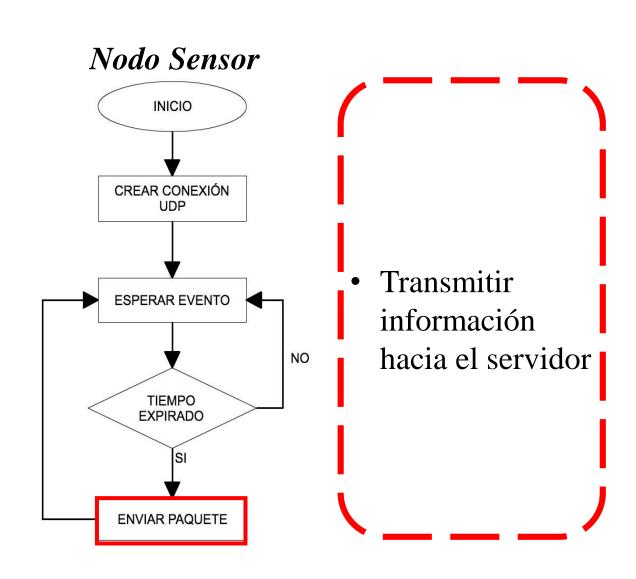








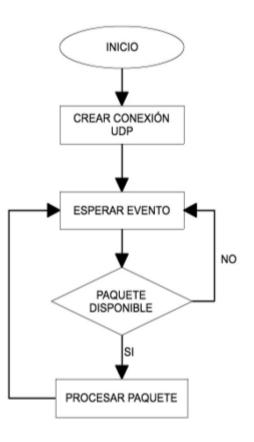






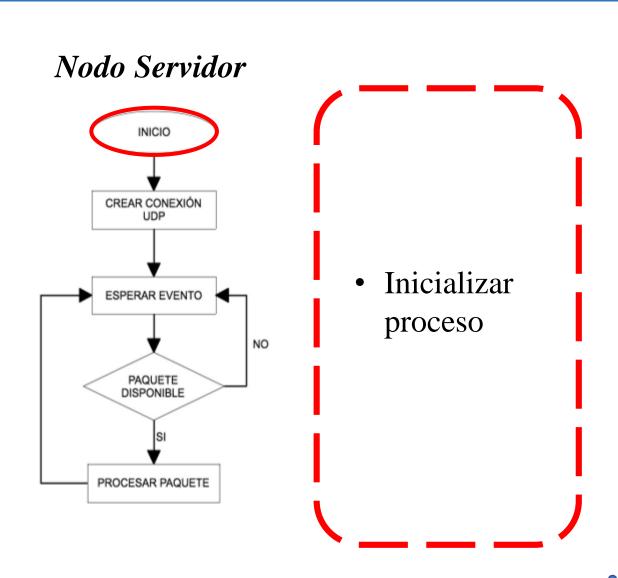


#### Nodo Servidor



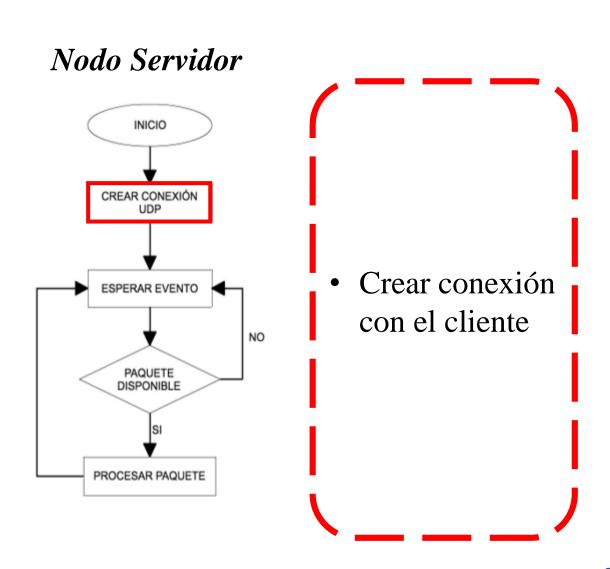






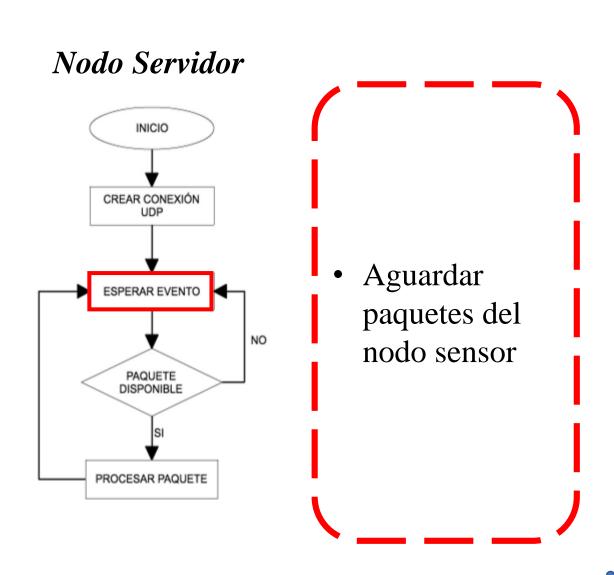






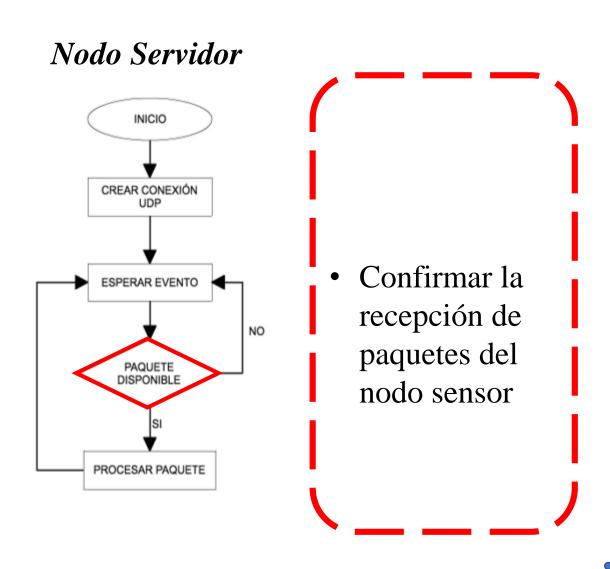






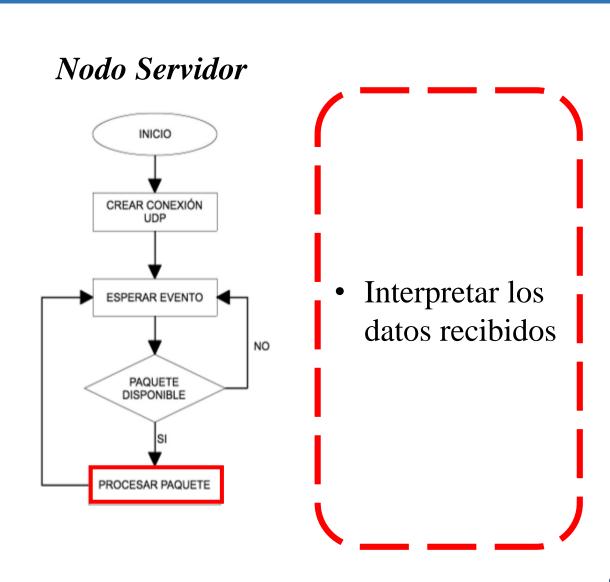






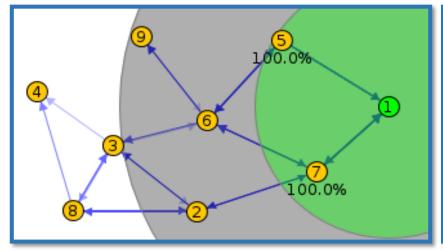






## Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros

#### Verificación de la Topología





Fuera del radio de cobertura

Dentro del radio de cobertura







Marco teórico



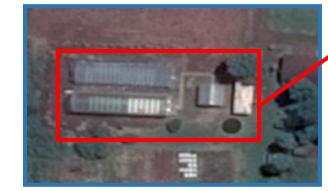
Simulaciones y resultados

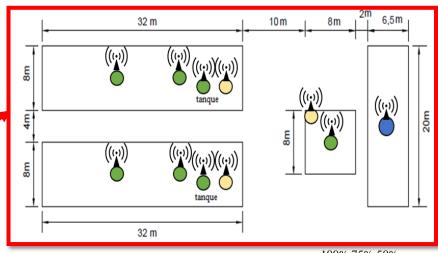
Conclusión



#### Escenarios Simulados



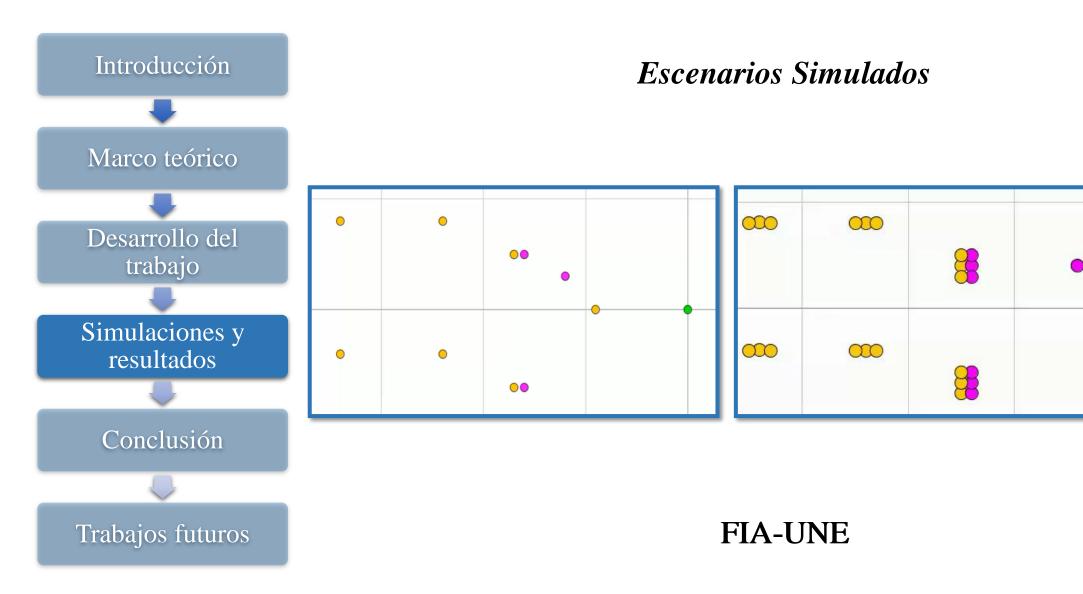




100% 75% 50%

FIA-UNE









#### Parámetros Analizados

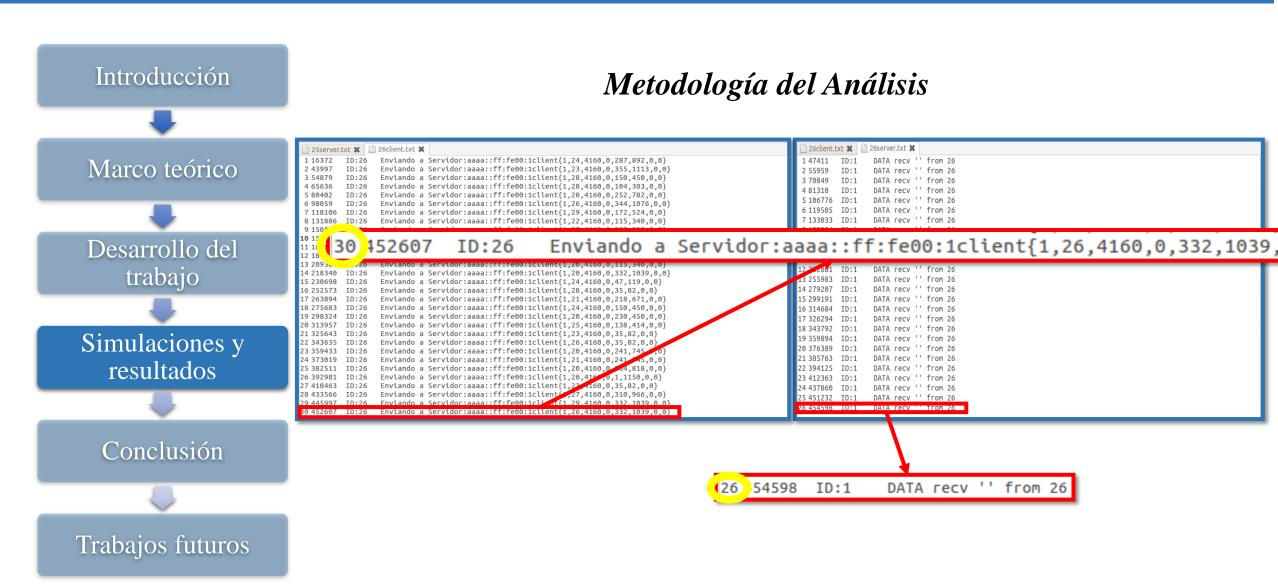
• Paquetes perdidos.

La pérdida de paquetes se mide como un porcentaje de la cantidad de paquetes que no llegan a destino, con respecto a la cantidad de paquetes que fueron enviados.

• Latencia.

Se mide como el intervalo de tiempo resultante de la suma de los retardos temporales que se dan entre el envío y la recepción de paquetes de datos.

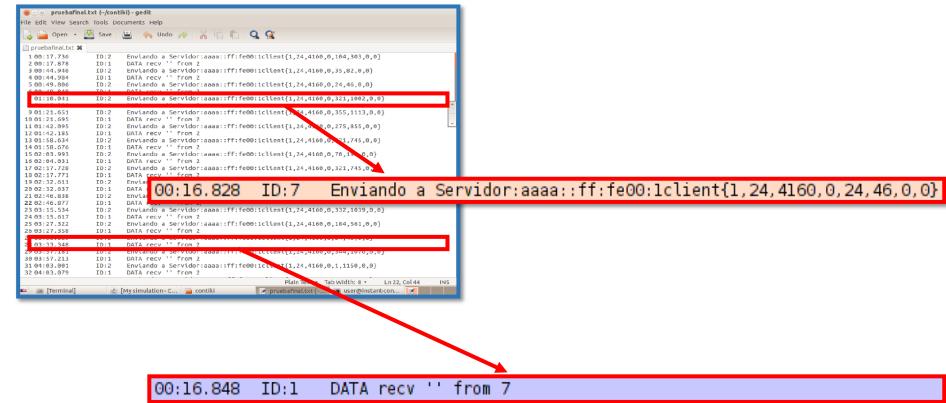








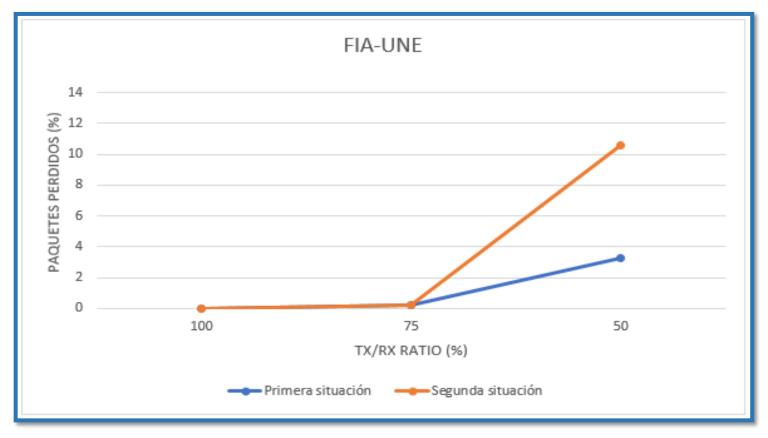
#### Metodología del Análisis





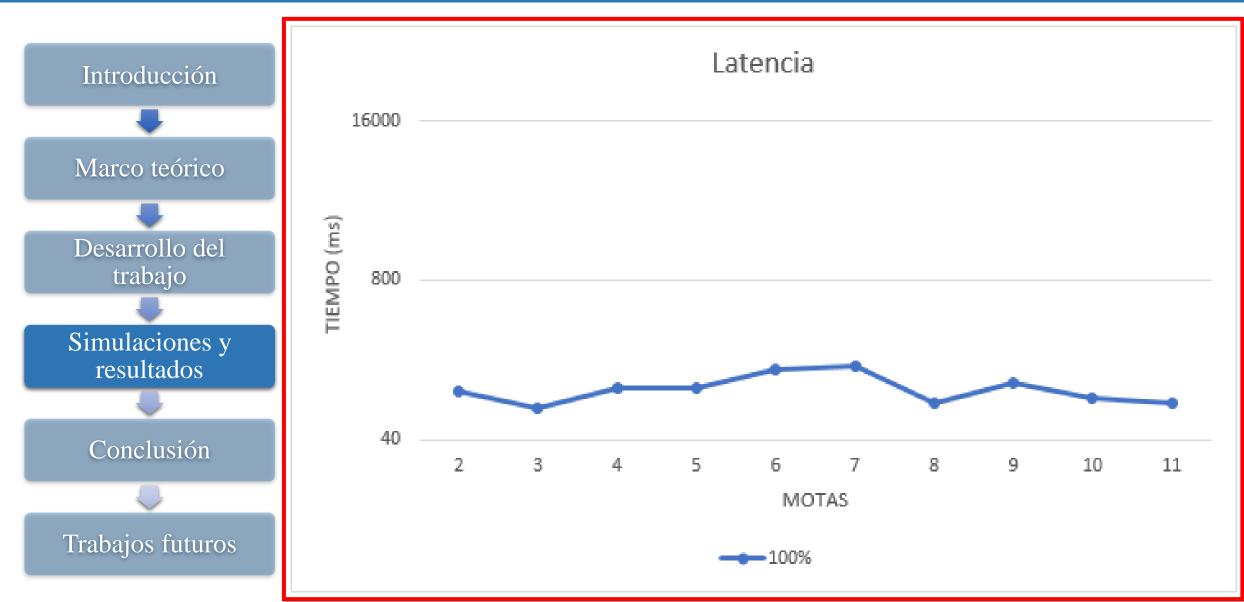


#### Resultados



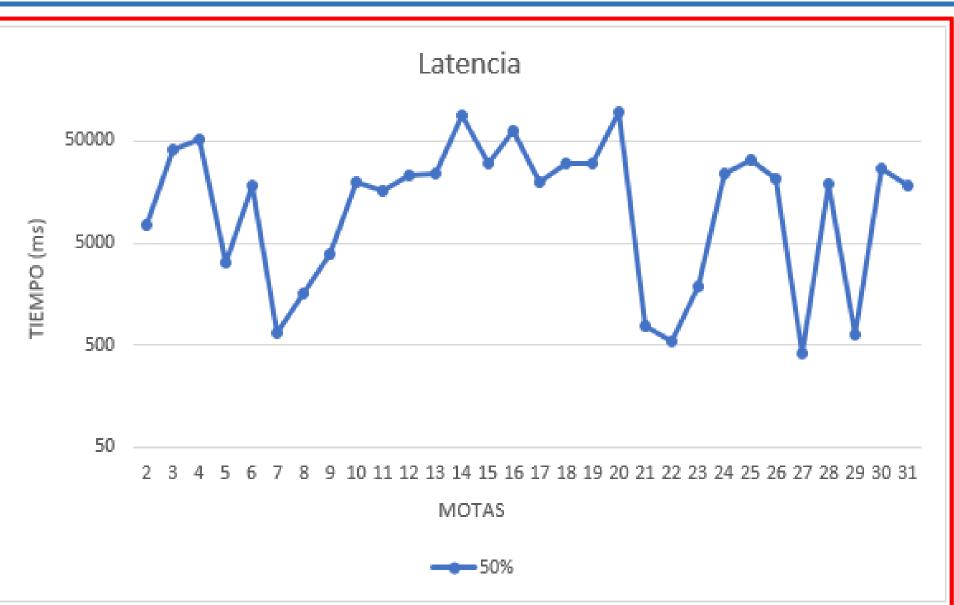
Paquetes perdidos













## Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros

#### Resultados

- El aumento del número de nodos de la red tiene un efecto directo sobre la pérdida de paquetes y la latencia experimentada.
- Altas tasas de transmisión de datos pueden derivar en el congestionamiento de la red.
- En todos los escenarios estudiados, la latencia experimentada fue inferior a la centena de segundos.
- Los resultados de latencia obtenidos se adecuan a los requisitos temporales para el asentamiento de una señal de control.







#### **Conclusiones**

- Existe una carencia de soluciones propias para la automatización de procesos en un invernadero hidropónico, teniendo que recurrir a soluciones extranjeras.
- El uso de la WSAN en la agricultura se encuentra en creciente expansión.
- Los sectores productivos y académicos tienen interés por el uso de esta tecnología para aplicaciones de monitoreo de variables tanto físicas como químicas, para el control de procesos.



## Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros

#### **Conclusiones**

- La arquitectura de sistema presentada es efectiva para el monitoreo de los parámetros seleccionados, siendo de ayuda también para una posible implementación, sus características de topología dinámica y autoconfigurable.
- Los requisitos temporales para el envío y recepción de datos son compatibles con el tiempo de asentamiento de la señal de control de un proceso.
- La dinámica del sistema propuesto permitiría la implementación de un esquema de control.



## Introducción Marco teórico Desarrollo del trabajo Simulaciones y resultados Conclusión Trabajos futuros

#### Trabajos Futuros

- El diseño de una estación base, dotada de una interfaz gráfica, para la visualización de los parámetros monitoreados, junto con los controles disponibles, y el acceso a la información recolectada desde cualquier punto, mediante la conexión a la Internet.
- El diseño de un sistema automatizado para la dosificación de nutrientes, compatible con la tecnología WSAN.
- El diseño de un pequeño invernadero hidropónico, que siga las líneas constructivas del OpenAg, para la implementación de la red diseñada, a fin de evaluar su comportamiento, y determinar efectivamente los beneficios que proporciona el uso de esta tecnología para el crecimiento de los cultivos.
- La aplicación de la red propuesta en este proyecto a un invernadero de escala comercial, incluyendo la selección de los actuadores necesarios para la ejecución de procesos sobre las variables monitoreadas.





#### **PREGUNTAS**



#### MUCHAS GRACIAS

GABRIELA BELÉN CÁCERES RODRÍGUEZ

gabicaceres1594@gmail.com

GUSTAVO DAVID QUIÑÓNEZ DUARTE

gustavo\_quinonez@hotmail.com

#### Costo estimativo para la adquisición de los componentes seleccionados

Cantidad Componente	Costo por	Costo total	
	unidad (PYG)	(PYG)	
4	MTM-CM5000-MSP	587.700	2.350.800
2	Arduino UNO	103.500	207.000
2	USB host shield	89.000	178.000
1	Modulo de 4 relés	36.150	36.150
1	Kit K 1.0 Conductivímetro	1.072.490	1.072.490
1	DS18B20	32.700	32.700
		Total	3.877.140