

Materia: Proyecto y Diseño Electrónico

Profesor: Juan Manuel Mercadin

Colegio: E.E.S.T. N°3." Domingo Faustino Sarmiento"

Año y División: 7°3

Actividad N°1: Central de control para portón automático

Grupo: Mauricio Choque y Jesús Mella Soria

Fecha: 6/7/2024

Indicé general

INDICÉ GENERAL	2
OBJETIVOS	2
FUNCIONAMIENTO	3
GRAFICO DE GANTT	4
CODIGO DEL PROYECTO	5
PRESUPUESTO	9
VISTAS	10

Introducción

Las estaciones de soldadura son herramientas esenciales para los aficionados y profesionales de la electrónica. Permiten realizar soldaduras precisas y controladas, lo que es fundamental para obtener resultados de alta calidad. Las estaciones de soldadura tradicionales utilizan un potenciómetro para ajustar la temperatura, pero esto puede ser impreciso y poco confiable.

En este informe, se presenta el diseño y construcción de una estación de soldadura controlada por Arduino Uno y una termocupla. Esta estación permite ajustar la temperatura con precisión y mantenerla estable durante el proceso de soldadura.

Objetivos

- 1. Explorar el área de diseño de instrumentos y objetos propuestos por el técnico.
- 2. Articular los conocimientos en los tres años de especialización.
- 3. Realizar trabajos vinculados con la electrónica industrial.
- 4. Poder ajustarse a los tiempos establecidos, como en la práctica profesional.
- 5. Resolver problemáticas referidas al campo de la Electrónica.
- 6. Utilización y perfeccionamiento de circuitos ya diseñados.

Requisitos y requerimientos:

1. Deberá poder accionar un motor de fase partida de 220V como también así poder controlar el sentido de giro del motor.

- 2. Deberá contar con entradas para poder detectar el accionamiento de los finales de carrera del portón.
- 3. Tendrá que tener la posibilidad de accionamiento local a través de un pulsador externo y remoto mediante un control remoto RF.
- 4. Poseer la habilidad de poder registrar y almacenar usuarios para poder controlar la central (opcional).
- 5. Deberá contar con 2 modos de funcionamiento; el primero es el modo manual (se abre y cierra cada vez que se presiona el pulsador o el control remoto) y el segundo es el modo temporizado (se abre el portón y al cabo de un cierto tiempo configurable se debe cerrar automáticamente).
- 6. Utilizar en la medida de lo posible materiales reciclados.

Funcionamiento

La central deberá ser controlada de forma local y remota. Mediante un pulsador en la placa se accederá al modo de funcionamiento manual y al temporizado. Con otro botón se deberá poder hacer los registros de nuevos usuarios (en caso de incluir el registro de usuarios). Cuando el motor es accionado solo podrá ser detenido si alguna de las siguientes condiciones se cumple.

- 1. Se acciona el final de carrera correspondiente hacia donde el motor fue accionado.
- 2. Se vuelve a presionar el botón del control remoto RF o el botón externo.
- 3. Se cumple el tiempo en caso de estar trabajando en modo temporizado.

Una vez que se cumple alguna de las condiciones anteriores, el motor deberá quedar preparado para que el siguiente accionamiento, haciendo que se mueva en la dirección contraria a la anterior.

Componentes de Entrega

Se deberá entregar la plaqueta de la central de control, deberá ser completamente funcional, además, deberá contar con un manual de instrucciones para el usuario, así como también un informe correspondiente a todo el proceso de diseño, desarrollo e implementación junto con los esquemáticos y códigos correspondientes. La etapa de potencia para controlar el motor será provista por el docente.

Gráfico de Gantt

ETAPAS	Inicio	Final
--------	--------	-------

Manual	11/3/2024	15/4/2024
Temporización	15/4/2024	13/5/2024
Control RF	13/5/2024	10/6/2024
Entrega final	1/7/2024	1/7/2024

Tiempo Trabajados																	
		Ma	rzo			Ab	ril			Ma	ıyo			Ju	nio		Julio
Etapas	1	2	3	4	1	2	3	4	1	2	3	4	1	2	3	4	1
Manual																	
Temporización																	
Control RF																	
Entrega final																	

Codigo del proyecto

```
#include <RCSwitch.h>
       const uint32_t CODIGO = 16242856;
     Long dato;
     bool estado = false;
     bool codigoValido = false;
     const uint8_t SensorFCA = 6;    //Final de Carrera Abierto
const uint8_t SensorFCC = 7;    //Final de Carrera Cerrado
const uint8_t led0 = 10;    //direccion
const uint8_t led1 = 11;    //Activacion
     uint8_t estado_porton = LOW;
bool direccion = HIGH; //"0" = Abriendo, "1" = Cerrando
bool activacion = LOW; //"0" = Apagado, "1" = Encendido
     bool modos = LOW;
     bool anterior_estado_boton2 = HIGH;
bool anterior_estado_boton3 = HIGH;
     bool estado_FCA = HIGH;
bool estado_FCC = HIGH;
     bool condicion = HIGH;
bool condicion2 = LOW;
     unsigned Long anterior_tiempo = 0;
     unsigned Long anterior_tiempo = 0;
unsigned Long anterior_tiempo2 = 0;
unsigned Long anterior_tiempo3 = 0;
const uint16_t espera = 1000;
const uint16_t espera_temporizada = 10000;
      const uint16_t INTERVALO = 1000;
     RCSwitch mySwitch = RCSwitch();
     \ensuremath{\textit{enum}} { // Constantes para los estados del porton Frenado = 0,
         Apertura,
         Cerraje,
```

```
. .
 1 void abrir_porton() { // Funcion para abrir el porton
     activacion = HIGH;
4 void cerrar_porton() { // Funcion para cerrar el porton
     activacion = HIGH;
 7 void parar_porton() { // Funcion para parar el porton
8 activacion = LOW:
10 void mensajes(String mensaje) { //Prender leds
digitalWrite(led0, direccion);
digitalWrite(led1, activacion);
13 Serial.print("Porton: ");
14 Serial.println(mensaje);
17 void verificacion_estado_porton() {
      if (modos) {
       if (estado_porton == Frenado && !estado_FCA && condicion) {
           anterior_tiempo2 = millis();
          condicion = LOW;
           Serial.println("321");
        if (estado porton == Frenado && !estado FCA && estado FCC) {
         if (millis() - anterior_tiempo2 >= espera_temporizada) {
            anterior_tiempo2 = millis();
            estado_porton = Cerraje;
            direccion = HIGH;
             condicion = HIGH;
             Serial.println("123");
       switch (estado porton) {
           if (!estado_FCA) estado_porton = Frenado; //Si el porton se esta ABRIENDO y llego al FCA FRENAR el porton
          else estado_porton = Apertura;
break;
          if (!estado_FCC) estado_porton = Frenado; //Si el porton se esta CERRANDO y llego al FCC FRENAR el porton
          else estado_porton = Cerraje;
break;
         case Frenado:
          if (lestado_FCC & estado_FCA & direccion == LOW) estado_porton = Apertura; //Si el porton esta QUIETO y llego al FCC y se presiono el boton ABRIR el porton
          else if (estado_FCC && lestado_FCA && direccion == HIGH) estado_porton = Cerraje; //Si el porton esta QUIETO y llego al FCA y se presiono el boton CERRAR el porton else if (estado_FCA && estado_FCC && direccion == LOW && condicion2) estado_porton = Apertura; else if (estado_FCA && estado_FCC && direccion == HIGH && condicion2) estado_porton = Cerraje;
           else estado_porton = Frenado; //Frenar Porton hasta nuevo aviso
           parar_porton();
```

```
void setup() {
    Serial.begin(9600);
    mySwitch.enableReceive(0); // Recepción por interrupción 0 => Eso es en el pin 2
    //pinMode(LED, OUTPUT);
    pinMode(BOTON, INPUT_PULLUP);
    pinMode(BOTON2, INPUT_PULLUP);
    pinMode(SensorFCA, INPUT_PULLUP);
    pinMode(SensorFCC, INPUT_PULLUP);
    pinMode(led0, OUTPUT);
    pinMode(led1, OUTPUT);
    Serial.begin(9600);
    estado_porton = Frenado;
}
```

```
if (millis() - anterior_tiempo3 > INTERVALO && codigoValido == true) {
 codigoValido = false;
 mySwitch.enableReceive(0);
estado_FCA = digitalRead(SensorFCA);
estado_FCC = digitalRead(SensorFCC);
verificacion_estado_porton();
if (millis() - anterior_tiempo >= espera) {
 anterior_tiempo = millis();
 switch (estado_porton) {
   case Apertura: // Abre el porton
     abrir_porton();
     mensajes("Abriendo");
   case Cerraje: // Cierra el porton
     cerrar_porton();
     mensajes("Cerrando");
   case Frenado: // Frena el porton
     parar_porton();
      mensajes("Frenado");
      Serial.println("cosas raras");
 Serial.print("Modo: ");
 Serial.print(modos);
 Serial.print("
                           direccion: ");
 Serial.print(direccion);
 Serial.print("
                           activacion: ");
 Serial.println(activacion);
 Serial.println("");
```

Presupuesto

3.5	0 41 1	D . C/TI	T . 1
Materiales	 Cantidad 	Precio C/U	Total
wiateriales	Cannuau		1 Utai

Arduino Uno	1	\$18.500	X
Placa Experimental	1	\$2.100	X
Cables	10	X	X
Fuente switching 12V	1	\$30.000	X
Resistencias	2	\$81,94	X
LED's	2	\$186	X
Switches	3	\$ 170	X
Control RF	1	\$9.499	X
Borneras	4	\$392	X
Gabinete	1	X	X
Modulo VHF 433mhz	1	\$2.232	X
Bateria 9V	1	\$3.919	X
X	X	X	\$68.863,88

Vistas













